

IX-NNN1205

超小型

臂展
120
mm

上下轴
50
mm

■型号项目	IX	—	NNN1205	—		—	T2	—	
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
		标准型		3L:3m(标准)		T2:XSEL-PX/QX		参考下述选项	
		臂展120mm		5L:5m		XSEL-RAX/SAX			
		上下轴50mm				XSEL-RAXD/SAXD			

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323

对应特别订单▶1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴	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)	周期 时间 (sec) (注3)	负载质量 (kg) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNN1205-①-T2-②	1轴 第1机械臂	45	12	±115度	±0.005 (XY)	2053mm/s (合成速度)	0.35	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2轴 第2机械臂	75	12	±145度									
	3轴 上下轴	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4轴 旋转轴	—	60	±360度	±0.005	1800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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

② 选项

名称	型号	参考页
附带上下轴刹车	B	→3-585
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	3L(3m)
指定长度	5L(5m)

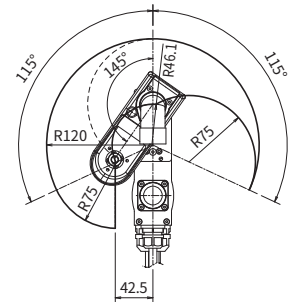
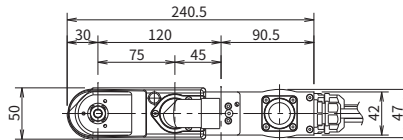
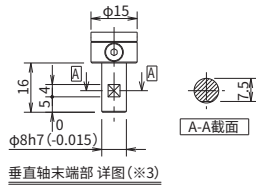
驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带8芯AWG26屏蔽 接口:SMP-08V-NC (JST)
用户配管	外径φ3内径φ2 2根气管(通常使用压力0.7MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下(无结露)
本体质量	2.7kg
电缆长(注9)	3L:3m(标准) 5L:5m

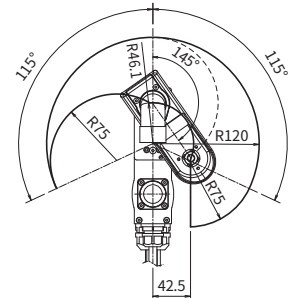
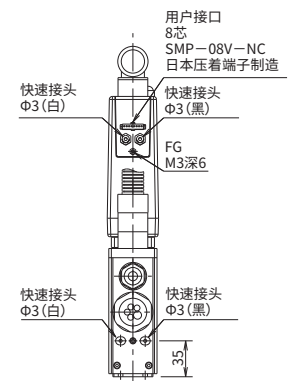
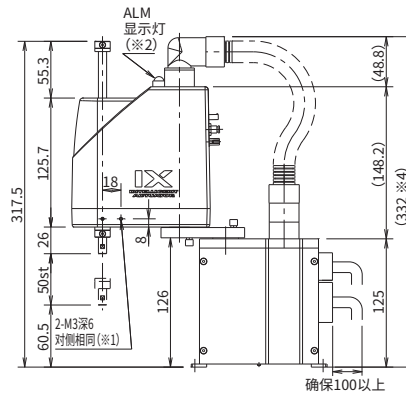
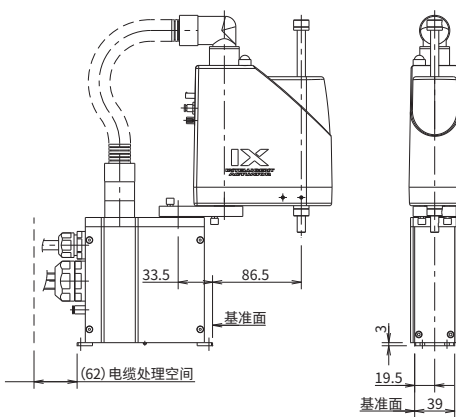
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



右腕系 动作范围 (注10)



左腕系 动作范围 (注10)

- ※1 2-M3深度6贯通机械臂。
如果安装螺纹较长,会对内部机构部件造成干涉,请注意。
- ※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并做配线处理,ALM指示灯即可工作。
- ※3 标准的上下轴不附带刹车。关闭电源或伺服后,垂直轴可能会掉落,请注意。
- ※4 根据指定位置的驱动轴姿势,高度尺寸有所不同。

适用控制器

IX系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数 (因类型而异)	参考页
				定位	脉冲串	程序	网络 ※可选		
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	—	—	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	55000 (因类型而异)	→6-223

※最大可控制水平多关节+4轴机械手。

※如果连接2台水平多关节,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-NNN1505

超小型

臂展
150
mm

上下轴
50
mm

■型号项目	IX	—	NNN1505	—		—	T2	—	
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
		标准型		3L: 3m (标准)		T2:XSEL-PX/QX		参考下述选项	
		臂展150mm		5L: 5m		XSEL-RAX/SAX			
		上下轴50mm				XSEL-RAXD/SAXD			

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323

对应特别订单▶1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴	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)	周期 时间 (sec) (注3)	负载质量 (kg) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNN1505-①-T2-②	1轴 第1机械臂	75	12	±125度	±0.005 (XY)	2304mm/s (合成速度)	0.35	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2轴 第2机械臂	75	12	±145度									
	3轴 上下轴	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4轴 旋转轴	—	60	±360度	±0.005	1800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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

② 选项

名称	型号	参考页
附带上下轴刹车	B	→3-585
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	3L (3m)
指定长度	5L (5m)

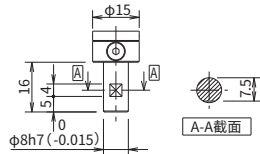
驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带8芯AWG26屏蔽 接口:SMP-08V-NC (JST)
用户配管	外径φ3内径φ2 2根气管 (通常使用压力0.7MPa)
警报指示灯 (注7)	1个红色LED小型指示灯 (需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下 (无结露)
本体质量	2.7kg
电缆长 (注9)	3L: 3m (标准) 5L: 5m

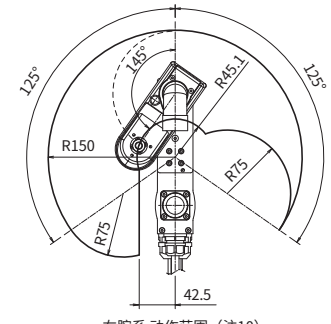
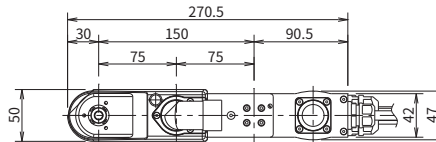
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

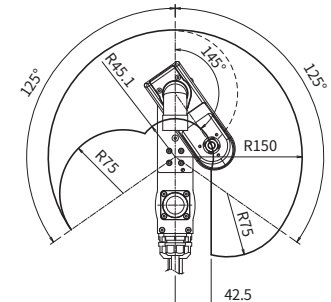
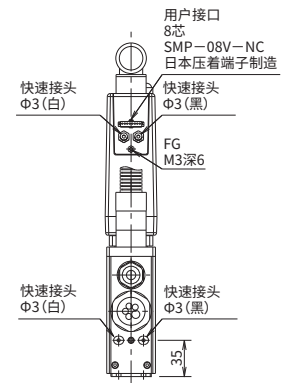
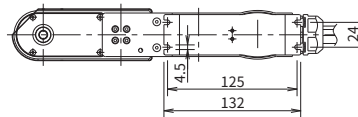
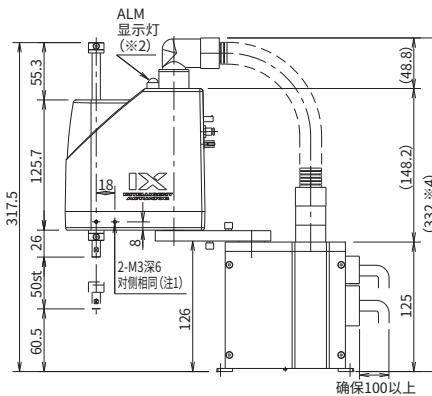
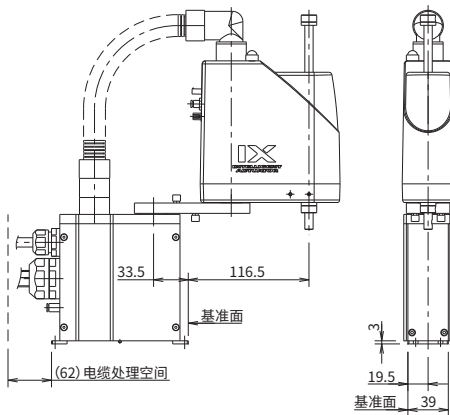
www.iai-robot.co.jp



垂直轴末端部 详图 (※3)



右腕系 动作范围 (注10)



左腕系 动作范围 (注10)

- ※1 2-M3深度6贯通机械臂。
如果安装螺纹较长,会对内部机构部件造成干涉,请注意。
- ※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并做配线处理,ALM指示灯即可工作。
- ※3 标准的上下轴不附带刹车。关闭电源或伺服后,垂直轴可能会掉落,请注意。
- ※4 根据指定位置的驱动轴姿势,高度尺寸有所不同。

适用控制器

IX系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			网络 ※可选	最大定位点数 (因类型而异)	参考页
				定位	脉冲串	程序			
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	—	—	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	55000	→6-223

※最大可控制水平多关节+4轴机械手。

※如果连接2台水平多关节,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-NNN1805

超小型

臂展
180
mm

上下轴
50
mm

■型号项目	IX	—	NNN1805	—		—	T2	—	
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
		标准型		3L: 3m (标准)		T2:XSEL-PX/QX		参考下述选项	
		臂展180mm		5L: 5m		XSEL-RAX/SAX			
		上下轴50mm				XSEL-RAXD/SAXD			

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323

对应特别订单▶1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴	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)	周期 时间 (sec) (注3)	负载质量 (kg) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNN1805-①-T2-②	1轴 第1机械臂	105	12	±125度	±0.01 (XY)	2555mm/s (合成速度)	0.38	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2轴 第2机械臂	75	12	±145度									
	3轴 上下轴	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4轴 旋转轴	—	60	±360度	±0.005	1800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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

②选项

名称	型号	参考页
附带上下轴刹车	B	→3-585
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

①电缆长

种类	电缆记号
标准型	3L (3m)
指定长度	5L (5m)

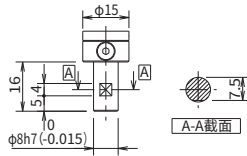
驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带8芯AWG26屏蔽 接口:SMP-08V-NC (JST)
用户配管	外径φ3内径φ2 2根气管 (通常使用压力0.7MPa)
警报指示灯 (注7)	1个红色LED小型指示灯 (需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下 (无结露)
本体质量	3.0kg
电缆长 (注9)	3L: 3m (标准) 5L: 5m

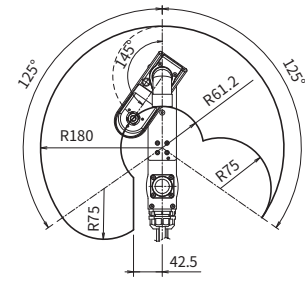
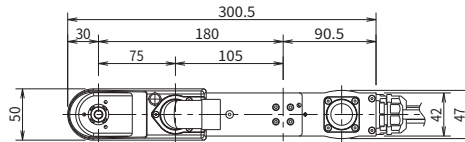
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

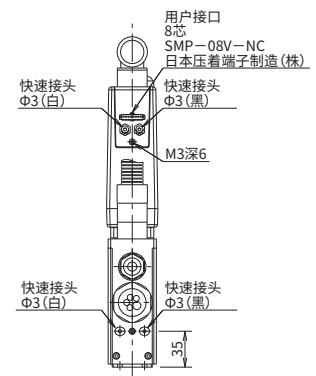
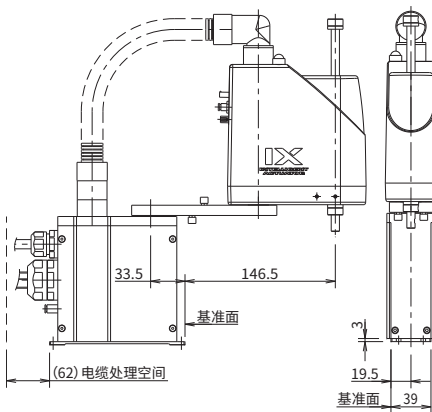
www.iai-robot.co.jp



垂直轴末端部 详图



右腕系 动作范围 (注10)



左腕系 动作范围 (注10)

- ※1 2-M3深度6贯通机械臂。
如果安装螺纹较长,会对内部机构部件造成干涉,请注意。
- ※2 客户需从控制器的I/O输出获得信号,并相应在用户配线内的LED端子施加DC24V并做好配线处理,ALM指示灯即可工作。
- ※3 根据指定位置的驱动轴姿势,高度尺寸有所不同。

适用控制器

IX系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			网络 ※可选	最大定位点数 (因类型而异)	参考页
				定位	脉冲串	程序			
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	—	—	●	DeviceNet EtherNet/IP 	55000 (因类型而异)	→6-223

※最大可控制水平多关节+4轴机械手。

※如果连接2台水平多关节,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-NNN2515H

小型

臂展
250
mm

上下轴
150
mm

■型号项目	IX	—	NNN2515H	—		—	T2	—	
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
		标准型		5L : 5m (标准)		T2:XSEL-PX/QX		参考下述选项	
		臂展250mm		10L : 10m		XSEL-RAX/SAX			
		上下轴150mm				XSEL-RAXD/SAXD			

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶ 1-323

对应特别订单▶ 1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNN2515H-①-T2-②	1轴 第1机械臂	125	200	±120度	±0.010 (XY)	3191mm/s (合成速度)	0.40	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2轴 第2机械臂	125	100	±130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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

② 选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L (5m)
指定长度	10L (10m)

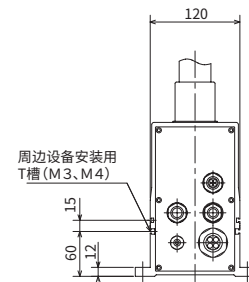
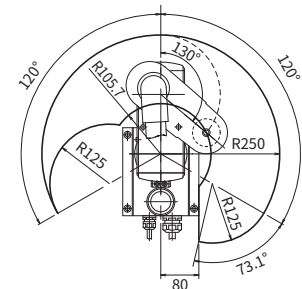
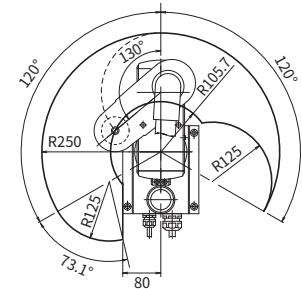
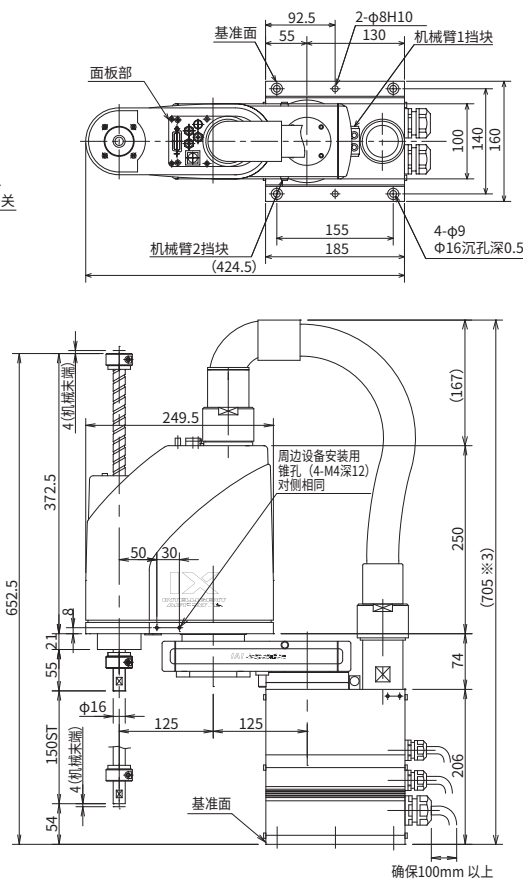
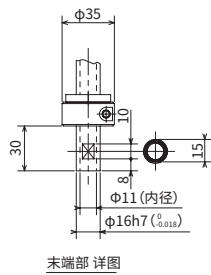
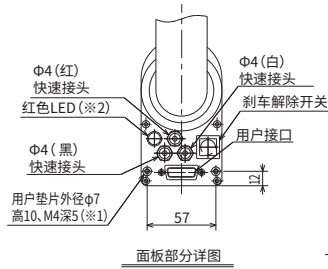
驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带15芯AWG26屏蔽的接口D-sub15针脚(母口)
用户配管	外径φ4内径φ2.5 3根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止上下轴掉落用刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下(无结露)
本体质量	17.1kg
电缆长(注9)	5L:5m(标准) 10L:10m

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



- ※1 关于对垫片施加的外力,轴方向请限制在30N以下,旋转方向请限制在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,ALM指示灯即可工作。
 ※3 根据指定位置的驱动轴姿势,高度尺寸有所不同。

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 (3根)	0.15m

适用控制器

IX系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			网络 ※可选	最大定位点数 (因类型而异)	参考页
				定位	脉冲串	程序			
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	—	—	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT 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。	55000	→6-223

※最大可控制水平多关节+4轴机械手。

※如果连接2台水平多关节,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-NNN3515H

小型

臂展
350
mm

上下轴
150
mm

■型号项目	IX	—	NNN3515H	—		—	T2	—	
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
		标准型		5L : 5m (标准)		T2:XSEL-PX/QX		参考下述选项	
		臂展350mm		10L : 10m		XSEL-RAX/SAX			
		上下轴150mm				XSEL-RAXD/SAXD			

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323

对应特别订单▶1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNN3515H-①-T2-②	1轴 第1机械臂	225	200	±120度	±0.010 (XY)	4042mm/s (合成速度)	0.42	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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

②选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

①电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m)
指定长度	10L(10m)

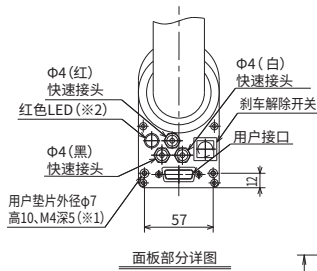
驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带15芯AWG26屏蔽的接口D-sub15针脚(母口)
用户配管	外径φ4内径φ2.5 3根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止上下轴掉落用刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下(无结露)
本体质量	18.2kg
电缆长(注9)	5L:5m(标准) 10L:10m

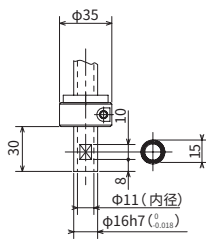
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

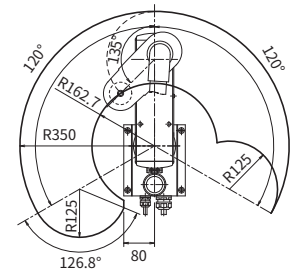
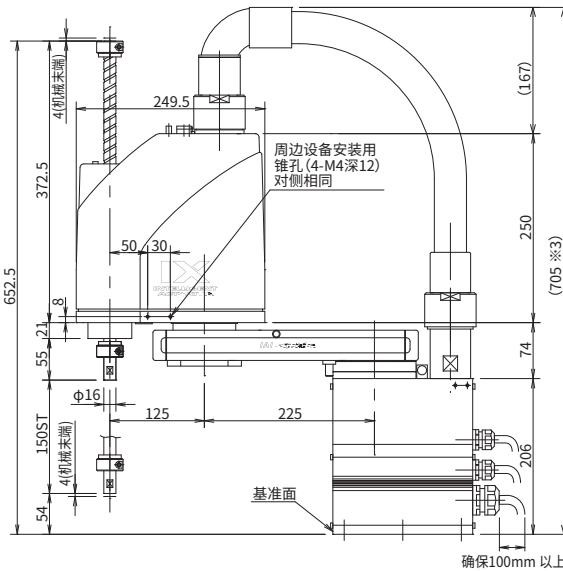
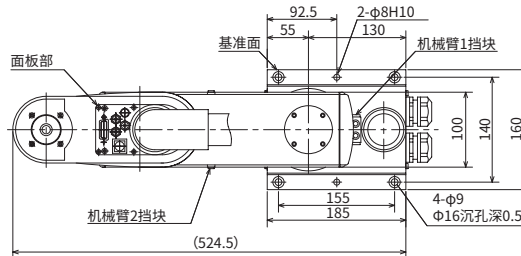
www.iai-robot.co.jp



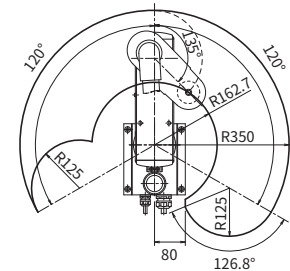
面板部分详图



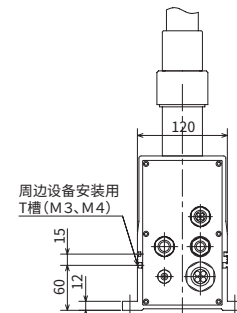
末端部详图



右腕系 动作范围 (注10)



左腕系 动作范围 (注10)



- ※1 关于对垫片施加的外力,轴方向请限制在30N以下,旋转方向请限制在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,ALM指示灯即可工作。
 ※3 根据指定位置的驱动轴姿势,高度尺寸有所不同。

- 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 (3根) 0.15m

适用控制器

IX系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			网络 ※可选	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	—	—	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	55000 (因类型而异)	→6-223

※最大可控制水平多关节+4轴机械手。

※如果连接2台水平多关节,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-NNN50□□H

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	—
		NNN5020H : 标准型 臂展500mm/上下轴200mm NNN5030H : 标准型 臂展500mm/上下轴300mm		5L : 5m (标准) 10L : 10m		T2:XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		参考下述选项	

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323

对应特别订单▶1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNN5020H-①-T2-② 【IX-NNN5030H-①-T2-②】	1轴 第1机械臂	250	400	±120度	±0.010 (XY)	6381mm/s (合成速度)	0.39	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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

※【 】内是上下轴为300mm规格型号的情况。其他性能、规格的200mm和300mm上下轴通用。

②选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

①电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m)
指定长度	10L(10m)

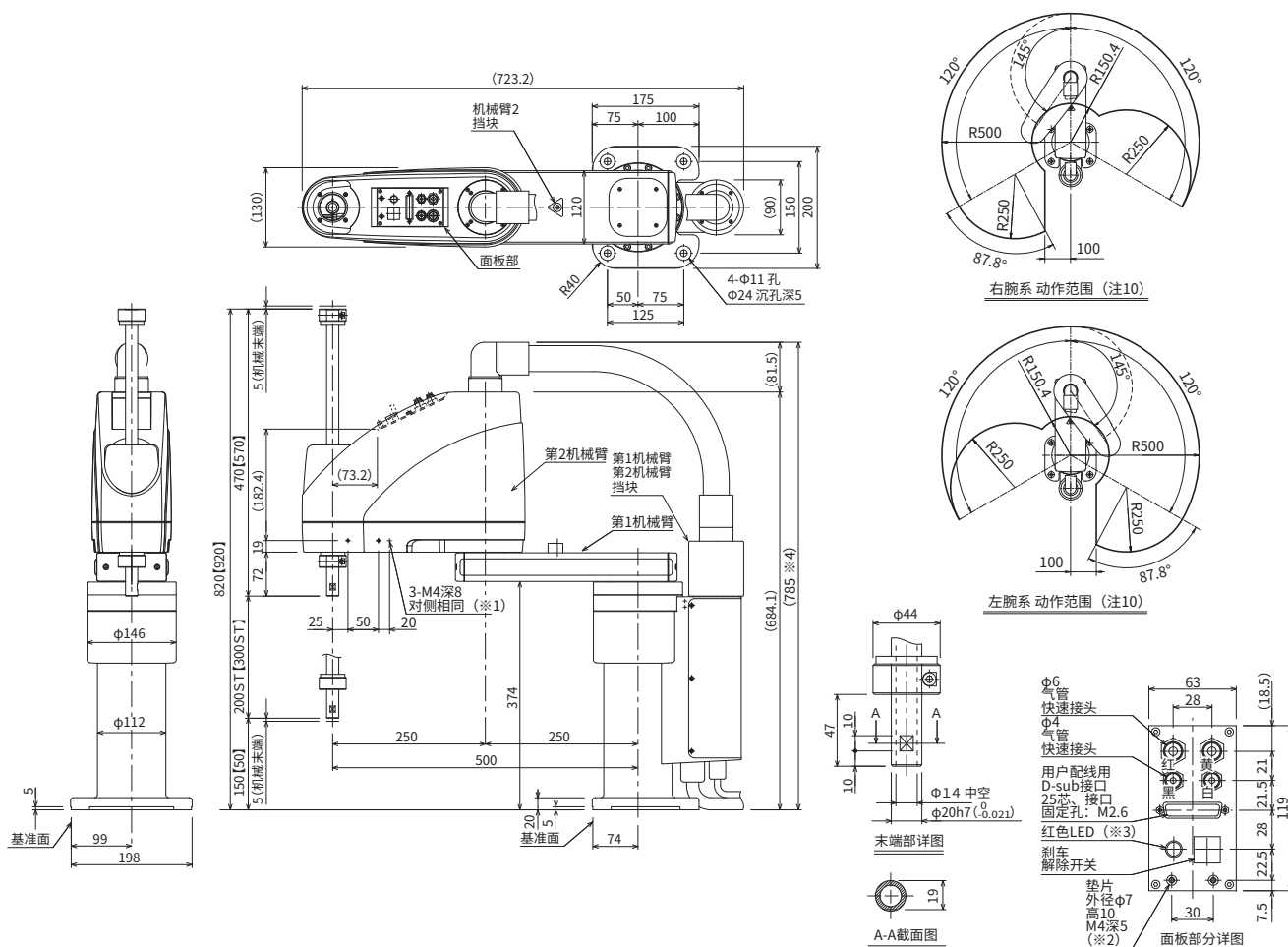
驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带25芯AWG26屏蔽的接口D-sub25针脚(母口)
用户配管	外径φ6内径φ4 2根气管(通常使用压力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5 2根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止上下轴掉落用刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下(无结露)
本体质量	29.5kg
电缆长(注9)	5L:5m(标准) 10L:10m

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※1 3-M4深度8的下孔,贯穿机械臂侧面。

如果安装螺纹较长,会对内部机构部件造成干涉,请注意。

※2 关于对垫片施加的外力,轴方向请限制在30N以下,旋转方向请限制在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,并相应在用户配线内的LED端子施加DC24V并做好配线处理,ALM指示灯即可工作。

※4 根据指定位置的驱动轴姿势,高度尺寸有所不同。

電纜/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系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	网络 ※可选		
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	—	—		   EtherCAT	55000 (因类型而异)	→6-223

※最大可控制水平多关节+4轴机械手。

※如果连接2台水平多关节,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-NNN60□□H

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	—
		NNN6020H : 标准型 臂展600mm/上下轴200mm NNN6030H : 标准型 臂展600mm/上下轴300mm		5L : 5m (标准) 10L : 10m		T2:XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		参考下述选项	

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323

对应特别订单▶1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导轨与负载质量

型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴(上下轴) 推力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNN6020H-①-T2-② 【IX-NNN6030H-①-T2-②】	1轴 第1机械臂	350	400	±120度	±0.010 (XY)	7232mm/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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

※【 】内是上下轴为300mm规格型号的情况。其他性能、规格的200mm和300mm上下轴通用。

②选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

①电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m)
指定长度	10L(10m)

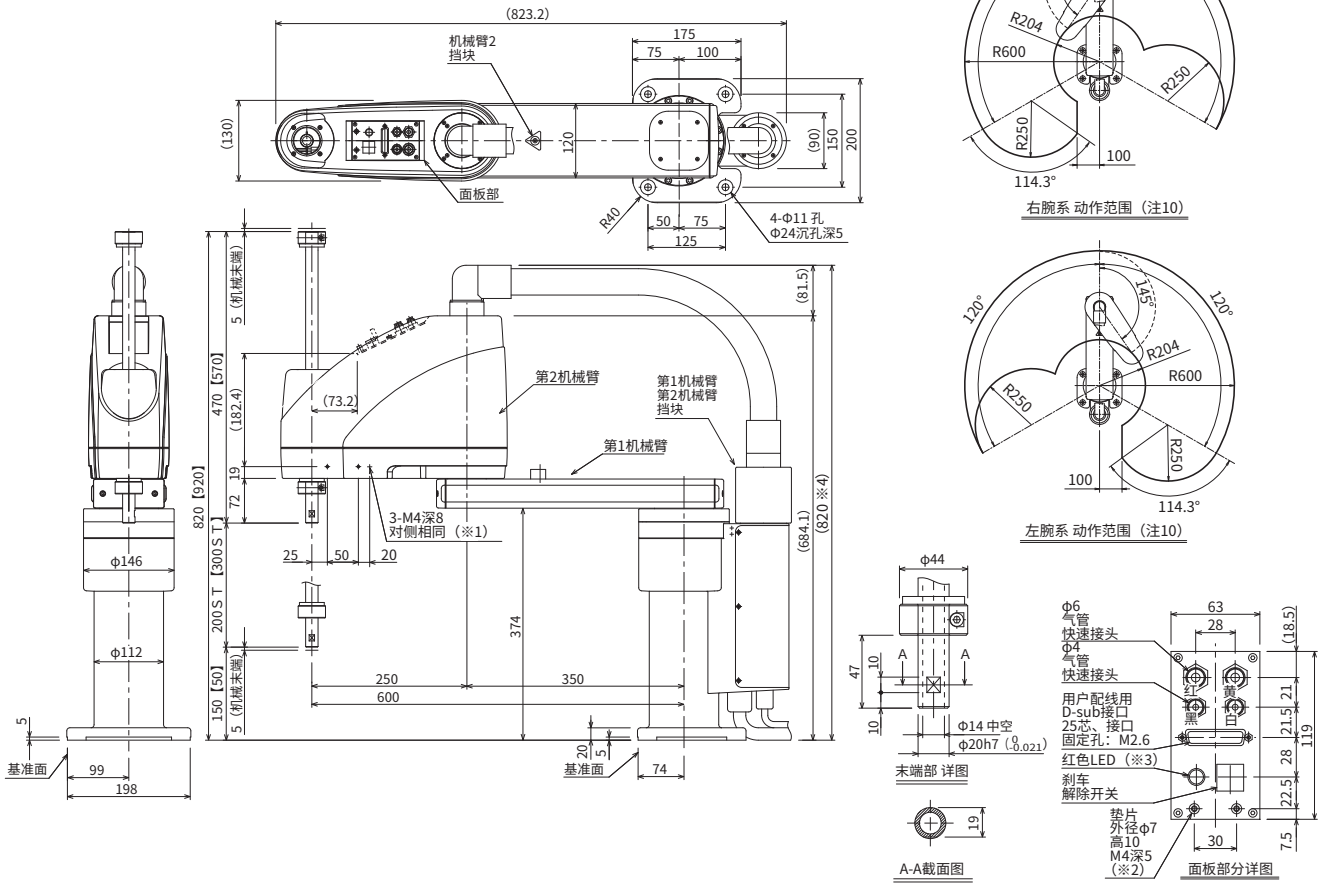
驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带25芯AWG26屏蔽的接口D-sub25针脚(母口)
用户配管	外径φ6内径φ4 2根气管(通常使用压力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5 2根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止上下轴掉落用刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下(无结露)
本体质量	30.5kg
电缆长(注9)	5L:5m(标准) 10L:10m

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



- ※1 3-M4深度8的下孔贯穿机械臂侧面。
如果安装螺栓较长，会对内部机构部件造成干涉，请注意。
- ※2 关于对垫片施加的外力，轴方向请限制在30N以下，旋转方向请限制在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，ALM指示灯即可工作。
- ※4 根据指定位置的驱动轴姿势，高度尺寸有所不同。

- 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系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			网络※可选	最大定位点数 (因类型而异)	参考页
				定位	脉冲串	程序			
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	—	—	●	DeviceNet EtherNet/IP 	55000	→6-223

※最大可控制水平多关节+4轴机械手。

※如果连接2台水平多关节，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-NNN70□□H

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	—
		NNN7020H : 标准型 臂展700mm/上下轴200mm NNN7040H : 标准型 臂展700mm/上下轴400mm		5L : 5m (标准) 10L : 10m		T2:XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX		参考下述选项	

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323

对应特别订单▶1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNN7020H-①-T2-② 【IX-NNN7040H-①-T2-②】	1轴 第1机械臂	350	750	±125度	±0.015 (XY)	7010mm/s (合成速度)	0.42	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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。
※【 】内是上下轴为400mm规格型号的情况。其他性能、规格的200mm和400mm上下轴通用。

②选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

①电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m)
指定长度	10L(10m)

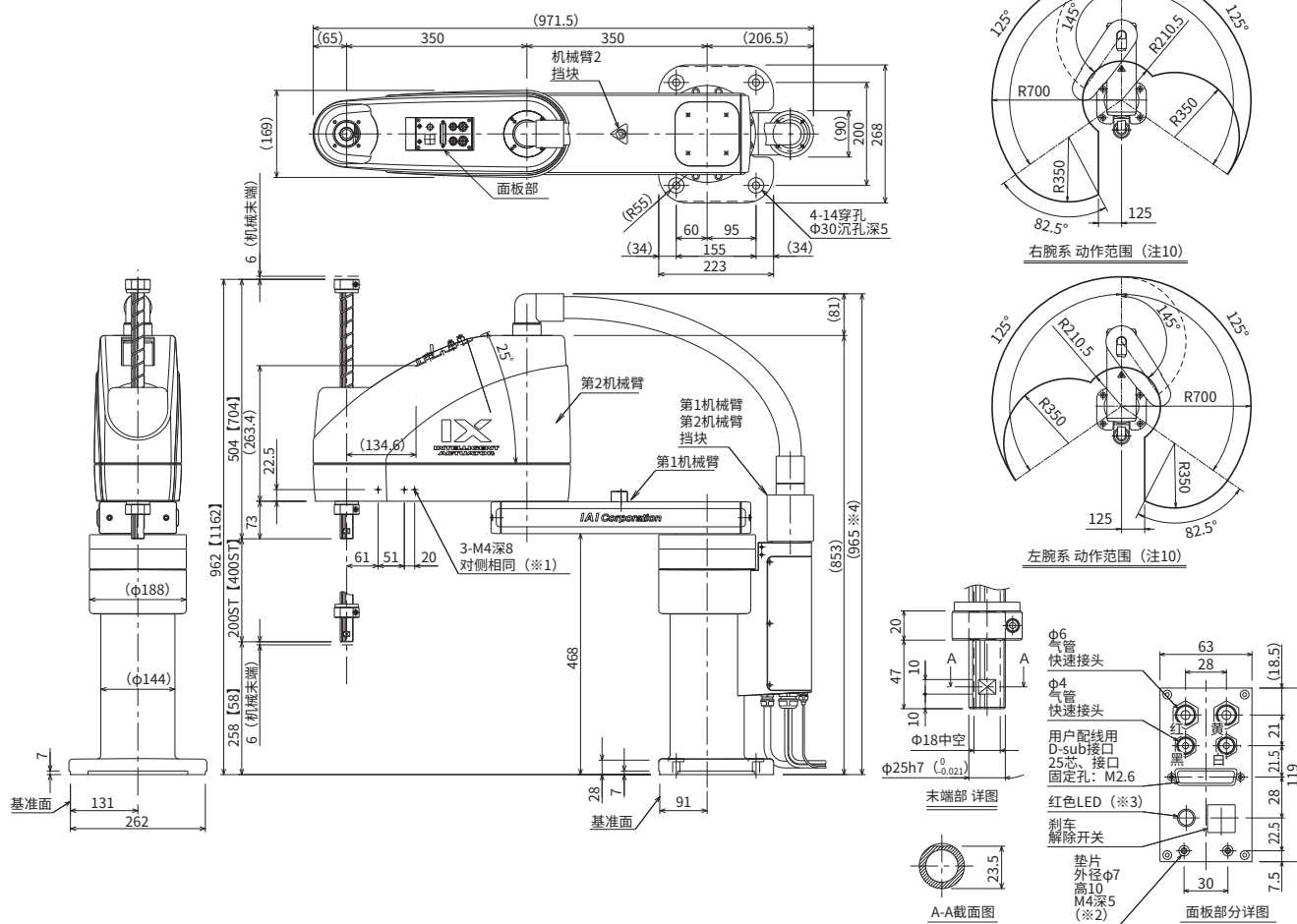
驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带25芯AWG26屏蔽的接口D-sub25针脚(母口)
用户配管	外径φ6内径φ4 2根气管(通常使用压力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5 2根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止上下轴掉落用刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下(无结露)
本体质量	58kg
电缆长(注9)	5L:5m(标准) 10L:10m

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



- ※1 3-M4深度8的下孔贯穿机械臂侧面。
- ※2 关于对垫片施加的外力，轴方向请限制在30N以下，旋转方向请限制在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，ALM指示灯即可工作。
- ※4 根据指定位置的驱动轴姿势，高度尺寸有所不同。

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系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	网络 ※可选		
XSEL-PX4/QX4 XSEL-RAX4/SAX4		4	三相 AC200V	—	—	●	DeviceNet  CC-Link  EtherCAT EtherCAT [®]	55000 (因类型而异)	→6-223

IX-NNN80□□H

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	—
		NNN8020H : 标准型 臂展800mm/上下轴200mm		5L : 5m (标准) 10L : 10m		T2:XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX		参考下述选项	
		NNN8040H : 标准型 臂展800mm/上下轴400mm							

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323

对应特别订单▶1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNN8020H-①-T2-② 【IX-NNN8040H-①-T2-②】	1轴 第1机械臂	450	750	±125度	±0.015 (XY)	7586mm/s (合成速度)	0.43	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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。
※【 】内是上下轴为400mm规格型号的情况。其他性能、规格的200mm和400mm上下轴通用。

②选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

①电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m)
指定长度	10L(10m)

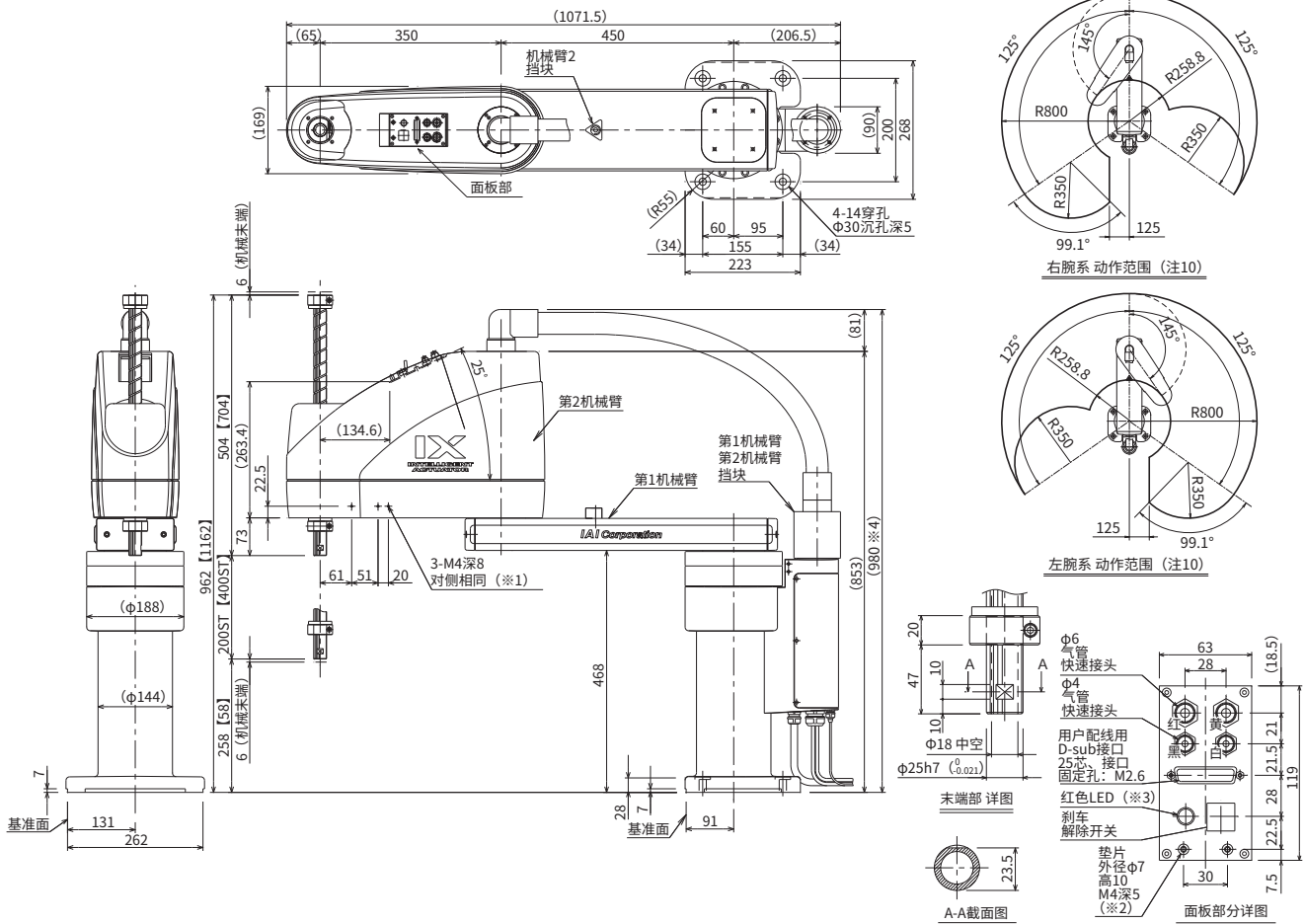
驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带25芯AWG26屏蔽的接口D-sub25针脚(母口)
用户配管	外径φ6内径φ4 2根气管(通常使用压力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5 2根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止上下轴掉落用刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下(无结露)
本体质量	60kg
电缆长(注9)	5L:5m(标准) 10L:10m

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



- ※1 3-M4深度8的下孔贯穿机械臂侧面。
 ※2 关于对垫片施加的外力,轴方向请限制在30N以下,旋转方向请限制在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,ALM指示灯即可工作。
 ※4 根据指定位置的驱动轴姿势,高度尺寸有所不同。

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系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	网络 ※可选		
XSEL-PX4/QX4 XSEL-RAX4/SAX4		4	三相 AC200V	—	—	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	55000 (因类型而异)	→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。

IX-NNN10040

超大型

高负载型

臂展
1000
mm

上下轴
400
mm

■型号项目	IX	—	NNN10040	—		—	T2
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	
		NNN10040：高负载型 臂展1000mm 上下轴400mm		5L：5m（标准） 10L：10m		T2:XSEL-SAX	

※控制器不是附属品。

RoHS



技术资料▶1-323

对应特别订单▶1-357



- (注1) 水平300mm、垂直25mm、往复动作2kg搬运时
(注2) 额定负载质量是能够以最大速度、最大加速度进行动作的最大质量，最大负载质量是将速度、加速度降至最低时的最大质量。
(注3) 不对应推压动作。

型号性能

型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限	下限	允许转动 惯量 (kg·m ²)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNN10040-①-T2	1轴 第1机械臂	500	1000	±140度	±0.040	7356mm/s (合成速度)	0.59	20	50	—	—	0.5	20.0
	2轴 第2机械臂	500	600	±150度									
	3轴 上下轴	—	600	400mm	±0.020	1000mm/s							
	4轴 旋转轴	—	400	±360度	±0.010	1197.3度/s							

记号说明 ① 电缆长

※水平多关节机械手无法以100%的速度、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L (5m)
指定长度	10L (10m)

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对（绝对数据保持用电池：型号AB-3）
用户配线	附带25芯AWG26屏蔽的接口D-sub25针脚（母口）
用户配管	外径φ6内径φ4 4根气管（通常使用压力0.8MPa）
警报指示灯	1个红色LED小型指示灯（需要供给DC24V）
刹车解除开关	防止上下轴掉落用刹车解除开关（需要供给DC24V）
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下（无结露）
本体质量	93kg

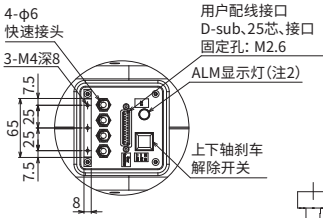
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

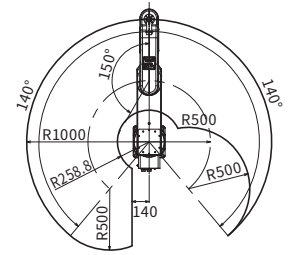
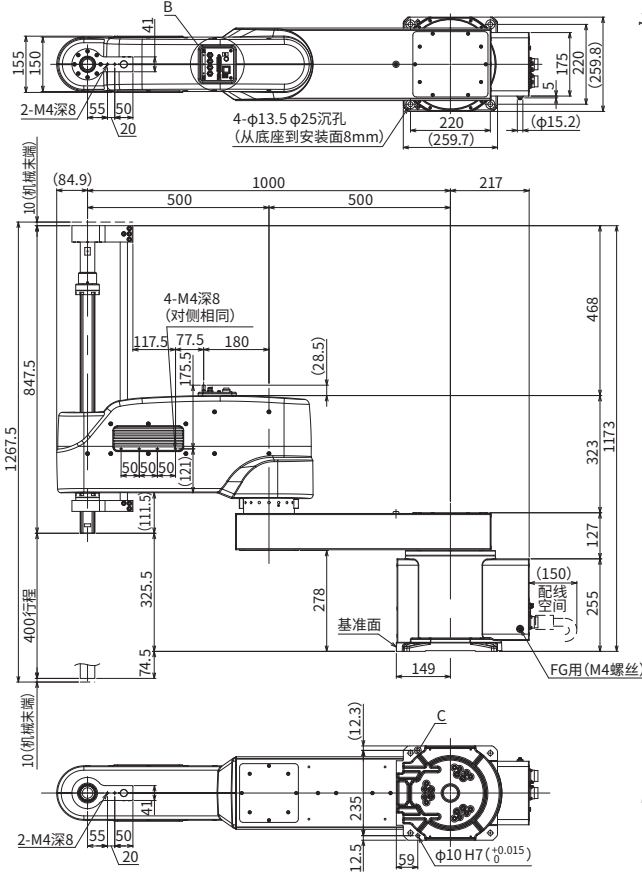
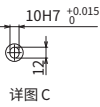
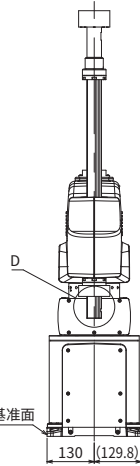
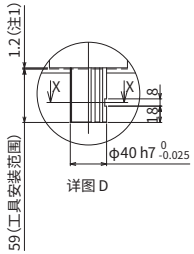
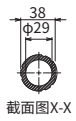
www.iai-robot.co.jp

二维
CAD

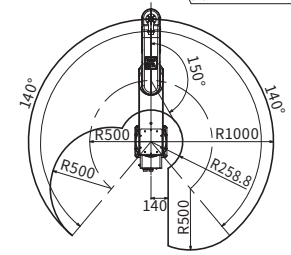
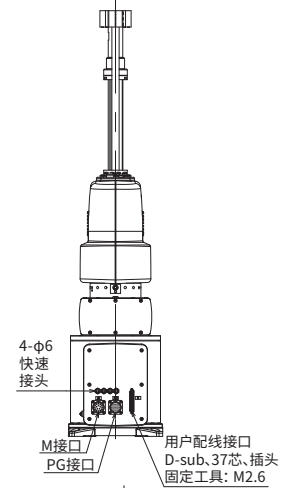
三维
CAD



详图B



右腕系动作范围 J1机械末端位置: 150°
J2机械末端位置: 160°



左腕系动作范围 J1机械末端位置: 150°
J2机械末端位置: 160°

- (注1) 如果未设置间隙, R轴(旋转轴)无法动作, 请注意。
(注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, ALM指示灯即可工作。

适用控制器

IX系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接 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	网络 ※可选		
XSEL-SAX4		4	三相 AC200V	—	—	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	36666	→6-223

IX-NNN12040

超大型

高负载型

臂展
1200
mm

上下轴
400
mm

■型号项目	IX	—	NNN12040	—		—	T2
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	
		NNN12040：高负载型 臂展1200mm 上下轴400mm		5L：5m（标准） 10L：10m		T2：XSEL-SAX	

※控制器不是附属品。

RoHS



技术资料▶1-323

对应特别订单▶1-357



- (注1) 水平300mm、垂直25mm、往复动作2kg搬运时
(注2) 额定负载质量是能够以最大速度、最大加速度进行动作的最大质量，最大负载质量是将速度、加速度降至最低时的最大质量。
(注3) 不对应推压动作。

型号性能

型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限	下限	允许转动 惯量 (kg·m ²)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NNN12040-①-T2	1轴 第1机械臂	700	1000	±140度	±0.050	8308mm/s (合成速度)	0.66	20	50	—	—	0.5	20.0
	2轴 第2机械臂	500	600	±150度									
	3轴 上下轴	—	600	400mm	±0.020	1000mm/s							
	4轴 旋转轴	—	400	±360度	±0.010	1197.3度/s							

记号说明 ① 电缆长

※水平多关节机械手无法以100%的速度、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L (5m)
指定长度	10L (10m)

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对（绝对数据保持用电池：型号AB-3）
用户配线	附带25芯AWG26屏蔽的接口D-sub25针脚（母口）
用户配管	外径φ6内径φ4 4根气管（通常使用压力0.8MPa）
警报指示灯	1个红色LED小型指示灯（需要供给DC24V）
刹车解除开关	防止上下轴掉落用刹车解除开关（需要供给DC24V）
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下（无结露）
本体质量	97kg

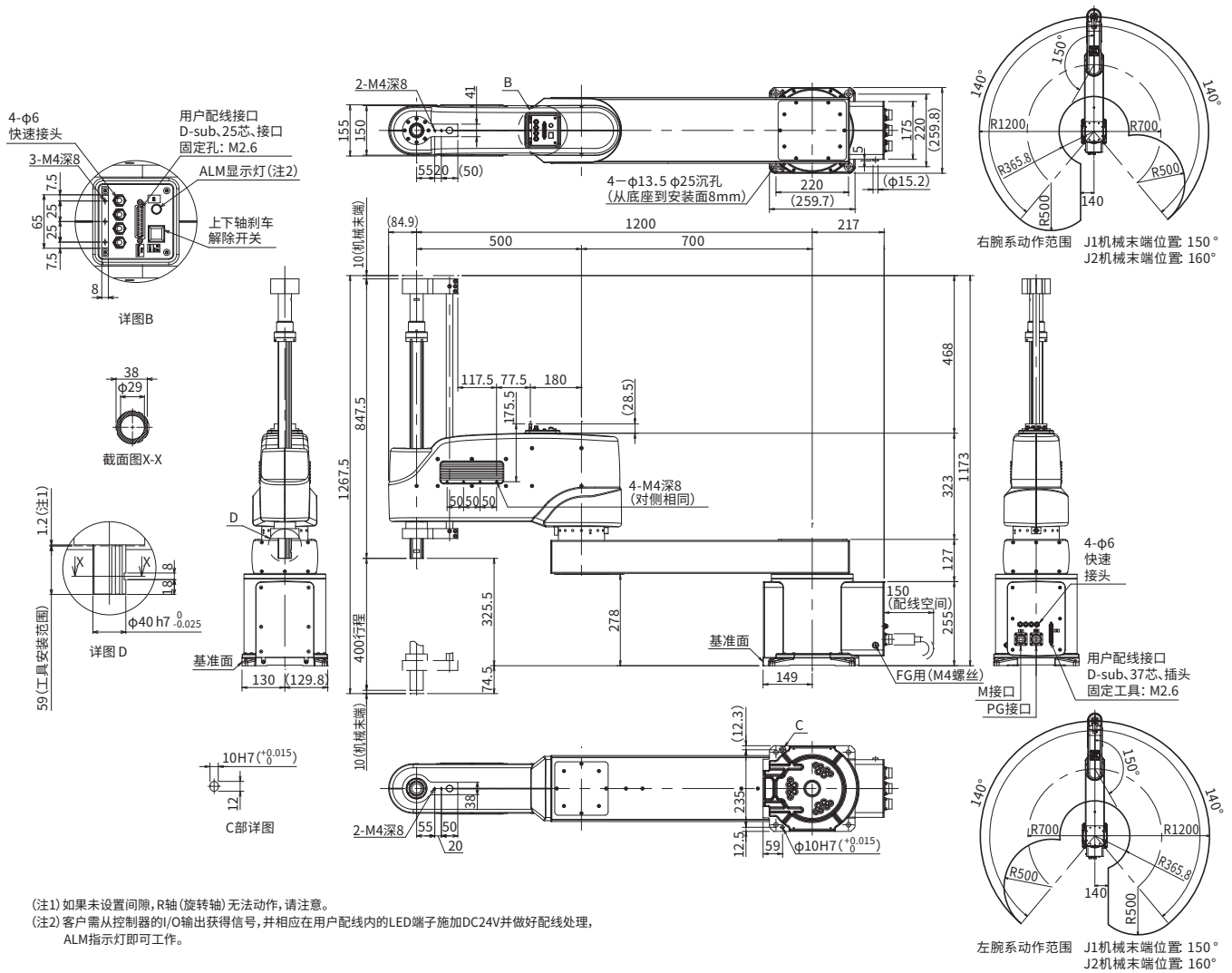
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp

二维
CAD

三维
CAD



直交机械手

桌上型机械手

水平多关节机械手

IXP

IX

适用控制器

IX系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	网络 ※可选		
XSEL-SAX4		4	三相 AC200V	—	—	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	36666	→6-223

IX-NSN5016H

中型

高速型

臂展
500
mm

上下轴
160
mm

■型号项目	IX	—	NSN5016H	—		—	T2	—	
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
		高速型		5L: 5m (标准)		T2: XSEL-PX/QX		参考下述选项	
		臂展500mm		10L: 10m		XSEL-RAX/SAX			
		上下轴160mm							

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶ 1-323

对应特别订单▶ 1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NSN5016H-①-T2-②	1轴 第1机械臂	250	750	±120度	±0.010 (XY)	5007mm/s (合成速度)	0.29 秒	1	3	195.0	120.0	0.015	3.7
	2轴 第2机械臂	250	600	±145度									
	3轴 上下轴	—	200	160mm									
	4轴 旋转轴	—	100	±360度									

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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

② 选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

① 电缆长

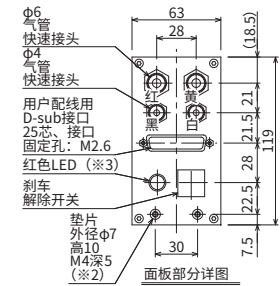
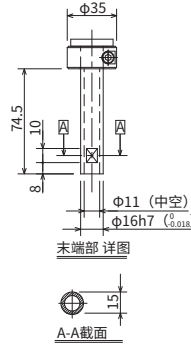
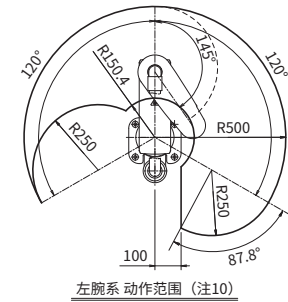
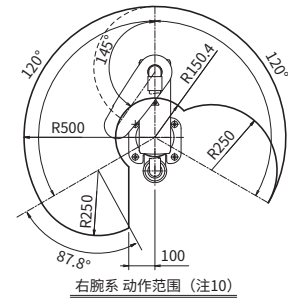
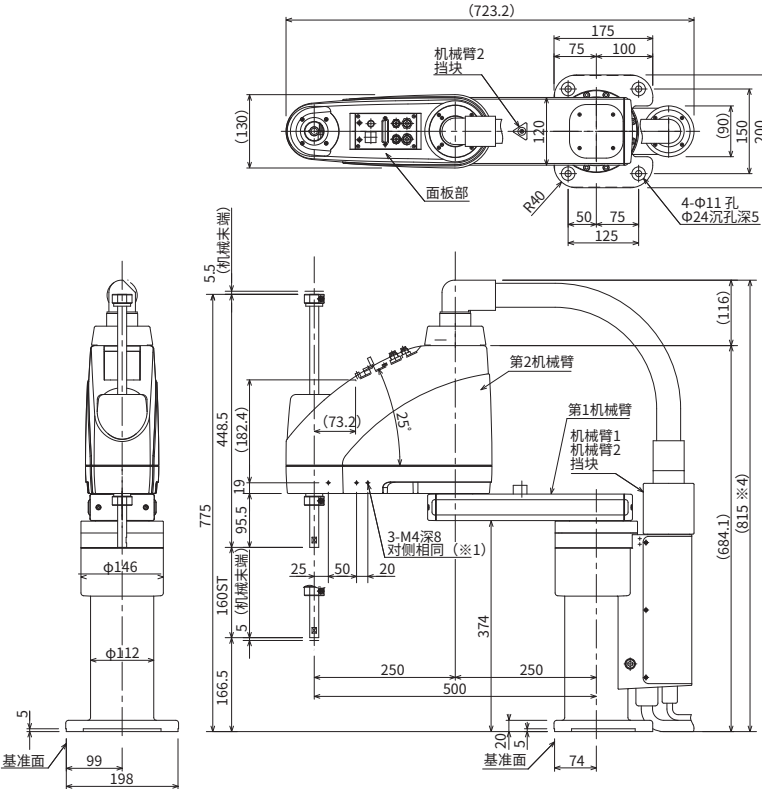
种类	电缆记号
标准型	5L(5m)
指定长度	10L(10m)

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带25芯AWG26屏蔽的接口D-sub25针脚(母口)
用户配管	外径φ6内径φ4 2根气管(通常使用压力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5 2根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止上下轴掉落用刹车解除开关(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	32kg
电缆长(注9)	5L: 5m(标准) 10L: 10m

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 3-M4深度8的下孔贯穿机械臂侧面。
如果安装螺栓较长,会对内部机构部件造成干涉,请注意。
- ※2 关于对垫片施加的外力,轴方向请限制在30N以下,旋转方向请限制在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,ALM指示灯即可工作。
- ※4 根据指定位置的驱动轴姿势,高度尺寸有所不同。

- 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系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	网络 ※可选		
XSEL-PX4/QX4 XSEL-RAX4/SAX4		4	三相 AC200V	●	—	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT 	55000 (因类型而异)	→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。

IX-NSN6016H

中型

高速型

臂展
600
mm

上下轴
160
mm

■型号项目	IX	—	NSN6016H	—		—	T2	—	
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
		高速型		5L: 5m (标准)		T2: XSEL-PX/QX		参考下述选项	
		臂展600mm		10L: 10m		XSEL-RAX/SAX			
		上下轴160mm							

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323

对应特别订单▶1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-NSN6016H-①-T2-②	1轴 第1机械臂	350	750	±120度	±0.010 (XY)	5583mm/s (合成速度)	0.29 秒	1	3	195.0	120.0	0.015	3.7
	2轴 第2机械臂	250	600	±145度	±0.010	1304mm/s							
	3轴 上下轴	—	200	160mm	±0.010	1857度/s							
	4轴 旋转轴	—	100	±360度	±0.010								

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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

② 选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m)
指定长度	10L(10m)

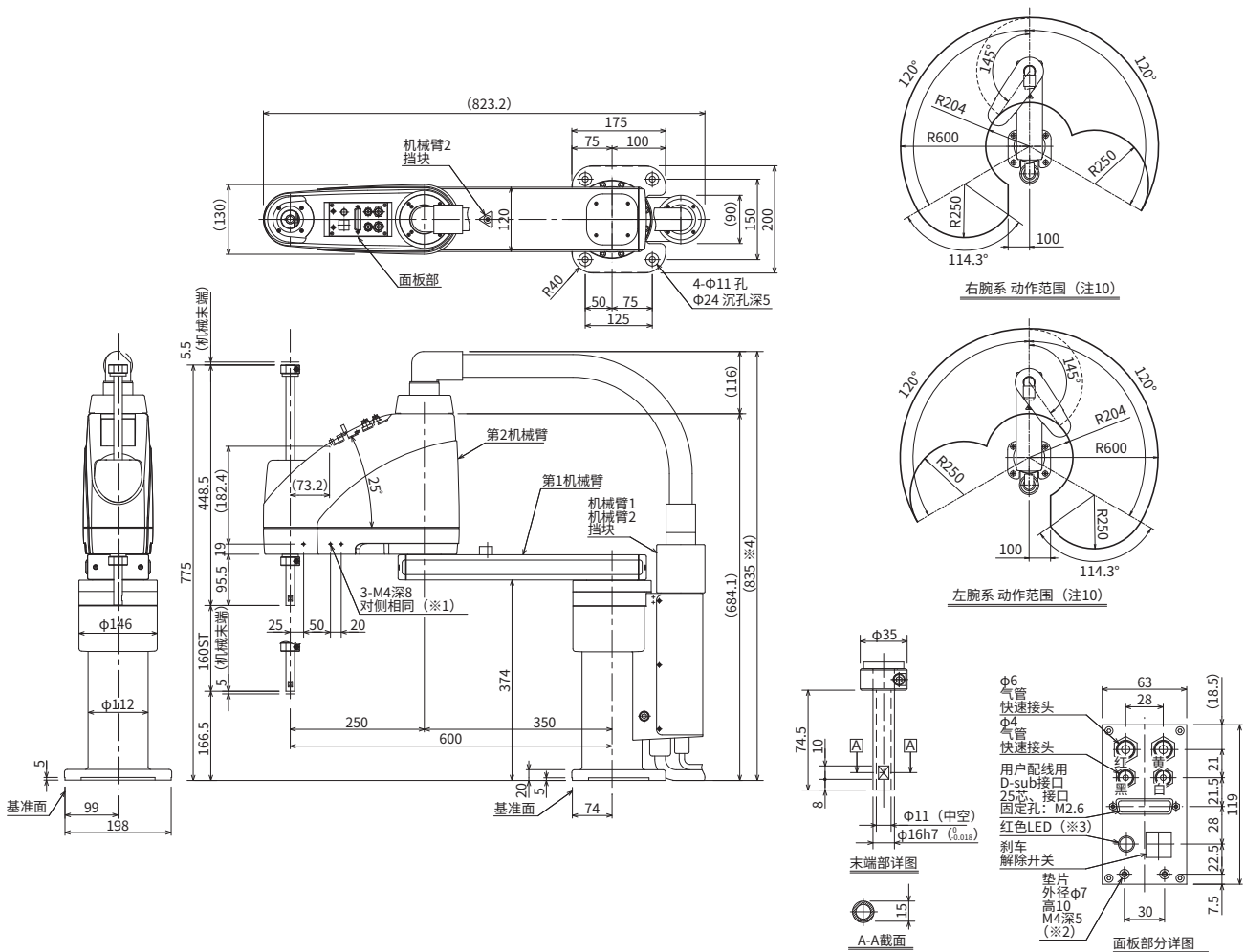
驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带25芯AWG26屏蔽的接口D-sub25针脚(母口)
用户配管	外径φ6内径φ4 2根气管(通常使用压力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5 2根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止上下轴掉落用刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下(无结露)
本体质量	33kg
电缆长(注9)	5L: 5m(标准) 10L: 10m

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



- ※1 3-M4深度8的下孔贯穿机械臂侧面。
如果安装螺栓较长，会对内部机构部件造成干涉，请注意。
- ※2 关于对垫片施加的外力，轴方向请限制在30N以下，旋转方向请限制在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，ALM指示灯即可工作。
- ※4 根据指定位置的驱动轴姿势，高度尺寸有所不同。

- 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系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	网络 ※可选		
XSEL-PX4/QX4 XSEL-RAX4/SAX4		4	三相 AC200V	●	—	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	55000 (因类型而异)	→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。

IX-TNN3015H IX-UNN3015H

标准型

小型

壁挂型

臂展
300
mm

上下轴
150
mm

■型号项目	IX	—		—		—	T2	—	
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
		TNN3015H: 壁挂型 臂展300mm/上下轴150mm UNN3015H: 反向壁挂型 臂展300mm/上下轴150mm		5L: 5m 10L: 10m		T2: XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		参考下述选项	

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323

对应特别订单▶1-357



(注1)~(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-TNN3015H-①-T2-②	1轴 第1机械臂	175	200	±120度	±0.010 (XY)	3616mm/s (合成速度)	0.41	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
IX-UNN3015H-①-T2-②	2轴 第2机械臂	125	100	±130度	±0.010	1316mm/s							
	3轴 上下轴	—	100	150mm	±0.010	1600度/s							
	4轴 旋转轴	—	50	±360度	±0.005								

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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

② 选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m)
指定长度	10L(10m)

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带15芯AWG26屏蔽的接口D-sub15针脚(母口)
用户配管	外径φ4内径φ2.5 3根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止上下轴掉落用刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH 以下(无结露)
本体质量	20.8kg
电缆长(注9)	5L: 5m(标准) 10L: 10m

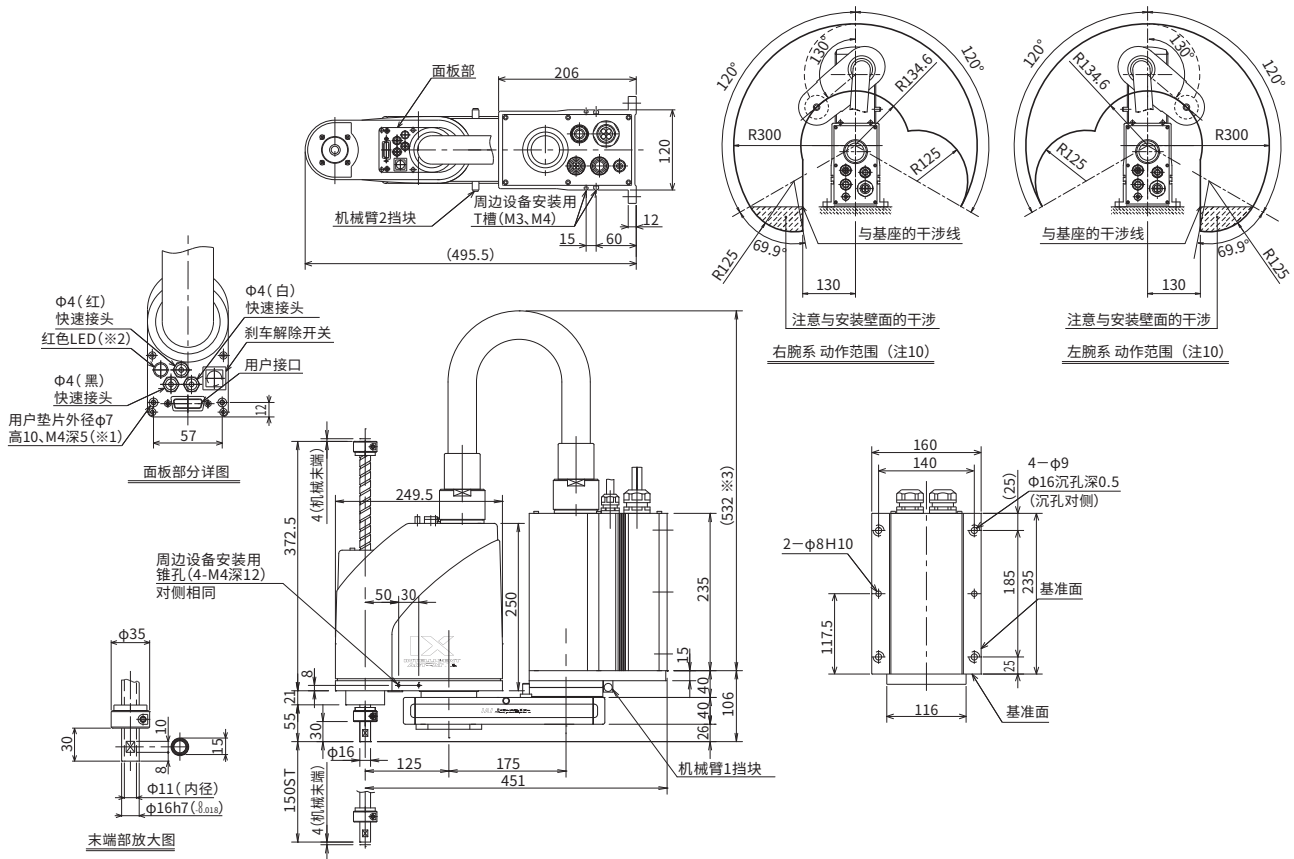
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp

二维
CAD

※反向型是将下图倒转后的类型。



- ※1 关于对垫片施加的外力,轴方向请限制在30N以下,旋转方向请限制在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,ALM指示灯即可工作。
 ※3 根据指定位置的驱动轴姿势,高度尺寸有所不同。

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系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	网络 ※可选		
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	●	—	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	55000 (因类型而异)	→6-223

※最大可控制水平多关节+4轴机械手。

※如果连接2台水平多关节,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-TNN3515H IX-UNN3515H

标准型

小型

壁挂型

臂展
350
mm

上下轴
150
mm

■型号项目	IX	—		—		—	T2	—	
系列	—	类型	—	电缆长	—	适用控制器	—	选项	—
		TNN3515H: 壁挂型 臂展350mm/上下轴150mm UNN3515H: 反向壁挂型 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	

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶ 1-323

对应特别订单▶ 1-357



(注1)~(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴(上下轴) 推压力控制范围(N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-TNN3515H-①-T2-②	1轴 第1机械臂	225	200	±120度	±0.010 (XY)	4042mm/s (合成速度)	0.42	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
IX-UNN3515H-①-T2-②	2轴 第2机械臂	125	100	±135度	±0.010	1316mm/s							
	3轴 上下轴	—	100	150mm	±0.010	1600度/s							
	4轴 旋转轴	—	50	±360度	±0.005								

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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

② 选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m)
指定长度	10L(10m)

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带15芯AWG26屏蔽的接口D-sub15针脚(母口)
用户配管	外径φ4内径φ2.5 3根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止上下轴掉落用刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0~40℃ 湿度20~85% RH 以下(无结露)
本体质量	21.9kg
电缆长(注9)	5L: 5m(标准) 10L: 10m

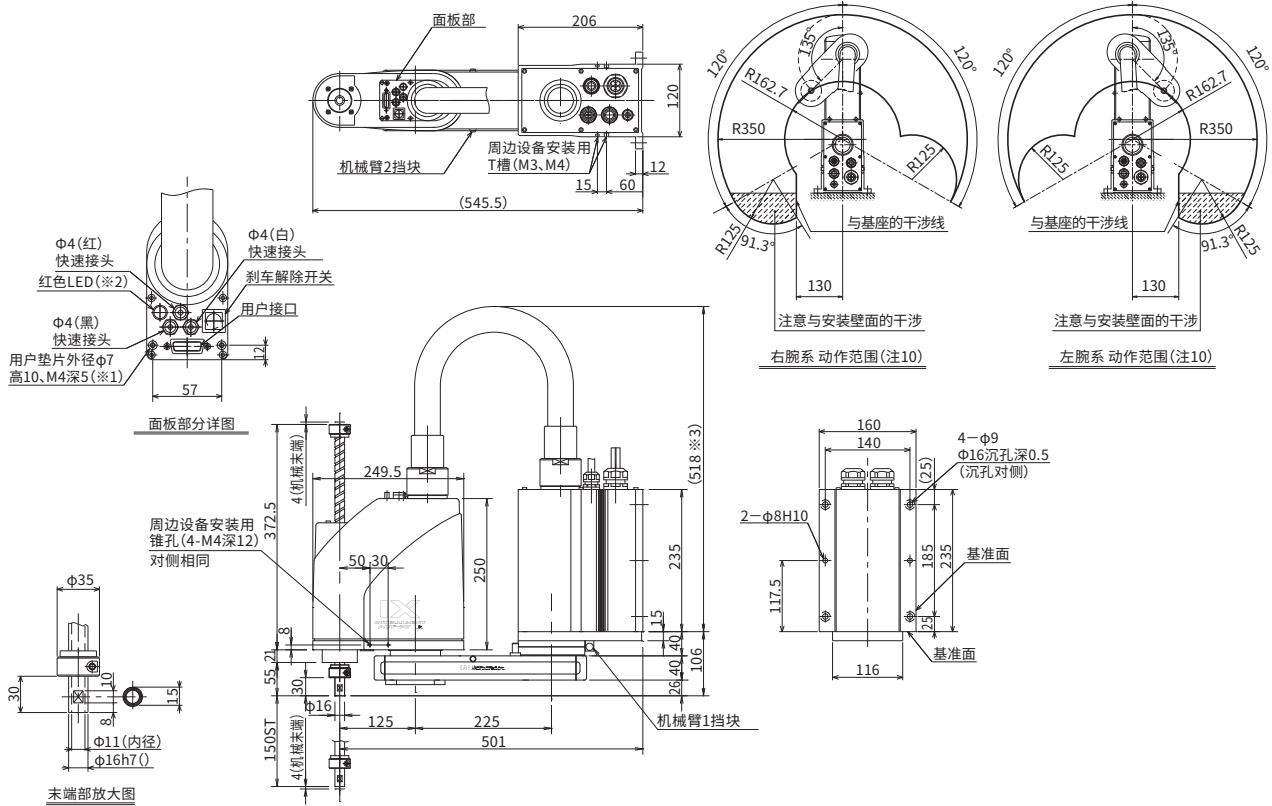
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp

二维
CAD

※反向型是将下图倒转后的类型。



- ※1 关于对垫片施加的外力，轴方向请限制在30N以下，旋转方向请限制在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，ALM指示灯即可工作。
- ※3 根据指定位置的驱动轴姿势，高度尺寸有所不同。

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系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	网络 ※可选		
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	●	—	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	55000 (因类型而异)	→6-223

※最大可控制水平多关节+4轴机械手。

※如果连接2台水平多关节，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-HNN5020H
IX-INN5020H

吊顶型

中型

臂展
500mm

上下轴
200mm

反向型

■型号项目

IX

—

—

—

T2

—

系列

—

类型

—

电缆长

—

适用控制器

—

选项

HNN5020H : 吊顶型
臂展500mm/上下轴200mm
INN5020H : 反向型
臂展500mm/上下轴200mm

5L : 5m (标准)
10L : 10m

T2:XSEL-PX/QX
XSEL-RAX/SAX
XSEL-RAXD/SAXD

参考下述选项

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323
对应特别订单▶1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能													
■导程与负载质量													
型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴 (上下轴) 推压力控制范围 (N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-HNN5020H-①-T2-② IX-INN5020H-①-T2-②	1轴 第1机械臂	250	400	±120度	±0.010 (XY)	6381mm/s (合成速度)	0.39	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2轴 第2机械臂	250	200	±135度									
	3轴 上下轴	—	200	200mm	±0.010	1473mm/s							
	4轴 旋转轴	—	100	±360度									

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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

②选项		
名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

①电缆长	
种类	电缆记号
标准型	5L (5m)
指定长度	10L (10m)

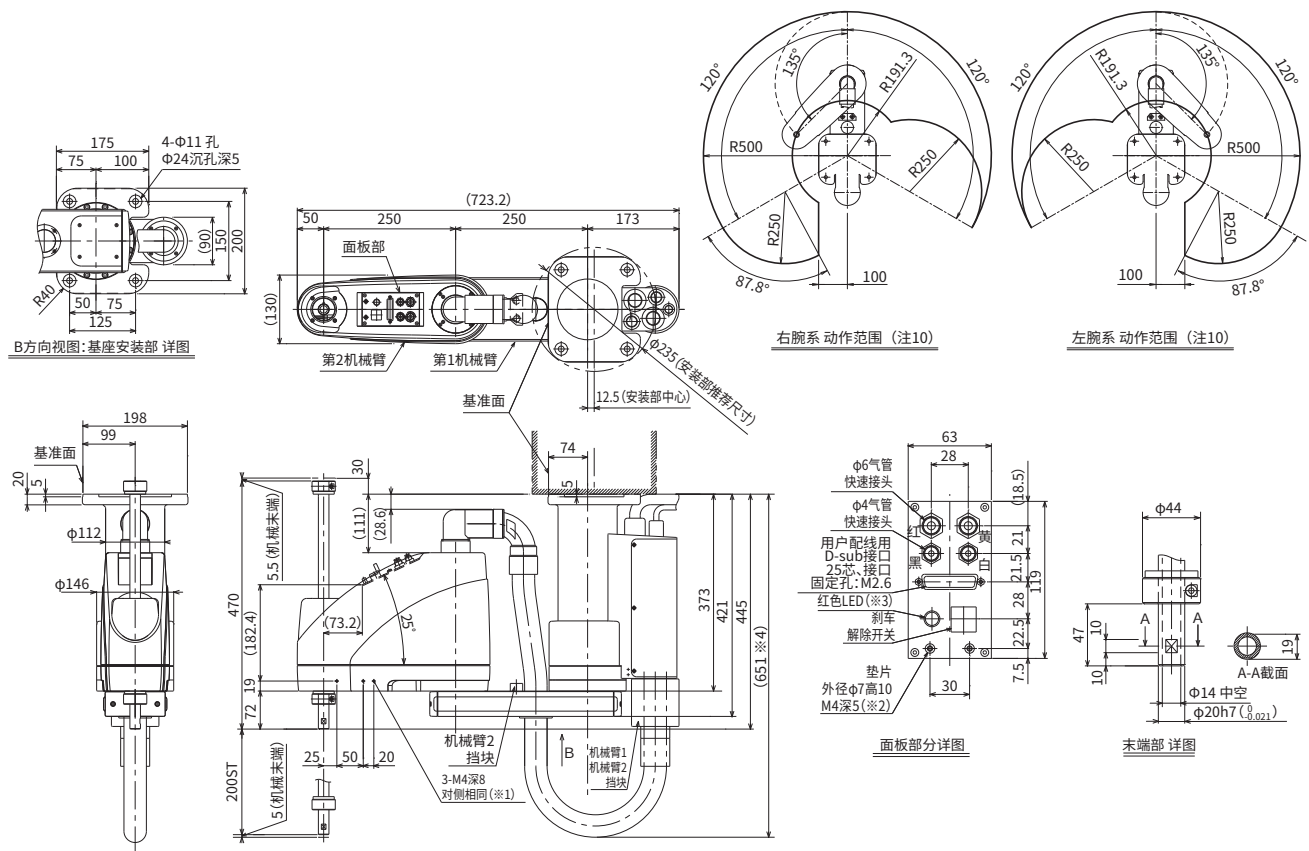
驱动轴规格	
项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带25芯AWG26屏蔽的接口D-sub25针脚(母口)
用户配管	外径φ6内径φ4 2根气管(通常使用压力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5 2根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止上下轴掉落用刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下(无结露)
本体质量	30.5kg
电缆长(注9)	5L:5m(标准) 10L:10m

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp

二维
CAD

※反向型是将下图倒转后的类型。



- ※1 3-M4深度8的下孔贯穿机械臂侧面。
如果安装螺栓较长,会对内部机构部件造成干涉,请注意。
- ※2 关于对垫片施加的外力,轴方向请限制在30N以下,旋转方向请限制在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,ALM指示灯即可工作。
- ※4 根据指定位置的驱动轴姿势,高度尺寸有所不同。

- 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系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数 (因类型而异)	参考页
				定位	脉冲串	程序 网络 ※可选		
XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX XSEL-RAXD/SAXD		8	三相 AC200V	●	—	● DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT 注 •根据控制器类型不同,可选用的现场网络种类也不同。详情请参考页确认。	55000 (因类型而异)	→6-223

※最大可控制水平多关节+4轴机械手。

※如果连接2台水平多关节,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-HNN6020H

IX-INN6020H

吊顶型

中型

臂展600mm

上下轴200mm

反向型

■型号项目

IX

—

—

—

T2

—

系列

—

类型

—

电缆长

—

适用控制器

—

选项

HNN6020H : 吊顶型

臂展600mm/上下轴200mm

INN6020H : 反向型

臂展600mm/上下轴200mm

5L : 5m (标准)

10L : 10m

T2:XSEL-PX/QX

XSEL-RAX/SAX

XSEL-RAXD/SAXD

参考下述选项

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323
对应特别订单▶1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能													
■导程与负载质量													
型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴 (上下轴) 推压力控制范围 (N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-HNN6020H-①-T2-②	1轴 第1机械臂	350	400	±120度	±0.010 (XY)	7232mm/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									
IX-INN6020H-①-T2-②	3轴 上下轴	—	200	200mm	±0.010	1473mm/s	0.43	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。

②选项		
名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

①电缆长	
种类	电缆记号
标准型	5L (5m)
指定长度	10L (10m)

驱动轴规格	
项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带25芯AWG26屏蔽的接口D-sub25针脚(母口)
用户配管	外径φ6内径φ4 2根气管(通常使用压力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5 2根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止上下轴掉落用刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下(无结露)
本体质量	31.5kg
电缆长(注9)	5L:5m(标准) 10L:10m

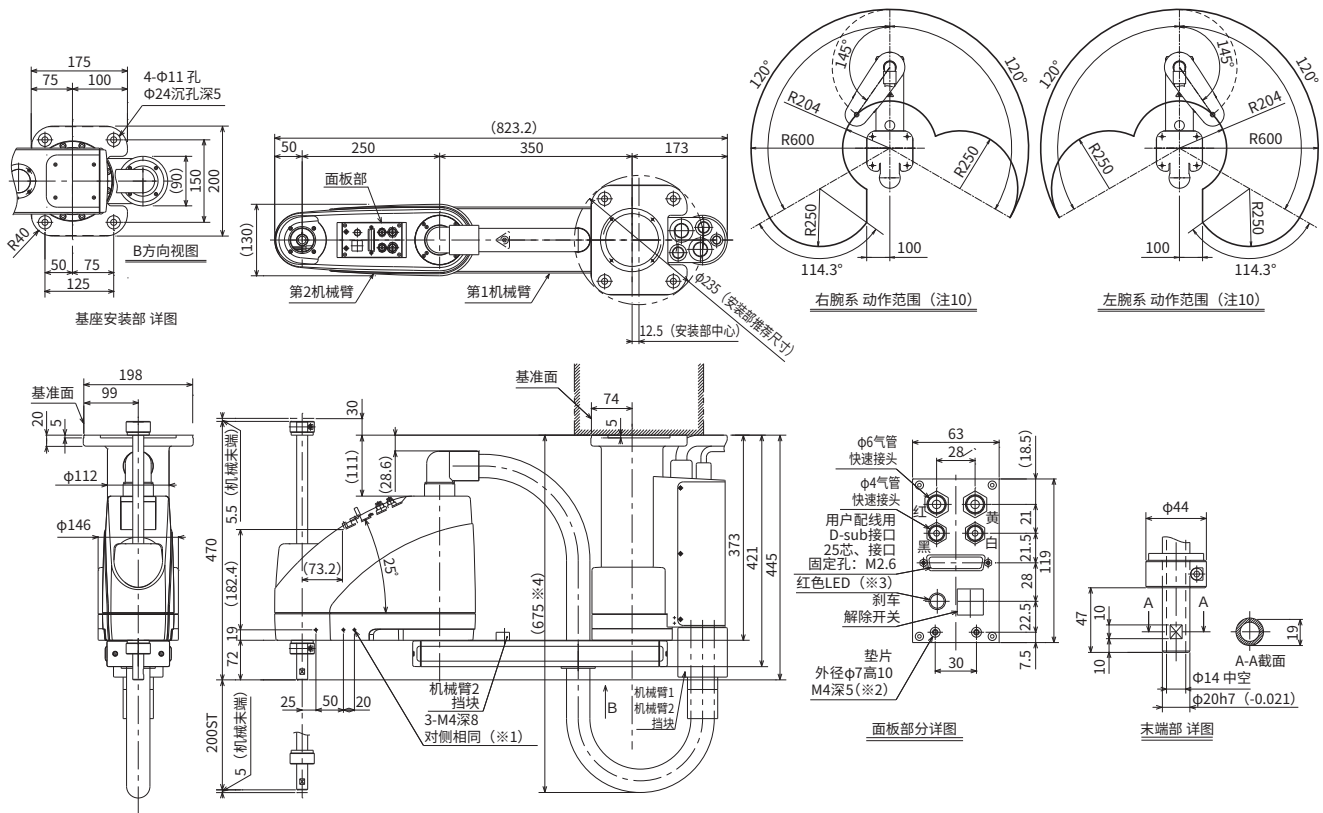
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp

二维
CAD

※反向型是将下图倒转后的类型。



- ※1 3-M4深度8的下孔贯穿机械臂侧面。
如果安装螺栓较长,会对内部机构部件造成干涉,请注意。
- ※2 关于对垫片施加的外力,轴方向请限制在30N以下,旋转方向请限制在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,ALM指示灯即可工作。
- ※4 根据指定位置的驱动轴姿势,高度尺寸有所不同。

- 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系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	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 (因类型而异)	→6-223

※最大可控制水平多关节+4轴机械手。

※如果连接2台水平多关节,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-HNN70□□H
IX-INN70□□H

吊顶型

大型

臂展
700
mm

上下轴
200
mm

上下轴
400
mm

反向型

■型号项目	IX	—	□	—	□	—	T2	—	□
系列	—	—	类型	—	—	—	电缆长	—	选项
			HNN7020H (7040H) : 吊顶型 臂展700mm/上下轴200 (400) mm INN7020H (7040H) : 反向型 臂展700mm/上下轴200 (400) mm				5L : 5m (标准) 10L : 10m		T2:XSEL-PX/QX XSEL-RAX/SAX 参考下述选项

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323

对应特别订单▶1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴	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) (注4)		第3轴 (上下轴) 推压力控制范围 (N)		第4轴 允许负载	
								额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-HNN7020H-①-T2-②	1轴 第1机械臂	350	750	±125度	±0.015 (XY)	7010mm/s (合成速度)	0.42	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
IX-HNN7040H-①-T2-②	2轴 第2机械臂	350	400	±145度									
IX-INN7020H-①-T2-②	3轴 上下轴	—	400	200mm [400mm]	±0.010	1614mm/s							
IX-INN7040H-①-T2-②	4轴 旋转轴	—	100	±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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。
※【 】内是上下轴为400mm规格型号的情况。其他性能、规格的200mm和400mm上下轴通用。

②选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

①电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L (5m)
指定长度	10L (10m)

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带25芯AWG26屏蔽的接口D-sub25针脚(母口)
用户配管	外径φ6内径φ4 2根气管(通常使用压力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5 2根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止垂直轴掉落用刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下(无结露)
本体质量	58kg
电缆长(注9)	5L:5m(标准) 10L:10m

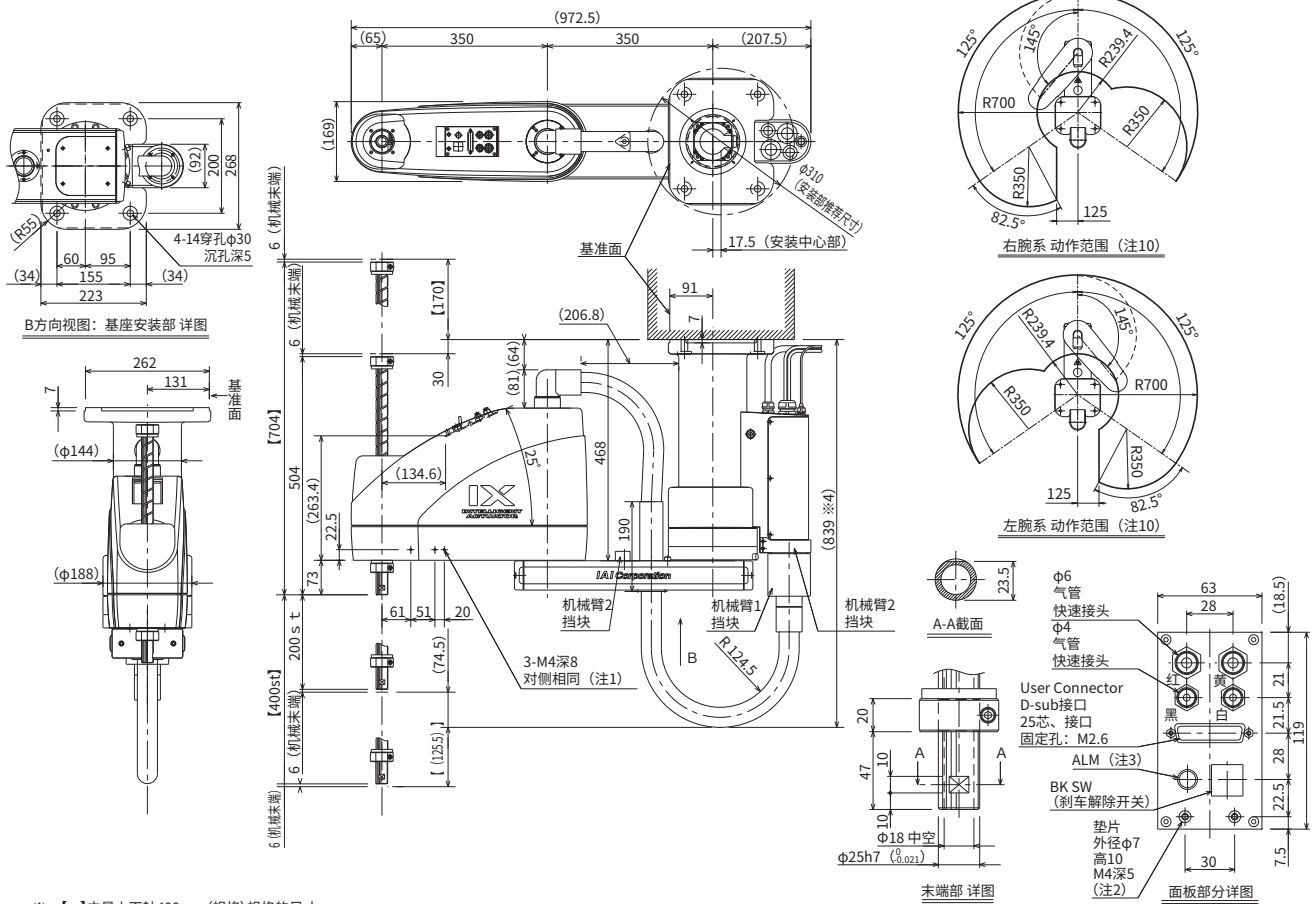
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※反向型是将下图倒转后的类型。



※ 【 】内是上下轴400mm(规格)规格的尺寸。

※1 3-M4深度8的下孔贯穿机械臂侧面。

※3 客户需从控制器的I/O输出获得信号,并相应在用户配线内的LED端子施加DC24V并做好配线处

ALM指示灯即可工作。

※4 根据指定位置的驱动轴姿势,高度尺寸有所不同。

适用控制器

IX系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	网络 ※可选		
XSEL-PX4/QX4 XSEL-RAX4/SAX4		4	三相 AC200V	●	—	●	DeviceNet  CC-Link  EtherNet/IP EtherCAT [®] 注 ・根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。详情请参考页确认。	55000 (因类型而异)	→6-223

IX-HNN80□□H

IX-INN80□□H

吊顶型

大型

臂展800mm

上下轴200mm

上下轴400mm

反向型

■型号项目

IX

—

□

—

□

—

T2

—

□

系列

—

类型

—

电缆长

—

适用控制器

—

选项

HNN8020H(8040H) : 吊顶型
臂展800mm/上下轴200(400) mm
INN8020H(8040H) : 反向型
臂展800mm/上下轴200(400) mm

5L : 5m (标准)
10L : 10m

T2:XSEL-PX/QX
XSEL-RAX/SAX

参考下述选项

※控制器不是附属品。



※CE为选项。



技术资料▶1-323
对应特别订单▶1-357



(注1)～(注10) 请参考3-584页。

型号性能

■导程与负载质量

型号	驱动轴		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) (注4)		第3轴 (上下轴) 推压力控制范围 (N)		第4轴 允许负载	
									额定	最大	上限 (注5)	下限 (注5)	允许转动 惯量 (kg·m ²) (注6)	允许 扭矩 (N·m)
IX-HNN8020H-①-T2-②	1轴	第1机械臂	450	750	±125度	±0.015 (XY)	7586mm/s (合成速度)	0.43	5	20	304.0	123.0	0.1	11.7
【IX-HNN8040H-①-T2-②】	2轴	第2机械臂	350	400	±145度									
IX-INN8020H-①-T2-②	3轴	上下轴	—	400	200mm [400mm]	±0.010	1614mm/s							
【IX-INN8040H-①-T2-②】	4轴	旋转轴	—	100	±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、加速度进行连续运行。可运行的条件请参考1-493页的技术资料。
※【 】内是上下轴为400mm规格型号的情况。其他性能、规格的200mm和400mm上下轴通用。

②选项

名称	型号	参考页
CE对应规格	CE	→3-585
中继电缆规格	JY	→3-585

①电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m)
指定长度	10L(10m)

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	绝对型
用户配线	附带25芯AWG26屏蔽的接口D-sub25针脚(母口)
用户配管	外径φ6内径φ4 2根气管(通常使用压力0.8MPa) 外径φ4内径φ2.5 2根气管(通常使用压力0.8MPa)
警报指示灯(注7)	1个红色LED小型指示灯(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止垂直轴掉落用刹车解除开关(需要供给DC24V)
环境温度、湿度	温度0～40℃ 湿度20～85% RH 以下(无结露)
本体质量	60kg
电缆长(注9)	5L:5m(标准) 10L:10m

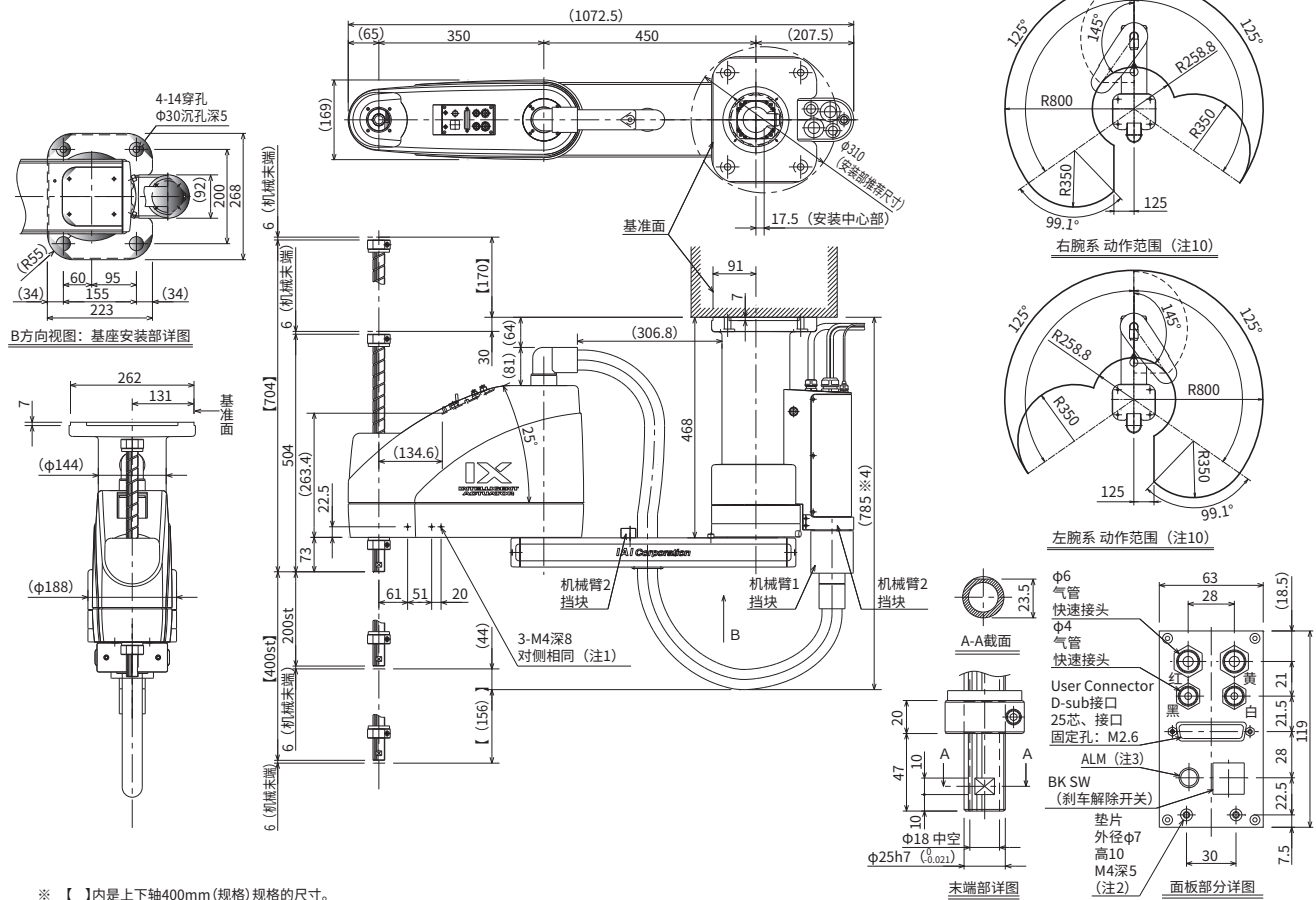
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp

二维
CAD

※反向型是将下图倒转后的类型。



※【】内是上下轴400mm(规格)规格的尺寸。

※1 3-M4深度8的下孔贯穿机械臂侧面。

※2 关于对垫片施加的外力,轴方向请限制在30N以下,旋转方向请限制在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,ALM指示灯即可工作。

※4 根据指定位置的驱动轴姿势,高度尺寸有所不同。

适用控制器

IX系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	网络 ※可选		
XSEL-PX4/QX4 XSEL-RAX4/SAX4		4	三相 AC200V	●	—	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	55000 (因类型而异)	→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。