

IX-NNW2515H

防尘
防滴
规格

小型

臂展
250
mm上下轴
150
mm

■型号项目	IX	—	NNW2515H	—	<input type="checkbox"/>	—	T2	—	<input type="checkbox"/>
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
		臂展250mm 上下轴150mm		5L: 5m (标准) 10L: 10m		T2: XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		参考下述选项表	

※不附带控制器。



※CE为选项。

技术资料▶ 1-323
特规对应▶ 1-357

(注1)~(注11) 请参考5-265页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	轴构成	臂展 (mm)	马达 容量 (W)	动作范围	重复 定位精度 (mm) (注1)	PTP动作时 最大 动作速度 (注2)	标准 周期 时间 (sec) (注3)	负载质量 (kg)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负荷	
								额定	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	允许 转动惯量 (kg·m ²) (注5)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNW2515H-①-T2-②	1轴 第1机械臂	125	200	±120度	±0.010 (XY)	3191mm/s (合成速度)	0.45	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2轴 第2机械臂	125	100	±120度									
	3轴 上下轴	—	100	150mm	±0.010	1316mm/s							
	4轴 旋转轴	—	50	±360度	±0.005	1600度/s							

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

※水平多关节机械手无法以100%的速度、加速度进行连续动作。可动作条件请浏览1-493页技术资料。

②选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→5-269
中继电缆规格	JY	→5-273

①电缆长

种类	电缆记号
标准类型	5L(5m)
指定长度	10L(10m)

※标准为柔性电缆。

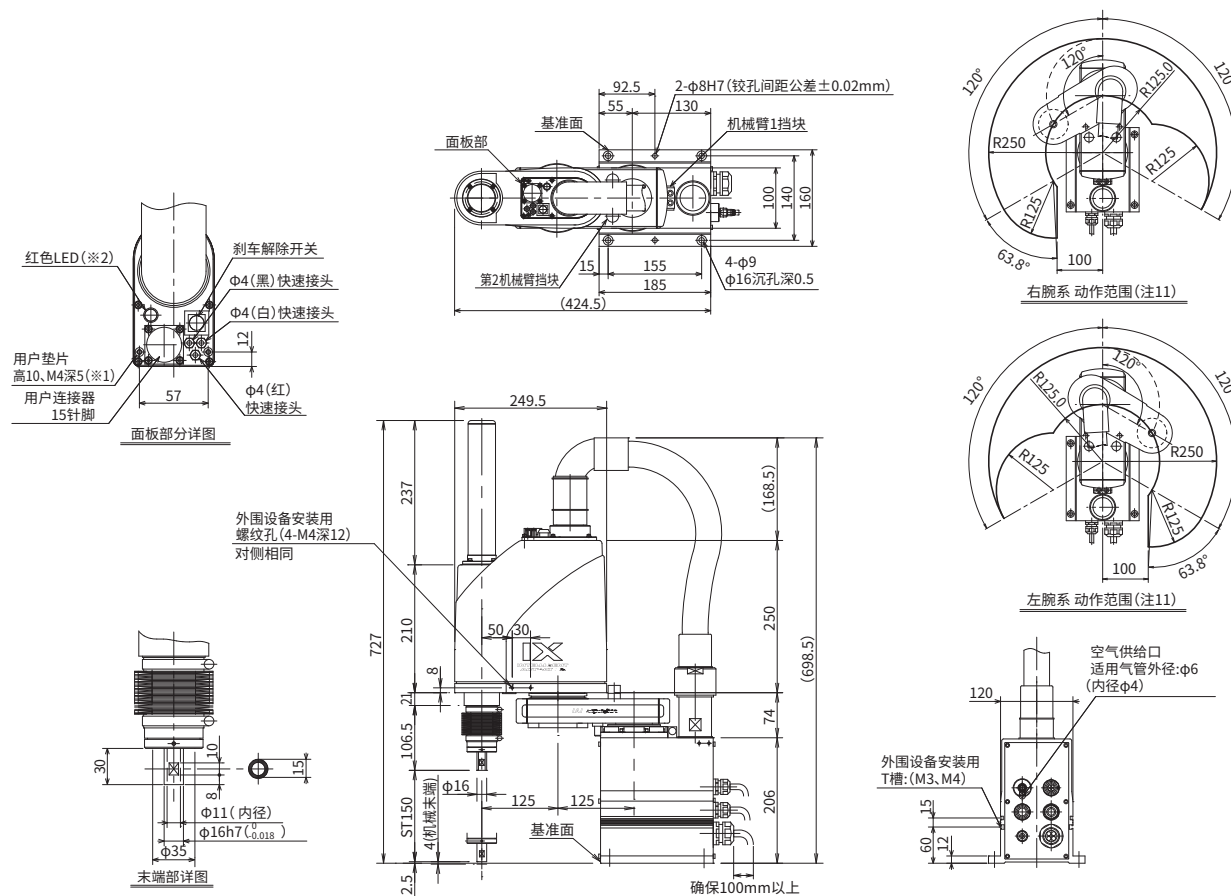
驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	带15芯AWG26屏蔽的防水接头
用户配管	外径φ4内径φ2.5空气管3根(通常使用压力为0.8MPa)
报警显示灯(注6)	红色LED小型显示灯1个(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注7)	用于防止上下轴落下的刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度·湿度	温度0~40°C 湿度20~85%RH以下(无结露)
本体质量	21kg
电缆长(注8)	5L:5m(标准) 10L:10m
保护等级(注9)	IP65相当
空气净化压力(注10)	0.3Mpa以上(最大0.6Mpa以下)(洁净干燥的空气)

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp

二维
CAD



※1 请确保向垫片施加的外力在轴方向30N以下、旋转方向2N·m以下。(每个垫片)
※2 客户需从控制器的I/O输出获得信号,并相应地在用户配线内的LED端子施加DC24V并做好配线处理,LED即可工作。

电缆/配管
· 马达编码器电缆 5m/10m
· 刹车电源电缆 5m/10m
· 用户配线电缆 5m/10m
· 空气配管(4根) 0.15m

适用控制器

IX系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选		
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	55000 (根据型号而有所不同)	→6-223

※最多可控制水平多关节+4轴机械手。
※连接两台水平多关节机械手时,请选择XSEL-RAXD/SAXD。但是,根据水平多关节机械手的组合可能无法连接。请确认6-223页。

IX-NNW3515H

防尘
防滴
规格

小型

臂展
350
mm上下轴
150
mm

■型号项目	IX	—	NNW3515H	—	<input type="checkbox"/>	—	T2	—	<input type="checkbox"/>
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
		臂展350mm 上下轴150mm		5L: 5m (标准) 10L: 10m		T2: XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		参考下述选项表	

※不附带控制器。



※CE为选项。

技术资料▶ 1-323
特规对应▶ 1-357

(注1)~(注11) 请参考5-265页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	轴构成	臂展 (mm)	马达 容量 (W)	动作范围	重复 定位精度 (mm) (注1)	PTP动作时 最大 动作速度 (注2)	标准 周期 时间 (sec) (注3)	负载质量 (kg)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负荷	
								额定	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注5)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNW3515H-①-T2-②	1轴 第1机械臂	225	200	±120度	±0.010 (XY)	4042mm/s (合成速度)	0.47	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2轴 第2机械臂	125	100	±135度									
	3轴 上下轴	—	100	150mm	±0.010	1316mm/s							
	4轴 旋转轴	—	50	±360度	±0.005	1600度/s							

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

※水平多关节机械手无法以100%的速度、加速度进行连续动作。可动作条件请浏览1-493页技术资料。

②选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→5-269
中继电缆规格	JY	→5-273

①电缆长

种类	电缆记号
标准类型	5L(5m)
指定长度	10L(10m)

※标准为柔性电缆。

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	带15芯AWG26屏蔽的防水接头
用户配管	外径φ4内径φ2.5空气管3根(通常使用压力为0.8MPa)
报警显示灯(注6)	红色LED小型显示灯1个(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注7)	用于防止上下轴落下的刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度·湿度	温度0~40°C 湿度20~85%RH以下(无结露)
本体质量	22kg
电缆长(注8)	5L:5m(标准) 10L:10m
保护等级(注9)	IP65相当
空气净化压力(注10)	0.3Mpa以上(最大0.6Mpa以下)(洁净干燥的空气)

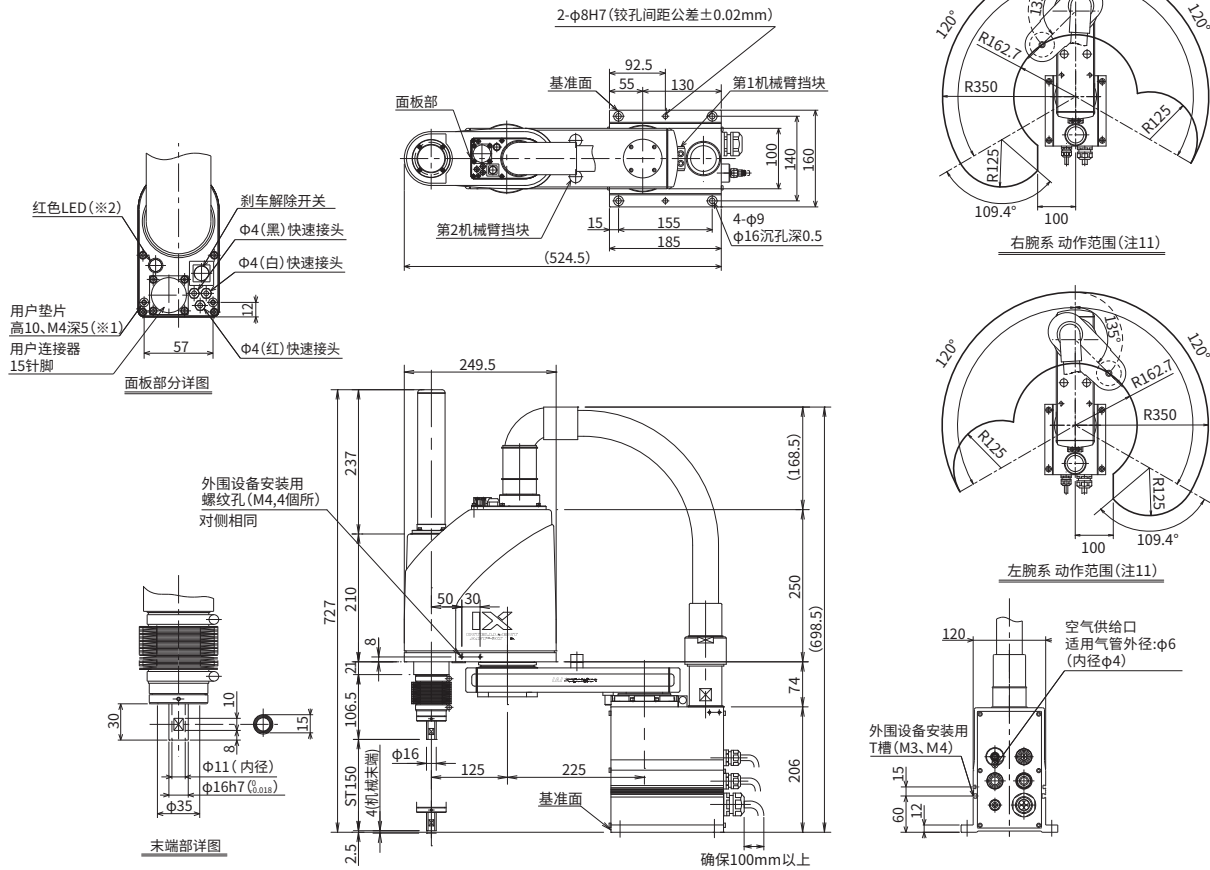
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



无尘规格

防尘·防滴规格



※1 请确保向垫片施加的外力在轴方向30N以下、旋转方向2N·m以下。(每个垫片)
 ※2 客户需从控制器的I/O输出获得信号,并相应地在用户配线内的LED端子施加DC24V并做好配线处理,LED即可工作。

电缆/配管
 • 马达编码器电缆 5m/10m
 • 刹车电源电缆 5m/10m
 • 用户配线电缆 5m/10m
 • 空气配管(4根) 0.15m

适用控制器

IX系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	-	-	●	55000 (根据型号而有所不同)	→6-223

※最多可控制水平多关节+4轴机械手。
 ※连接两台水平多关节机械手时,请选择XSEL-RAXD/SAXD。但是,根据水平多关节机械手的组合可能无法连接。请确认6-223页。

RCP5W

RCP4W

RCP2W

RCAW

RCS2W

ISWA/ISPWA

DDW

IXP

IX-NNW

IX-NNW50□□H

防尘
防滴
规格

中型

臂展
500
mm上下轴
200
mm上下轴
300
mm

■型号项目	IX	—	□	—	□	—	T2	—	□
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
	NNW5020H:		5L: 5m (标准)	T2: XSEL-PX/QX				参考下述选项表	
	臂展500mm/上下轴200mm		10L: 10m	XSEL-RAX/SAX					
	NNW5030H:			XSEL-RAXD/SAXD					
	臂展500mm/上下轴300mm								

※不带控制器。



※CE为选项。

技术资料▶ 1-323
规格对应▶ 1-357

(注1)~(注11) 请参考5-265页。

型号性能

■ 导轨与负载质量

型号	轴构成	臂展 (mm)	马达 容量 (W)	动作范围	重复 定位精度 (mm) (注1)	PTP动作时 最大 动作速度 (注2)	标准 周期 时间 (sec) (注3)	负载质量 (kg)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负荷	
								额定	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	允许转动惯量 力矩 (kg·m ²) (注5)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNW5020H-①-T2-② 【IX-NNW5030H-①-T2-②】	1轴 第1机械臂	250	400	±120度	±0.010 (XY)	6381mm/s (合成速度)	0.43	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2轴 第2机械臂	250	200	±145度									
	3轴 上下轴	—	200	200mm [300mm]	±0.010	1473mm/s							
	4轴 旋转轴	—	100	±360度	±0.005	1857度/s							

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

※水平多关节机械手无法以100%的速度、加速度进行连续动作。可动作条件请浏览1-493页技术资料。
※【】内为上下轴300mm规格型号时。其他性能、规格与上下轴200mm、300mm相同。

②选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→5-269
中继电缆规格	JY	→5-273

①电缆长

种类	电缆记号
标准类型	5L (5m)
指定长度	10L (10m)

※标准为柔性电缆。

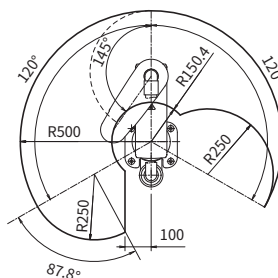
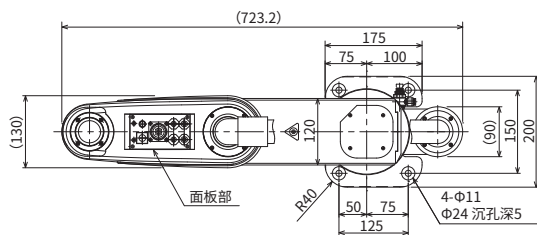
驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	带23芯AWG26屏蔽的防水接头
用户配管	外径φ6内径φ4空气管2根(通常使用压力为0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5空气管2根(通常使用压力为0.8MPa)
报警指示灯(注6)	红色LED小型显示灯1个(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注7)	用于防止上下轴落下的刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度·湿度	温度0~40°C 湿度20~85%RH以下(无结露)
本体质量	32.5kg
电缆长(注8)	5L: 5m(标准) 10L: 10m
保护等级(注9)	IP65相当
空气净化压力(注10)	0.3Mpa以上(最大0.6Mpa以下)(洁净干燥的空气)

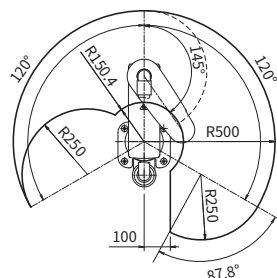
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp

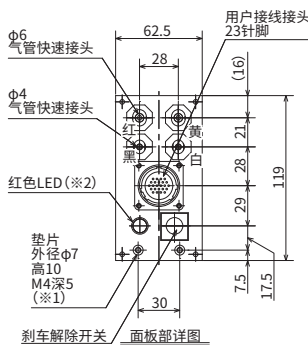
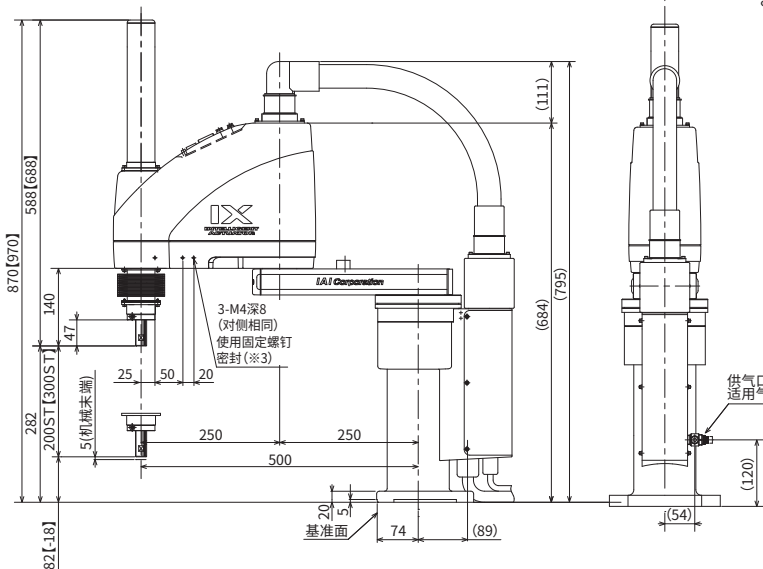
二维
CAD



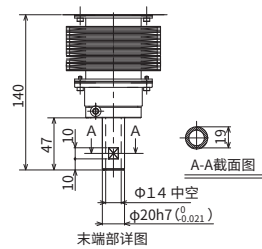
右腕系 动作范围 (注11)



左腕系 动作范围 (注11)



面板部详图



末端部详图

- ※1 请确保向垫片施加的外力在轴方向30N以下、旋转方向2N·m以下。(每个垫片)
- ※2 客户需从控制器的I/O输出获得信号,并相应地在用户配线内的LED端子施加DC24V并做好配线处理,LED即可工作。
- ※3 以3-M4深8贯通机械臂侧面。安装螺丝较长,则可能干涉内部结构的部件,敬请注意。
此外,请务必在螺丝中使用密封带等进行密封。

- 电缆/配管
- 马达编码器电缆 5m/10m
 - 刹车电源电缆 5m/10m
 - 用户配线电缆 5m/10m
 - 空气配管 (4根) 0.15m

适用控制器

IX系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	-	-	●	55000 (根据型号而有所不同)	→6-223

※最多可控制水平多关节+4轴机械手。
※连接两台水平多关节机械手时,请选择XSEL-RAXD/SAXD。但是,根据水平多关节机械手的组合可能无法连接。请确认6-223页。

IX-NNW60□□H

防尘
防滴
规格

中型

臂展
600
mm上下轴
200
mm上下轴
300
mm

■型号项目	IX	—	□	—	□	—	T2	—	□
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
	NNW6020H:			5L: 5m (标准)		T2: XSEL-PX/QX		参考下述选项表	
	臂展600mm/上下轴200mm			10L: 10m		XSEL-RAX/SAX			
	NNW6030H:					XSEL-RAXD/SAXD			
	臂展600mm/上下轴300mm								

※不带控制器。



※CE为选项。

技术资料▶ 1-323
特规对应▶ 1-357

(注1)~(注11) 请参考5-265页。

型号性能

■ 导轨与负载质量

型号	轴构成	臂展 (mm)	马达 容量 (W)	动作范围	重复 定位精度 (mm) (注1)	PTP动作时 最大 动作速度 (注2)	标准 周期 时间 (sec) (注3)	负载质量 (kg)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负荷	
								额定	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	允许转动惯量 (kg·m ²) (注5)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNW6020H-①-T2-② 【IX-NNW6030H-①-T2-②】	1轴 第1机械臂	350	400	±120度	±0.010 (XY)	7232mm/s (合成速度)	0.47	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2轴 第2机械臂	250	200	±145度									
	3轴 上下轴	—	200	200mm 【300mm】	±0.010	1473mm/s							
	4轴 旋转轴	—	100	±360度	±0.005	1857度/s							

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

※水平多关节机械手无法以100%的速度、加速度进行连续动作。可动作条件请浏览1-493页技术资料。
※【】内为上下轴300mm规格型号时。其他性能、规格与上下轴200mm、300mm相同。

② 选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→5-269
中继电缆规格	JY	→5-273

① 电缆长

种类	电缆记号
标准类型	5L (5m)
指定长度	10L (10m)

※标准为柔性电缆。

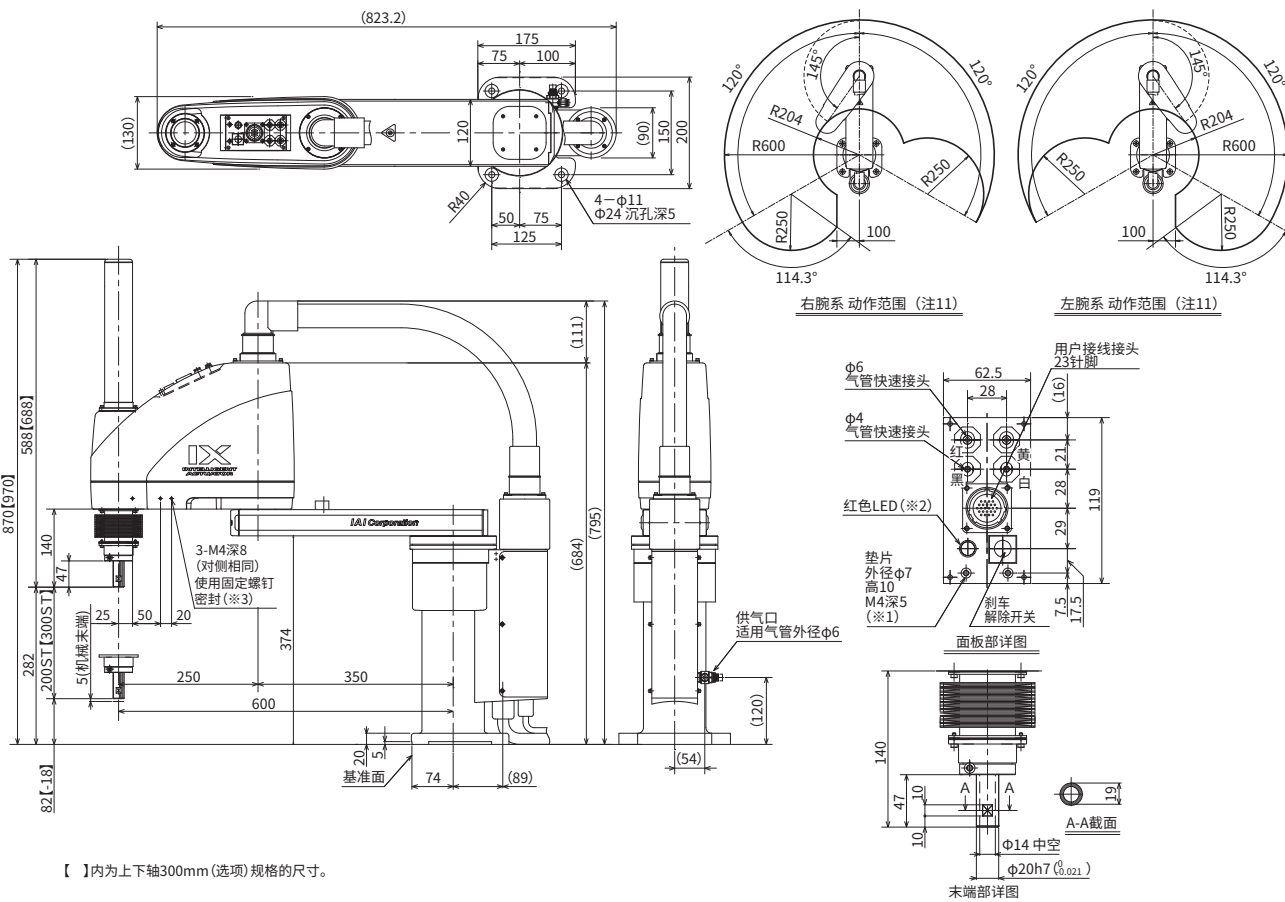
驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	带23芯AWG26屏蔽的防水接头
用户配管	外径φ6内径φ4空气管2根(通常使用压力为0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5空气管2根(通常使用压力为0.8MPa)
报警指示灯(注6)	红色LED小型显示灯1个(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注7)	用于防止上下轴落下的刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度·湿度	温度0~40°C 湿度20~85%RH以下(无结露)
本体质量	34.5kg
电缆长(注8)	5L: 5m (标准) 10L: 10m
保护等级(注9)	IP65相当
空气净化压力(注10)	0.3Mpa以上(最大0.6Mpa以下)(洁净干燥的空气)

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp

二维
CAD



【】内为上下轴300mm(选项)规格的尺寸。

- ※1 请确保向垫片施加的外力在轴方向30N以下、旋转方向2N·m以下。(每个垫片)
- ※2 客户需从控制器的I/O输出获得信号,并相应地在用户配线内的LED端子施加DC24V并做好配线处理,LED即可工作。
- ※3 以3-M4深8贯通机械臂侧面。安装螺丝较长,则可能干涉内部结构的部件,敬请注意。
此外,请务必在螺丝中使用密封带等进行密封。

- 电缆/配管
- 马达编码器电缆 5m/10m
 - 刹车电源电缆 5m/10m
 - 用户配线电缆 5m/10m
 - 空气配管(4根) 0.15m

适用控制器

IX系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	-	-	●	55000 (根据型号而有所不同)	→6-223

注
· 根据控制器类型不同,可选用的现场网络种类也不同。
详情请参阅页确认。

※最多可控制水平多关节+4轴机械手。
※连接两台水平多关节机械手时,请选择XSEL-RAXD/SAXD。但是,根据水平多关节机械手的组合可能无法连接。请确认6-223页。

无尘规格
防尘·防滴规格

RCP5W
RCP4W
RCP2W
RCAW
RCS2W
ISWA/
ISPWA
DDW
IXP
IX-
NNW

IX-NNW70□□H

防尘
防滴
规格

大型

臂展
700
mm上下轴
200
mm上下轴
400
mm

■型号项目	IX	—	□	—	□	—	T2	—	□
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
	NNW7020H:			5L: 5m (标准)		T2: XSEL-PX/QX		参考下述选项表	
	臂展700mm/上下轴200mm			10L: 10m		XSEL-RAX/SAX			
	NNW7040H:								
	臂展700mm/上下轴400mm								

※不带控制器。



※CE为选项。

技术资料▶ 1-323
特规对应▶ 1-357

(注1)~(注11) 请参考5-265页。

型号性能

■ 导轨与负载质量

型号	轴构成	臂展 (mm)	马达 容量 (W)	动作范围	重复 定位精度 (mm) (注1)	PTP动作时 最大 动作速度 (注2)	标准 周期 时间 (sec) (注3)	负载质量 (kg)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负荷	
								额定	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	允许转动惯量 (kg·m ²) (注5)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNW7020H-①-T2-② 【IX-NNW7040H-①-T2-②】	1轴 第1机械臂	350	750	±125度	±0.015 (XY)	7010mm/s (合成速度)	0.45	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
	2轴 第2机械臂	350	400	±145度									
	3轴 上下轴	—	400	200mm 【400mm】	±0.010	1614mm/s							
	4轴 旋转轴	—	200	±360度	±0.005	1266度/s							

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

※水平多关节机械手无法以100%的速度、加速度进行连续动作。可动作条件请浏览1-493页技术资料。
※【】内为上下轴400mm规格型号时。其他性能、规格与上下轴200mm、400mm相同。

② 选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→5-269
中继电缆规格	JY	→5-273

① 电缆长

种类	电缆记号
标准类型	5L (5m)
指定长度	10L (10m)

※标准为柔性电缆。

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	带23芯AWG26屏蔽的防水接头
用户配管	外径φ6内径φ4空气管2根(通常使用压力为0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5空气管2根(通常使用压力为0.8MPa)
报警显示灯(注6)	红色LED小型显示灯1个(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注7)	用于防止垂直轴落下的刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度·湿度	温度0~40°C 湿度20~85%RH以下(无结露)
本体质量	60kg
电缆长(注8)	5L: 5m (标准) 10L: 10m
保护等级(注9)	IP65相当
空气净化压力(注10)	0.3Mpa以上(最大0.6Mpa以下)(洁净干燥的空气)

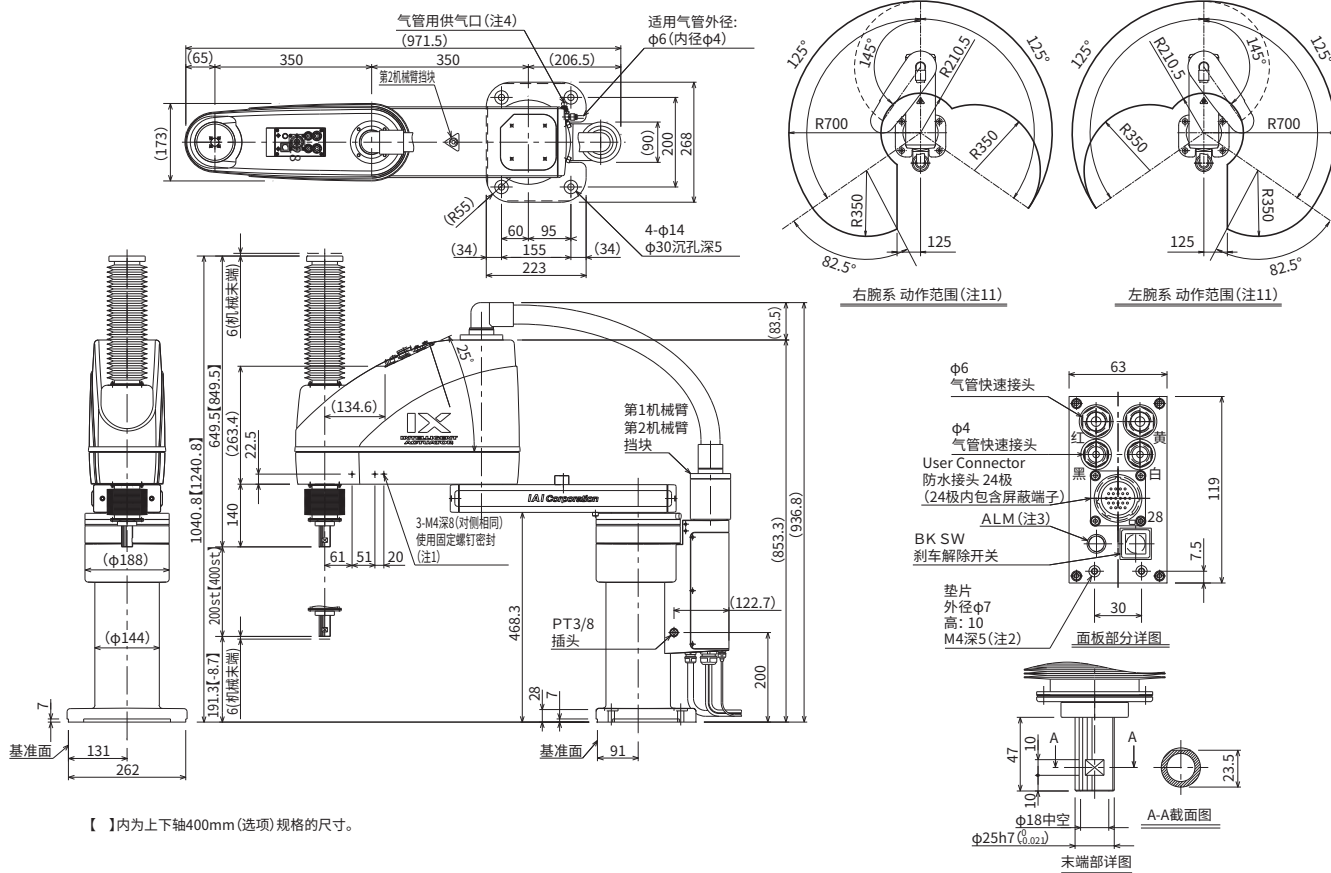
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



无尘规格

防尘·防滴规格



- ※1 以3-M4深8下孔贯穿机械臂侧面。
- ※2 请确保向垫片施加的外力在轴方向30N以下、旋转方向2N·m以下。(每个垫片)
- ※3 客户需从控制器的I/O输出获得信号,并相应地在用户配线内的LED端子施加DC24V并做好配线处理,LED即可工作。
- ※4 可将空气供给口反向安装。(拔掉PT3/8插头,与接头替换)

- 电缆/配管
- 马达编码器电缆 5m/10m
 - 刹车电源电缆 5m/10m
 - 用户配线电缆 5m/10m
 - 空气配管(4根) 0.15m

RCP5W

RCP4W

RCP2W

RCAW

RCS2W

ISWA/
ISPWA

DDW

IXP

IX-
NNW

适用控制器

IX系列的驱动轴可以连接以下控制器,请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选		
XSEL-PX4/QX4 XSEL-RAX4/SAX4		4	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	55000 (根据型号而有所不同)	→6-223

注
· 根据控制器类型不同,可选用的现场网络种类也不同。详情请参阅参考页确认。

IX-NNW80□□H

防尘
防滴
规格

大型

臂展
800
mm上下轴
200
mm上下轴
400
mm

■型号项目	IX	—	□	—	□	—	T2	—	□
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
	NNW8020H:			5L: 5m (标准)		T2: XSEL-PX/QX		参考下述选项表	
	臂展800mm/上下轴200mm			10L: 10m		XSEL-RAX/SAX			
	NNW8040H:								
	臂展800mm/上下轴400mm								

※不带控制器。



※CE为选项。

技术资料▶ 1-323
特规对应▶ 1-357

(注1)~(注11) 请参考5-265页。

型号性能

■ 导轨与负载质量

型号	轴构成	臂展 (mm)	马达 容量 (W)	动作范围	重复 定位精度 (mm) (注1)	PTP动作时 最大 动作速度 (注2)	标准 周期 时间 (sec) (注3)	负载质量 (kg)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负荷	
								额定	最大	上限 (注4)	下限 (注4)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注5)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNW8020H-①-T2-② 【IX-NNW8040H-①-T2-②】	1轴 第1机械臂	450	750	±125度	±0.015 (XY)	7586mm/s (合成速度)	0.46	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
	2轴 第2机械臂	350	400	±145度									
	3轴 上下轴	—	400	200mm 【400mm】	±0.010	1614mm/s							
	4轴 旋转轴	—	200	±360度	0.005	1266度/s							

记号说明 ① 电缆长 ② 选项

※水平多关节机械手无法以100%的速度、加速度进行连续动作。可动作条件请浏览1-493页技术资料。
※【】内为上下轴400mm规格型号时。其他性能、规格与上下轴200mm、400mm相同。

② 选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→5-269
中继电缆规格	JY	→5-273

① 电缆长

种类	电缆记号
标准类型	5L (5m)
指定长度	10L (10m)

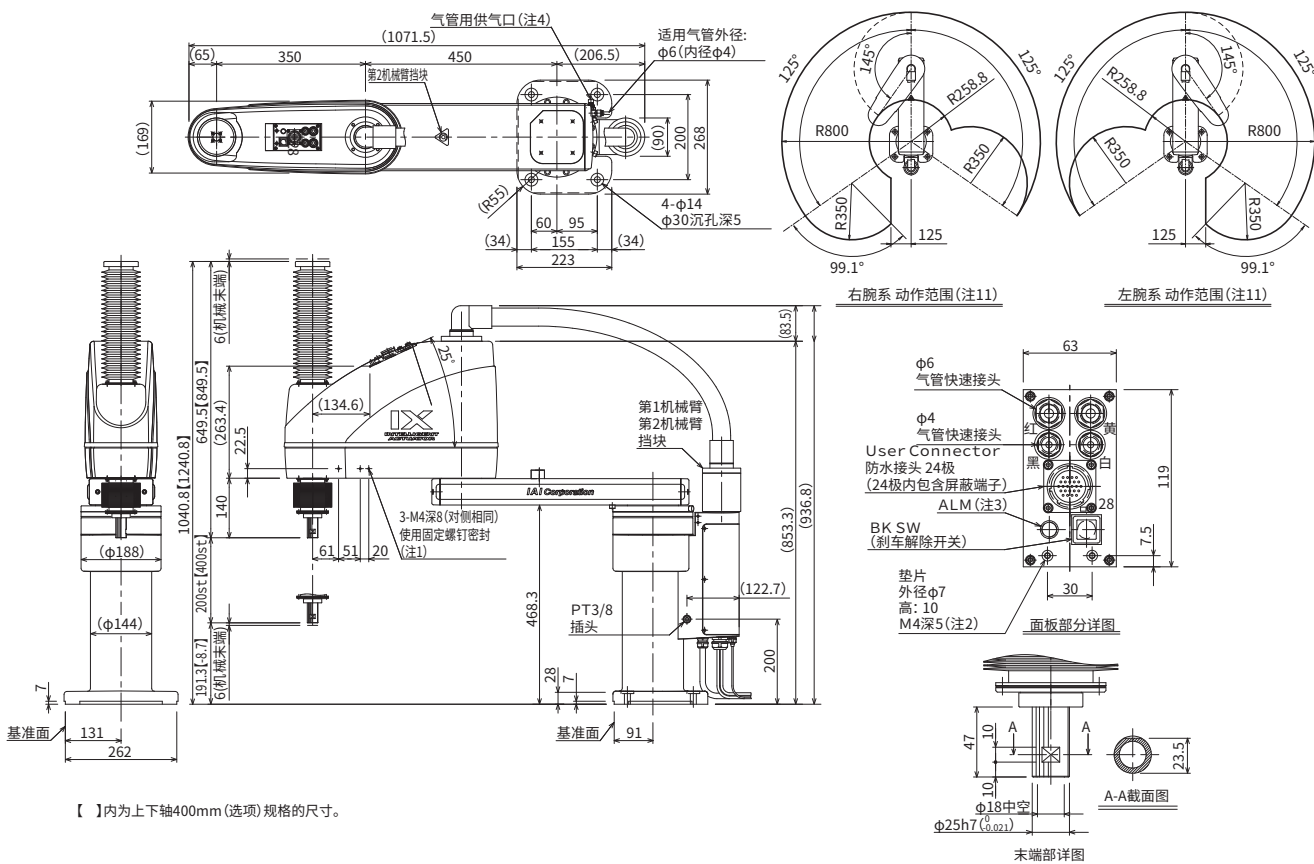
※标准为柔性电缆。

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	带23芯AWG26屏蔽的防水接头
用户配管	外径φ6内径φ4空气管2根(通常使用压力为0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5空气管2根(通常使用压力为0.8MPa)
报警显示灯(注6)	红色LED小型显示灯1个(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注7)	用于防止垂直轴落下的刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度·湿度	温度0~40°C 湿度20~85%RH以下(无结露)
本体质量	62kg
电缆长(注8)	5L: 5m (标准) 10L: 10m
保护等级(注9)	IP65相当
空气净化压力(注10)	0.3Mpa以上(最大0.6Mpa以下)(洁净干燥的空气)

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 以3-M4深8下孔贯穿机械臂侧面。
- ※2 请确保向垫片施加的外力在轴方向30N以下、旋转方向2N·m以下。(每个垫片)
- ※3 客户需从控制器的I/O输出获得信号,并相应地在用户配线内的LED端子施加DC24V并做好配线处理,LED即可工作。
- ※4 可将空气供给口反向安装。(拆下PT3/8插头,与接头替换)

- 电缆/配管
- 马达编码器电缆 5m/10m
 - 刹车电源电缆 5m/10m
 - 用户配线电缆 5m/10m
 - 空气配管(4根) 0.15m

适用控制器

IX系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选		
XSEL-PX4/QX4 XSEL-RAX4/SAX4		4	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	55000 (根据型号而有所不同)	→6-223

注
• 根据控制器类型不同,可选用的现场网络种类也不同。详情请参阅参考页确认。