

IX-NNC2515

SCARA Miniroboter der IX-Serie in Reinraumausführung:
Armlänge 250 mm, senkrechte Achse (Z) 150 mm



Typ **Reinraumausführung** Armlänge **250 mm** Nutzlast **1 kg Nennlast/3 kg max.**

Modellspez.: Serie **IX** Modell **NNC2515** Kabellänge **5L** Steuerungstyp **KETX** Standard E/A **P1** Erweiterte E/A **EEE** Kabellänge E/A **2** Spannungsversorgung **2**

* Siehe auch S.10 für Einzelheiten der Modellspezifikation * Der oben genannte Modellschlüssel beinhaltet eine Kombination von Roboter- und Steuerungsbezeichnung.

Technische Daten der Modelle

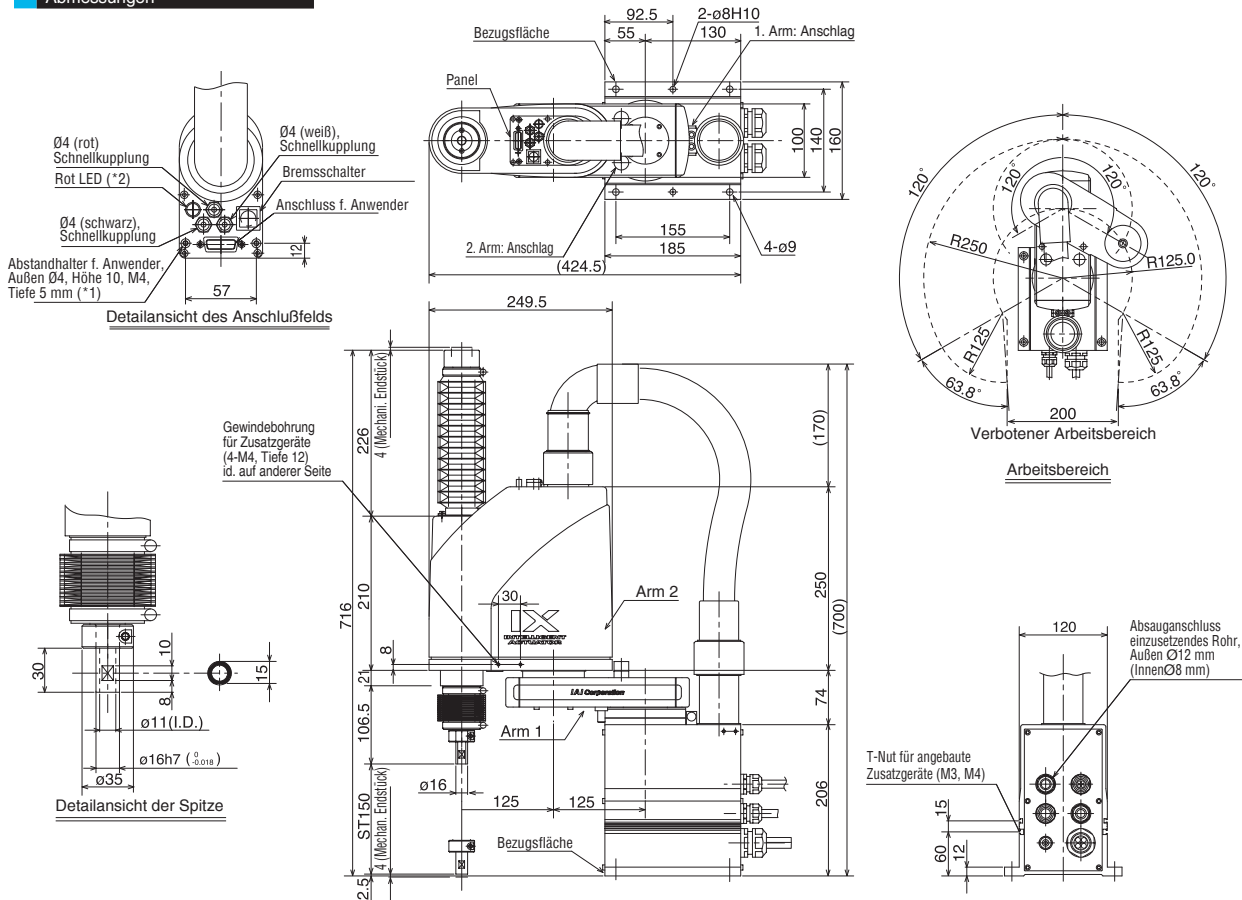
Modell	Achsen	Armlänge (mm)	Motorleistung (W)	Arbeitsbereich	Positionierwiederholgenauigkeit (mm) (Anm. 1)	Maximale Bewegungsgeschwindigkeit (Anm. 2)	Standardzykluszeit (s) (Anm. 3)	Nutzlast (kg)		3. Achse (z): Druckkraft (N)		4. Achse (rotation): Zulässige Nutzlast	
								Nennwert	Maximum	Druckvorgang (Anm. 4)	Max. Druckkraft (Anm. 4)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m ²) (Anm. 5)	Zulässiges Drehmoment (N·m)
IX-NNC2515-5L-□-□-□-□-2	Achse 1 Arm 1	225	200	±120°	±0.010	3142 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit)	0.49	1	3	65.3	90.9	0.015	1.9
	Achse 2 Arm 2	125	100	±120°		1106 mm/s							
	Achse 3 Senkrechte Achse	-	100	150 mm	±0.010	1600°/s							
	Achse 4 Drehachse	-	50	±360°	±0.005								

* Geben Sie die erforderliche Steuerung im □ im vorgenannten Modellcode an. Für weitere Einzelheiten, siehe „Erläuterung der SCARA-Robotermodellspezifikation“ (Seite 10).

Gemeinsame technische Daten

Gebertyp	Absolute	Vakuumananschluss	Einzusetzendes Rohr Außen Ø12
Verdrahtung durch Anwender	Abgeschirmter Steckverbinder AWG 26 D-sub/15-Kontakte	Absaugung (Anm. 11)	60 NL/min
Anschluß durch Anwender	Pneumatik (Außen Ø 4 mm, Innen Ø 2,5 mm) x 3 (normaler Betriebsdruck 0,8 MPa)	Reinheitsklasse	Gemäß Klasse 10 (0.1 µm)
Kabellänge (Anm. 6)	Rot, kleine LED Anzeige x 1 (24 V- Spannung muss vorhanden sein.)	Umgebungtemp./Feuchtigkeit	Temp.: 0-40°C, Feuchtigkeit: 20-85% relativ od. weniger (nicht kondensierend)
Bremsschalter (Anm. 7)	Bremsschalter verhindert, dass senkrechte Achse nach unten fällt (24 V- erforderlich.)	Robotergewicht	19 kg
		Kabellänge (Anm. 8)	5L: 5 m (standard), 10L: 10 m (wahlweise)

Abmessungen



*1: Eine von außen auf einen Abstandhalter aufgebrachte Kraft darf 30 N in axialer Richtung oder 2 Nm in der Drehrichtung nicht überschreiten.

*2: Um die LED zu benutzen, muss der Anwender eine Leitung vom Ein-/Ausgangsmodul der Steuerung und 24 V- Spannungsversorgung zum entsprechenden LED-Anschluss im für den Anwender vorgesehenen Steckverbinder legen.

Kabel/Rohre
 • Kabel für Geber/Motor 5 m/10 m
 • Kabel für Bremse 5 m/10 m
 • Kabel für Anwender 5 m/10 m
 • Luftrohr (3 Stück) 0,15 m

Technische Daten der Steuerung

Verwendete Steuerung	Spezifikation	Max. Anzahl E/A Kanäle	Serielle Schnittstelle	Spannungsversorgung	Seite
X-SEL-KX	Vielseitig einsetzbar, einfach erweiterbar	176/160	kann eingesetzt werden	230 V	37



Siehe auch Seite 6 für Erläuterungen der Anm. 1 bis 11.

* Siehe auch Seite 6 für weitere Hinweise.

IX-NNC3515

SCARA Miniroboter der IX-Serie in Reinraumausführung:
Armlänge 350 mm, senkrechte Achse (Z) 150 mm



Typ	Reinraumausführung	Armlänge	250 mm	Nutzlast	1 kg Nennlast/3 kg max.
-----	--------------------	----------	--------	----------	-------------------------

Modellspez.:	Serie	Modell	Kabellänge	Steuerungstyp	Standard E/A	Erweiterte E/A	Kabellänge E/A	Spannungsversorgung
Beispiel:	IX	— NNC3515	— 5L	— KETX	— P1	— EEE	— 2	— 2

* Siehe auch S.10 für Einzelheiten der Modellspezifikation * Der oben genannte Modellschlüssel beinhaltet eine Kombination von Roboter- und Steuerungsbezeichnung.

Technische Daten der Modelle

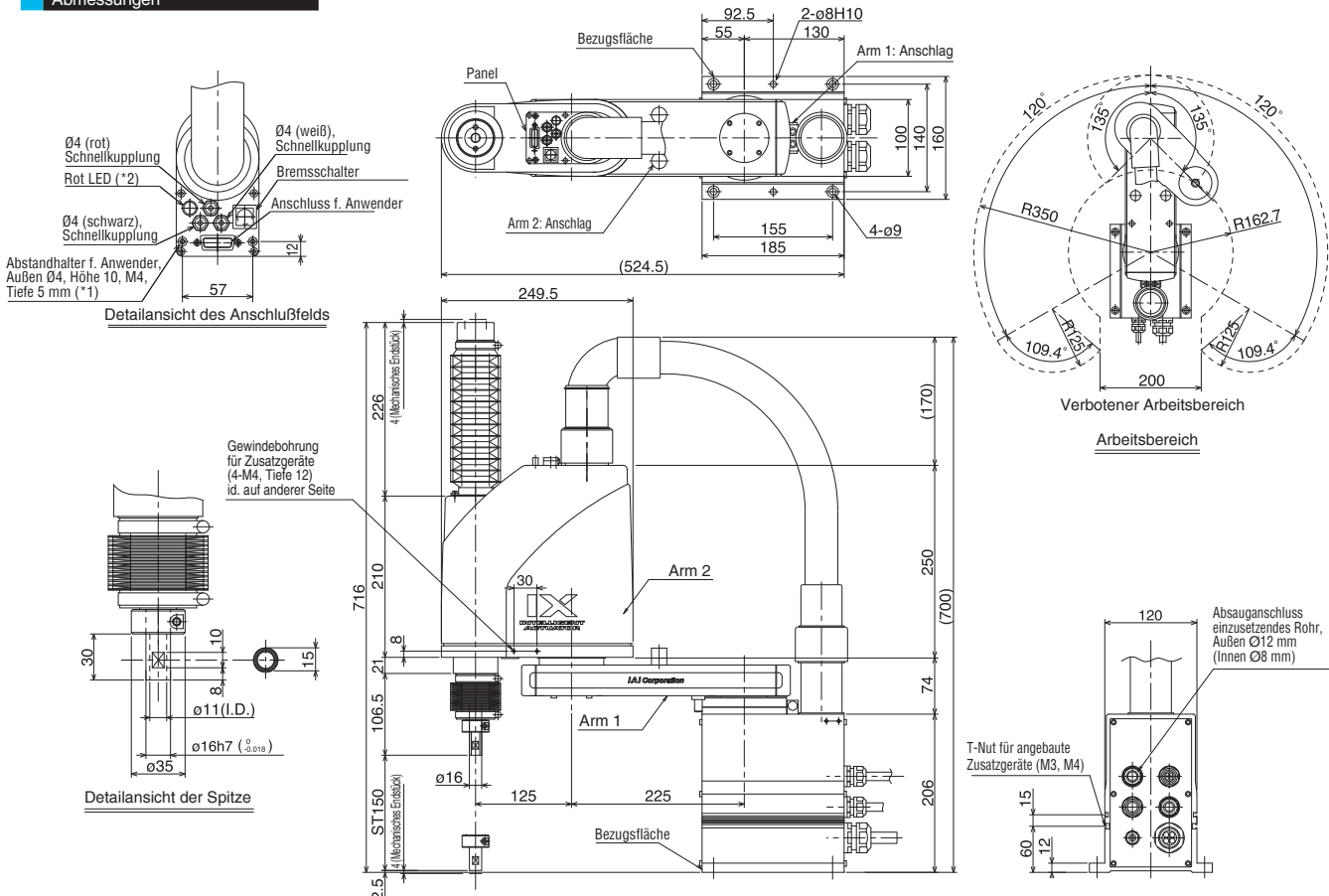
Modell	Achsen		Armlänge (mm)	Motorleistung (W)	Arbeitsbereich	Positionierwiederholgenauigkeit (mm) (Anm. 1)	Maximale Bewegungsgeschwindigkeit (Anm. 2)	Standardzykluszeit (s) (Anm. 3)	Nutzlast (kg)		3. Achse (z): Druckkraft (N)		4. Achse (rotation): Zulässige Nutzlast	
	Achse 1	Arm 1							Nennwert	Maximum	Druckvorgang (Anm. 4)	Max. Druckkraft (Anm. 4)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m ²) (Anm. 5)	Zulässiges Drehmoment (N·m)
IX-NNW3515-5L-□-□-□-□-2	Achse 1	Arm 1	225	200	±120°	±0.010	3979 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit)	0.58	1	3	65.3	90.9	0.015	1.9
	Achse 2	Arm 2	125	100	±135°									
	Achse 3	Senkrechte Achse	—	100	150 mm	±0.010	1106 mm/s							
	Achse 4	Drehachse	—	50	±360°	±0.005	1600°/s							

* Geben Sie die erforderliche Steuerung im □ im vorgenannten Modellcode an. Für weitere Einzelheiten, siehe „Erläuterung der SCARA-Robotermodellspezifikation“ (Seite 10).

Gemeinsame technische Daten

Geberstyp	Absolute	Vakuumschluss	Einzusetzendes Rohr Außen Ø12
Verdrahtung durch Anwender	Abgeschirmter Steckverbinder AWG 26 D-sub/15-Kontakte	Absaugung (Anm. 11)	60 NL/min
Anschluss durch Anwender	Pneumatik (Außen Ø 4 mm, Innen Ø 2,5 mm) x 3 (normaler Betriebsdruck 0,8 MPa)	Reinheitsklasse	Gemäß Klasse 10 (0,1 µm)
Kabellänge (Anm. 6)	Rot, kleine LED Anzeige x 1 (24 V-Spannung muss vorhanden sein.)	Umgebungstemp./Feuchtigkeit	Temp.: 0-40°C, Feuchtigkeit: 20-85% relativ od. weniger (nicht kondensierend)
Bremsschalter (Anm. 7)	Bremsschalter verhindert, dass senkrechte Achse nach unten fällt (24 V-erfordert.)	Robotergewicht	20 kg
		Kabellänge (Anm. 8)	5L: 5 m (standard), 10L: 10 m (wahlweise)

Abmessungen



*1: Eine von außen auf einen Abstandhalter aufgebrachte Kraft darf 30 N in axialer Richtung oder 2 Nm in der Drehrichtung nicht überschreiten.
*2: Um die LED zu benutzen, muss der Anwender eine Leitung vom Ein-/Ausgangsmodul der Steuerung und 24 V-Spannungsversorgung zum entsprechenden LED-Anschluss im für den Anwender vorgesehenen Steckverbinder legen.

Kabel/Rohre		
• Kabel für Geber/Motor	5 m/10 m	• Kabel für Anwender 5 m/10 m
• Kabel für Bremse	5 m/10 m	• Luftrohr (3 Stück) 0,15 m

Technische Daten der Steuerung

Verwendete Steuerung	Spezifikation	Max. Anzahl E/A Kanäle	Serielle Schnittstelle	Spannungsversorgung	Seite
X-SEL-KETX	Vielseitig einsetzbar, einfach erweiterbar	176/160	kann eingesetzt werden	230 V	37



Siehe auch Seite 6 für Erläuterungen der Anm. 1 bis 11.

* Siehe auch Seite 6 für weitere Hinweise.