

IX-NNC1205

超小型スカルロボット クリーン対応 アーム長120mm
上下軸50mm

■型式項目	IX	—	NNC1205	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	—
		クリーン対応タイプ		3L:3m (標準)		XSEL-PX/QX		B:垂直軸ブレーキ付	
		アーム長 120mm / 垂直軸 50mm		5L:5m				JY:ジョイントケーブル仕様	



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第 3 軸 (上下軸) 押付け力制御範囲 (N)		第 4 軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m) ² (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC1205- □ -T2- □	1 軸 第1アーム	45	12	±115度	±0.005 (XY)	2053mm/s (合成速度)	0.38						
	2 軸 第2アーム	75	12	±130度									
	3 軸 垂直軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4 軸 回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

※上記型式の □ はケーブル長、□ はオプションが入ります。

※スカルロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末 -15 の技術資料をご覧下さい。

共通仕様

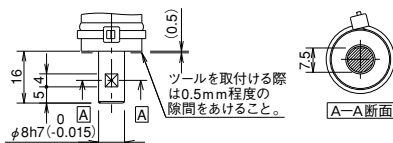
エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8 芯 AWG 26 シールド付き コネクタ: SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径 φ 3 内径 φ 2 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.7MPa)
アラーム表示灯 (注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径 φ 6

吸引量 (注 8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	2.8kg
ケーブル長 (注 9)	3L:3m 5L:5m

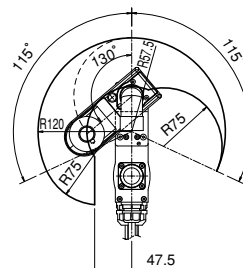
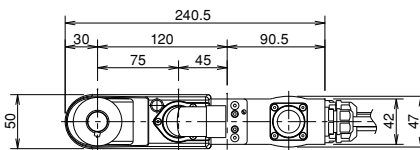
寸法図

CAD 図面がホームページより
ダウンロード出来ます。2次元
CAD

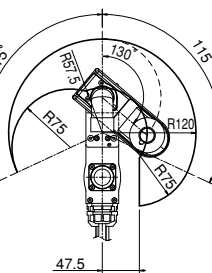
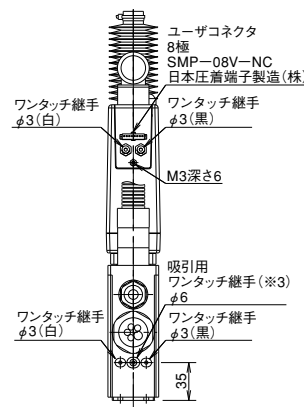
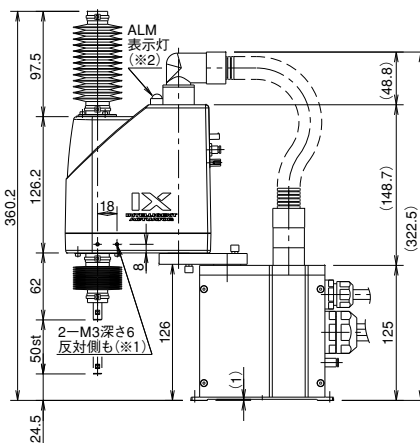
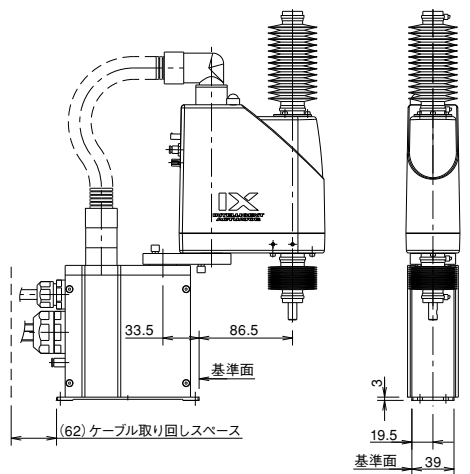
RoHS



垂直軸先端部詳細



右腕系 動作範囲 (注10)



左腕系 動作範囲 (注10)

- ※1: セットスクルーで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。
取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
※2: お客様がコントローラの I/O 出力より信号をとりユーザー配線内にある
LED 端子に DC24V を加える配線処理をすることにより ALM 表示灯が点灯します。
※3: 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。
(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	特長	最大 I/O 点数 (入力 / 出力)	電源電圧	掲載頁
XSEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点 / 192点	三相 AC200V	→ P721
XSEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



ご注意

(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC1505

超小型スカラロボット クリーン対応 アーム長 150mm
上下軸 50mm

■型式項目 IX — NNC1505 — ☐ — T2 — ☐

シリーズ — タイプ — ケーブル長 — 適応コントローラ — オプション

クリーン対応タイプ 3L: 3m(標準) XSEL-PX/QX B: 垂直軸ブレーキ付
アーム長150mm/垂直軸50mm 5L: 5m JY: ジョイントケーブル仕様



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第 3 軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第 4 軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m) ² (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC1505- ① -T2- ②	1 軸 第1アーム	75	12	±125度	±0.005	2304mm/s	0.38	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2 軸 第2アーム	75	12	±134度	(XY)	(合成速度)							
	3 軸 垂直軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4 軸 回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800 度 /s							

※上記型式の ☐ はケーブル長、☐ はオプションが入ります。

※スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末 -15 の技術資料をご覧ください。

共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	8 芯 AWG 26 シールド付き コネクタ: SMP-08V-NC (JST)
ユーザー配管	外径φ 3 内径φ 2 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.7MPa)
アラーム表示灯 (注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ 6

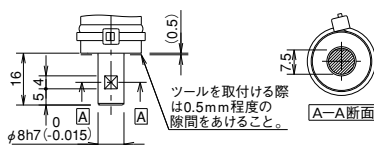
吸引量 (注 8)	90Nℓ/min
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	2.8kg
ケーブル長 (注 9)	3L: 3m 5L: 5m

寸法図

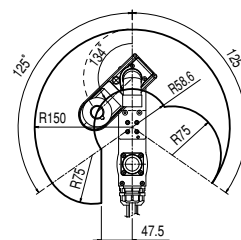
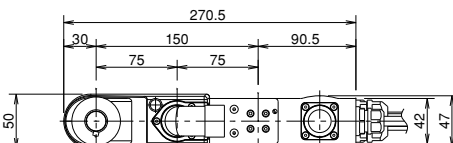
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD

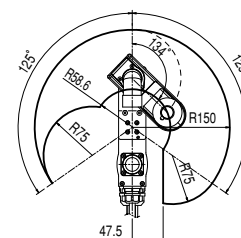
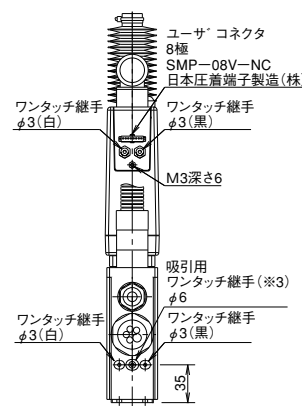
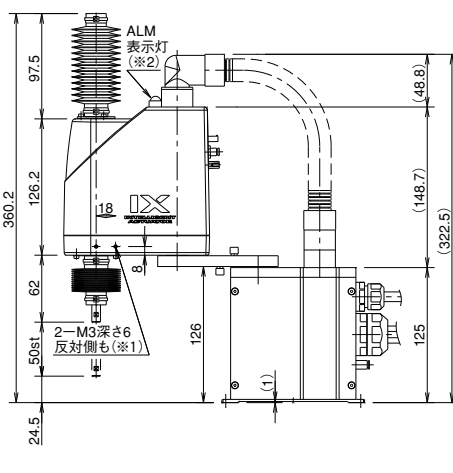
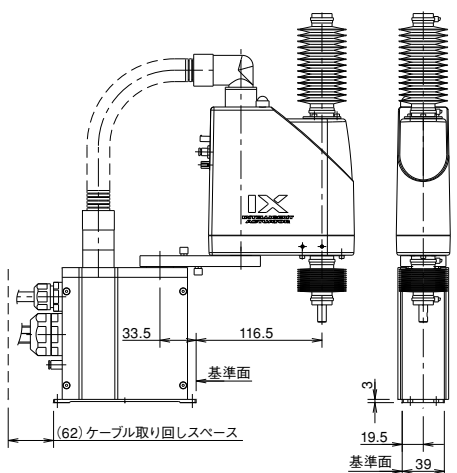
RoHS



垂直軸先端部詳細



右腕系 動作範囲 (注10)



左腕系 動作範囲 (注10)

- ※1: セットスクリーンで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。
取付けネジが長いと内部機構部に干渉しますので注意して下さい。
※2: お客様がコントローラの I/O 出力より信号をとりユーザー配線内にある
LED 端子に DC24V を加える配線処理をすることにより ALM 表示灯が点灯します。
※3: 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。
(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	特長	最大 I/O 点数 (入力 / 出力)	電源電圧	掲載頁
XSEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
XSEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC1805

超小型スカラロボット クリーン対応 アーム長 180mm
上下軸 50mm

型式項目	IX	—	NNC1805	—		—	T2	—	
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	
	—	クリーン対応タイプ	—	3L: 3m(標準) 5L: 5m	—	XSEL-PX/QX	—	B: 垂直軸ブレーキ付 JY: ジョイントケーブル仕様	
	—	アーム長180mm/垂直軸50mm	—	5L: 5m	—		—		



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め 精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第 3 軸(上下軸) 押付け力制御範囲(N)		第 4 軸 許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m ²) (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC1805- ① -T2- ②	1 軸 第1アーム	105	12	±125度	±0.005	2555mm/s	0.41	0.2	1.0	14.7	9.8	0.000386	0.13
	2 軸 第2アーム	75	12	±145度	(XY)	(合成速度)							
	3 軸 垂直軸	—	12	50mm	±0.010	720mm/s							
	4 軸 回転軸	—	60	±360度	±0.005	1800度/s							

※上記型式の ① はケーブル長、② はオプションが入ります。

※スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末-15 の技術資料をご覧ください。

共通仕様

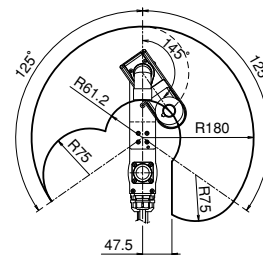
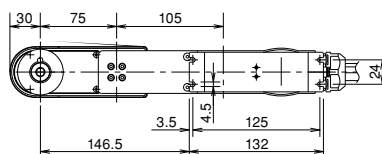
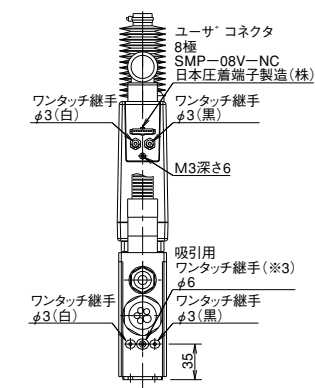
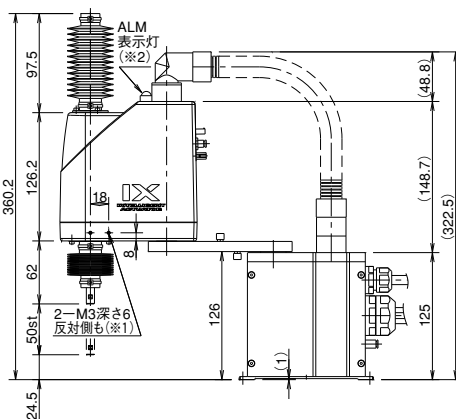
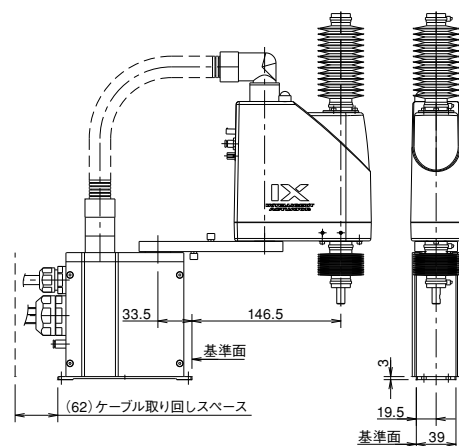
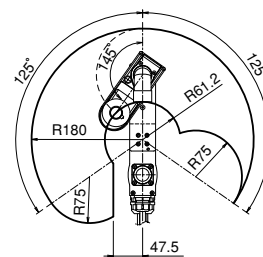
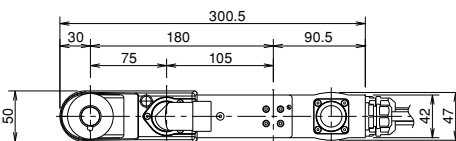
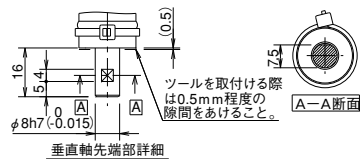
エンコーダ種類	アブソリュート	吸引量(注 8)	90Nℓ/min
ユーザー配線	8 芯 AWG 26 シールド付き コネクタ: SMP-08V-NC (JST)	クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
ユーザー配管	外径φ3 内径φ2 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.7MPa)	周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
アラーム表示灯(注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)	本体質量	2.9kg
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ6	ケーブル長(注 9)	3L: 3m 5L: 5m

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

2次元
CAD

RoHS



- ※1: セットスクリューで塞いであります。また、2-M3深さ6はアームを貫通しています。
取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。
- ※2: お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にある
LED端子にDC24Vを加える配線処理をすることによりALM表示灯が点灯します。
- ※3: 吸引用継手よりロボット内部を負圧にする事により、クリーン性能が発揮出来ます。
(吸引しない場合は発塵しますので注意。)

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
XSEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
XSEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



ご注意

(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC2515H

小型スカルロボット クリーン対応 アーム長 250mm
上下軸 150mm

■型式項目 IX — NNC2515H — T2

シリーズ — タイプ — ケーブル長 — 適応コントローラ — オプション

クリーン対応タイプ アーム長250mm/垂直軸150mm 5L:5m(標準) 10L:10m T2:XSEL-PX/QX JY:ジョイントケーブル仕様



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	標準 サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第 4 軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モメント (kg・m ²) (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC2515H-①-T2-②	1 軸 第1アーム	125	200	±120度	±0.010 (XY)	3191mm/s (合成速度)	0.44	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2 軸 第2アーム	125	100	±120度									
	3 軸 垂直軸	－	100	150mm	±0.010	1316mm/s							
	4 軸 回転軸	－	50	±360度	±0.005	1600 度/s							

※上記型式の①はケーブル長、②はオプションが入ります。

※スカルロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末-15 の技術資料をご覧ください。

共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート	吸引用配管継手	適用チューブ外形 φ 12
ユーザー配線	15 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub15 ピン (ソケット)	吸引量 (注8)	60Nℓ/min
ユーザー配管	外径 φ 4 内径 φ 2.5 エアチューブ 3 本 (常時使用圧力 0.8MPa)	クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
アラーム表示灯 (注6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)	周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
ブレーキ解除スイッチ (注7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)	本体質量	19kg
		ケーブル長 (注9)	5L:5m (標準) 10L:10m (オプション)

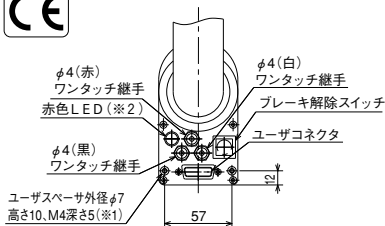
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

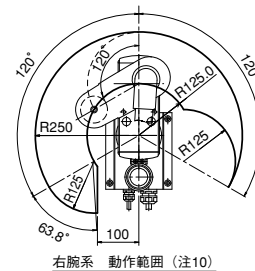
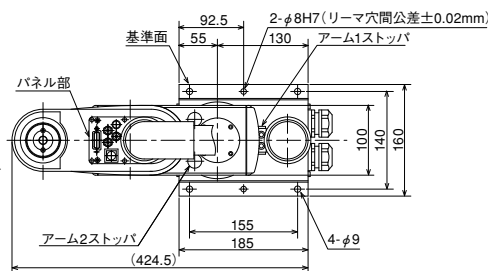
2次元 CAD



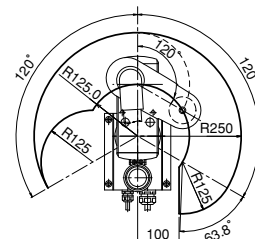
RoHS



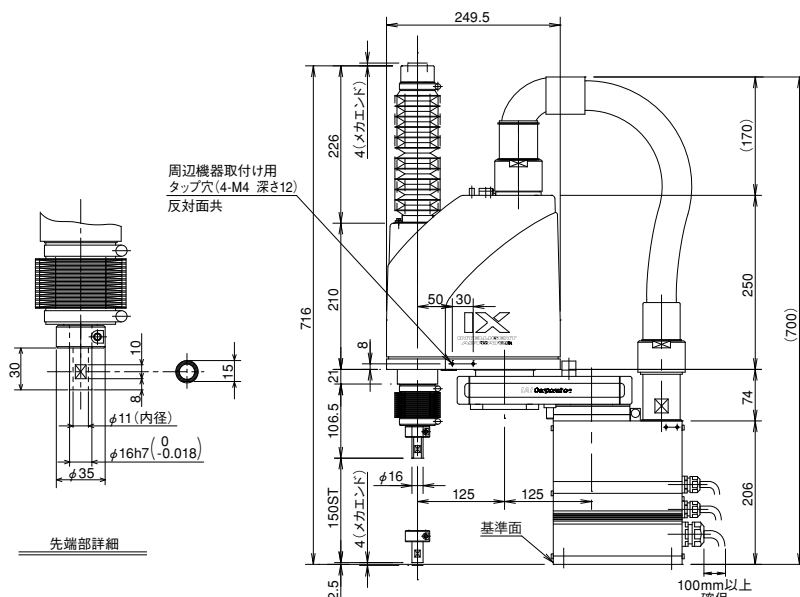
パネル部分詳細図



右腕系 動作範囲 (注10)



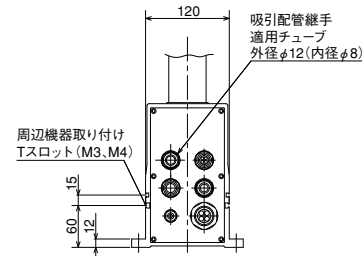
左腕系 動作範囲 (注10)



※1: スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)

※2: お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

- ケーブル/配管
- モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 - ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 - ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 - エア配管 (3本) 0.15m



適応コントローラ仕様

適応コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
X-SEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



(注1) ~ (注10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC3515H

小型スカラロボット クリーン対応 アーム長 350mm
上下軸 150mm

■型式項目 IX — NNC3515H — □ — T2 — □

シリーズ — タイプ — ケーブル長 — 対応コントローラ — オプション

クリーン対応タイプ 5L: 5m(標準) T2:XSEL-PX/QX JY:ジョイントケーブル仕様
アーム長350mm/垂直軸150mm 10L: 10m



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	標準 サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第 4 軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m ²) (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC3515H-①-T2-②	1 軸 第1アーム	225	200	±120度	± 0.010 (XY)	4042mm/s (合成速度)	0.46	1	3	110.6	21.0	0.015	1.9
	2 軸 第2アーム	125	100	±135度									
	3 軸 垂直軸	—	100	150mm	± 0.010	1316mm/s							
	4 軸 回転軸	—	50	±360度	± 0.005	1600 度 / s							

※上記型式の □ はケーブル長、□ はオプションが入ります。

※スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末-15 の技術資料をご覧下さい。

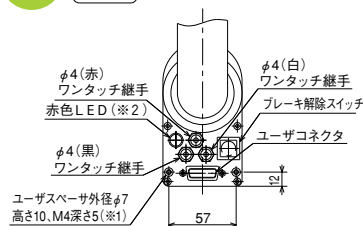
共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート	吸引用配管継手	適用チューブ外形φ 12
ユーザー配線	15 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub15 ピン(ソケット)	吸引量(注 8)	60Nℓ/min
ユーザー配管	外径φ 4 内径φ 2.5 エアチューブ 3 本(常時使用圧力 0.8MPa)	クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
アラーム表示灯(注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)	周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下(結露無きこと)
ブレーキ解除スイッチ(注 7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)	本体質量	20kg
		ケーブル長(注 9)	5L: 5m(標準) 10L: 10m(オプション)

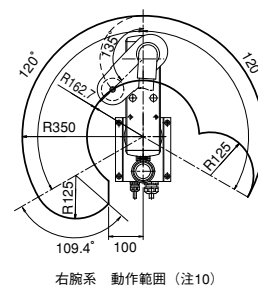
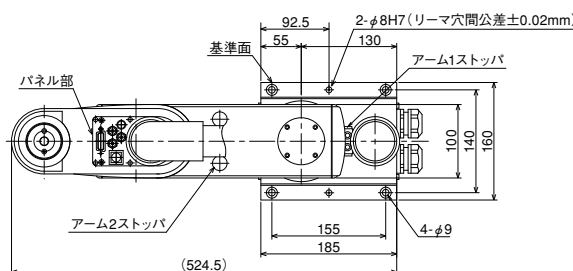
寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。

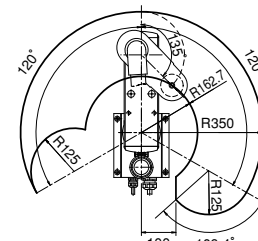
RoHS

2次元
CAD

パネル部分詳細図

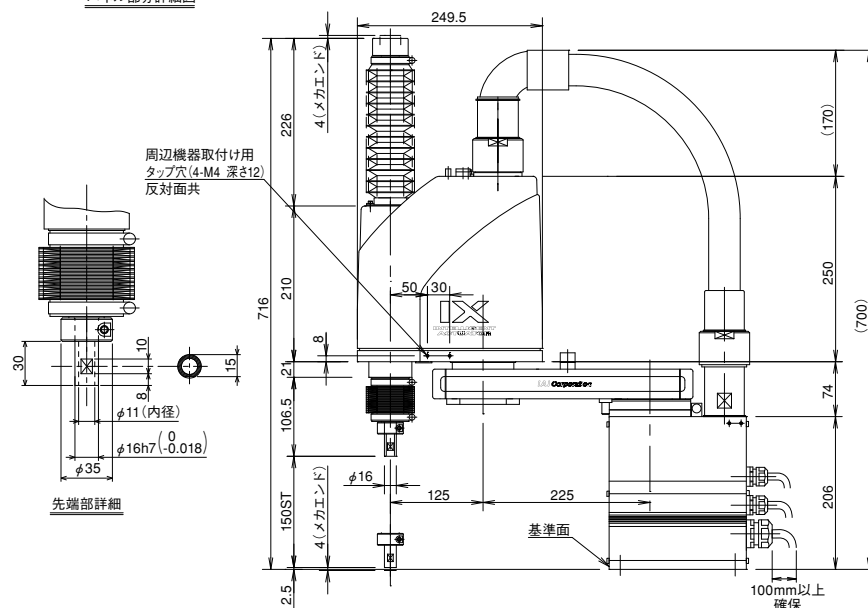
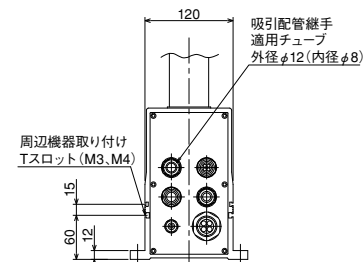


右腕系 動作範囲 (注10)



左腕系 動作範囲 (注10)

ケーブル/配管
モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
ユーザー配線ケーブル 5m/10m
エア配管(3本) 0.15m



※1: スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)

※2: お客様がコントローラのI/O出力より信号をとりユーザー配線にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。

対応コントローラ仕様

対応 コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
X-SEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



ご注意

(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC50□□H

中型スカラロボット クリーン対応 アーム長 500mm
上下軸 200mm (300mm)

■型式項目 IX — — — T2 —

シリーズ — タイプ — ケーブル長 — 適応コントローラ — オプション

NNC5020H: アーム長 500mm / 垂直軸 200mm
NNC5030H: アーム長 500mm / 垂直軸 300mm
5L: 5m (標準) 10L: 10m
T2: XSEL-PX/QX
JY: ジョイントケーブル仕様



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	標準 サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第 4 軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モメント (kg・m²) (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC5020H-①-T2-② 【IX-NNC5030H-①-T2-②】	1 軸 第1アーム	250	400	±120度	± 0.010 (XY)	6381mm/s (合成速度)	0.41	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2 軸 第2アーム	250	200	±145度									
	3 軸 垂直軸	－	200	200mm [300mm]	± 0.010	1473mm/s							
	4 軸 回転軸	－	100	±360度	± 0.005	1857 度 /s							

※上記型式の ① はケーブル長、② はオプションが入ります。

※【 】内は垂直軸が 300mm 仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸 200mm も 300mm も共通です。

※スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末 -15 の技術資料をご覧下さい。

共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25 ピン (ソケット)
ユーザー配管	外径 φ 6 内径 φ 4 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径 φ 4 内径 φ 2.5 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯 (注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注 7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)

吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形 φ 12
吸引量 (注 8)	60Nℓ/min
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	31.5kg
ケーブル長 (注 9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

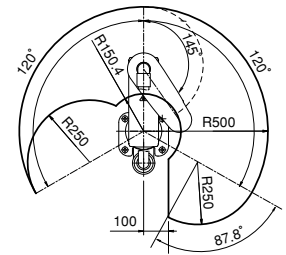
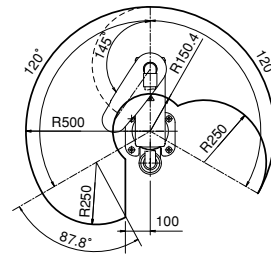
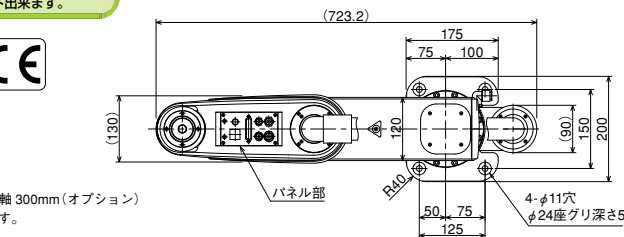
寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。



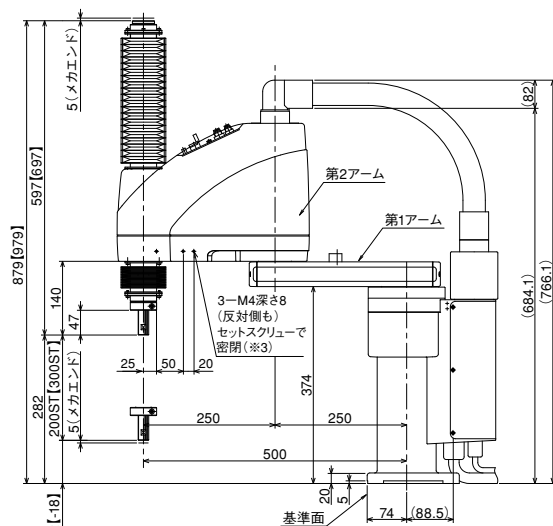
RoHS

※【 】内は上下軸 300mm (オプション) 仕様の寸法です。

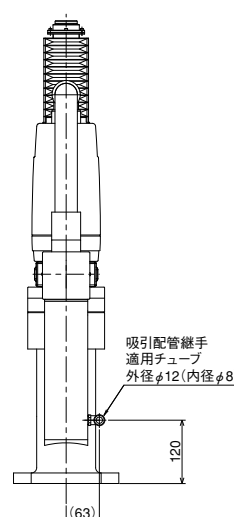


右腕系 動作範囲 (注 10)

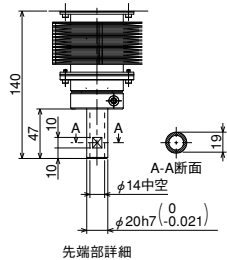
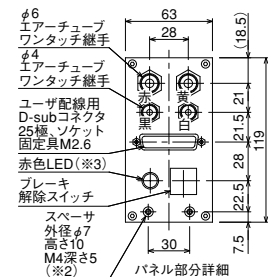
左腕系 動作範囲 (注 10)



- ※1: スペーサに加わる外力は軸方向 30N 以下、回転方向 2N・m 以下として下さい。(スペーサ 1 個あたり)
 ※2: お客様がコントローラの I/O 出力より信号をとりユーザー配線内にある LED 端子に DC24V を加える配線処理をする事により LED が動作します。
 ※3: 3-M4 深さ 8 はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して下さい。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉して下さい。



- ケーブル/配管
 ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 ・エア配管 (4本) 0.15m



先端部詳細

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	特長	最大 I/O 点数 (入力 / 出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
X-SEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC60□□H

中型スカラロボット クリーン対応 アーム長 600mm
上下軸 200mm (300mm)

■型式項目	IX	—	□□	—	□	—	T2	—	□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	—
	NNC6020H:	アーム長 600mm / 垂直軸 200mm		5L: 5m (標準) 10L: 10m		T2:XSEL-PX/QX		JY: ジョイントケーブル仕様	
	NNC6030H:	アーム長 600mm / 垂直軸 300mm							



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	標準 サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第3軸(下軸) 押付け力制御範囲(N)		第 4 軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m ²) (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC6020H-①-T2-② [IX-NNC6030H-①-T2-②]	1 軸 第1アーム	350	400	±120度	± 0.010 (XY)	7232mm/s (合成速度)	0.45	2	10	180.0	93.0	0.06	3.7
	2 軸 第2アーム	250	200	±145度									
	3 軸 垂直軸	—	200	200mm [300mm]	± 0.010	1473mm/s							
	4 軸 回転軸	—	100	±360度	± 0.005	1857 度 /s							

※上記型式の①はケーブル長、②はオプションが入ります。

※【 】内は垂直軸が 300mm 仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸 200mm も 300mm も共通です。

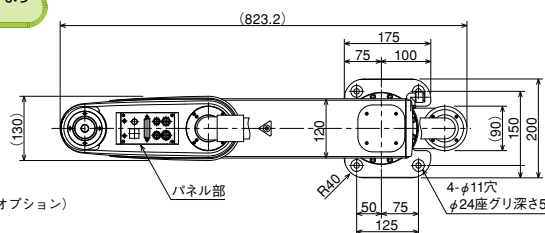
※スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末-15 の技術資料をご覧下さい。

共通仕様

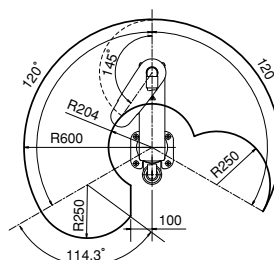
エンコーダ種類	アブソリュート	吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ 12
ユーザー配線	25 芯 AWG26 シールド付きコネクタ D-sub25 ピン (ソケット)	吸引量 (注 8)	60Nℓ/min
ユーザー配管	外径φ 6 内径φ 4 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ 4 内径φ 2.5 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa)	クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
アラーム表示灯 (注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)	周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
ブレーキ解除スイッチ (注 7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)	本体質量	32.5kg
		ケーブル長 (注 9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

寸法図

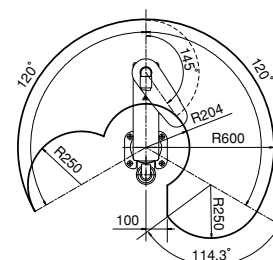
CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



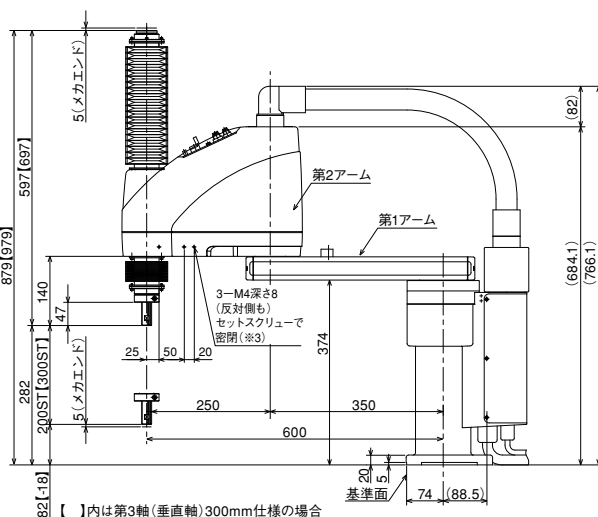
※【 】内は上下軸 300mm (オプション)
仕様の寸法です。



右腕系 動作範囲 (注10)

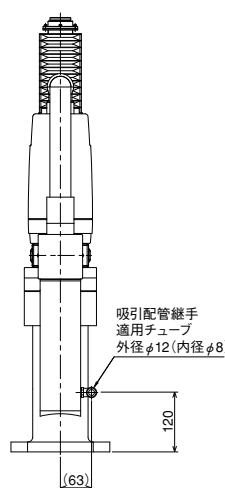


左腕系 動作範囲 (注10)



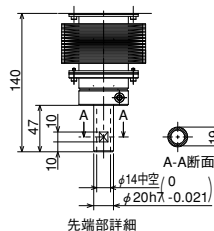
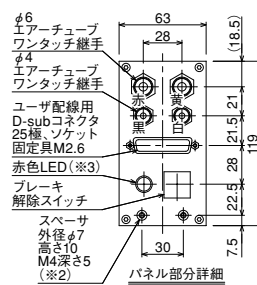
【 】内は第3軸(垂直軸) 300mm 仕様の場合

- ※1: スペーサに加わる外力は軸方向 30N 以下、回転方向 2N・m 以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
 ※2: お客様がコントローラの I/O 出力より信号をとりユーザー配線内にある LED 端子に DC24V を加える配線
 処理をする事により LED が動作します。
 ※3: 3-M4 深さ 8 はアーム側面を貫通しています。取付けネジが長いと内部機構部品に干渉しますので注意して
 下さい。またネジにはシールテープ等を必ず使って密閉して下さい。



ケーブル/配管

- ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
- ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
- ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
- ・エア配管 (4本) 0.15m



先端部詳細

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	特長	最大 I/O 点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	最大 6 軸対応高出力タイプ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
X-SEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC70□□H

大型スカルロボット クリーン対応 アーム長 700mm
上下軸 200mm (400mm)

■型式項目 IX — □ — □ — T2 — □

シリーズ — タイプ — ケーブル長 — 適応コントローラ — オプション

NNC7020H: アーム長 700mm / 垂直軸 200mm
NNC7040H: アーム長 700mm / 垂直軸 400mm
5L: 5m (標準) 10L: 10m
T2: XSEL-PX/QX
JY: ジョイントケーブル仕様



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	標準 サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第 4 軸許容負荷	
								定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント(kg・m ²) (注 5)	許容 トルク (N・m)
IX-NNC7020H-①-T2-② [IX-NNC7040H-①-T2-②]	1 軸 第1アーム	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 軸 第2アーム	350	400	±145度									
	3 軸 垂直軸	—	400	200mm [400mm]	± 0.010	1614mm/s							
	4 軸 回転軸	—	200	±360度	± 0.005	1266 度 /s							

※上記型式の①はケーブル長、②はオプションが入ります。

※【 】内は垂直軸が 400mm 仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸 200mm も 400mm も共通です。

※スカルロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。動作可能条件は巻末-15 の技術資料をご覧ください。

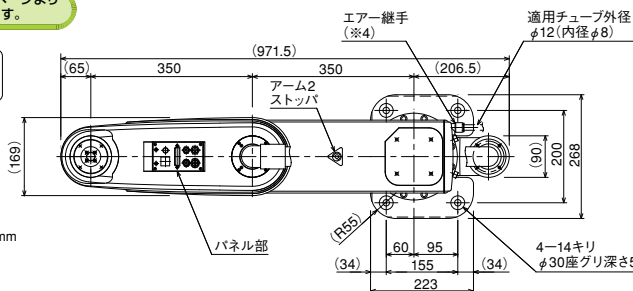
共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25 芯 AW26 シールド付きコネクタ D-sub25 ピン(ソケット)
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯 (注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注 7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)

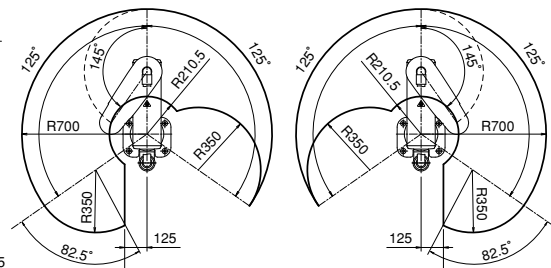
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ12
吸引量 (注 8)	80Nℓ/min
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	60 kg
ケーブル長 (注 9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

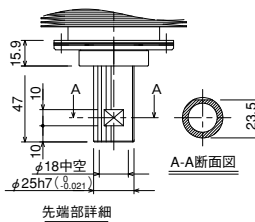
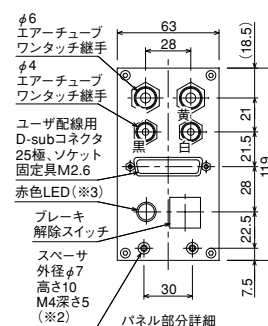
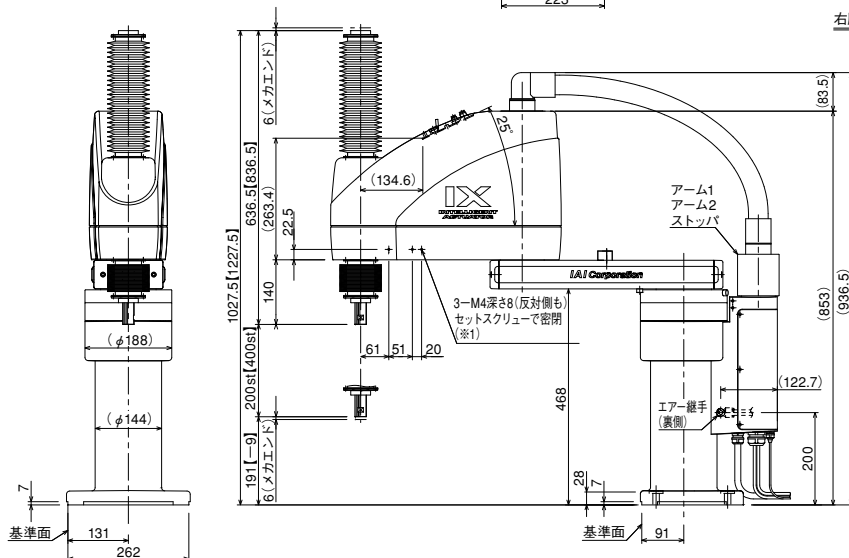


※【 】内は上下軸 400mm (オプション) 仕様の寸法です。



右腕系 動作範囲 (注10)

左腕系 動作範囲 (注10)



- ※1: 3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
 ※2: スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
 ※3: お客様がコントローラの1/0出力より信号をとりユーザー配線内にあるLED端子にDC24Vを加える配線処理をする事によりLEDが動作します。
 ※4: 継手は取付け方向を反対にする事が可能です。(PT3/8プラグを外し、継手と入換えることにより)

ケーブル/配管
 ・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
 ・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
 ・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
 ・エア配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	特長	最大I/O点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	スカル用標準コントローラ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
X-SEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。

IX-NNC80□□H 大型スカラロボット クリーン対応 アーム長 800mm 上下軸 200mm (400mm)

■型式項目	IX	—	□□	—	□□	—	T2	—	□□
シリーズ	—	タイプ	—	ケーブル長	—	適応コントローラ	—	オプション	—
	NNC8020H: アーム長 800mm / 垂直軸 200mm			5L: 5m (標準) 10L: 10m		T2:XSEL-PX/QX		JY: ジョイントケーブル仕様	
	NNC8040H: アーム長 800mm / 垂直軸 400mm								



※型式項目の内容は 201 ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成		アーム長 (mm)	モータ 容量 (W)	動作範囲	繰り返し 位置決め精度 (mm) (注 1)	PTP 動作時 最大 動作速度 (注 2)	標準 サイクルタイム (sec) (注 3)	可搬質量 (kg)		第3軸(上下軸)押付け力制御範囲(N)		第 4 軸許容負荷		
									定格	最大	上限 (注 4)	下限 (注 4)	許容慣性 モーメント (kg・m ²) (注 5)	許容 トルク (N・m)	
IX-NNC8020H-①-T2-② 【IX-NNC8040H-①-T2-②】	1 軸	第1アーム	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 軸	第2アーム	350	400	±145度										
	3 軸	垂直軸	－	400	200mm [400mm]	± 0.010	1614mm/s								
	4 軸	回転軸	－	200	±360度	± 0.005	1266 度 /s								

※上記型式の ① はケーブル長、② はオプションが入ります。

※【 】内は垂直軸が 400mm 仕様の型式の場合です。その他のスペック、仕様は垂直軸 200mm も 400mm も共通です。

※スカラロボットは 100% の速度・加速度で連続運転は出来ません。
動作可能条件は巻末-15 の技術資料をご覧下さい。

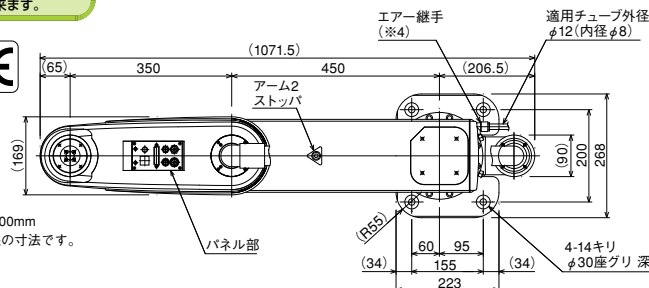
共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート
ユーザー配線	25 芯 AW26 シールド付きコネクタ D-sub25 ピン(ソケット)
ユーザー配管	外径φ6 内径φ4 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa) 外径φ4 内径φ2.5 エアチューブ 2 本 (常時使用圧力 0.8MPa)
アラーム表示灯 (注 6)	赤色 LED 小型表示灯 1 個 (DC24V 供給必要)
ブレーキ解除スイッチ (注 7)	上下軸落下防止用ブレーキ解除スイッチ (DC24V 供給必要)

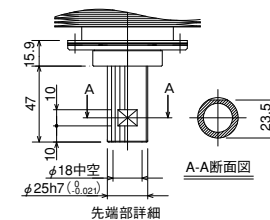
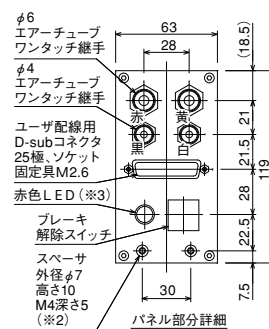
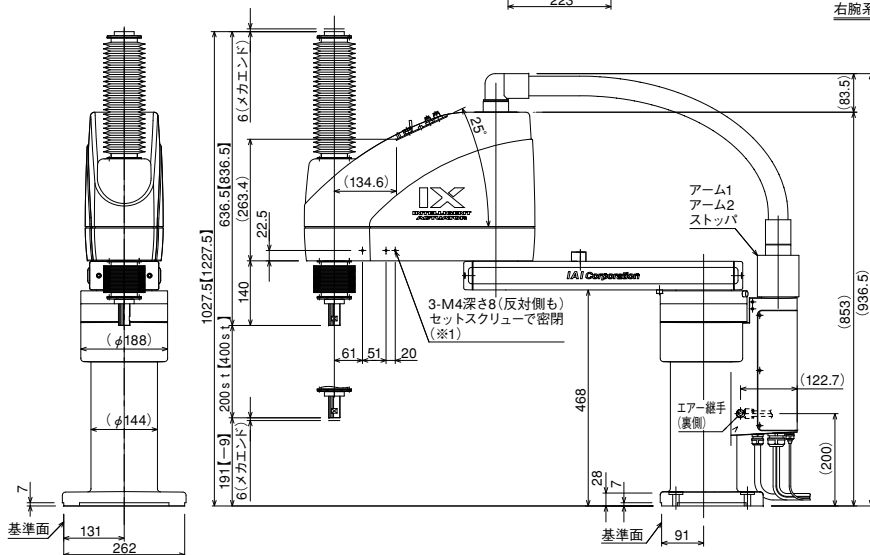
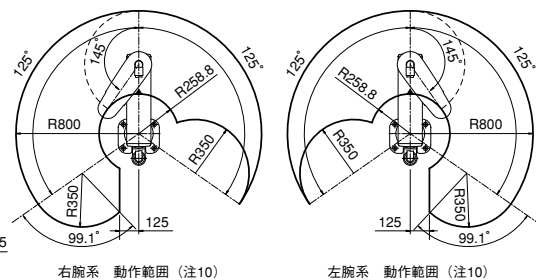
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外径φ12
吸引量 (注 8)	80Nℓ/min
クリーン度	クラス 10 対応 (0.1 μm)
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)
本体質量	62 kg
ケーブル長 (注 9)	5L: 5m (標準) 10L: 10m (オプション)

寸法図

CAD図面がホームページより
ダウンロード出来ます。



※【 】内は上下軸 400mm
(オプション) 仕様の寸法です。



※1: 3-M4深さ8は下穴がアーム側面を貫通しています。
※2: スペーサに加わる外力は軸方向30N以下、回転方向2N・m以下として下さい。(スペーサ1個あたり)
※3: お客様がコントローラの I/O 出力より信号をとりユーザー配線にある LED 端子に DC24V を加える配線
処理をする事により LED が動作します。
※4: 継手は取付け方向を反対にすることが可能です。

ケーブル/配管
・モータ・エンコーダケーブル 5m/10m
・ブレーキ電源ケーブル 5m/10m
・ユーザー配線ケーブル 5m/10m
・エア配管 (4本) 0.15m

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	特長	最大 I/O 点数 (入力/出力)	電源電圧	掲載頁
X-SEL-PX	スカラ用標準コントローラ	192点/192点	三相 AC200V	→ P721
X-SEL-QX	安全カテゴリ 4 対応タイプ			



(注 1) ~ (注 10) は 198 ページをご参照下さい。