

IX-NSN5016

Hochgeschwindigkeits-SCARA Midirobter der IX-Serie:
Armlänge 500 mm, senkrechte Achse (Z) 160 mm



Typ Hochgeschwindigkeitsausführung Armlänge 500 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 - NSN5016 - 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

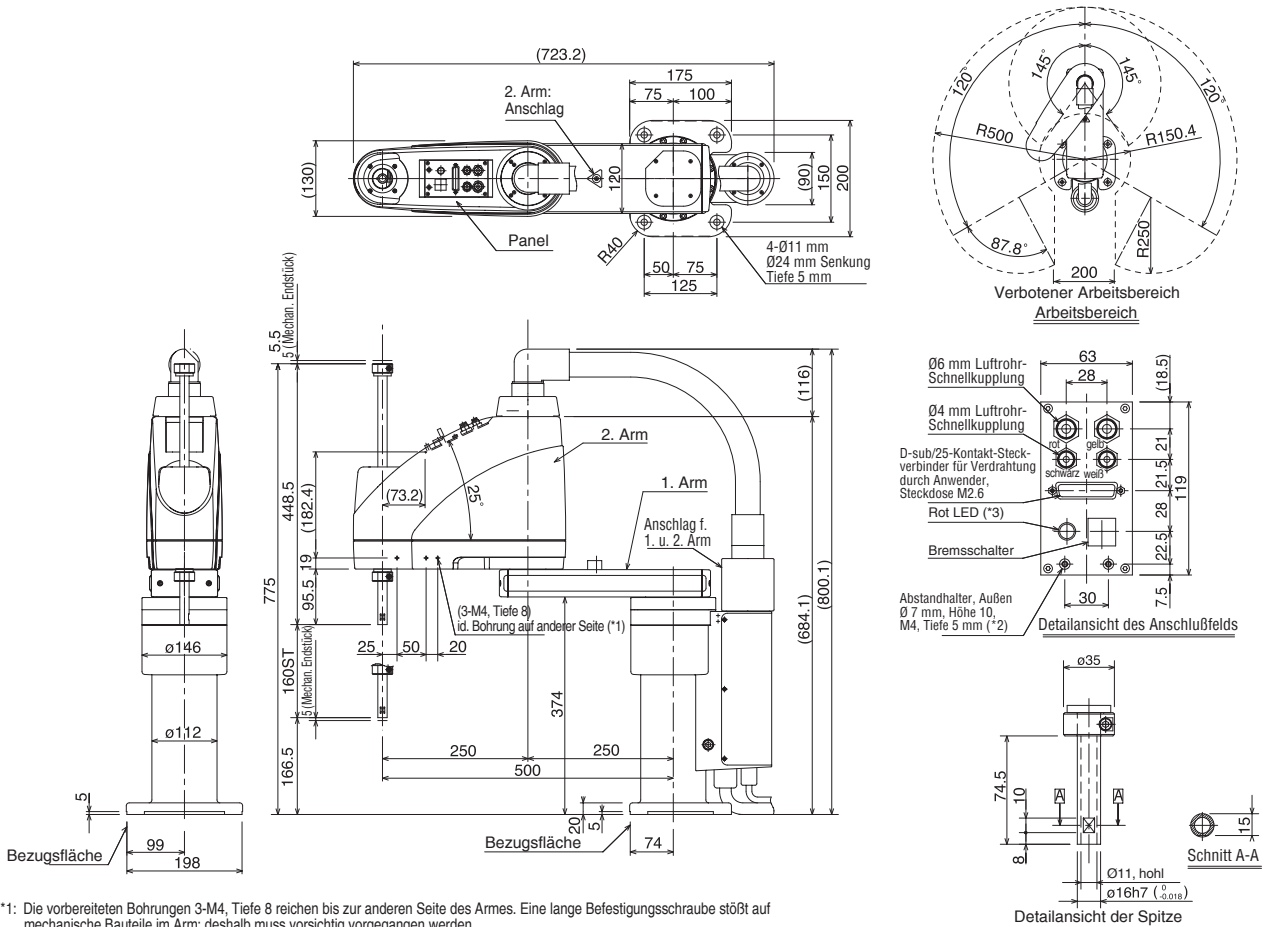
Modell	Achsen		Armlänge (mm)	Motorleistung (W)	Arbeitsbereich	Positionierwiederholgenauigkeit (mm) (Anm. 1)	Maximale Bewegungsgeschwindigkeit (Anm. 2)	Standardzykluszeit (s) (Anm. 3)	Nutzlast (kg)		3. Achse (z): Druckkraft (N)		4. Achse (rotation): Zulässige Nutzlast	
	Nennwert	Maximum							Druckvorgang (Anm. 4)	Max. Druckkraft (Anm. 4)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m ²) (Anm. 5)	Zulässiges Drehmoment (N·m)		
IX-NSN5016-5L-KETX-□-□-□-2	Achse 1	Arm 1	250	750	±120°	±0.010	4712 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit)	0,29 bis 0,30	1	3	135	190	0.015	2.2
	Achse 2	Arm 2	250	600	±145°									
	Achse 3	Senkrechte Achse	-	200	160 mm	±0.010	1085 mm/s							
	Achse 4	Drehachse	-	100	±360°	±0.010	1800°/s							

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

Gemeinsame technische Daten

Gebertyp	Absolut	Umgebungtemp./Feuchtigkeit	Temperatur: 0-40°C, Feuchtigkeit: 20-85% relativ oder weniger (nicht kondensierend)
Verdrahtung durch Anwender	25-adriges abgeschirmtes Kabel AWG26 D-sub/25-Kontaktstecker	Robotergergewicht	32 kg
Anschluß durch Anwender	Pneumatik (Außen Ø 6 mm, Innen Ø 4 mm) x 2 (normaler Betriebsdruck 0,8 MPa) Pneumatik (Außen Ø 4 mm, Innen Ø 2,5 mm) x 2 (normaler Betriebsdruck 0,8 MPa)	Kabellänge (Anm. 8)	5L: 5 m (standard), 10L: 10 m (wahlweise)
Kabellänge (Anm. 6)	Rot, kleine LED Anzeige x 1 (24 V- Spannung muss vorhanden sein.)		
Bremsschalter (Anm. 7)	Bremsschalter verhindert, dass senkrechte Achse nach unten fällt (24 V- erforderlich.)		

Abmessungen



*1: Die vorbereiteten Bohrungen 3-M4, Tiefe 8 reichen bis zur anderen Seite des Armes. Eine lange Befestigungsschraube stößt auf mechanische Bauteile im Arm; deshalb muss vorsichtig vorgegangen werden.
 *2: Eine von außen auf einen Abstandhalter aufgebrachte Kraft darf 30 N in axialer Richtung oder 2 Nm in der Drehrichtung nicht überschreiten.
 *3: 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
 • Lufrrohr (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 8.

IX-NSN6016

Hochgeschwindigkeits-SCARA Midiroboter der IX-Serie:
Armlänge 600 mm, senkrechte Achse (Z) 160 mm



Typ	Hochgeschwindigkeitsausführung	Armlänge	600 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	NSN6016	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

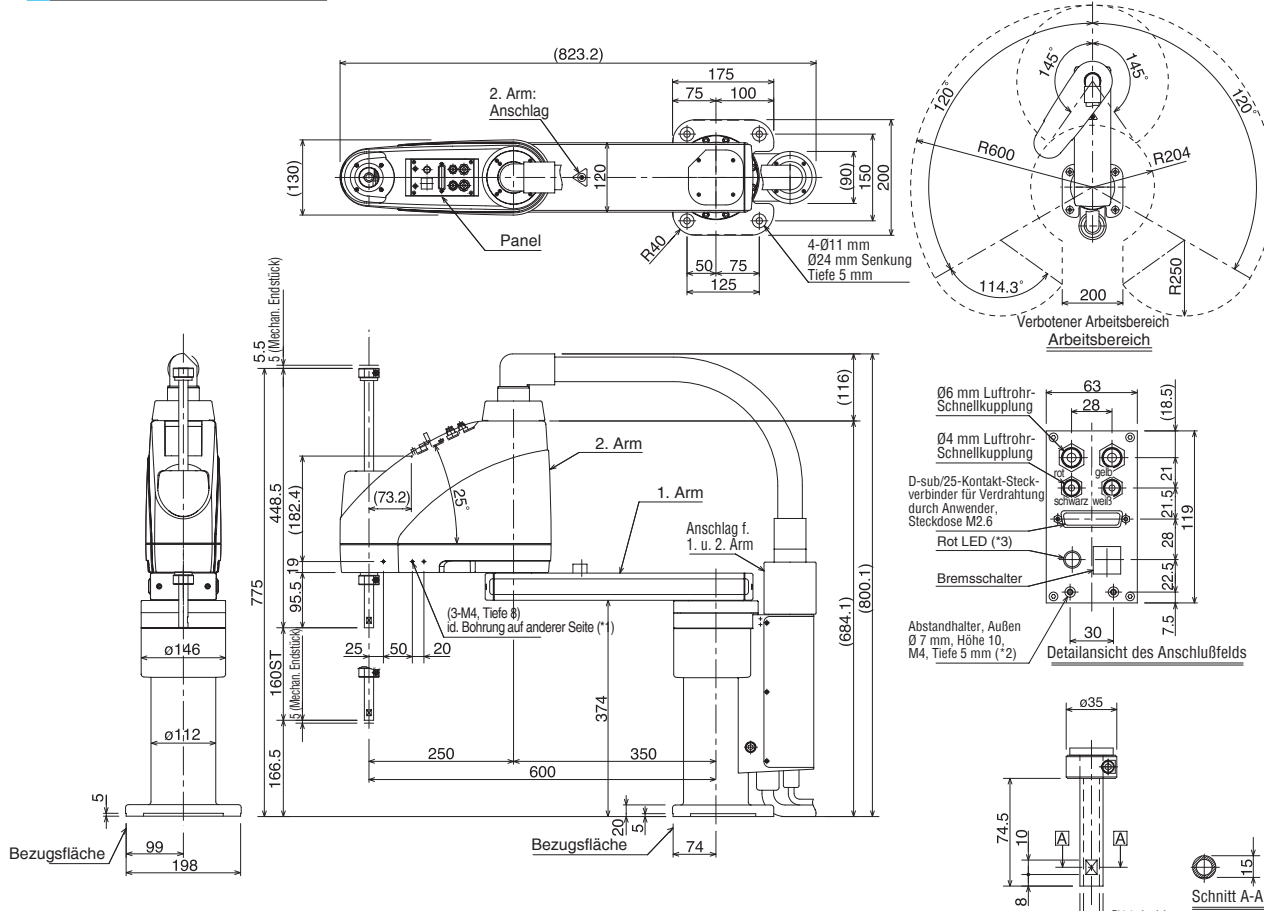
Modell	Achsen		Armlänge (mm)	Motorleistung (W)	Arbeitsbereich	Positionierwiederholgenauigkeit (mm) (Anm. 1)	Maximale Bewegungsgeschwindigkeit (Anm. 2)	Standardzykluszeit (s) (Anm. 3)	Nutzlast (kg)		3. Achse (z): Druckkraft (N)		4. Achse (rotation): Zulässige Nutzlast	
	Nennwert	Maximum							Druckvorgang (Anm. 4)	Max. Druckkraft (Anm. 4)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m²) (Anm. 5)	Zulässiges Drehmoment (N·m)		
IX-NSN6016-5L-KETX-□-□-□-2	Achse 1	Arm 1	350	750	±120°	±0.010	5236 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit)	0.38 bis 0.39	1	3	135	190	0.015	2.2
	Achse 2	Arm 2	250	600	±145°		1085 mm/s							
	Achse 3	Senkrechte Achse	-	200	160 mm	±0.010	1800°/s							
	Achse 4	Drehachse	-	100	±360°	±0.010								

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

Gemeinsame technische Daten

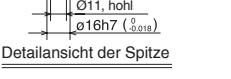
Gebertyp	Absolut	Umgebungstemp./Feuchtigkeit	Temperatur: 0-40°C, Feuchtigkeit: 20-85% relativ oder weniger (nicht kondensierend)
Verdrahtung durch Anwender	25-adriges abgeschirmtes Kabel AWG26 D-sub/25-Kontaktstecker	Robotergergewicht	33 kg
Anschluß durch Anwender	Pneumatik (Außen Ø 6 mm, Innen Ø 4 mm) x 2 (normaler Betriebsdruck 0,8 MPa) Pneumatik (Außen Ø 4 mm, Innen Ø 2,5 mm) x 2 (normaler Betriebsdruck 0,8 MPa)	Kabellänge (Anm. 8)	5L: 5 m (standard), 10L: 10 m (wahlweise)
Kabellänge (Anm. 6)	Rot, kleine LED Anzeige x 1 (24 V- Spannung muss vorhanden sein.)		
Bremsschalter (Anm. 7)	Bremsschalter verhindert, dass senkrechte Achse nach unten fällt (24 V- erforderlich.)		

Abmessungen



*1: Die vorbereiteten Bohrungen 3-M4, Tiefe 8 reichen bis zur anderen Seite des Armes. Eine lange Befestigungsschraube stößt auf mechanische Bauteile im Arm; deshalb muss vorsichtig vorgegangen werden.
*2: Eine von außen auf einen Abstandhalter aufgeführte Kraft darf 30 N in axialer Richtung oder 2 Nm in der Drehrichtung nicht überschreiten.
*3: 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

Achtung Siehe auch Seite 6 für Erläuterungen der Anm. 1 bis 8.