IX-NNN50□□

Standard-SCARA Midiroboter der IX-Serie: Armlänge 500 mm, senkrechte Achse (Z) 200 mm (300 mm)

Typ	Normalausführung	Armlänge	500 mm	Nutzlast	2 kg Nennlast/10 kg max.

■ **Modellspez.:** Serie – Modell – Kabellänge – Steuerungstyp – Standard E/A – Erweiterte E/A – Kabellänge E/A – Spannungsversorgung

Beispiel: IX – NNN5020 – 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		Arm-länge (mm)	Motor-leistung (W)	Arbeits-bereich	Positionier-wiederhol-genauigkeit (mm) (Anm. 1)	Maximale Bewegungs-geschwin-digkeit (Anm. 2)	Standard-zyklus-zeit (s) (Anm. 3)	Nutzlast (kg)		3. Achse (z): Druckkraft (N)		4. Achse (rotation): Zulässige Nutzlast	
									Nenn-wert	Maxi-mum	Druck-vorgang (Anm. 4)	Max. Druckkraft (Anm. 4)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m²) (Anm. 5)	Zulässiges Drehmoment (N·m)
IX-NNN5020-5L-KETX-□-□-□-2 [IX-NNN5030-5L-KETX-□-□-□-2]	Achse 1	Arm 1	250	400	±120°	±0.010	6283 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit)	0.44	2	10	108	152	0.06	3.3
	Achse 2	Arm 2	250	200	±145°									
	Achse 3	Senkrechte Achse	–	200	200 mm [300 mm]	±0.010	1393 mm/s							
	Achse 4	Drehachse	–	100	±360°	±0.005	1200°/s							

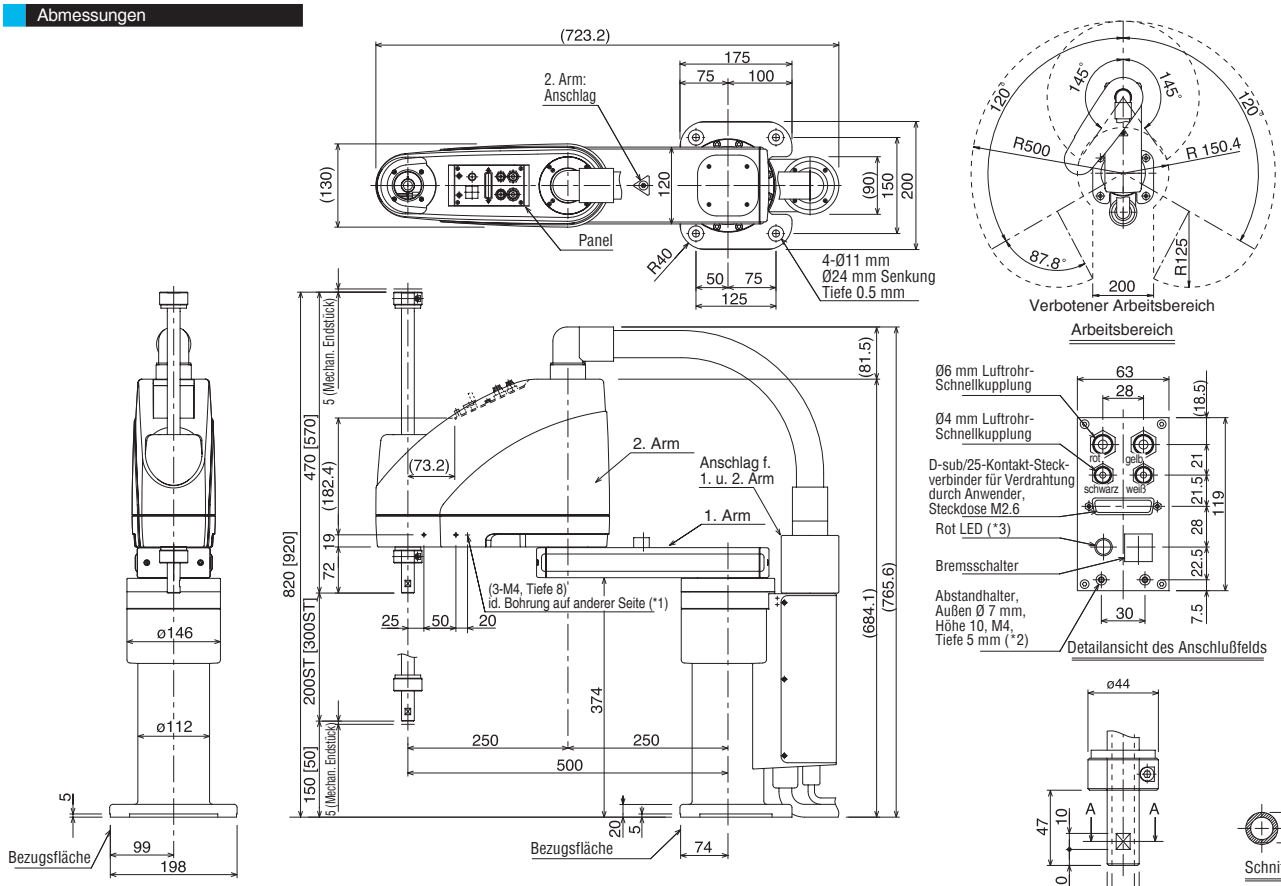
* Geben Sie die erforderliche Steuerung im □ im vorgenannten Modellcode an. Für weitere Einzelheiten, siehe „Erläuterung der SCARA-Robotermodellspezifikation“ (Seite 10).

Gemeinsame technische Daten

Gebertyp	Absolute
Verdrahtung durch Anwender	25-adriges abgeschirmtes Kabel AWG26 D-sub/25-Kontaktstecker
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. 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.)

Umgebungstemp./Feuchtigkeit	Temperatur: 0~40°C, Feuchtigkeit: 20~85% relativ oder weniger (nicht kondensierend)
Robotergewicht	29,5 kg
Kabellänge (Anm. 8)	5L: 5 m (standard), 10L: 10 m (wahlweise)

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 Abstandshalter 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
- Luftrohr (3 Stück) 0,15 m

Technische Daten der Steuerung

Verwendete Steuerung	Spezifikation	Max. Anzahl E/A Kanäle	Serielle Schnittstelle	Spannungs-versorgung	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.

IX-NNN60□□

Standard-SCARA Midiroboter der IX-Serie: Armlänge 600 mm, senkrechte Achse (Z) 200 mm (300 mm)

Typ	Normalausführung	Armlänge	600 mm	Nutzlast	2 kg Nennlast/10 kg max.

■ **Modellspez.:** Serie – Modell – Kabellänge – Steuerungstyp – Standard E/A – Erweiterte E/A – Kabellänge E/A – Spannungsversorgung

Beispiel: IX – NNN6020 – 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		Arm-länge (mm)	Motor-leistung (W)	Arbeits-bereich	Positionier-wiederhol-genauigkeit (mm) (Anm. 1)	Maximale Bewegungs-geschwin-digkeit (Anm. 2)	Standard-zyklus-zeit (s) (Anm. 3)	Nutzlast (kg)		3. Achse (z): Druckkraft (N)		4. Achse (rotation): Zulässige Nutzlast	
									Nenn-wert	Maxi-mum	Druck-vorgang (Anm. 4)	Max. Druckkraft (Anm. 4)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m²) (Anm. 5)	Zulässiges Drehmoment (N·m)
IX-NNN6020-5L-KETX-□-□-□-2 [IX-NNN6030-5L-KETX-□-□-□-2]	Achse 1	Arm 1	350	400	±120°	±0.010	7121 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit)	0.52	2	10	108	152	0.06	3.3
	Achse 2	Arm 2	250	200	±145°									
	Achse 3	Senkrechte Achse	–	200	200 mm [300 mm]	±0.010	1393 mm/s							
	Achse 4	Drehachse	–	100	±360°	±0.005	1200°/s							

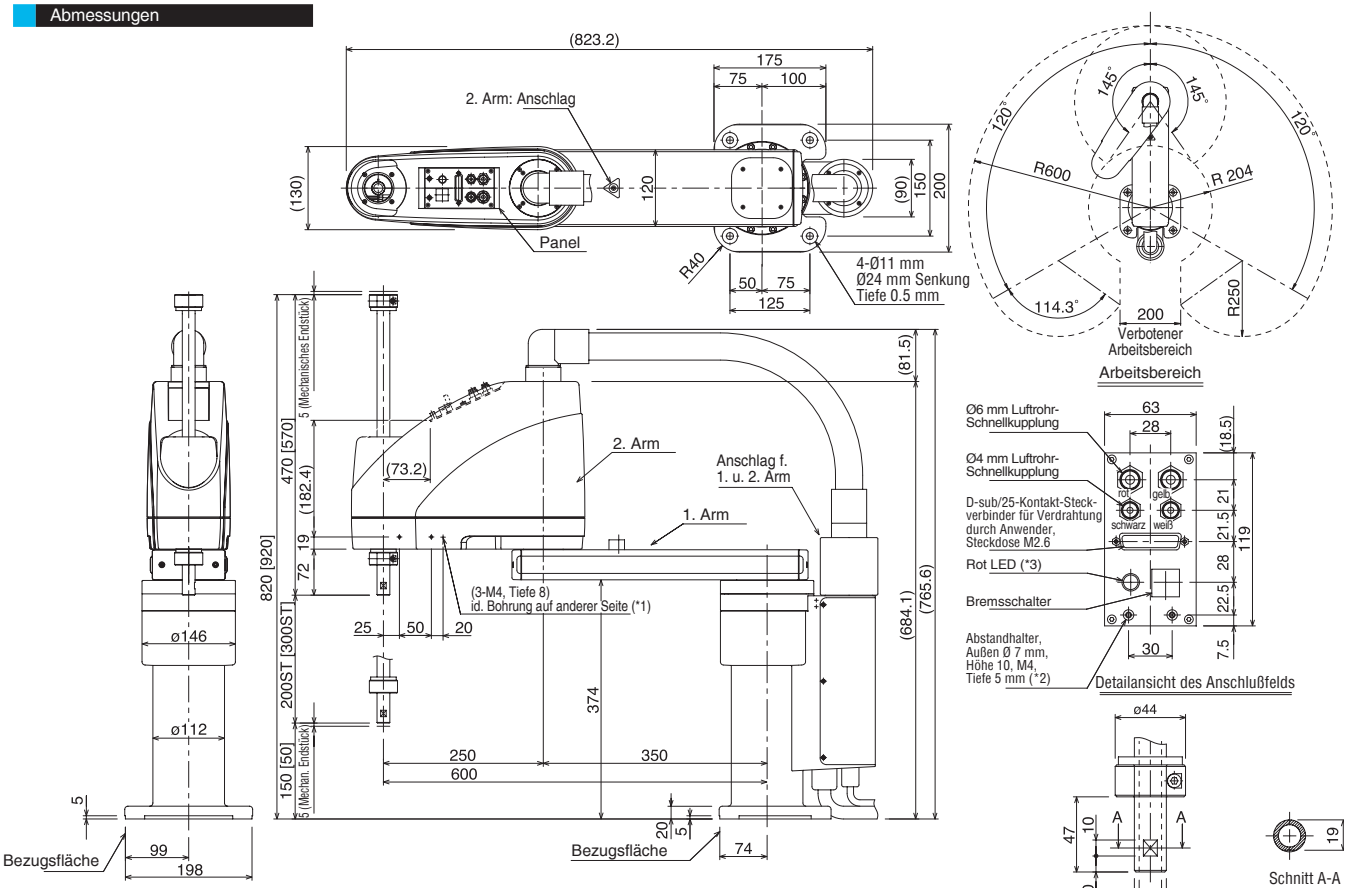
* Geben Sie die erforderliche Steuerung im □ im vorgenannten Modellcode an. Für weitere Einzelheiten, siehe „Erläuterung der SCARA-Robotermodellspezifikation“ (Seite 10).

Gemeinsame technische Daten

Gebertyp	Absolute
Verdrahtung durch Anwender	25-adriges abgeschirmtes Kabel AWG26 D-sub/25-Kontaktstecker
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. 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.)

Umgebungstemp./Feuchtigkeit	Temperatur: 0~40°C, Feuchtigkeit: 20~85% relativ oder weniger (nicht kondensierend)
Robotergewicht	30,5 kg
Kabellänge (Anm. 8)	5L: 5 m (standard), 10L: 10 m (wahlweise)

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 Abstandshalter 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
- Luftrohr (3 Stück) 0,15 m

Technische Daten der Steuerung

Verwendete Steuerung	Spezifikation	Max. Anzahl E/A Kanäle	Serielle Schnittstelle	Spannungs-versorgung	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.

IX-NNN70□□□

Standard-SCARA Maxiroboter der IX-Serie: Armlänge 700 mm, senkrechte Achse (Z) 200 mm (400 mm)

Typ	Normalausführung	Armlänge	700 mm	Nutzlast	5 kg Nennlast/20 kg max.

Modellspez.: Serie – Modell – Kabellänge – Steuerungstyp – Standard E/A – Erweiterte E/A – Kabellänge E/A – Spannungsversorgung

Beispiel: IX – NNN7020 – 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		Arm-länge (mm)	Motor-leistung (W)	Arbeits-bereich	Positionier-wiederhol-genauigkeit (mm) (Anm. 1)	Maximale Bewegungs-geschwin-digkeit (Anm. 2)	Standard-zyklus-zeit (s) (Anm. 3)	Nutzlast (kg)		3. Achse (z): Druckkraft (N)		4. Achse (rotation): Zulässige Nutzlast	
									Nenn-wert	Maxi-mum	Druck-vorgang (Anm. 4)	Max. Druckkraft (Anm. 4)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m²) (Anm. 5)	Zulässiges Drehmoment (N·m)
IX-NNN7020-5L-KETX-□-□-□-2 [IX-NNN7040-5L-KETX-□-□-□-2]	Achse 1	Arm 1	350	750	±125°	±0.015	6597 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit)	0.50	5	20	188	265	0.1	6.7
	Achse 2	Arm 2	350	400	±145°									
	Achse 3	Senkrechte Achse	–	400	200 mm [400 mm]	±0.010	1583 mm/s							
	Achse 4	Drehachse	–	200	±360°	±0.005	1200°/s							

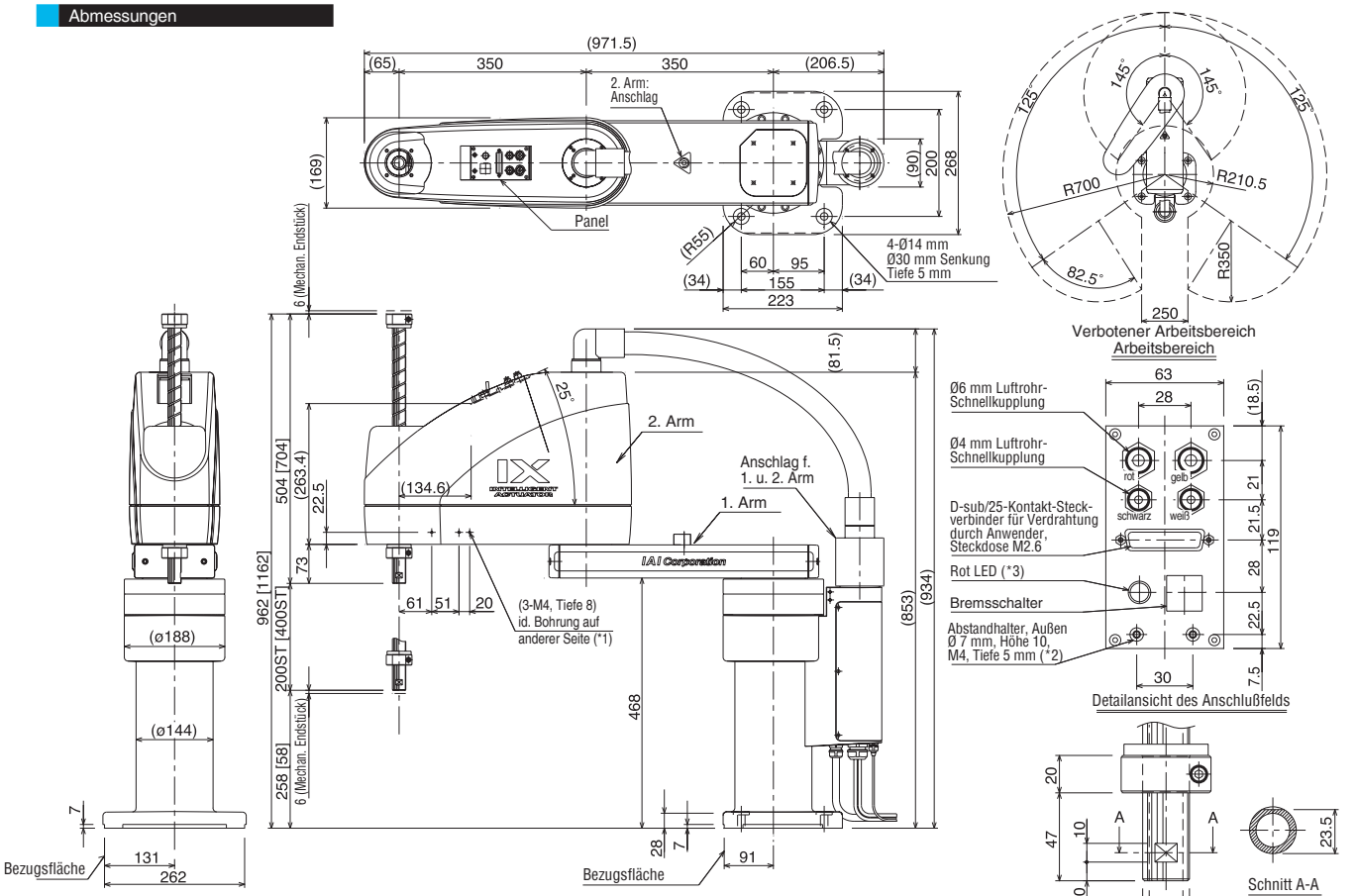
* Geben Sie die erforderliche Steuerung im □ im vorgenannten Modellcode an. Für weitere Einzelheiten, siehe „Erläuterung der SCARA-Robotermodellspezifikation“ (Seite 10).

Gemeinsame technische Daten

Gebertyp	Absolute
Verdrahtung durch Anwender	25-adriges abgeschirmtes Kabel AWG26 D-sub/25-Kontaktstecker
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. 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.)

Umgebungstemp./Feuchtigkeit	Temperatur: 0~40°C, Feuchtigkeit: 20~85% relativ oder weniger (nicht kondensierend)
Robotergewicht	58 kg
Kabellänge (Anm. 8)	5L: 5 m (standard), 10L: 10 m (wahlweise)

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 Abstandshalter 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
- Luftrohr (3 Stück) 0,15 m

Technische Daten der Steuerung

Verwendete Steuerung	Spezifikation	Max. Anzahl E/A Kanäle	Serielle Schnittstelle	Spannungs-versorgung	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.

IX-NNN80□□

Standard-SCARA Maxiroboter der IX-Serie: Armlänge 800 mm, senkrechte Achse (Z) 200 mm (400 mm)

Typ	Armlänge	Nutzlast
Normalausführung	800 mm	5 kg Nennlast/20 kg max.

Modellspez.: Serie – Modell – Kabellänge – Steuerungstyp – Standard E/A – Erweiterte E/A – Kabellänge E/A – Spannungsversorgung

Beispiel: IX – NNN8020 – 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		Arm-länge (mm)	Motor-leistung (W)	Arbeits-bereich	Positionier-wiederhol-genauigkeit (mm) (Anm. 1)	Maximale Bewegungs-geschwin-digkeit (Anm. 2)	Standard-zyklus-zeit (s) (Anm. 3)	Nutzlast (kg)		3. Achse (z): Druckkraft (N)		4. Achse (rotation): Zulässige Nutzlast	
									Nenn-wert	Maxi-mum	Druck-vorgang (Anm. 4)	Max. Druckkraft (Anm. 4)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m²) (Anm. 5)	Zulässiges Drehmoment (N·m)
IX-NNN8020-5L-KETX-□-□-□-2 [IX-NNN8040-5L-KETX-□-□-□-2]	Achse 1	Arm 1	450	750	±125°	±0.015	7121 mm/s (Mehrachsen-geschwindigkeit)	0.52	5	20	188	265	0.1	6.7
	Achse 2	Arm 2	350	400	±145°									
	Achse 3	Senkrechte Achse	–	400	200 mm [400 mm]	±0.010	1583 mm/s							
	Achse 4	Drehachse	–	200	±360°	±0.005	1200°/s							

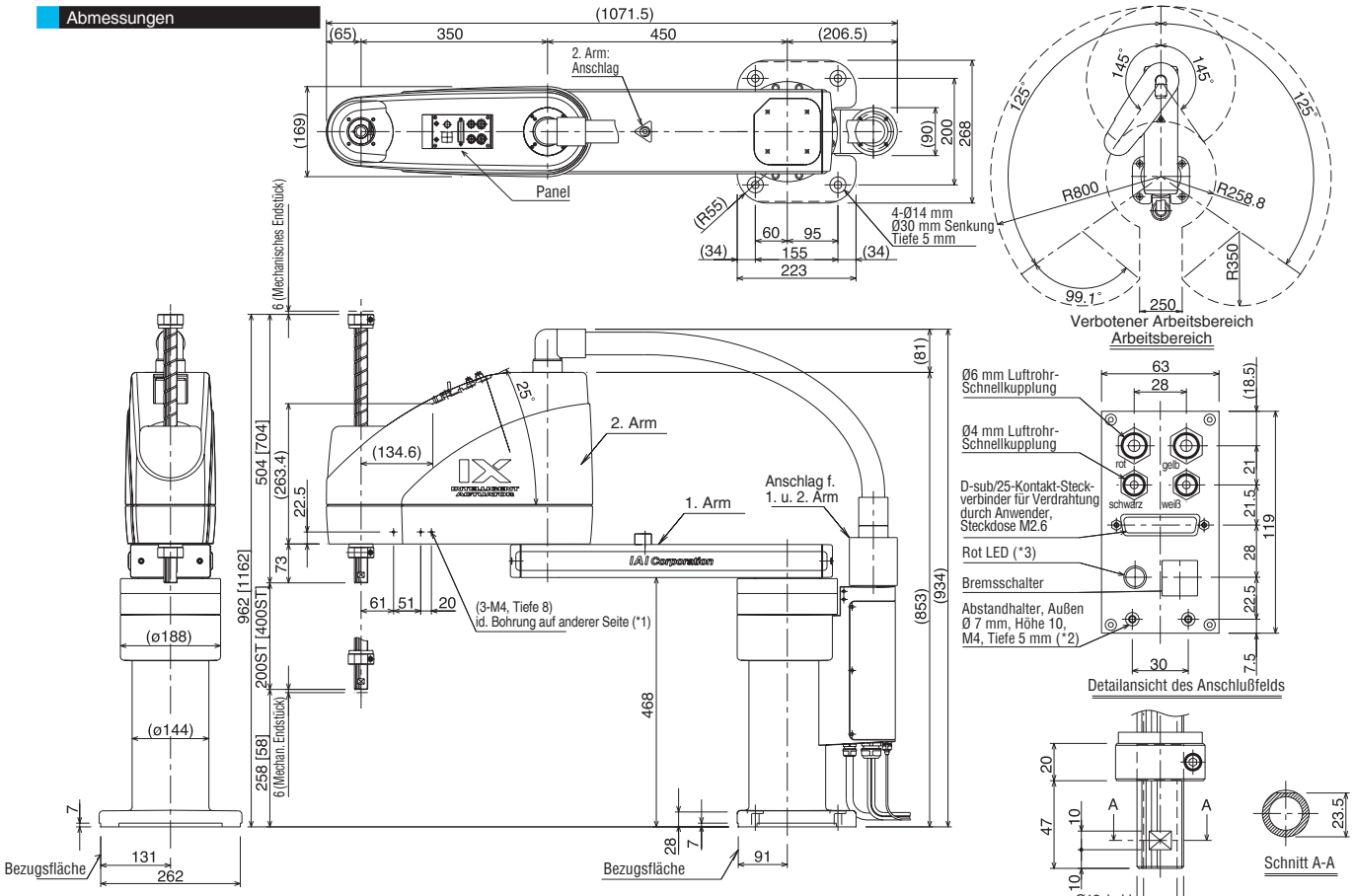
* Geben Sie die erforderliche Steuerung im □ im vorgenannten Modellcode an. Für weitere Einzelheiten, siehe „Erläuterung der SCARA-Robotermodellspezifikation“ (Seite 10).

Gemeinsame technische Daten

Gebertyp	Absolute
Verdrahtung durch Anwender	25-adriges abgeschirmtes Kabel AWG26 D-sub/25-Kontaktstecker
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. 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.)

Umgebungstemp./Feuchtigkeit	Temperatur: 0~40°C, Feuchtigkeit: 20~85% relativ oder weniger (nicht kondensierend)
Robotergewicht	60 kg
Kabellänge (Anm. 8)	5L: 5 m (standard), 10L: 10 m (wahlweise)

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 Abstandshalter 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
- Luftrohr (3 Stück) 0,15 m

Technische Daten der Steuerung

Verwendete Steuerung	Spezifikation	Max. Anzahl E/A Kanäle	Serielle Schnittstelle	Spannungs-versorgung	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.