

IXP- 3N1808 / 4N1808

臂展
180
mm

上下轴
80
mm

■型号项目

IXP

系列



N

1808

臂展 : 180mm
上下轴 : 80mm

WA

编码器种类
WA:免电池绝对型

电缆长

N:无
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:指定长度
R□□:柔性电缆
参考下述电缆长

P3

适用控制器
P3:MSEL

※控制器不是附属品。



技术资料 ▶ 1-323

对应特别订单 ▶ 1-357



- ※1~※6请参考3-583页。
- 标准在上下轴配置有刹车。
 - 上下轴不支持推压功能。
 - 在工具或推压侧配置弹簧等缓冲器时,允许推压力为45N。
 - 动作范围、加减速速度设定的注意事项请参考3-583页。

驱动轴性能

驱动轴		臂展 (mm)	动作范围	重复定位精度※1	PTP动作时的最大动作速度 ※2	负载质量(kg) ※3	
						额定	最大
1轴	第1机械臂	80	±125度	±0.01mm	2053mm/s (合成速度)	1	3
2轴	第2机械臂	100	±125度				
3轴	上下轴	—	80mm	±0.02mm	350mm/s		
4轴	旋转轴	—	±360度	±0.01度	1200度/s		

驱动轴规格

	3轴规格	4轴规格
编码器种类	免电池绝对型编码器	
用户配线	AWG26×8	
用户配管	外径φ4、内径φ2.5 2根气管 最高使用压力0.8MPa	
标准周期时间※4(sec)	0.57	
允许扭矩(第4轴)(N·m)	—	0.28
允许负载力矩(N·m)	0.7	
末端轴允许转动惯量※5(kg·m ²)	额定0.001 最大0.01	额定0.001 最大0.003
适用环境温度·湿度	温度0~40℃、湿度20~85%RH(无结露)	
本体质量(kg)	7	7.5

电缆长

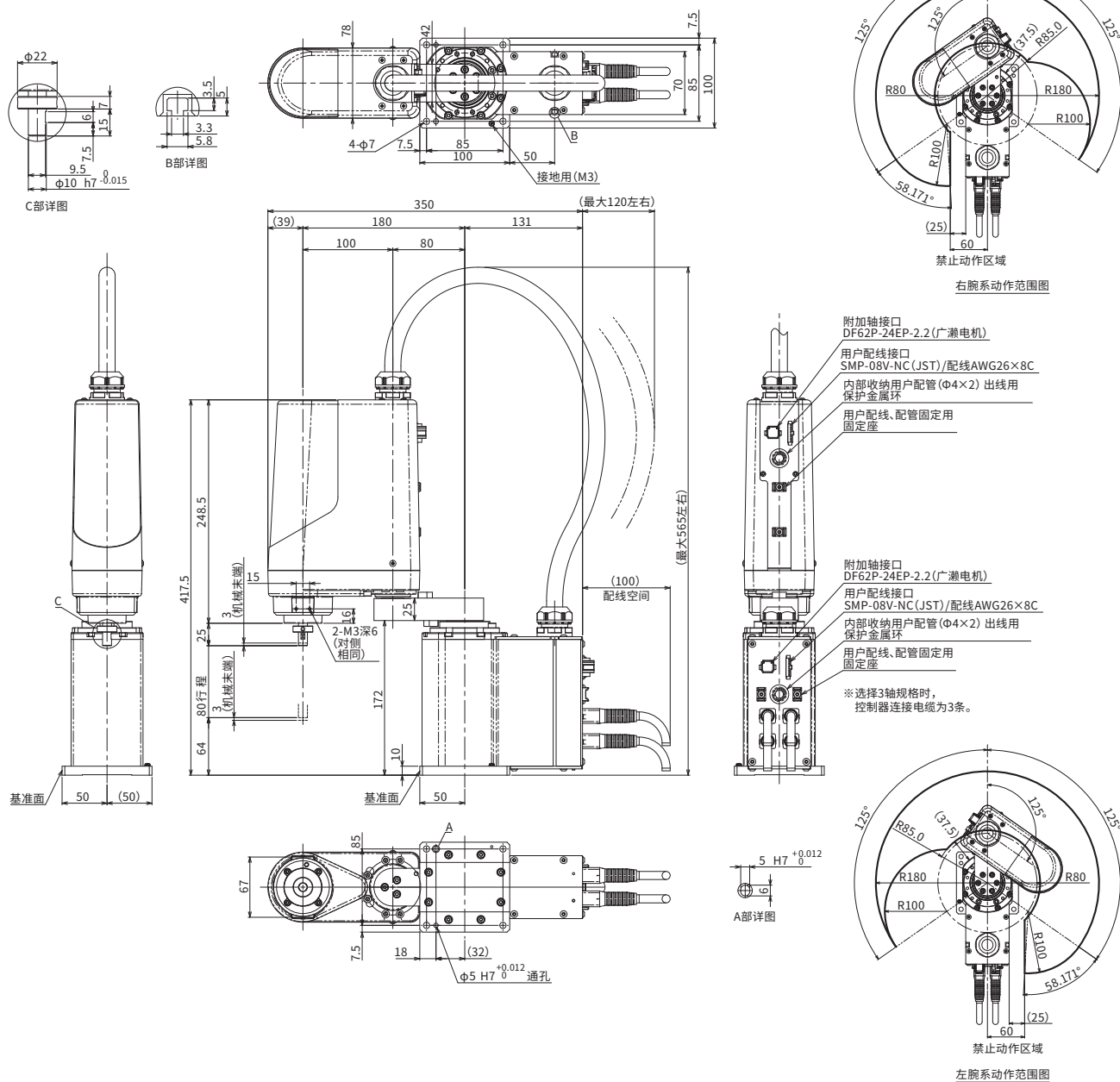
种类	电缆记号
标准型	P(1m)
	S(3m)
	M(5m)
指定长度	X06(6m)~X10(10m)
	X11(11m)~X15(15m)
	X16(16m)~X20(20m)
柔性电缆	R01(1m)~R03(3m)
	R04(4m)~R05(5m)
	R06(6m)~R10(10m)
	R11(11m)~R15(15m)
	R16(16m)~R20(20m)

※3轴规格需要3根、4轴规格需要4根。

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



水平多关节机械手

IXP

IX

适用控制器

IXP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		
MSEL-PCX/PGX		4	单相AC 100V~230V	—	—	●	DeviceNet  CC-Link  EtherNet/IP®  EtherCAT 	30000	→6-193

IXP- 3N2508 / 4N2508

臂展
250
mm

上下轴
80
mm

■型号项目	IXP	N 25		WA		P3
系列		轴数	臂展	上下轴行程	编码器种类	电缆长
		3:3轴	25:250mm	08 :80mm	WA:免电池绝对型	N:无
		4:4轴		08GM :80mm 配置中型夹爪		X□□:指定长度
				※夹爪种类参考“配置夹爪种类”		P:1m
						R□□:柔性电缆
						参考下述电缆长
						S:3m
						M:5m

※控制器不是附属品。



技术资料 ▶ 1-323
对应特别订单 ▶ 1-357



※1~※6请参考3-583页。
•标准在上下轴配置有刹车。
•上下轴不支持推压功能。
•在工具或推压侧配置弹簧等缓冲器时,允许推压力为45N。
•动作范围、加减速速度设定的注意事项请参考3-583页。

※图片为4轴规格。

驱动轴性能

驱动轴		臂展 (mm)	动作范围	重复定位精度 ※1	PTP动作时的最大动作速度※2		负载质量 (kg) ※3	
					无夹爪	附带中型夹爪 (GM)	额定	最大
1轴	第1机械臂	150	±135度	±0.02mm	2151mm/s (合成速度)	2151mm/s (合成速度)	1	3
2轴	第2机械臂	100	±135度		350mm/s	350mm/s		
3轴	上下轴	—	80mm	±0.02mm	1200度/s	—	—	0.5 (注2)
4轴	旋转轴	—	±360度	±0.01度	—	94mm/s (单侧爪)		
	中型夹爪 GM (注1)	—	14mm (两侧爪)	±0.01mm	—	—		

(注1)详细内容请确认1-480页的“夹爪选型方法”。(注2)配置夹爪的水平多关节机械手的夹爪负载质量。

驱动轴规格

	3轴规格	4轴规格	3轴规格 附带中型夹爪(GM)
编码器种类	免电池绝对型编码器 ※		
用户配线	AWG26×8		
用户配管	外径φ4、内径φ2.5 2根气管 最高使用压力0.8MPa		
标准周期时间※4(sec)	0.79		0.79 (夹爪无负载)
允许扭矩(第4轴)(N·m)	—	0.28	—
允许负载力矩(N·m)	0.7		Ma,Mb,Mc: 0.7
末端轴允许转动惯量※5(kg·m ²)	额定0.001 最大0.01	额定0.001 最大0.003	最大0.001
适用环境温度·湿度	温度0~40℃、湿度20~85%RH(无结露)		
本体质量(kg)	7.5	8	8

※夹爪为增量型规格

电缆长

种类	电缆记号
标准型	P(1m)
	S(3m)
	M(5m)
指定长度	X06(6m)~X10(10m)
	X11(11m)~X15(15m)
	X16(16m)~X20(20m)
柔性电缆	R01(1m)~R03(3m)
	R04(4m)~R05(5m)
	R06(6m)~R10(10m)
	R11(11m)~R15(15m)
	R16(16m)~R20(20m)

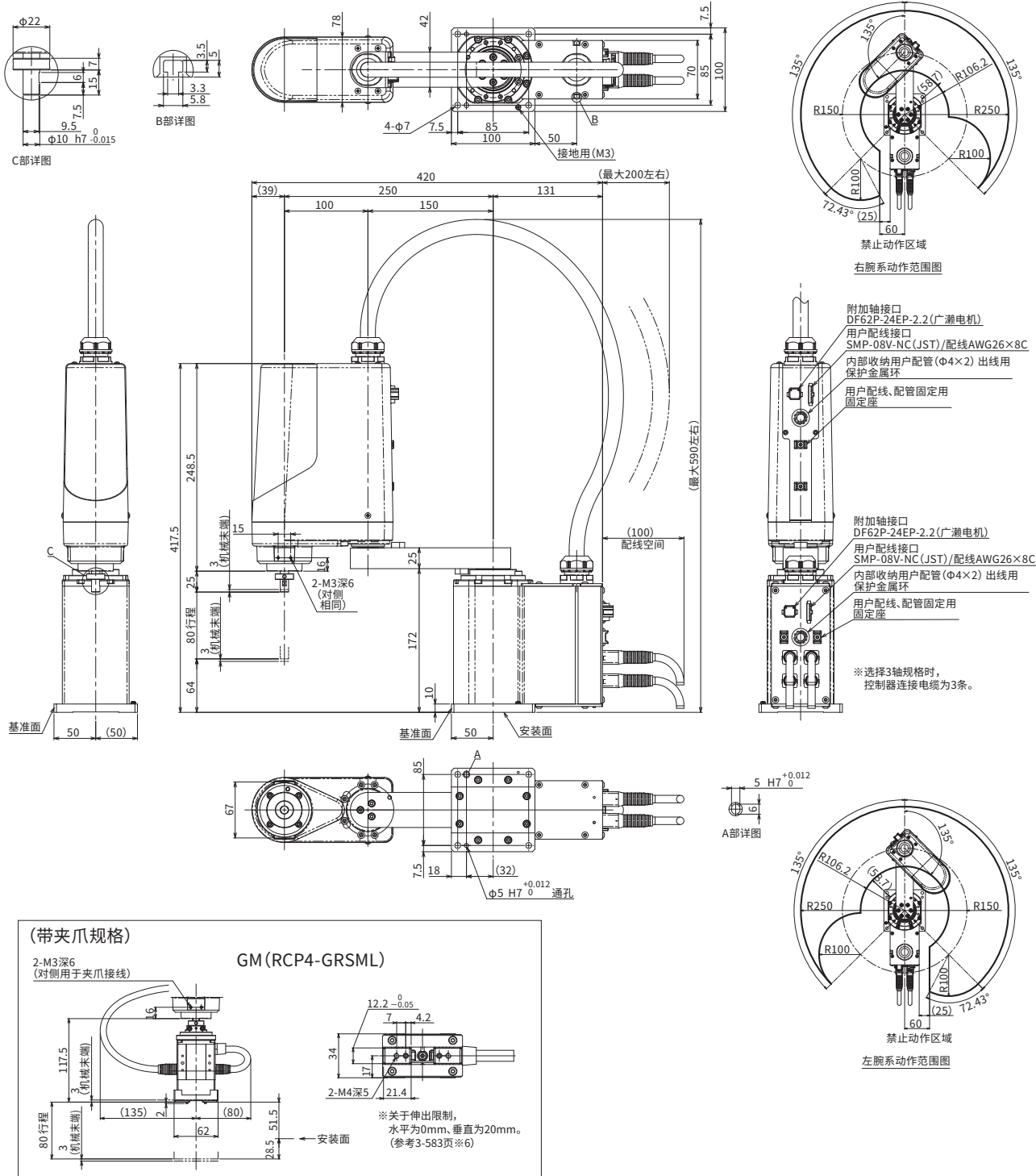
※3轴规格需要3根、附带夹爪规格与4轴规格需要4根。

配置夹爪种类

IXP-3N2508GM	在上下轴末端配置中型夹爪 RCP4-GRSML
--------------	-------------------------

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



适用控制器

IXP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		
MSEL-PCX/PGX		4	单相AC 100V~230V	—	—	●	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	30000	→6-193

IXP- 3N3515 / 3N3510 / 4N3515

臂展 350 mm
上下轴 100 mm
上下轴 150 mm

■型号项目	IXP	N 35			WA			P3
系列	轴数	臂展	上下轴行程	夹爪	编码器种类	电缆长	适用控制器	
	3:3轴	35:350mm	15 :150mm	无夹爪	WA: 免电池绝对型	N:无	X□□:指定长度	P3:MSEL
	4:4轴		15GM :150mm	配置中型夹爪		P:1m	R□□:柔性电缆	
			10GL :100mm	配置大型夹爪		S:3m	参考下述电缆长	
				※夹爪种类参考“配置夹爪种类”		M:5m		
※控制器不是附属品。								

※控制器不是附属品。



技术资料 ▶ 1-323
对应特别订单 ▶ 1-357



- ※1~※6请参考3-583页。
- 上下轴不带刹车。采用独创构造,即使在关闭伺服时,也可保持。
 - 上下轴不支持推压功能。
 - 在工具或推压侧配置弹簧等缓冲器时,允许推压力低于60N。
 - 动作范围、加减速速度设定的注意事项请参考3-583页。

※图片为4轴规格。

驱动轴性能

驱动轴		臂展 (mm)	动作范围	重复 定位 精度※1	PTP动作时的最大动作速度※2			负载质量 (kg) ※3	
					无夹爪	附带中型夹爪 (GM)	附带大型夹爪 (GL)	额定	最大
1轴	第1机械臂	160	±127度	±0.03mm	2726mm/s (合成速度)	2726mm/s (合成速度)	1908mm/s (合成速度)	1	3
2轴	第2机械臂	190	±127度						
3轴	上下轴	—	150mm (注1)		±0.02mm	270mm/s	270mm/s		
4轴	旋转轴	—	±360度	±0.02度	1000度/s	—	—		
	中型夹爪 GM (注2)	—	14mm (两侧爪)	±0.01mm	—	94mm/s (单侧爪)	—	—	0.5 (注3)
	大型夹爪 GL (注2)	—	22mm (两侧爪)	±0.01mm	—	—	125mm/s (单侧爪)	—	1.5 (注3)

(注1) 附带大型夹爪的上下轴运行范围为100mm。(注2) 详细内容请确认1-480页的“夹爪选型方法”。

(注3) 配置夹爪的水平多关节机械手的夹爪负载质量。

驱动轴规格

		3轴规格		3轴规格	
		无夹爪		4轴规格	
4轴规格		3轴规格		3轴规格	
中夹爪 (GM)		大型夹爪 (GL)			
编码器种类		免电池绝对型编码器 ※			
用户配线		AWG24×6、AWG26×5P (附带屏蔽) ※另行准备用户电缆。详情请参考使用说明书。		由于使用夹爪的配线,因此无法使用用户配线。	
用户配管		外径φ4、内径φ2.5 3根气管 (最高使用压力0.8MPa)			
标准周期时间※4 (sec)	水平多关节	0.69		0.69	1.08
	夹爪 (全行程)	—		0.51	0.56
允许扭矩(第4轴) (N・m)		—	1.4	—	
允许负载力矩 (N・m)		2.9		Ma : 1.9 Mb : 2.7 Mc : 2.9	Ma : 2.9 Mb : 2.9 Mc : 2.9
末端轴允许转动惯量※5 (kg・m ²)		额定0.003 最大0.01	额定0.003 最大0.003	最大0.002	最大0.009
适用环境温度・湿度		温度0~40℃ 湿度20~85%RH (无结露)			
本体质量 (kg)		12	13	12.5	13

※夹爪为增量型规格

配置夹爪种类

IXP-3N3515GM	在上下轴末端配置中型夹爪 RCP4-GRSML
IXP-3N3510GL	在上下轴末端配置大型夹爪 RCP4-GRSLL

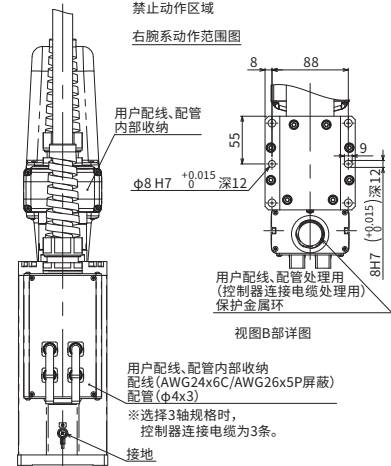
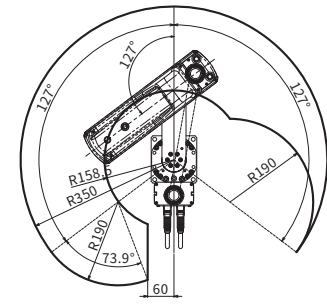
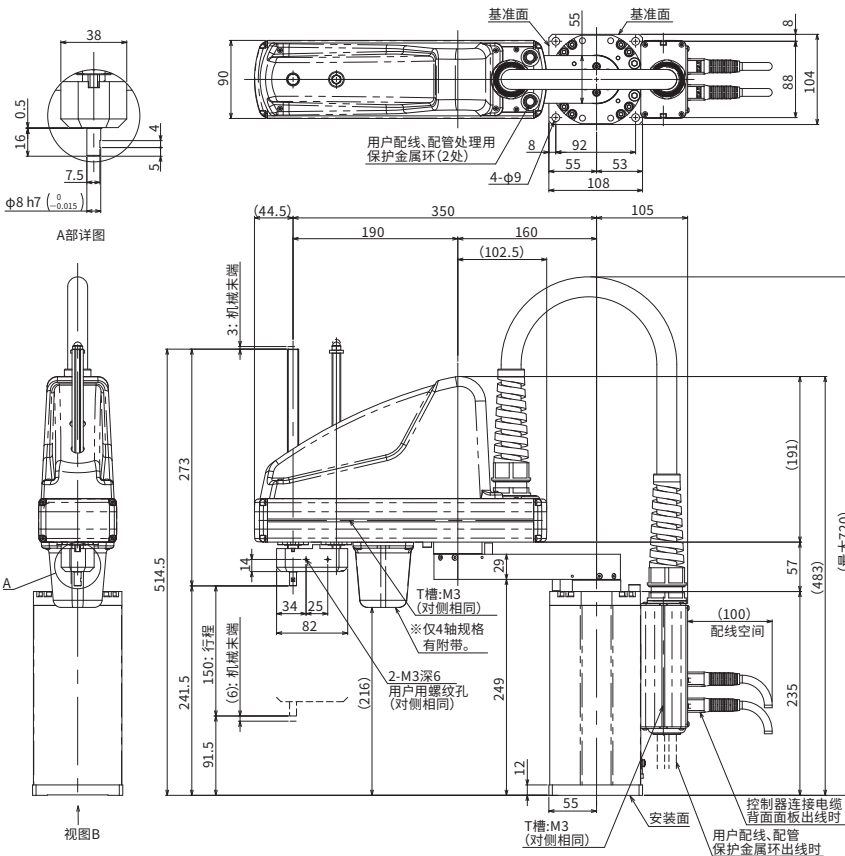
电缆长

种类	电缆记号
标准型	P (1m)
	S (3m)
	M (5m)
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)
	X11 (11m) ~ X15 (15m)
	X16 (16m) ~ X20 (20m)
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)
	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

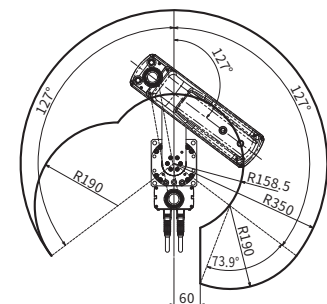
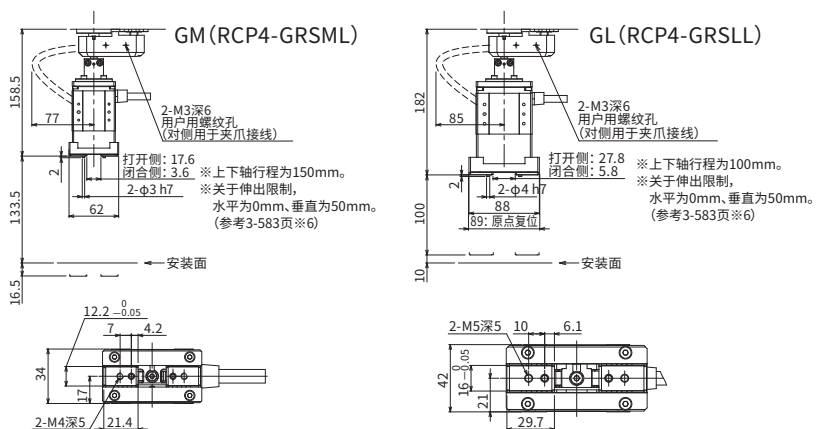
※3轴规格需要3根、附带夹爪规格与4轴规格需要4根。

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



(带夹爪规格)



适用控制器

IXP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			
MSEL-PCX/PGX		4	单相AC 100V~230V	—	—	●	DeviceNet CC-Link EtherNet/IP EtherCAT	30000	→6-193

IXP- 3N4515 / 3N4510 / 4N4515

臂展
450
mm

上下轴
100
mm

上下轴
150
mm

■型号项目	IXP	N 45			WA			P3
系列	轴数	臂展	上下轴行程	夹爪	编码器种类	电缆长	适用控制器	
	3:3轴	45:450mm	15 :150mm	无夹爪	WA: 免电池绝对型	N:无	X□□:指定长度	P3:MSEL
	4:4轴		15GM :150mm	配置中型夹爪		P:1m	R□□:柔性电缆	
			10GL :100mm	配置大型夹爪		S:3m	参考下述电缆长	
				※夹爪种类参考“配置夹爪种类”		M:5m		
※控制器不是附属品。								

※控制器不是附属品。



技术资料▶1-323
对应特别订单▶1-357



- ※1~※6请参考3-583页。
- 上下轴不带刹车。采用独创构造,即使在关闭伺服时,也可保持。
 - 上下轴不支持推压功能。
 - 在工具或推压侧配置弹簧等缓冲器时,允许推压力低于60N。
 - 动作范围、加减速速度设定的注意事项请参考3-583页。

※图片为4轴规格。

驱动轴性能

驱动轴	臂展 (mm)	动作范围	重复 定位 精度※1	PTP动作时的最大动作速度※2			负载质量 (kg) ※3	
				无夹爪	附带中型夹爪 (GM)	附带大型夹爪 (GL)	额定	最大
1轴	第1机械臂	260	±127度	±0.03mm	2438mm/s (合成速度)	2438mm/s (合成速度)	1	3
2轴	第2机械臂	190	±127度		270mm/s	270mm/s		
3轴	上下轴	—	150mm (注1)		270mm/s	189mm/s		
4轴	旋转轴	—	±360度	±0.02度	1000度/s	—	—	—
	中型夹爪 GM (注2)	—	14mm (两侧爪)	±0.01mm	—	94mm/s (单侧爪)	—	0.5 (注3)
	大型夹爪 GL (注2)	—	22mm (两侧爪)	±0.01mm	—	125mm/s (单侧爪)	—	1.5 (注3)

(注1) 附带大型夹爪的上下轴运行范围为100mm。(注2) 详细内容请确认1-480页的“夹爪选型方法”。

(注3) 配置夹爪的水平多关节机械手的夹爪负载质量。

驱动轴规格

		3轴规格		3轴规格	
		无夹爪	4轴规格	中型夹爪 (GM)	大型夹爪 (GL)
编码器种类		免电池绝对型编码器 ※			
用户配线		AWG24×6、AWG26×5P (附带屏蔽) ※另行准备用户电缆。详情请参考使用说明书。		由于使用夹爪的配线,因此无法使用用户配线。	
用户配管		外径φ4、内径φ2.5 3根气管 (最高使用压力0.8MPa)			
标准周期时间※4 (sec)	水平多关节	0.67		0.67	0.95
	夹爪(全行程)	—		0.51	0.56
允许扭矩(第4轴)(N・m)		—	1.4	—	
允许负载力矩(N・m)		2.9		Ma: 1.9 Mb: 2.7 Mc: 2.9	Ma: 2.9 Mb: 2.9 Mc: 2.9
末端轴允许转动惯量※5 (kg・m ²)		额定0.003 最大0.01	额定0.003 最大0.003	最大0.002	最大0.009
适用环境温度・湿度		温度0~40℃ 湿度20~85%RH (无结露)			
本体质量(kg)		13	14	13.5	14

※夹爪为增量型规格

配置夹爪种类

IXP-3N4515GM	在上下轴末端配置中型夹爪 RCP4-GRSML
IXP-3N4510GL	在上下轴末端配置大型夹爪 RCP4-GRSLL

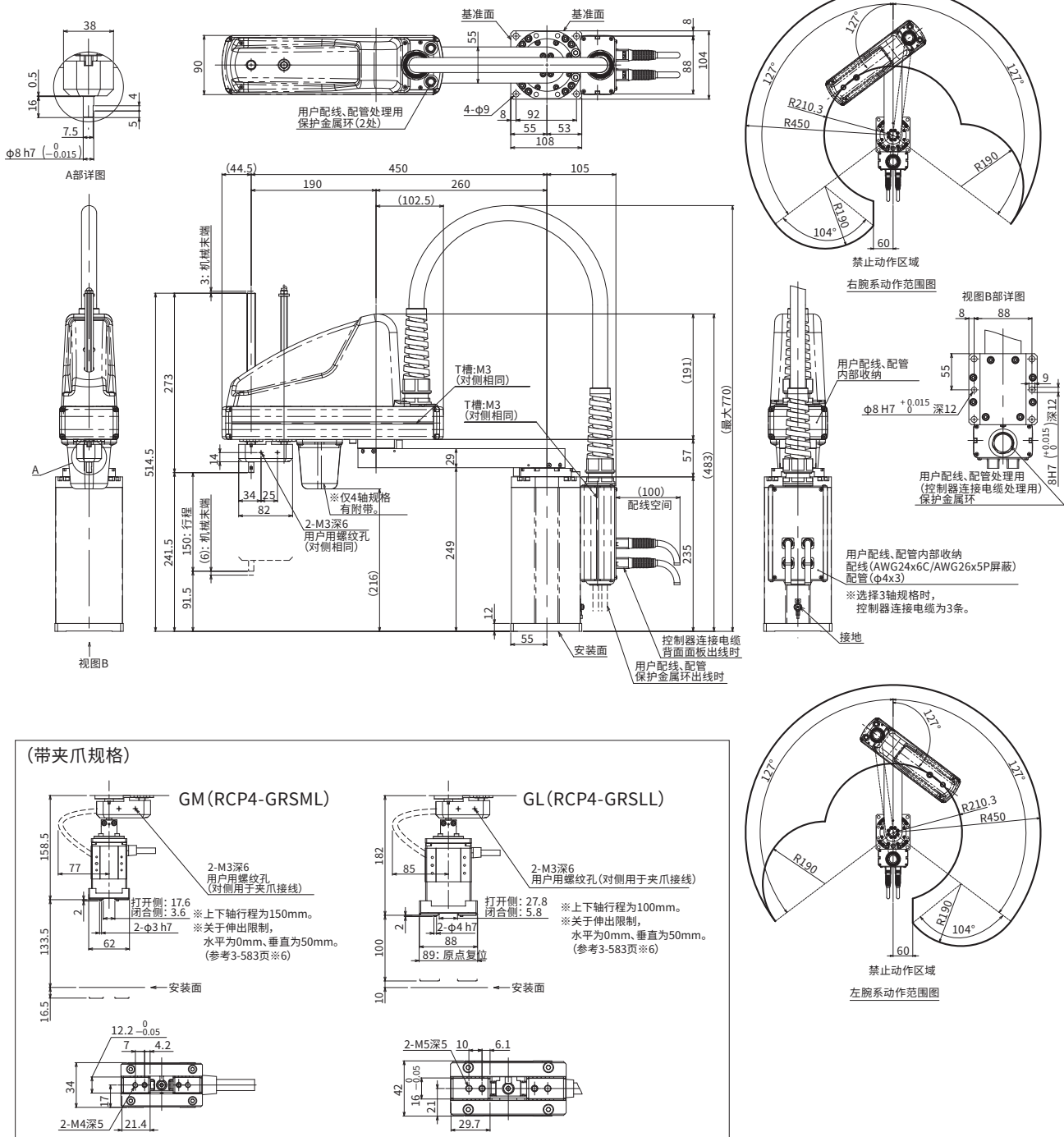
电缆长

种类	电缆记号
标准型	P (1m)
	S (3m)
	M (5m)
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)
	X11 (11m) ~ X15 (15m)
	X16 (16m) ~ X20 (20m)
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)
	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

※3轴规格需要3根、附带夹爪规格与4轴规格需要4根。

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



适用控制器

IXP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		
MSEL-PCX/PGX		4	单相AC 100V~230V	—	—	●	DeviceNet CC-Link Ethernet/IP EtherCAT PROFINET	30000	→6-193

IXP- 3N5520 / 3N5515 / 4N5520

臂展
550 mm

上下轴
200 mm

上下轴
150 mm

■型号项目	IXP	—	N 55	—	WA	—	P3	—	
系列	—	轴数	臂展	上下轴行程	夹爪	编码器种类	电缆长	适用控制器	选项
		3:3轴	55:550mm	20 :200mm	无夹爪	WA:免电池绝对型	N:无 P:1m S:3m M:5m	P3:MSEL	参考下述选项
		4:4轴		15GL :150mm 15GW :150mm	配置大型夹爪 配置超大型夹爪		X□□:指定长度 R□□:柔性电缆 参考下述电缆长		

※控制器不是附属品。



技术资料▶1-323
对应特别订单▶1-357



- ※1~※6请参考3-583页。
- 在搬运物质量超过4kg时，请务必选择刹车选项。
 - 上下轴不支持推压功能。
 - 在工具或推压侧配置弹簧等缓冲器时，允许推压力为90N。
 - 动作范围、加减速速度设定的注意事项请参考3-583页。

※图片为4轴规格。

驱动轴性能

驱动轴	臂展 (mm)	动作范围	重复定位精度 ※1	PTP动作时的最大动作速度※2			负载质量 (kg) ※3	
				无夹爪	附带大型夹爪 (GL)	附带超大型夹爪 (GW)	额定	最大
1轴	第1机械臂	260	±127度	±0.04mm	2943mm/s (合成速度)	2943mm/s (合成速度)	2	6
2轴	第2机械臂	290	±127度		2943mm/s (合成速度)	2943mm/s (合成速度)		
3轴	上下轴	—	200mm (注1)		240mm/s	240mm/s		
4轴	旋转轴	—	±360度	±0.02mm	700度/s	—	—	—
	大型夹爪 GL (注2)	—	22mm (两侧爪)	±0.01mm	—	125mm/s (单侧爪)	—	1.5 (注3)
	超大型夹爪 GW (注2)	—	30mm (两侧爪)	±0.01mm	—	157mm/s (单侧爪)	—	2.5 (注3)

(注1) 附带大型、超大型夹爪的上下轴运行范围为150mm。(注2) 详细内容请确认1-480页的“夹爪选型方法”。

(注3) 配置夹爪的水平多关节机械手的夹爪负载质量。

驱动轴规格

	3轴规格		3轴规格	
	无夹爪	4轴规格	大型夹爪 (GL)	超大型夹爪 (GW)
编码器种类	免电池绝对型编码器 ※			
用户配线	AWG24×6、AWG26×5P (附带屏蔽) ※另行准备用户电缆。详情请参考使用说明书。		由于使用夹爪的配线,因此无法使用用户配线。	
用户配管	外径φ4、内径φ2.5 3根气管 最高使用压力0.8MPa			
标准周期时间※4(sec)	0.73		0.73 (含夹爪负载2kg时)	
允许扭矩 (第4轴) (N・m)	—	3.06	—	
允许负载力矩 (N・m)	9.4		Ma : 3.8 Mb : 5.5 Mc : 9.4	Ma : 9.4 Mb : 9.4 Mc : 9.4
末端轴允许转动惯量※5 (kg・m ²)	额定0.01 最大0.03	额定0.01 最大0.01	最大0.026	最大0.024
适用环境温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH (无结露)			
本体质量 (kg)	20	21	21.3	21.9

※夹爪为增量型规格

配置夹爪种类

IXP-3N5520GL	在上下轴末端配置大型夹爪 RCP4-GRSLL
IXP-3N5520GW	在上下轴末端配置超大型夹爪 RCP4-GRSWL

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→3-585

•在搬运物质量超过4kg时，请务必选择。

电缆长

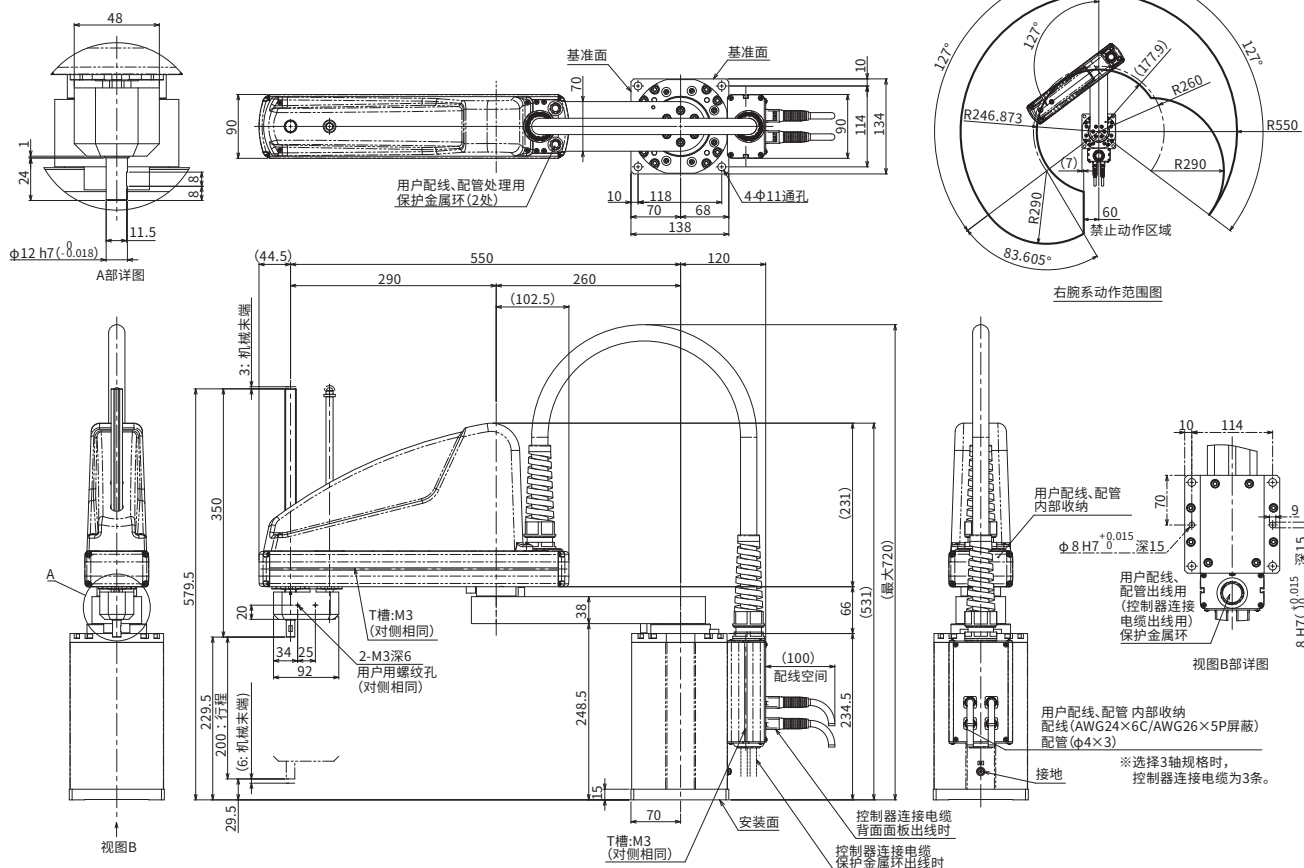
种类	电缆记号
标准型	P (1m)
	S (3m)
	M (5m)
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)
	X11 (11m) ~ X15 (15m)
	X16 (16m) ~ X20 (20m)
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)
	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

※3轴规格需要3根、附带夹爪规格与4轴规格需要4根。

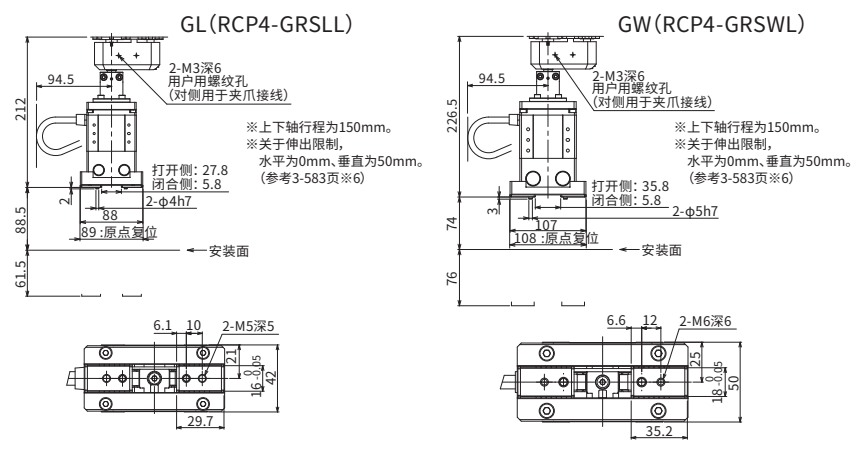
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



(带夹爪规格)



适用控制器

IXP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		
MSEL-PCX/PGX		4	单相AC 100V~230V	—	—	●	DeviceNet  CC-Link  EtherNet/IP® EtherCAT 	30000	→6-193

IXP- 3N6520 / 3N6515 / 4N6520

臂展
650
mm

上下轴
200
mm

上下轴
150
mm

■型号项目		IXP		N 65		WA		P3	
系列	轴数	臂展	上下轴行程	夹爪	编码器种类	电缆长	适用控制器	选项	
	3:3轴 4:4轴	65:650mm	20 :200mm 15GL :150mm 15GW :150mm	无夹爪 配置大型夹爪 配置超大型夹爪	WA:免电池绝对型	N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆 参考下述电缆长	P3:MSEL	参考下述选项	
※控制器不是附属品。									

※控制器不是附属品。



※图片为4轴规格。

技术资料▶1-323
对应特别订单▶1-357



- ※1~※6请参考3-583页。
- 在搬运物质量超过4kg时，请务必选择刹车选项。
 - 上下轴不支持推压功能。
 - 在工具或推压侧配置弹簧等缓冲器时，允许推压力为90N。
 - 动作范围、加减速速度设定的注意事项请参考3-583页。

驱动轴性能

驱动轴	臂展 (mm)	动作范围	重复定位精度 ※1	PTP动作时的最大动作速度※2			负载质量 (kg) ※3	
				无夹爪	附带大型夹爪 (GL)	附带超大型夹爪 (GW)	额定	最大
1轴	第1机械臂	360	±127度	±0.04mm	2916mm/s (合成速度)	2916mm/s (合成速度)	2	6
2轴	第2机械臂	290	±127度		2916mm/s (合成速度)	2916mm/s (合成速度)		
3轴	上下轴	—	200mm (注1)		240mm/s	240mm/s		
4轴	旋转轴	—	±360度	±0.02mm	700度/s	—	—	—
	大型夹爪 GL (注2)	—	22mm (两侧爪)	±0.01mm	—	125mm/s (单侧爪)	—	1.5 (注3)
	超大型夹爪 GW (注2)	—	30mm (两侧爪)	±0.01mm	—	157mm/s (单侧爪)	—	2.5 (注3)

(注1) 附带大型、超大型夹爪的上下轴运行范围为150mm。(注2) 详细内容请确认1-480页的“夹爪选型方法”。

(注3) 配置夹爪的水平多关节机械手的夹爪负载质量。

驱动轴规格

	3轴规格		3轴规格	
	无夹爪	4轴规格	大型夹爪 (GL)	超大型夹爪 (GW)
编码器种类	免电池绝对型编码器 ※			
用户配线	AWG24×6、AWG26×5P (附带屏蔽) ※另行准备用户电缆。详情请参考使用说明书。		由于使用夹爪的配线, 因此无法使用用户配线。	
用户配管	外径φ4、内径φ2.5 3根气管 最高使用压力0.8MPa			
标准周期时间※4 (sec)	0.81		0.81 (含夹爪负载2kg时)	
允许扭矩 (第4轴) (N・m)	—	3.06	—	
允许负载力矩 (N・m)	9.4		Ma : 3.8 Mb : 5.5 Mc : 9.4	Ma : 9.4 Mb : 9.4 Mc : 9.4
末端轴允许转动惯量※5 (kg・m ²)	额定0.01 最大0.03	额定0.01 最大0.01	最大0.026	最大0.024
适用环境温度・湿度	温度0~40℃ 湿度20~85%RH (无结露)			
本体质量 (kg)	21	22	22.3	22.9

※夹爪为增量型规格

配置夹爪种类

IXP-3N6520GL	在上下轴末端配置大型夹爪 RCP4-GRSLL
IXP-3N6520GW	在上下轴末端配置超大型夹爪RCP4-GRSWL

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→3-585

•在搬运物质量超过4kg时，请务必选择。

电缆长

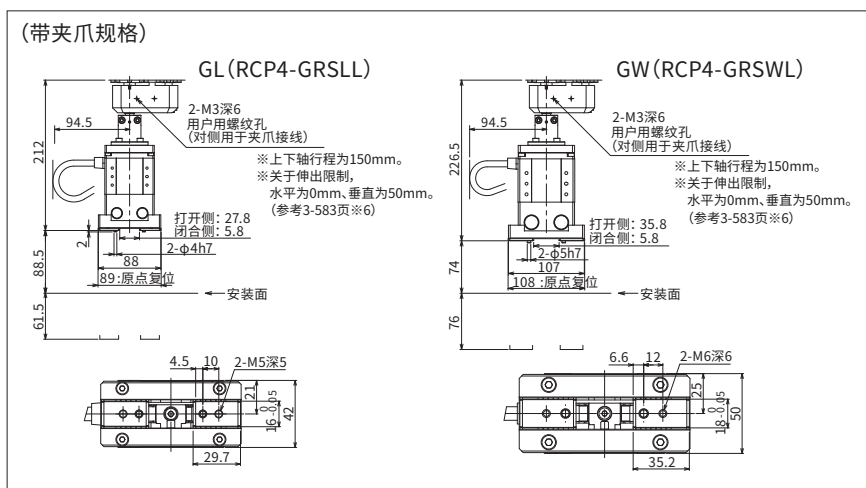
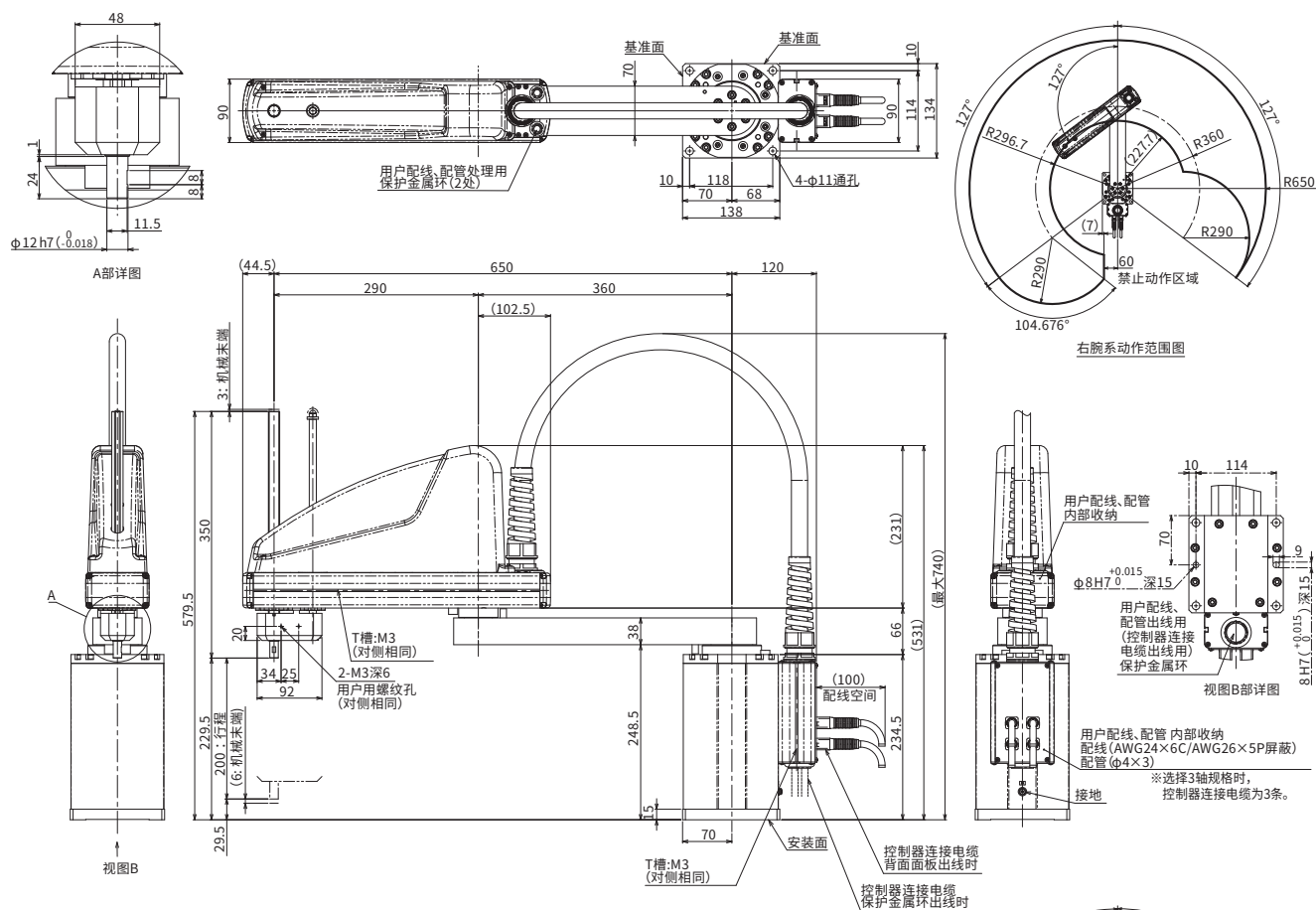
种类	电缆记号
标准型	P (1m)
	S (3m)
	M (5m)
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)
	X11 (11m) ~ X15 (15m)
	X16 (16m) ~ X20 (20m)
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)
	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

※3轴规格需要3根、附带夹爪规格与4轴规格需要4根。

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



适用控制器

IXP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		
MSEL-PCX/PGX		4	单相AC 100V~230V	—	—	●	DeviceNet  CC-Link  EtherNet/IP  EtherCAT 	30000	→6-193