

IX-NNN1205

SCARA Ultra kompakter Roboter: Standard-Ausführung, Armlänge 120 mm, senkrechte Achse 50 mm



Typ	Standardausführung	Armlänge	120 mm	Nutzlast	0.2 kg Nennlast / 1 kg maximal
-----	--------------------	----------	--------	----------	--------------------------------

Modellspezifikation	Serie	Modell	Kabellänge	Steuerungstyp	Optionen
(Beispiel)	IX	- NNN1205	- 5L	- T2	- B

Modell/Technische Daten

Modell	Achsenkonfiguration		Armlänge (mm)	Motorleistung (W)	Arbeitsbereich	Positionierwiederholgenauigkeit (mm)	Maximale Bewegungsgeschwindigkeit (Hinweis 1)	Standardzykluszeit (s) (Hinweis 2)	Nutzlast (kg) (Hinweis 3)		3. Achse: Druckkraft (N)		4. Achse: Zulässige Nutzlast	
	Achse 1	Achse 2							Nennwert	Maximal	Druckvorgang (Hinweis 4)	Maximale Druckkraft (Hinweis 4)	Zulässiges Trägheitsmoment (kgm ²) (Hinweis 5)	Zulässiges Drehmoment (Nm)
IX-NNN1205-□-T2-□	Arm 1	Arm 2	45	12	±115°	±0.005 (XY)	2053 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit)	0.35	0.2	1.0	9.8	17.8	0.000386	0.13
	Achse 2	Arm 2	75	12	±145°									
	Achse 3	Senkrechte Achse	-	12	50 mm	±0.010	720 mm/ s							
	Achse 4	Drehachse	-	60	±360°	±0.005	1800°/ s							

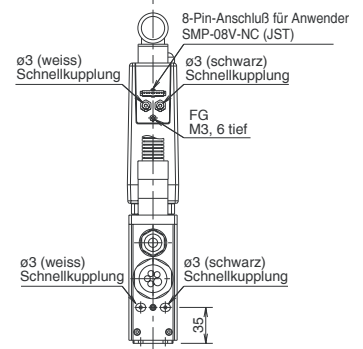
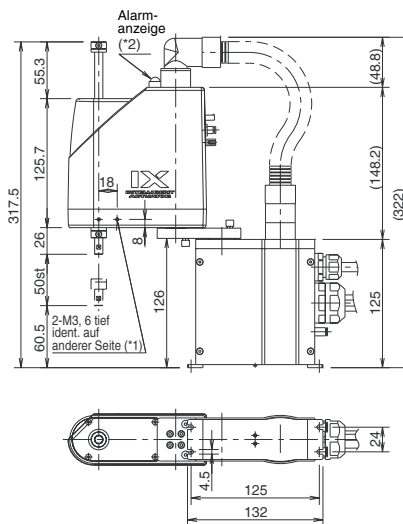
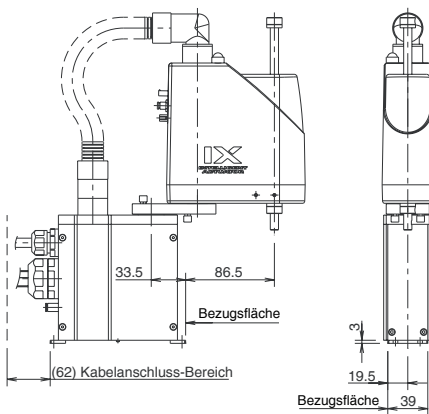
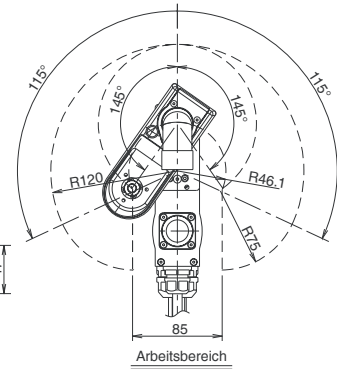
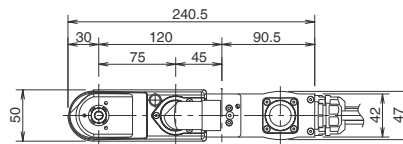
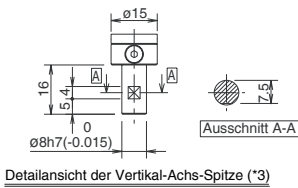
Gemeinsame technische Daten

Encoder-Typ	Absolut
Verdrahtung durch Anwender	8-adriges abgeschirmtes Kabel AWG26 / Kontaktstecker: SMP-08V-NC (JST)
Anschluss durch Anwender	Pneumatik (Außen ø3 mm, Innen ø2 mm) x 2 (normaler Betriebsdruck 0,7 MPa)
Warnleuchte (Hinweis 6)	Rot, kleine LED Anzeige x 1 (24 V- Spannung muss vorhanden sein.)

Umgebungstemperatur/Feuchtigkeit	Temperatur: 0-40°C / 20-85% relative Feuchtigkeit oder weniger (nicht kondensierend)
Roboter-gewicht	2.7 kg
Kabellänge	3L: 3 m 5L: 5 m

Abmessungen

Sie können die CAD-Daten von der IAI-Webseite herunterladen



*1: Das 2-M3- Loch (Tiefe 6) geht durch den Arm hindurch. Wenn die Montageschraube zu lang ist, stößt sie an die internen mechanischen Teile. Bitte vorsichtig montieren.
 *2: Zur Beleuchtung der Alarmanzeige muss der Benutzer eine Verdrahtung mit I/O-Ausgangssignalen von der Steuerung vornehmen, um 24 V DC an die LED-Klemmen im Anschlusskasten zu leiten.
 *3: Die vertikale Achse enthält keine Bremse. Wenn der Strom oder Servo abgeschaltet wird, kann die vertikale Achse abfallen. Bitte vorsichtig behandeln.

Technische Daten der Steuerung

Verwendete Steuerung	Anwendung	Max. Anzahl E/A-Kanäle	Spannungsversorgung	Seite
XSEL-QX	SCARA + 2 IAI-Achsen können angesteuert werden (gemäß Sicherheitskategorie 4)	192/192	1-/3-phasig 230 VAC	Rückseite



(Hinweis 1) Auf Basis des Punkt-zu-Punkt-Betriebs. Bei Bahn-Betrieb ist die maximale Geschwindigkeit begrenzt.
 (Hinweis 2) Die Zykluszeit beruht auf oszillierenden Bewegungen, mit denen eine Last von 0,2 kg über eine horizontale Distanz von 100 mm und einer vertikalen Distanz von 25 mm transportiert wird.
 (Hinweis 3) Die Nenn-Nutzlast gibt das maximale Gewicht an, das bei maximaler Geschwindigkeit und Beschleunigung transportiert werden kann. Die maximale Nutzlast gibt das maximale Gewicht an, das bei geringerer Geschwindigkeit und Beschleunigung transportiert werden kann.
 (Hinweis 4) Die Druckkraft im Modus Druckvorgang zeigt die Kraft an, die durch einen Druckbefehl des Programms ausgelöst wird. Die maximale Druckkraft entspricht der maximalen Kraft, die bei normalem Positionierbetrieb erzeugt wird.
 (Hinweis 5) Das zulässige Trägheitsmoment gibt den Wert an, der sich auf den Drehpunkt der Achse 4 bezieht. Der Offset zwischen dem Drehpunkt der Achse 4 und dem Schwerpunkt des Werkzeugs darf 17,5 mm nicht übersteigen.
 (Hinweis 6) Um die Alarmanzeige zu verwenden, muss der Benutzer die Verdrahtung so vornehmen, dass die Alarmanzeige auf ein Ausgangssignal der Steuerung anspricht und eine 24 VDC-Spannung zum entsprechenden LED-Ausgang auslöst.

IX-NNN1505

SCARA Ultra kompakter Roboter: Standard-Ausführung, Armlänge 150 mm, senkrechte Achse 50 mm



Typ	Standardausführung	Armlänge	150 mm	Nutzlast	0.2 kg Nennlast / 1 kg maximal
-----	--------------------	----------	--------	----------	--------------------------------

Modellspezifikation	Serie	Modell	Kabellänge	Steuerungstyp	Optionen
(Beispiel)	IX	- NNN1505	- 5L	- T2	- B

Modell/Technische Daten

Modell	Achsenkonfiguration		Armlänge (mm)	Motorleistung (W)	Arbeitsbereich	Positionierwiederholgenauigkeit (mm)	Maximale Bewegungsgeschwindigkeit (Hinweis 1)	Standardzykluszeit (s) (Hinweis 2)	Nutzlast (kg) (Hinweis 3)		3. Achse: Druckkraft (N)		4. Achse: Zulässige Nutzlast	
	Achse 1	Achse 2							Nennwert	Maximal	Druckvorgang (Hinweis 4)	Maximale Druckkraft (Hinweis 4)	Zulässiges Trägheitsmoment (kgm ²) (Hinweis 5)	Zulässiges Drehmoment (Nm)
IX-NNN1505-Q-T2-Q	Arm 1	75	12	±125°	±0.005 (XY)	2304 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit)	0.35	0.2	1.0	9.8	17.8	0.000386	0.13	
	Arm 2	75	12	±145°										
	Senkrechte Achse	-	12	50 mm	±0.010	720 mm/s								
	Drehachse	-	60	±360°	±0.005	1800°/s								

Gemeinsame technische Daten

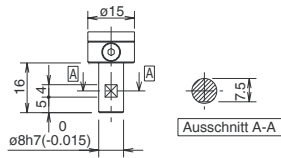
Encoder-Typ	Absolut
Verdrahtung durch Anwender	8-adriges abgeschirmtes Kabel AWG26 / Kontaktstecker: SMP-08V-NC (JST)
Anschluss durch Anwender	Pneumatik (Außen ø3 mm, Innen ø2 mm) x 2 (normaler Betriebsdruck 0,7 MPa)
Warnleuchte (Hinweis 6)	Rot, kleine LED Anzeige x 1 (24 V- Spannung muss vorhanden sein.)

Umgebungstemperatur/Feuchtigkeit	Temperatur: 0-40°C / 20-85% relative Feuchtigkeit oder weniger (nicht kondensierend)
Roboter-gewicht	2.7 kg
Kabellänge	3L: 3 m 5L: 5 m

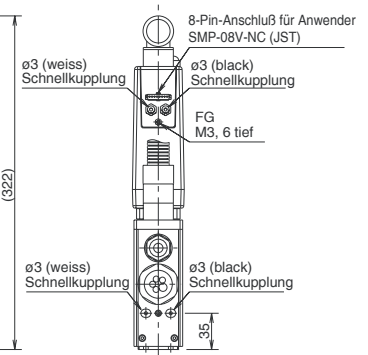
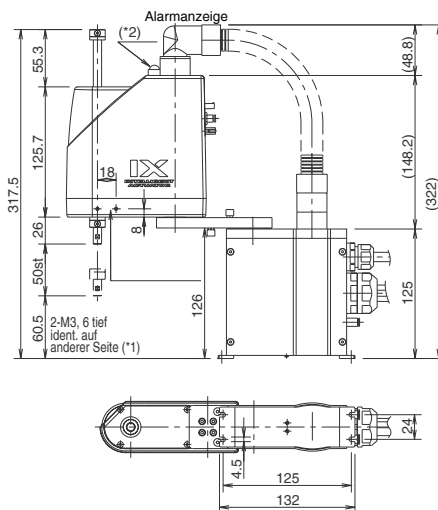
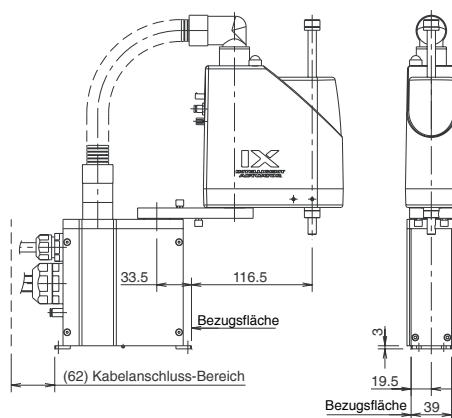
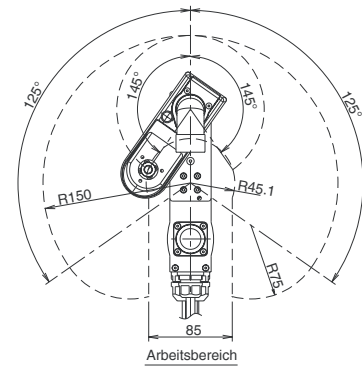
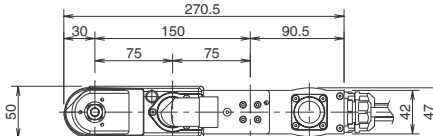
Abmessungen

Sie können die CAD-Daten von der IAI-Webseite herunterladen

2D CAD



Detailansicht der Vertikal-Achs-Spitze (*3)



*1: Das 2-M3- Loch (Tiefe 6) geht durch den Arm hindurch. Wenn die Montageschraube zu lang ist, stößt sie an die internen mechanischen Teile. Bitte vorsichtig montieren.
 *2: Zur Beleuchtung der Alarmanzeige muss der Benutzer eine Verdrahtung mit I/O- Ausgangssignalen von der Steuerung vornehmen, um 24 V DC an die LED- Klemmen im Anschlusskasten zu leiten.
 *3: Die vertikale Achse enthält keine Bremse. Wenn der Strom oder Servo abgeschaltet wird, kann die vertikale Achse abfallen. Bitte vorsichtig behandeln.

Technische Daten der Steuerung

Verwendete Steuerung	Anwendung	Max. Anzahl E/A-Kanäle	Spannungsversorgung	Seite
XSEL-QX	SCARA + 2 IAI-Achsen können angesteuert werden (gemäß Sicherheitskategorie 4)	192/192	1-/3-phasig 230 VAC	Rückseite



Achtung!

(Hinweis 1) Auf Basis des Punkt-zu-Punkt-Betriebs. Bei Bahn-Betrieb ist die maximale Geschwindigkeit begrenzt.
 (Hinweis 2) Die Zykluszeit beruht auf oszillierenden Bewegungen, mit denen eine Last von 0,2 kg über eine horizontale Distanz von 100 mm und einer vertikalen Distanz von 25 mm transportiert wird.
 (Hinweis 3) Die Nenn-Nutzlast gibt das maximale Gewicht an, das bei maximaler Geschwindigkeit und Beschleunigung transportiert werden kann. Die maximale Nutzlast gibt das maximale Gewicht an, das bei geringerer Geschwindigkeit und Beschleunigung transportiert werden kann.
 (Hinweis 4) Die Druckkraft im Modus Druckvorgang zeigt die Kraft an, die durch einen Druckbefehl des Programms ausgelöst wird. Die maximale Druckkraft entspricht der maximalen Kraft, die bei normalem Positionierbetrieb erzeugt wird.
 (Hinweis 5) Das zulässige Trägheitsmoment gibt den Wert an, der sich auf den Drehpunkt der Achse 4 bezieht. Der Offset zwischen dem Drehpunkt der Achse 4 und dem Schwerpunkt des Werkzeugs darf 17,5 mm nicht übersteigen.
 (Hinweis 6) Um die Alarmanzeige zu verwenden, muss der Benutzer die Verdrahtung so vornehmen, dass die Alarmanzeige auf ein Ausgangssignal der Steuerung anspricht und eine 24 VDC-Spannung zum entsprechenden LED-Ausgang auslöst.

IX-NNN1805

SCARA Ultra kompakter Roboter: Standard-Ausführung, Armlänge 180 mm, senkrechte Achse 50 mm



Typ	Standardausführung	Armlänge	180 mm	Nutzlast	0.2 kg Nennlast / 1 kg maximal
-----	--------------------	----------	--------	----------	--------------------------------

Modellspezifikation	Serie	Modell	Kabellänge	Steuerungstyp	Optionen
(Beispiel)	IX	- NNN1805	- 5L	- T2	- B

Modell/Technische Daten

Modell	Achsenkonfiguration		Armlänge (mm)	Motorleistung (W)	Arbeitsbereich	Positionierwiederholgenauigkeit (mm)	Maximale Bewegungsgeschwindigkeit (Hinweis 1)	Standardzykluszeit (s) (Hinweis 2)	Nutzlast (kg) (Hinweis 3)		3. Achse: Druckkraft (N)		4. Achse: Zulässige Nutzlast	
									Nennwert	Maximal	Druckvorgang (Hinweis 4)	Maximale Druckkraft (Hinweis 4)	Zulässiges Trägheitsmoment (kgm ²) (Hinweis 5)	Zulässiges Drehmoment (Nm)
IX-NNN1805-□-T2-□	Achse 1	Arm 1	105	12	±125°	±0.005 (XY)	2555 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit)	0.38	0.2	1.0	9.8	17.8	0.000386	0.13
	Achse 2	Arm 2	75	12	±145°									
	Achse 3	Senkrechte Achse	-	12	50 mm	±0.010	720 mm/s							
	Achse 4	Drehachse	-	60	±360°	±0.005	1800°/s							

Gemeinsame technische Daten

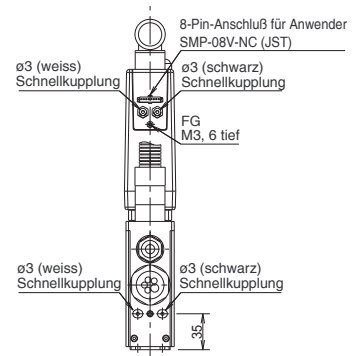
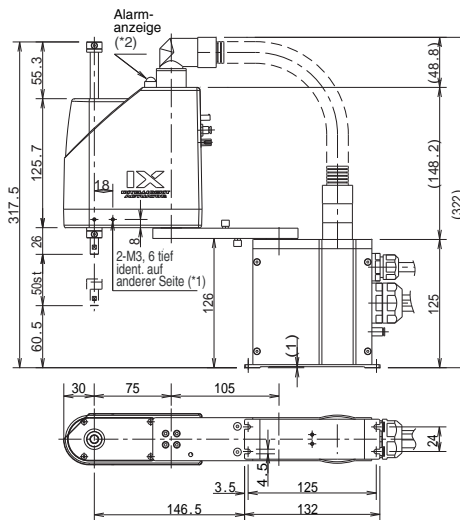
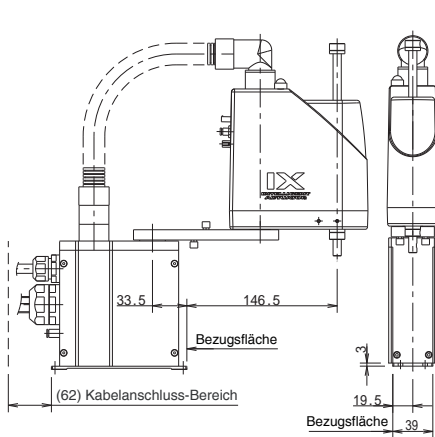
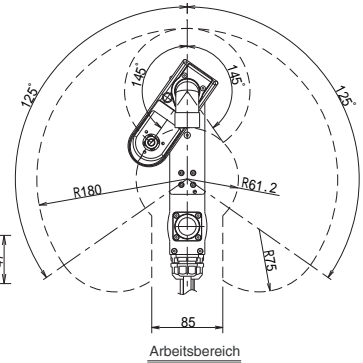
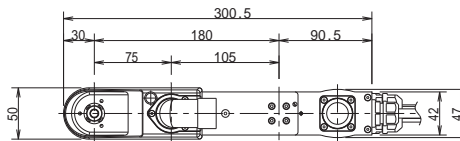
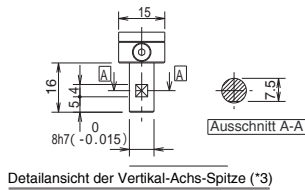
Encoder-Typ	Absolut
Verdrähtung durch Anwender	8-adriges abgeschirmtes Kabel AWG26 / Kontaktstecker: SMP-08V-NC (JST)
Anschluß durch Anwender	Pneumatik (Außen ø3 mm, Innen ø2 mm) x 2 (normaler Betriebsdruck 0,7 MPa)
Warnleuchte (Hinweis 6)	Rot, kleine LED Anzeige x 1 (24 V-Spannung muss vorhanden sein.)

Umgebungstemperatur/Feuchtigkeit	Temperatur: 0-40°C / 20-85% relative Feuchtigkeit oder weniger (nicht kondensierend)
Robotergewicht	3.0 kg
Kabellänge	3L: 3 m 5L: 5 m

Abmessungen

Sie können die CAD-Daten von der IAI-Webseite herunterladen

2D CAD



- *1: Das 2-M3- Loch (Tiefe 6) geht durch den Arm hindurch. Wenn die Montageschraube zu lang ist, stößt sie an die internen mechanischen Teile. Bitte vorsichtig montieren.
- *2: Zur Beleuchtung der Alarmanzeige muss der Benutzer eine Verdrähtung mit I/O-Ausgangssignalen von der Steuerung vornehmen, um 24 V DC an die LED-Klemmen im Anschlusskasten zu leiten.
- *3: Die vertikale Achse enthält keine Bremse. Wenn der Strom oder Servo abgeschaltet wird, kann die vertikale Achse abfallen. Bitte vorsichtig behandeln.

Technische Daten der Steuerung

Verwendete Steuerung	Anwendung	Max. Anzahl E/A-Kanäle	Spannungsversorgung	Seite
XSEL-QX	SCARA + 2 IAI-Achsen können angesteuert werden (gemäß Sicherheitskategorie 4)	192/192	1-/3-phasig 230 VAC	Rückseite



- (Hinweis 1) Auf Basis des Punkt-zu-Punkt-Betriebs. Bei Bahn-Betrieb ist die maximale Geschwindigkeit begrenzt.
- (Hinweis 2) Die Zykluszeit beruht auf oszillierenden Bewegungen, mit denen eine Last von 0,2 kg über eine horizontale Distanz von 100 mm und einer vertikalen Distanz von 25 mm transportiert wird.
- (Hinweis 3) Die Nenn-Nutzlast gibt das maximale Gewicht an, das bei maximaler Geschwindigkeit und Beschleunigung transportiert werden kann. Die maximale Nutzlast gibt das maximale Gewicht an, das bei geringerer Geschwindigkeit und Beschleunigung transportiert werden kann.
- (Hinweis 4) Die Druckkraft im Modus Druckvorgang zeigt die Kraft an, die durch einen Druckbefehl des Programms ausgelöst wird. Die maximale Druckkraft entspricht der maximalen Kraft, die bei normalem Positionierbetrieb erzeugt wird.
- (Hinweis 5) Das zulässige Trägheitsmoment gibt den Wert an, der sich auf den Drehpunkt der Achse 4 bezieht. Der Offset zwischen dem Drehpunkt der Achse 4 und dem Schwerpunkt des Werkzeugs darf 17,5 mm nicht übersteigen.
- (Hinweis 6) Um die Alarmanzeige zu verwenden, muss der Benutzer die Verdrähtung so vornehmen, dass die Alarmanzeige auf ein Ausgangssignal der Steuerung anspricht und eine 24 VDC-Spannung zum entsprechenden LED-Ausgang auslöst.