

IX-NNN2515

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



Typ Normalausführung 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 - NNN2515 - 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

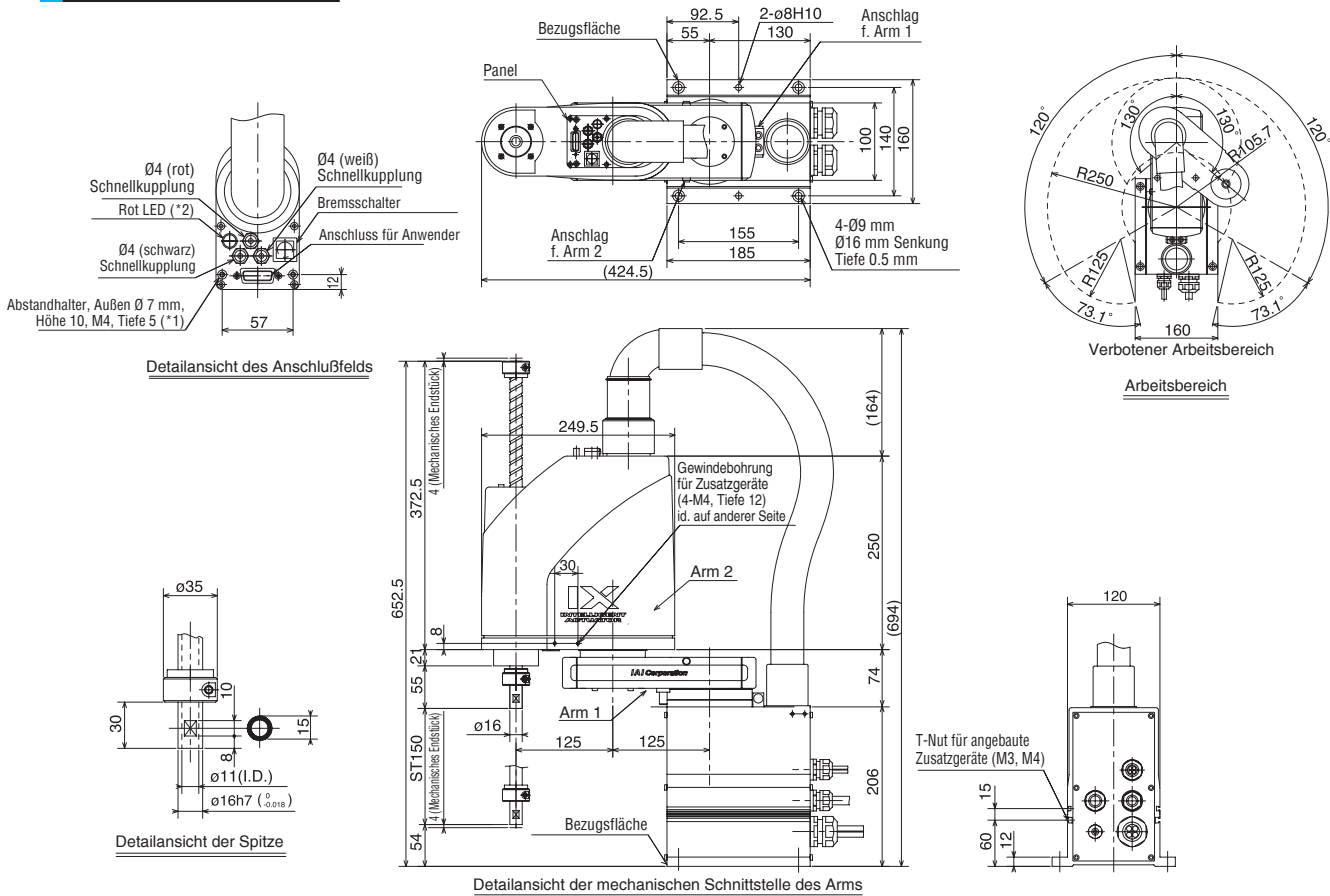
| Modell | Achsen | | Armlänge (mm) | Motorleistung (W) | Arbeitsbereich | Positionierwiederholgenauigkeit (mm) (Anm. 1) | Maximale Bewegungsgeschwindigkeit (Anm. 2) | Standardzykluszeit (s) (Anm. 3) | Nutzlast (kg) | | 3. Achse (z): Druckkraft (N) | | 4. Achse (rotation): Zulässige Nutzlast | |
|-------------------------|---------|------------------|---------------|-------------------|----------------|---|--|---------------------------------|---------------|---------|------------------------------|--------------------------|---|-----------------------------|
| | Achse 1 | Achse 2 | | | | | | | Nennwert | Maximum | Druckvorgang (Anm. 4) | Max. Druckkraft (Anm. 4) | Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m²) (Anm. 5) | Zulässiges Drehmoment (N·m) |
| IX-NNN2515-5L-□-□-□-□-2 | Arm 1 | Arm 2 | 125 | 200 | ±120° | ±0.010 | 3142 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit) | 0.46 | 1 | 3 | 65.3 | 90.9 | 0.015 | 1.9 |
| | Achse 2 | Arm 2 | 125 | 200 | ±130° | | | | | | | | | |
| | Achse 3 | Senkrechte Achse | - | 100 | 150mm | ±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 | Temperatur: 0-40°C, Feuchtigkeit: 20-85% relativ oder weniger (nicht kondensierend) |
| Verdrahtung durch Anwender | 15-adriges abgeschirmtes Kabel AWG26 D-sub/15-Kontaktstecker | Roboter-gewicht | 17,1 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- erfordert.) | | |

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-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-NNN3515

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

| | | | | | |
|-----|------------------|----------|--------|----------|-------------------------|
| Typ | Normalausführung | 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 | -NNN3515- | 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

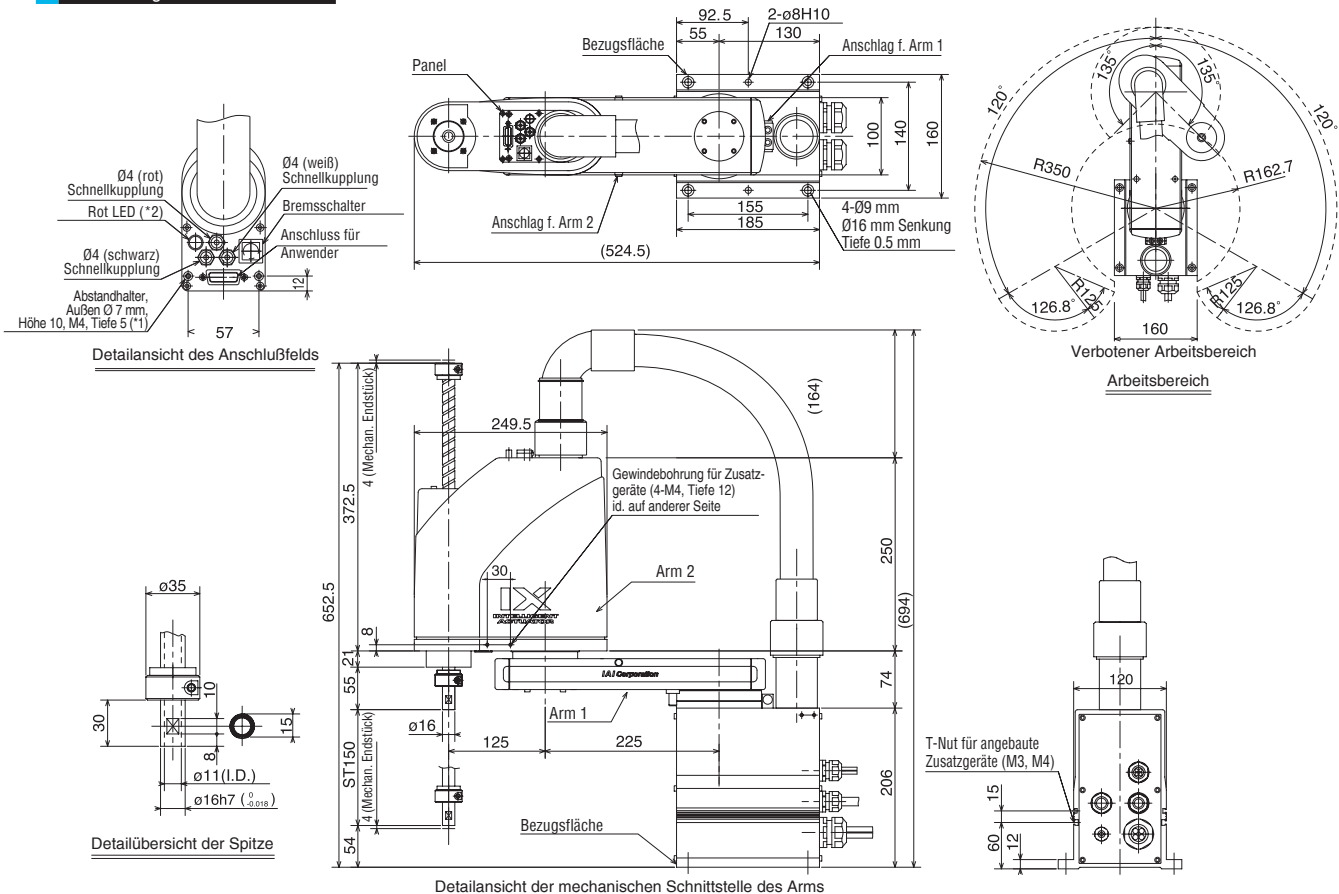
| Modell | Achsen | | Armlänge (mm) | Motorleistung (W) | Arbeitsbereich | Positionierwiederholgenauigkeit (mm) (Anm. 1) | Maximale Bewegungsgeschwindigkeit (Anm. 2) | Standardzykluszeit (s) (Anm. 3) | Nutzlast (kg) | | 3. Achse (z): Druckkraft (N) | | 4. Achse (rotation): Zulässige Nutzlast | |
|-------------------------|---------|------------------|---------------|-------------------|----------------|---|--|---------------------------------|---------------|---------|------------------------------|--------------------------|---|-----------------------------|
| | Achse 1 | Arm 1 | | | | | | | Nennwert | Maximum | Druckvorgang (Anm. 4) | Max. Druckkraft (Anm. 4) | Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m²) (Anm. 5) | Zulässiges Drehmoment (N·m) |
| IX-NNN3515-5L-□-□-□-□-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 | 150mm | ±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 | Temperatur: 0-40°C, Feuchtigkeit: 20-85% relativ oder weniger (nicht kondensierend) |
| Verdrahtung durch Anwender | 15-adriges abgeschirmtes Kabel AWG26 D-sub/15-Kontaktstecker | Robotergergewicht | 18,2 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



*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.