

IX-TNN3015

SCARA Miniroboter der IX-Serie für Wandmontage:
Armlänge 300 mm, senkrechte Achse (Z) 150 mm

IX-UNN3015

SCARA Miniroboter der IX-Serie für Wandmontage/inverse Ausführung:
Armlänge 300 mm, senkrechte Achse (Z) 150 mm



Typ	Wandmontage/invers	Armlänge	300 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	TNN3015	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-TNN3015-5L-□-□-□-□-2 IX-UNN3015-5L-□-□-□-□-2	Achse 2	Arm 2	125	100	±130°	±0.010	3560 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit)	0.49	1	3	65.3	90.9	0.015	1.9
	Achse 3	Senkrechte Achse	-	100	150 mm									
	Achse 4	Drehachse	-	50	±360°	±0.005	1600°/s							

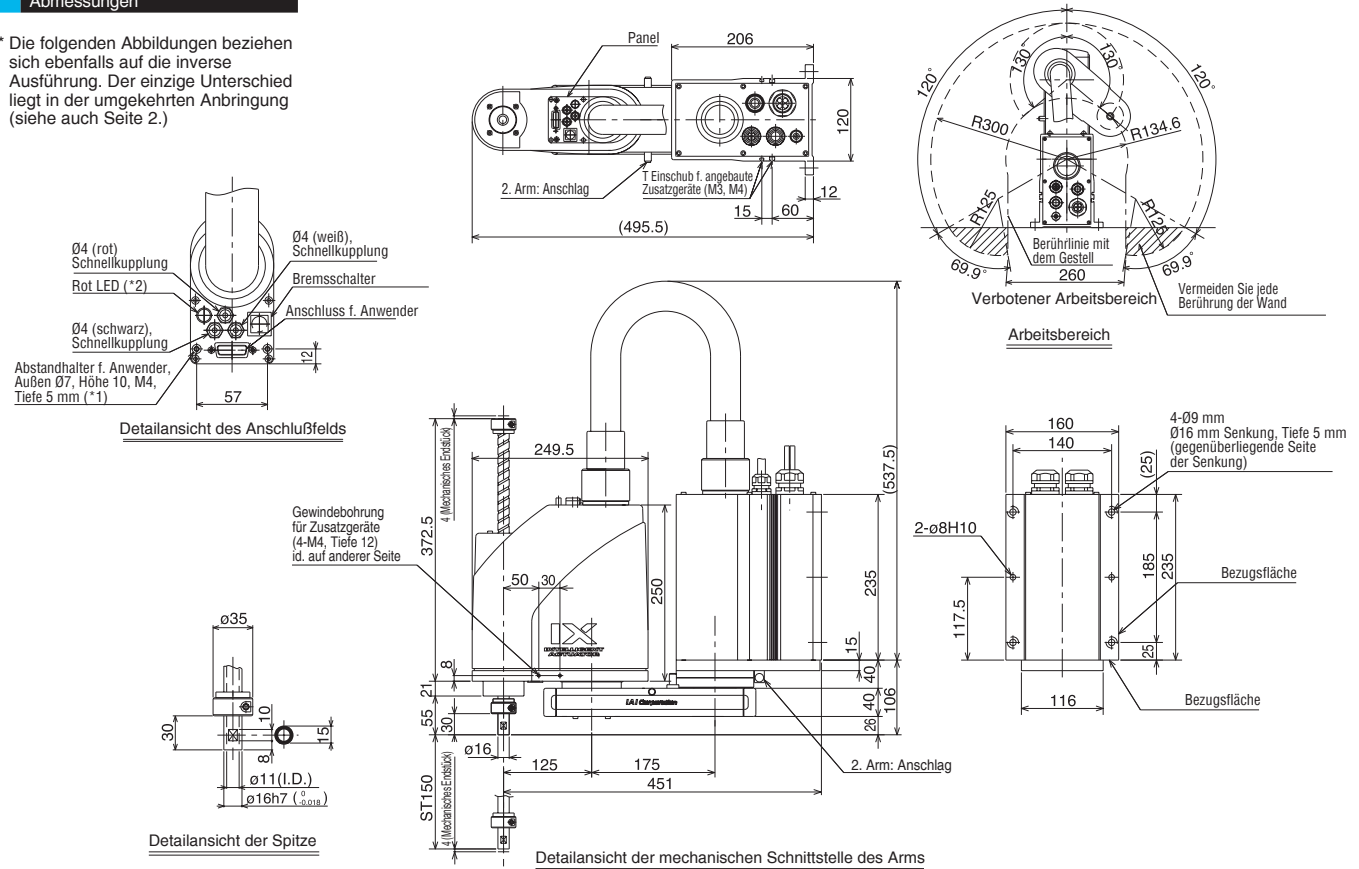
* Geben Sie die erforderliche Steuerung im □ im vorgenannten Modellcode an. Für weitere Einzelheiten, siehe „Erläuterung der SCARA-Robotermodellspezifikation“ (Seite 10).

Gemeinsame technische Daten

Gebertyp	Absolute	Umgebungstemp./Feuchtigkeit	Temp.: 0-40°C, Feuchtigkeit: 20-85% relativ od. weniger (nicht kondensierend)
Verdrahtung durch Anwender	Abgeschirmter Steckverbinder AWG 26 D-sub/15-Kontakte	Roboter-gewicht	20.8 kg
Anschluß durch Anwender	Pneumatik (Außen Ø 4 mm, Innen Ø 2,5 mm) x 3 (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- erforderl.)		

Abmessungen

* Die folgenden Abbildungen beziehen sich ebenfalls auf die inverse Ausführung. Der einzige Unterschied liegt in der umgekehrten Anbringung (siehe auch Seite 2.)



- *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 | 5 m/10 m | • Kabel für Anwender | 5 m/10 m |
| • Kabel für Geber/Motor | 5 m/10 m | • Luftrohr (3 Stück) | 0,15 m |
| • Kabel für Bremse | 5 m/10 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.

* Siehe auch Seite 6 für weitere Hinweise.

IX-TNN3515

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

IX-UNN3515

SCARA Miniroboter der IX-Serie für Wandmontage/inverse Ausführung:
Armlänge 350 mm, senkrechte Achse (Z) 150 mm



Typ	Wandmontage/invers	Armlänge	350 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	TNN3515	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-TNN3515-5L-□-□-□-□-2 IX-UNN3515-5L-□-□-□-□-2	Achse 1/Arm 1	225	200	±120°	±0.010	3979 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit)	0.53	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							

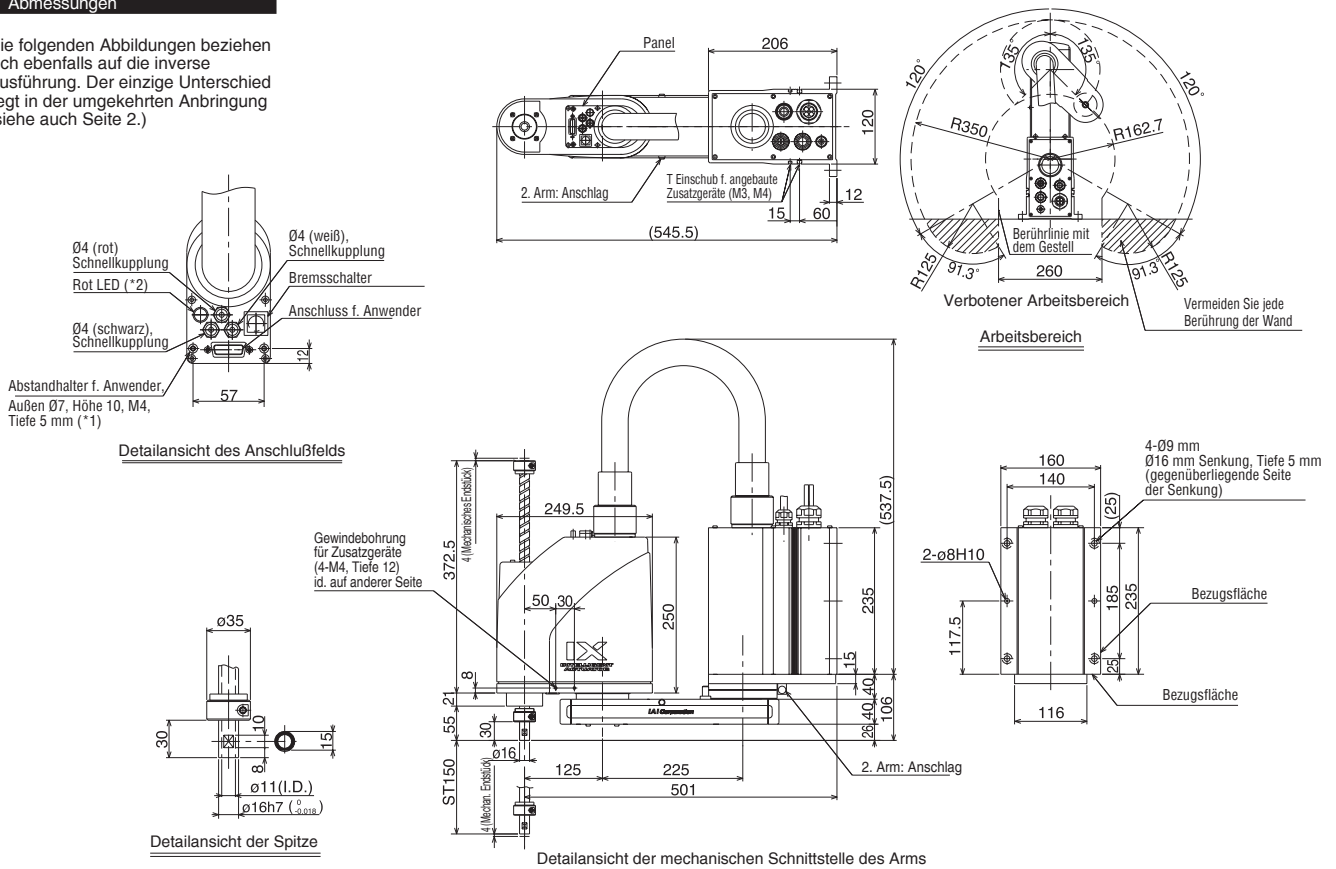
* Geben Sie die erforderliche Steuerung im □ im vorgenannten Modellcode an. Für weitere Einzelheiten, siehe „Erläuterung der SCARA-Robotermodellspezifikation“ (Seite 10).

Gemeinsame technische Daten

Gebertyp	Absolute	Umgebungstemp./Feuchtigkeit	Temp.: 0-40°C, Feuchtigkeit: 20-85% relativ od. weniger (nicht kondensierend)
Verdrahtung durch Anwender	Abgeschirmter Steckverbinder AWG 26 D-sub/15-Kontakte	Roboter-gewicht	21.9 kg
Anschluß durch Anwender	Pneumatik (Außen Ø 4 mm, Innen Ø 2,5 mm) x 3 (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-erforderl.)		

Abmessungen

* Die folgenden Abbildungen beziehen sich ebenfalls auf die inverse Ausführung. Der einzige Unterschied liegt in der umgekehrten Anbringung (siehe auch Seite 2.)



*1: Eine von außen auf einen Abstandhalter aufgebrauchte 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 8.

* Siehe auch Seite 6 für weitere Hinweise.