

水平多关节机械手 **IXA**

IXA



代理店

业界一流!!!

水平多关节机械手 IXA 全新亮相

1

业界顶级

实现了最高速的动作节拍

※在以下条件进行往返拱形动作时的实测值。

动作条件

▶ 负载2kg

▶ 水平移动作300mm/
垂直移动作25mm

水平动作

垂直
动作

标准周期时间

高速型
(IXA-NSN)

0.26s

标准型
(IXA-NNN)

0.38s

连续周期时间 (稼动率100%)

高速型
(IXA-NSN)

0.45s

标准型
(IXA-NNN)

0.55s

2

价格更低

与我司以往的水平多关节机械手
相比价格更低。

性能与功能则比以往产品有大幅
度的提高。





3 振动更轻、定位更稳定

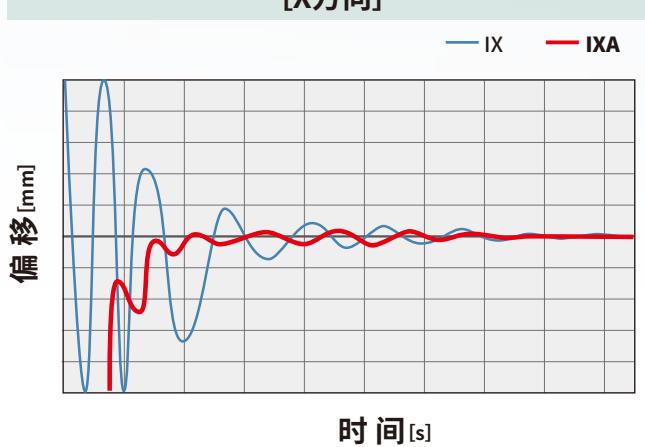
通过高刚性的设计·最优化的控制设置,与以往产品相比大幅减轻了定位停止时的振动。

动作条件

型号	IXA-4NSN4518	IX-NSN5016H
负载质量	2kg	
周期时间	0.26s	0.29s



[X方向]



4 标准搭载免电池绝对型编码器

不再需要更换电池的作业，可以削减维护保养的工时。

免电池绝对型的优点

- ▶ 不会因为电池报警（电压低下等）导致设备停机。
- ▶ 没有更换电池的费用。
- ▶ 没有更换电池以及进行绝对原点归零等繁琐的作业。



5 机械构造・特点

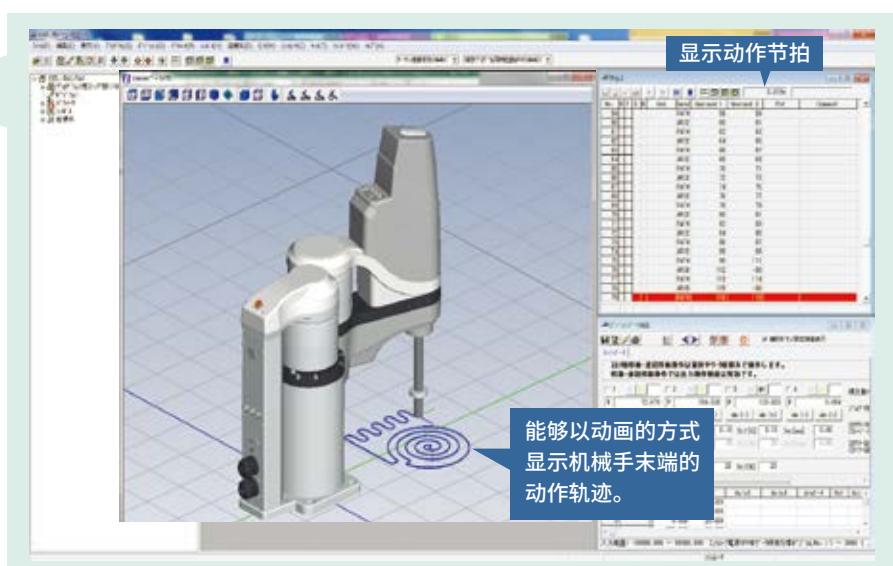


6 仿真软件

XSEL联机软件版本Ver.13.02.16.00 以后对应

即使没有水平多关节机械手本体，也可以使用XSEL用联机软件确认机械手的动作。

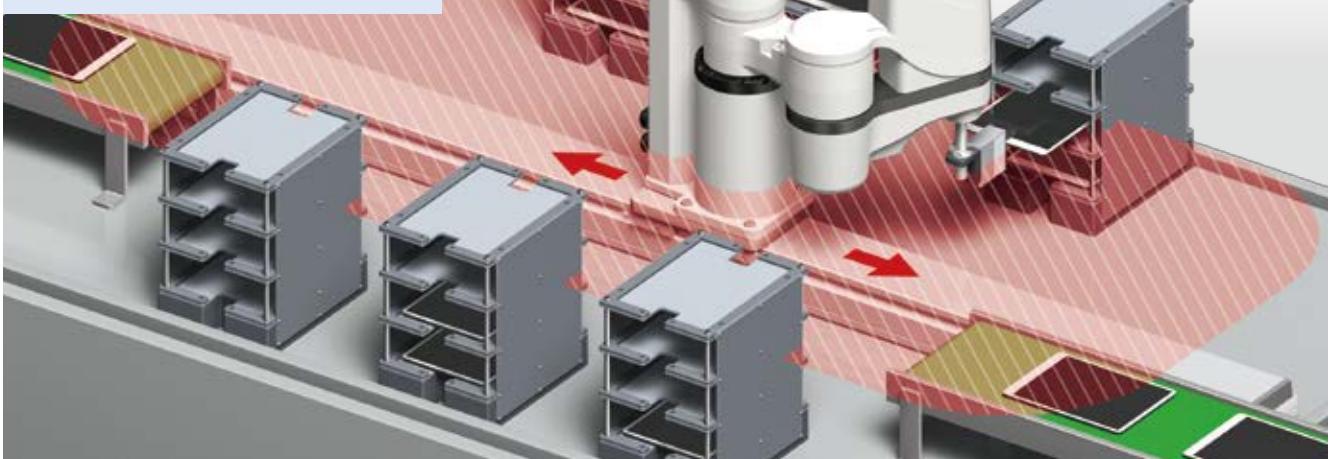
进一步地，还可以计算动作节拍。



应用案例

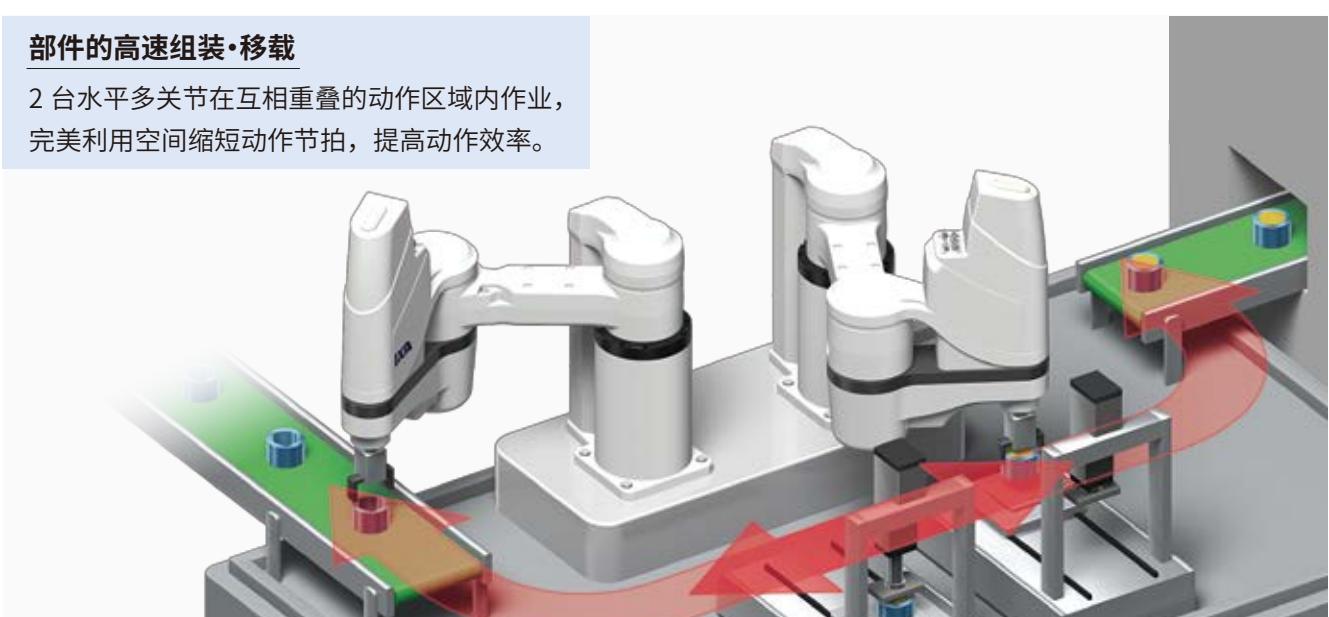
触摸屏检查盒间的高速移载

通过与单轴机械手的组合，可以在前后左右广阔的范围内搬运工件。



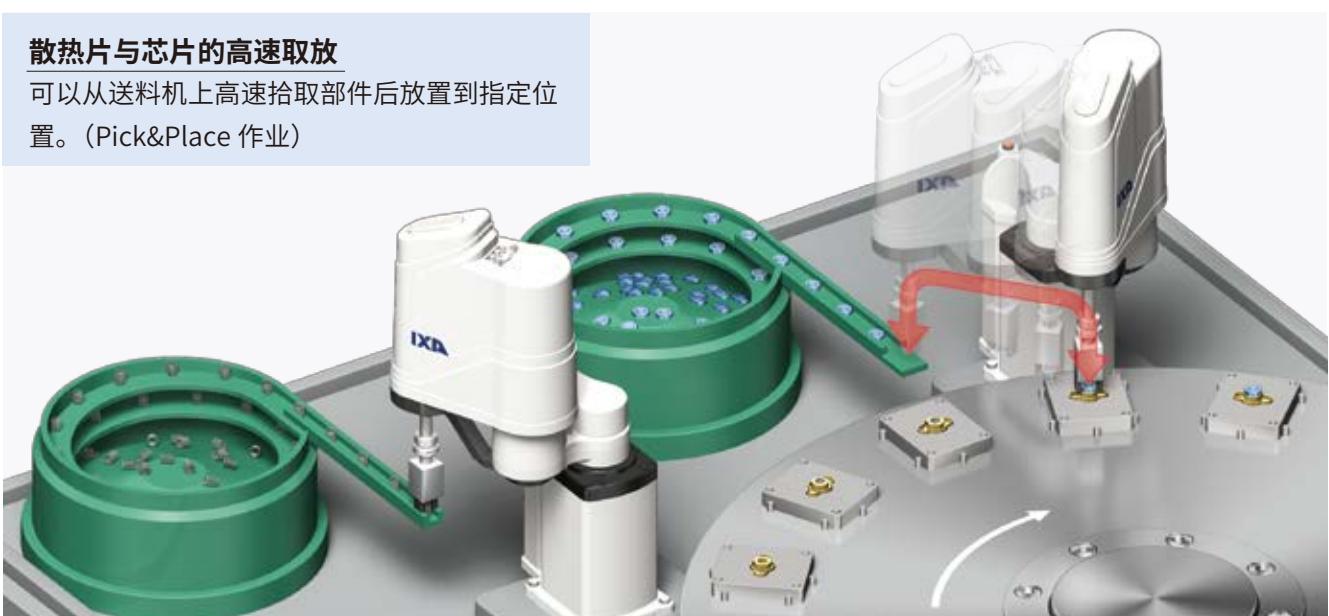
部件的高速组装·移载

2台水平多关节在互相重叠的动作区域内作业，完美利用空间缩短动作节拍，提高动作效率。



散热片与芯片的高速取放

可以从送料机上高速拾取部件后放置到指定位置。(Pick&Place 作业)



类型	型号	轴数	臂展(mm)		上下行程 (mm)	标准周期时间 (s)	连续周期时间 (s)	最大负载质量 (kg)	刊载页		
			第1机械臂	第2机械臂							
标准型	IXA-3NNNN3015	3轴	120	180	150	0.38	0.55	3	► P7		
	IXA-4NNNN3015	4轴							► P7		
	IXA-3NNNN4518	3轴	200	250	180			3	► P9		
	IXA-4NNNN4518	4轴							► P9		
	IXA-3NNNN4533	3轴	350	250	330			6	► P9		
	IXA-4NNNN4533	4轴							► P9		
	IXA-3NNNN6018	3轴	350	250	180			6	► P11		
	IXA-4NNNN6018	4轴							► P11		
	IXA-3NNNN6033	3轴	350	250	330			6	► P11		
	IXA-4NNNN6033	4轴							► P11		
高速型	IXA-3NSN3015	3轴	120	180	150	0.26	0.45	8	► P13		
	IXA-4NSN3015	4轴							► P13		
	IXA-3NSN4518	3轴	200	250	180			10	► P15		
	IXA-4NSN4518	4轴							► P15		
	IXA-3NSN4533	3轴	350	250	330			12	► P15		
	IXA-4NSN4533	4轴							► P15		
	IXA-3NSN6018	3轴	350	250	180			12	► P17		
	IXA-4NSN6018	4轴							► P17		
	IXA-3NSN6033	3轴	350	250	330			12	► P17		
	IXA-4NSN6033	4轴							► P77		

IXA

系列

— [] —

类型

— [] —

电缆长

T2

适用控制器

— [] —

选项

3NNN3015	3轴标准型/臂展300mm/上下轴150mm
4NNN3015	4轴标准型/臂展300mm/上下轴150mm
3NNN4518	3轴标准型/臂展450mm/上下轴180mm
3NNN4533	3轴标准型/臂展450mm/上下轴330mm
4NNN4518	4轴标准型/臂展450mm/上下轴180mm
4NNN4533	4轴标准型/臂展450mm/上下轴330mm
3NNN6018	3轴标准型/臂展600mm/上下轴180mm
3NNN6033	3轴标准型/臂展600mm/上下轴330mm
4NNN6018	4轴标准型/臂展600mm/上下轴180mm
4NNN6033	4轴标准型/臂展600mm/上下轴330mm
3NSN3015	3轴高速型/臂展300mm/上下轴150mm
4NSN3015	4轴高速型/臂展300mm/上下轴150mm
3NSN4518	3轴高速型/臂展450mm/上下轴180mm
3NSN4533	3轴高速型/臂展450mm/上下轴330mm
4NSN4518	4轴高速型/臂展450mm/上下轴180mm
4NSN4533	4轴高速型/臂展450mm/上下轴330mm
3NSN6018	3轴高速型/臂展600mm/上下轴180mm
3NSN6033	3轴高速型/臂展600mm/上下轴330mm
4NSN6018	4轴高速型/臂展600mm/上下轴180mm
4NSN6033	4轴高速型/臂展600mm/上下轴330mm

T2 XSEL-RAX/SAX

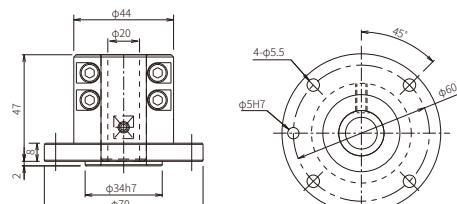
LED 指示灯

※仅标准型为可选项。

5L	5m
10L	10m
□L	指定长度(单位1m) 最长15m

选项说明**LED指示灯 (仅限标准型)****型号** LED**说明** 可选配LED指示灯，该指示灯根据需要构建电路即可自由地点亮。(高速型标准配备)**单品选项型号**

系列	类型名称	类型		法兰型号
		NNN	NSN	
IXA	标准型	3015		IX-FL-1
		45□□		
		60□□		
	高速型	3015		
		45□□		
		60□□		



(例)

IXA — 3 NNN 45 18 — 5L — T2 — LED

轴数:3轴 胳展: 450mm
类型:标准 上下轴行程: 180mm

电缆长:5m 控制器: XSEL-RAX/SAX
选项: 指示灯

IXA-3NNN3015 / 4NNN3015

免电池
绝对型
臂展
300 mm
上下轴
150 mm

■型号项目	IXA	-	□	NNN	30	15	-	□	-	T2	-	□
系列	-	轴数		类型	臂展	上下轴行程	-	电缆长	-	适用控制器	-	选项
		3:3 轴 4:4 轴		标准型	30:300mm	15:150mm		5L:5m 10L:10m		T2:XSEL-RAX/SAX		参考下述选项表

※不附带控制器。



(注1)～(注9)请参考第19页。
 (注10)根据搬运物的质量以及移动距离、位置不同,加减速速度的最大设置值会发生变化。另外,以最大设置值连续动作时,可能会发生过载报警。
 进行连续动作时请适当降低加减速速度,或者根据稼动率(参考)在加减速后设置合适的停止时间。
 (注11)更换马达或控制器时,需要进行绝对原点归零。
 旋转轴(第4轴)进行绝对原点归零时需要调整治具(选项型号:JG-IXA1)。

型号性能

型号	轴构成	臂展 (mm)	马达 功率 (W)	动作范围	重复 定位精度 (注1)	PTP动作时 最大 动作速度 (注2)	标准 周期 时间 (s)(注3)	连续 周期 时间 (s)(注3)	负载 质量 (kg) (注4)	第3轴(上下轴) 推压力可控范围(N)	第4轴 允许负载	
										上限 (注5)	下限 (注5)	允许负载 转动惯量 (kg·m²)(注6)
(3轴规格) IXA-3NNN3015-①-T2-②	1轴	第1臂	120	400	±135度	±0.010mm	5529mm/s (合成速度)	0.38	3	60.0	10.0	0.06
	2轴	第2臂	180	200	±142度							
(4轴规格) IXA-4NNN3015-①-T2-②	3轴	上下轴	—	100	150mm	±0.010mm	1400mm/s					3.2
	4轴	旋转轴	—	100	±360度	±0.005度	1600度/s					

记号说明 ①电缆长 ②选项

※水平多关节机械手不能在100%的速度·加速度下连续运行。可运行条件请参考第20页的技术资料。

②选项

名称	型号	参考页
指示灯	LED	→ P6

①电缆长

种类	电缆记号	
	标准型	指定长度
	5L(5m)	
	10L(10m)	
	1L(1m)~4L(4m)	
	6L(6m)~9L(9m)	
	11L(11m)	
	12L(12m)	
	13L(13m)	
	14L(14m)	
	15L(15m)	

[3轴规格] ·马达电缆:3根·编码器电缆:3根·刹车电缆:1根
 [4轴规格] ·马达电缆:4根·编码器电缆:4根·刹车电缆:1根

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	免电池绝对型编码器
用户配线	10芯(9芯+屏蔽) AWG24(额定30V/MAX1A)
用户配管	外径Φ4 内径Φ2.5 气管3根(最高使用压力0.6MPa)
报警指示灯※1(注7)	琥珀色LED 小型指示灯1个(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
环境温度·湿度	温度0~40°C 湿度20~85%RH以下(无结露)
保护等级	IP20
本体质量	3轴规格:21kg 4轴规格:22kg
噪音(注9)	80dB以下
电缆长	5L:5m 10L:10m ()L:指定长度 最大15m

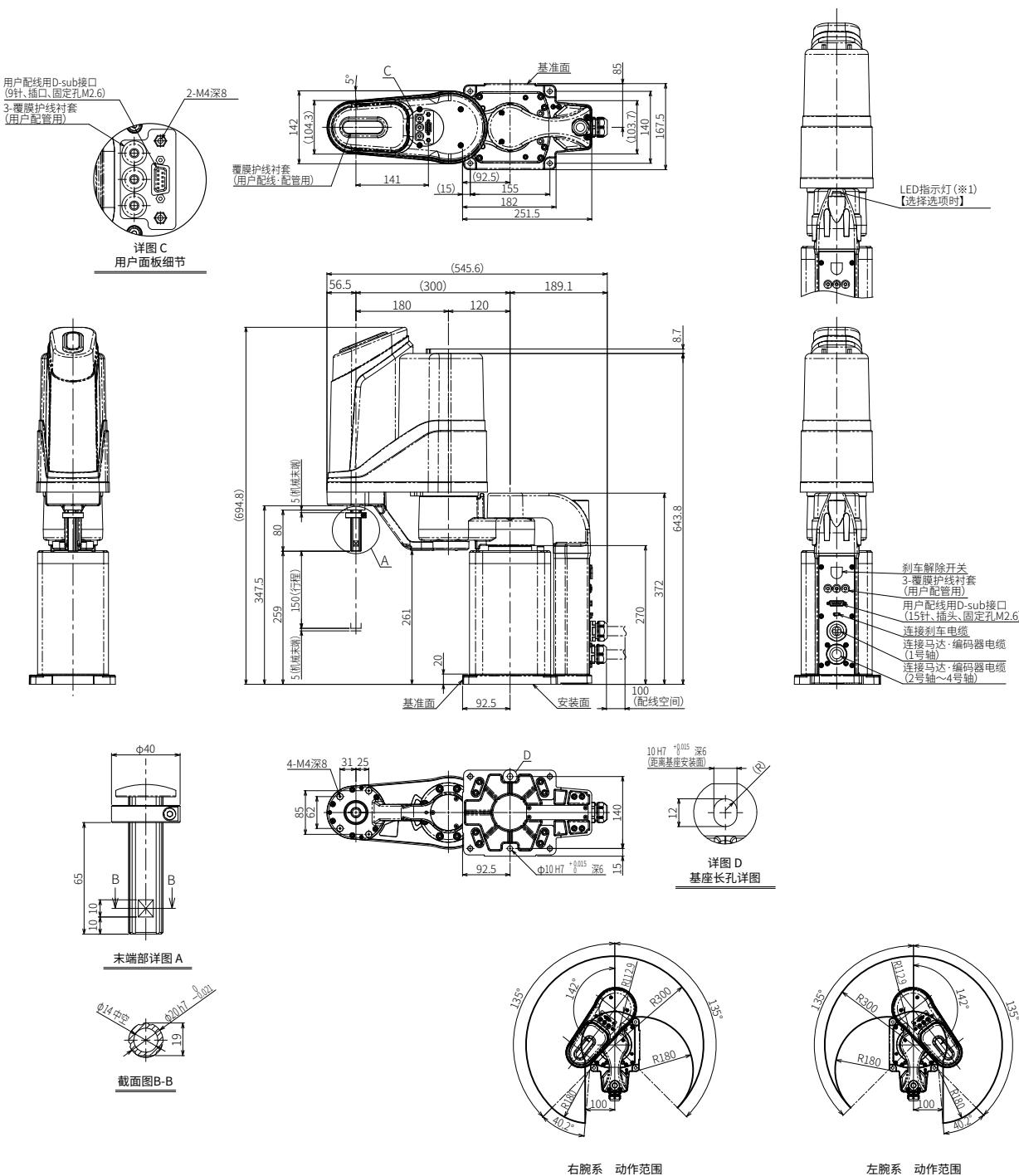
※1. 选择选项LED时配备报警指示灯。

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

3次元
CAD



※1 用户需从控制器的I/O输出中采集信号，并向用户配线内的LED端子进行DC24V的配线处理，
LED指示灯才能工作。

适用控制器

IXA系列可以使用以下控制器动作。请根据需要的用途选择合适的型号。

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-RAX/SAX		8	三相 AC200V	—	—	●	DeviceNet PROFINET® EtherNet/IP EtherCAT™	41,250 (因机型不同而异)	→P23

IXA-3NNN4518 / 4NNN4518
IXA-3NNN4533 / 4NNN4533

免电池
绝对型
臂展
450 mm
上下轴
180/330 mm

■型号项目	IXA -	<input type="text"/>	NNN	45	<input type="text"/>	-	<input type="text"/>	-	T2	-	<input type="text"/>
系列	-	轴数	类型	臂展	上下轴行程	-	电缆长	-	适用控制器	-	选项
		3:3 轴 4:4 轴	标准型	45:450mm	18:180mm 33:330mm		5L:5m 10L:10m <input type="checkbox"/> L:指定长度 (单位为1m)		T2:XSEL-RAX/SAX		参考下述选项表

※不附带控制器。



(注1)～(注9)请参考第19页。
 (注10)根据搬运物的质量以及移动距离、位置不同，加减速速度的最大设置值会发生变化。另外，以最大设置值连续动作时，可能会发生过载报警。
 进行连续动作时请适当降低加减速速度，或者根据稼动率(参考)在加减速后设置合适的停止时间。
 (注11)更换马达或控制器时，需要进行绝对原点归零。
 旋转轴(第4轴)进行绝对原点归零时需要调整治具(选项型号:JG-IXA1)。

型号性能

型号	轴构成		臂展 (mm)	马达 功率 (W)	动作范围	重复定位 精度 (注1)	PTP动作时 最大 动作速度 (注2)	标准 周期 时间 (s) (注3)	连续 周期 时间 (s) (注3)	负载 质量 (kg) (注4)	第3轴(上下轴) 推压力可控范围(N)		第4轴 允许负载	
											上限 (注5)	下限 (注5)	允许负载 转动惯量 (kg·m ²) (注6)	允许扭矩 (N·m)
(3轴规格) IXA-3NNN4518-[①]-T2-[②] 【IXA-3NNN4533-[①]-T2-[②】]	1轴	第1臂	200	400	±137度	±0.010mm	6920mm/s	0.38	0.55	3	55.0	10.0	0.05	3.2
(4轴规格) IXA-4NNN4518-[①]-T2-[②] 【IXA-4NNN4533-[①]-T2-[②】]	2轴	第2臂	250	200	±137度									
	3轴	上下轴	—	100	180mm [330mm]	±0.010mm	1200mm/s							
	4轴	旋转轴	—	100	±360度	±0.005度	2000度/s							

记号说明 ①电缆长 ②选项

*水平多关节机械手不能在100%的速度·加速度下连续运行。可运行条件请参考第20页的技术资料。

*【】内为上下轴330mm规格的型号。其他性能、规格上下轴180mm与330mm相同。

②选项

名称	型号	参考页
指示灯	LED	→ P6

①电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m) 10L(10m)
指定长度	1L(1m)~4L(4m) 6L(6m)~9L(9m) 11L(11m) 12L(12m) 13L(13m) 14L(14m) 15L(15m)

[3轴规格] ·马达电缆:3根·编码器电缆:3根·刹车电缆:1根
[4轴规格] ·马达电缆:4根·编码器电缆:4根·刹车电缆:1根

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	免电池绝对型编码器
用户配线	10芯(9芯+屏蔽) AWG24(额定30V/MAX1A)
用户配管	外径φ6 内径φ4 气管3根(最高使用压力0.6MPa)
报警指示灯※1(注7)	琥珀色LED 小型指示灯1个(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
环境温度·湿度	温度0~40°C 湿度20~85%RH以下(无结露)
保护等级	IP20
本体质量	3轴规格:25.5kg 4轴规格:27kg
噪音(注9)	80dB以下
电缆长	5L:5m 10L:10m ()L:指定长度 最大15m

※1. 选择选项LED时配备报警指示灯。

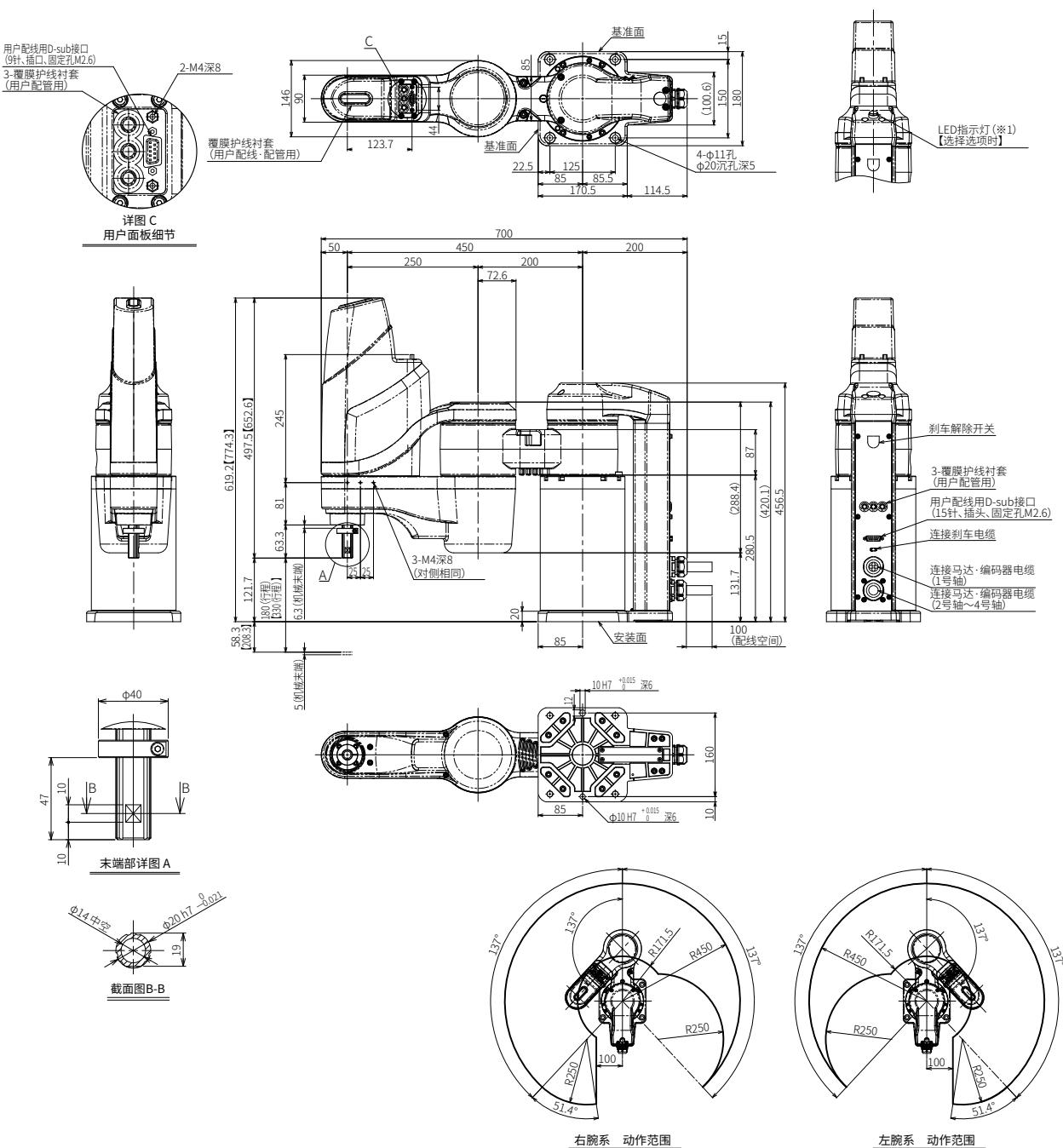
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

3次元
CAD

*【】内为上下轴330mm时的尺寸值。



*1 用户需从控制器的I/O输出中采集信号，并向用户配线内的LED端子进行DC24V的配线处理，
LED指示灯才能工作。

适用控制器

IXA系列可以使用以下控制器动作。请根据需要的用途选择合适的型号。

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-RAX/SAX		8	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet PROFINET® EtherNet/IP EtherCAT™	41,250 (因机型不同而异)	→P23

**IXA-3NNN6018 / 4NNN6018
IXA-3NNN6033 / 4NNN6033**

免电池
绝对型
臂展
600 mm
上下轴
180/330 mm

■型号项目	IXA -	<input type="text"/>	NNN	60	<input type="text"/>	-	<input type="text"/>	-	T2	-	<input type="text"/>
系列	-	轴数	类型	臂展	上下轴行程	-	电缆长	-	适用控制器	-	选项
3:3 轴		3:4 轴	标准型	60:600mm	18:180mm 33:330mm	-	5L:5m 10L:10m <input type="checkbox"/> L:指定长度 (单位为1m)	-	T2:XSEL-RAX/SAX	-	参考下述选项表

※不附带控制器。



(注1)～(注9)请参考第19页。
 (注10)根据搬运物的质量以及移动距离、位置不同，加减速速度的最大设置值会发生变化。另外，以最大设置值连续动作时，可能会发生过载报警。
 进行连续动作时请适当降低加减速速度，或者根据稼动率(参考)在加减速后设置合适的停止时间。
 (注11)更换马达或控制器时，需要进行绝对原点归零。
 旋转轴(第4轴)进行绝对原点归零时需要调整治具(选项型号:JG-IXA1)。

型号性能

型号	轴构成		臂展 (mm)	马达 功率 (W)	动作范围	重复定位 精度 (注1)	PTP动作时 最大 动作速度 (注2)	标准 周期 时间 (s) (注3)	连续 周期 时间 (s) (注3)	负载 质量 (kg) (注4)	第3轴(上下轴) 推压力可控范围(N)		第4轴 允许负载	
	上限 (注5)	下限 (注5)									允许负载 转动惯量 (kg·m²) (注6)	允许扭矩 (N·m)		
(3轴规格) IXA-3NNN6018-[①]-T2-[②] 【IXA-3NNN6033-[①]-T2-[②】]	1轴	第1臂	350	600	±137度	±0.010mm	5934mm/s (合成速度)	0.38	0.55	6	110.0	25.0	0.06	3.2
(4轴规格) IXA-4NNN6018-[①]-T2-[②] 【IXA-4NNN6033-[①]-T2-[②】]	2轴	第2臂	250	200	±140度									
	3轴	上下轴	—	200	180mm [330mm]	±0.010mm	1600mm/s							
	4轴	旋转轴	—	100	±360度	±0.005度	2000度/s							

记号说明 ①电缆长 ②选项

*水平多关节机械手不能在100%的速度·加速度下连续运行。可运行条件请参考第20页的技术资料。
 *【】内为上下轴330mm规格的型号。其他性能、规格上下轴180mm与330mm相同。

②选项

名称	型号	参考页
指示灯	LED	→ P6

①电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m) 10L(10m)
指定长度	1L(1m)~4L(4m) 6L(6m)~9L(9m) 11L(11m) 12L(12m) 13L(13m) 14L(14m) 15L(15m)

[3轴规格] ·马达电缆:3根·编码器电缆:3根·刹车电缆:1根
 [4轴规格] ·马达电缆:4根·编码器电缆:4根·刹车电缆:1根

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	免电池绝对型编码器
用户配线	10芯(9芯+屏蔽) AWG24(额定30V/MAX1A)
用户配管	外径φ6 内径φ4 气管3根(最高使用压力0.6MPa)
报警指示灯※1(注7)	琥珀色LED 小型指示灯1个(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
环境温度·湿度	温度0~40°C 湿度20~85%RH以下(无结露)
保护等级	IP20
本体质量	3轴规格:30.5kg 4轴规格:32.0kg
噪音(注9)	80dB以下
电缆长	5L:5m 10L:10m ()L:指定长度 最大15m

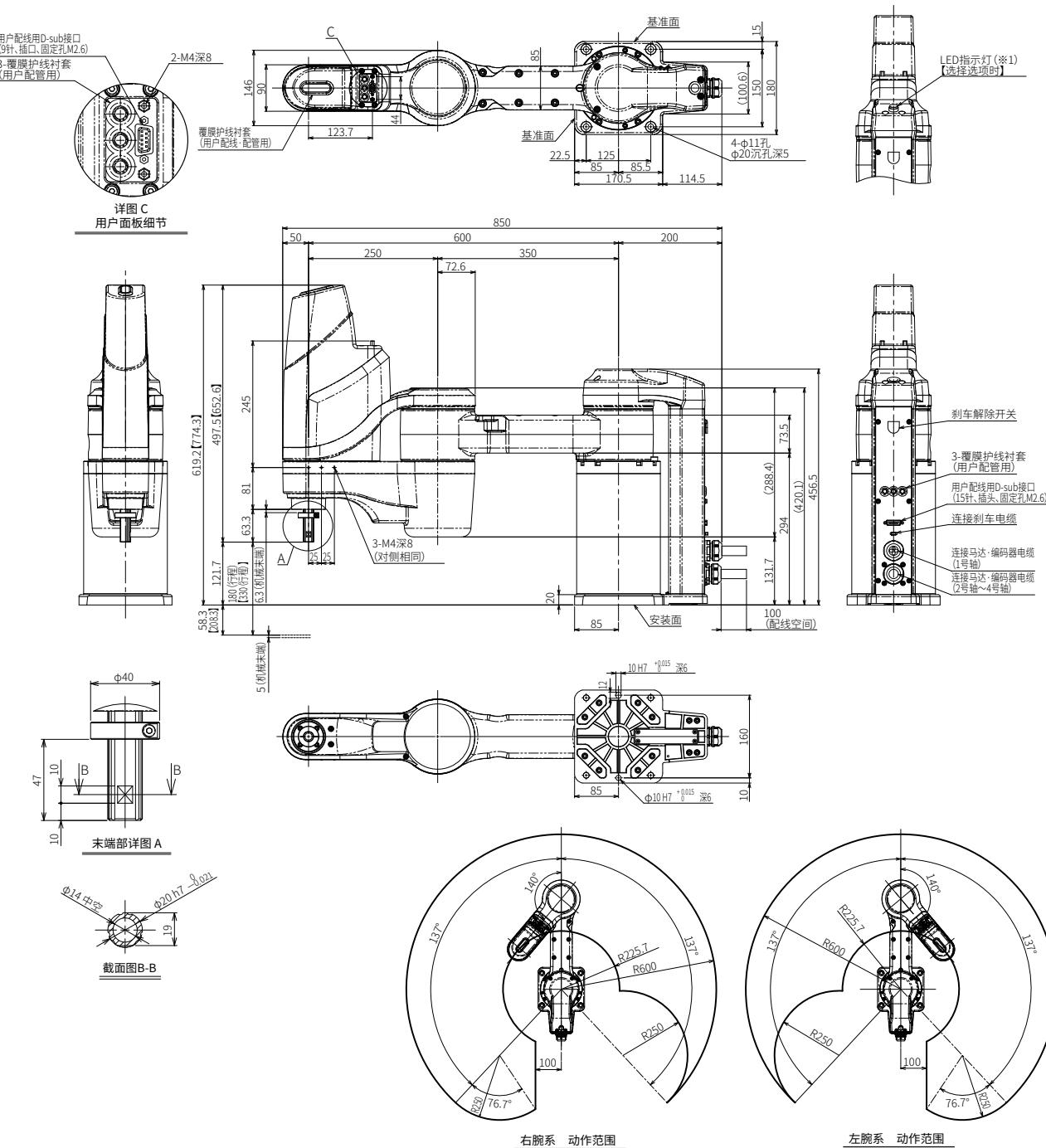
※1. 选择选项LED时配备报警指示灯。

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



※【】内为上下轴330mm时的尺寸值。



※1 用户需从控制器的I/O输出中采集信号，并向用户配线内的LED端子进行DC24V的配线处理，
LED指示灯才能工作。

适用控制器

IXA系列可以使用以下控制器动作。请根据需要的用途选择合适的型号。

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-RAX/SAX		7	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet PROFINET® EtherNet/IP EtherCAT™	41,250 (因机型不同而异)	→P23

IXA-3NSN3015 / 4NSN3015

免电池
绝对型
臂展
300 mm
上下轴
150 mm

■型号项目	IXA	-	□	NSN	30	15	-	□	-	T2
系列	-	轴数		类型	臂展	上下轴行程	-	电缆长	-	适用控制器
		3:3 轴		高速型	30:300mm	15:150mm		5L:5m 10L:10m		T2:XSEL-RAX/SAX
□ L:指定长度 (单位为1m)										

※不附带控制器。



(注1)～(注9)请参考第19页。

(注10)根据搬运物的质量以及移动距离、位置不同,加减速速度的最大设置值会发生变化。

另外,以最大设置值连续动作时,可能会发生过载报警。

进行连续动作时请适当降低加减速速度,或者根据稼动率(参考)在加减速后设置合适的停止时间。

(注11)更换马达或控制器时,需要进行绝对原点归零。

旋转轴(第4轴)进行绝对原点归零时需要调整治具(选项型号:JG-IXA1)。

型号性能

型号	轴构成	臂展 (mm)	马达 功率 (W)	动作范围	重复定位 精度 (注1)	PTP动作时 最大 动作速度 (注2)	标准 周期 时间 (s)(注3)	连续 周期 时间 (s)(注3)	负载 质量 (kg) (注4)	第3轴(上下轴) 推压力可控范围(N)	第4轴 允许负载	
										上限 (注5)	下限 (注5)	允许负载 转动惯量 (kg·m ²)(注6)
(3轴规格) IXA-3NSN3015-①-T2	1轴	第1臂	120	600	±135度	±0.010mm	6032mm/s (合成速度)	0.26	0.45	8	100.0	25.0
	2轴	第2臂	180	400	±142度							
(4轴规格) IXA-4NSN3015-①-T2	3轴	上下轴	—	150	150mm	±0.010mm	1600mm/s					0.12
	4轴	旋转轴	—	100	±360度	±0.005度	1600度/s					

记号说明 ① 电缆长

*水平多关节机械手不能在100%的速度·加速度下连续运行。可运行条件请参考第20页的技术资料。

① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m) 10L(10m)
指定长度	1L(1m)～4L(4m) 6L(6m)～9L(9m) 11L(11m) 12L(12m) 13L(13m) 14L(14m) 15L(15m)

[3轴规格] • 马达电缆:3根・编码器电缆:3根・刹车电缆:1根
[4轴规格] • 马达电缆:4根・编码器电缆:4根・刹车电缆:1根

驱动轴规格

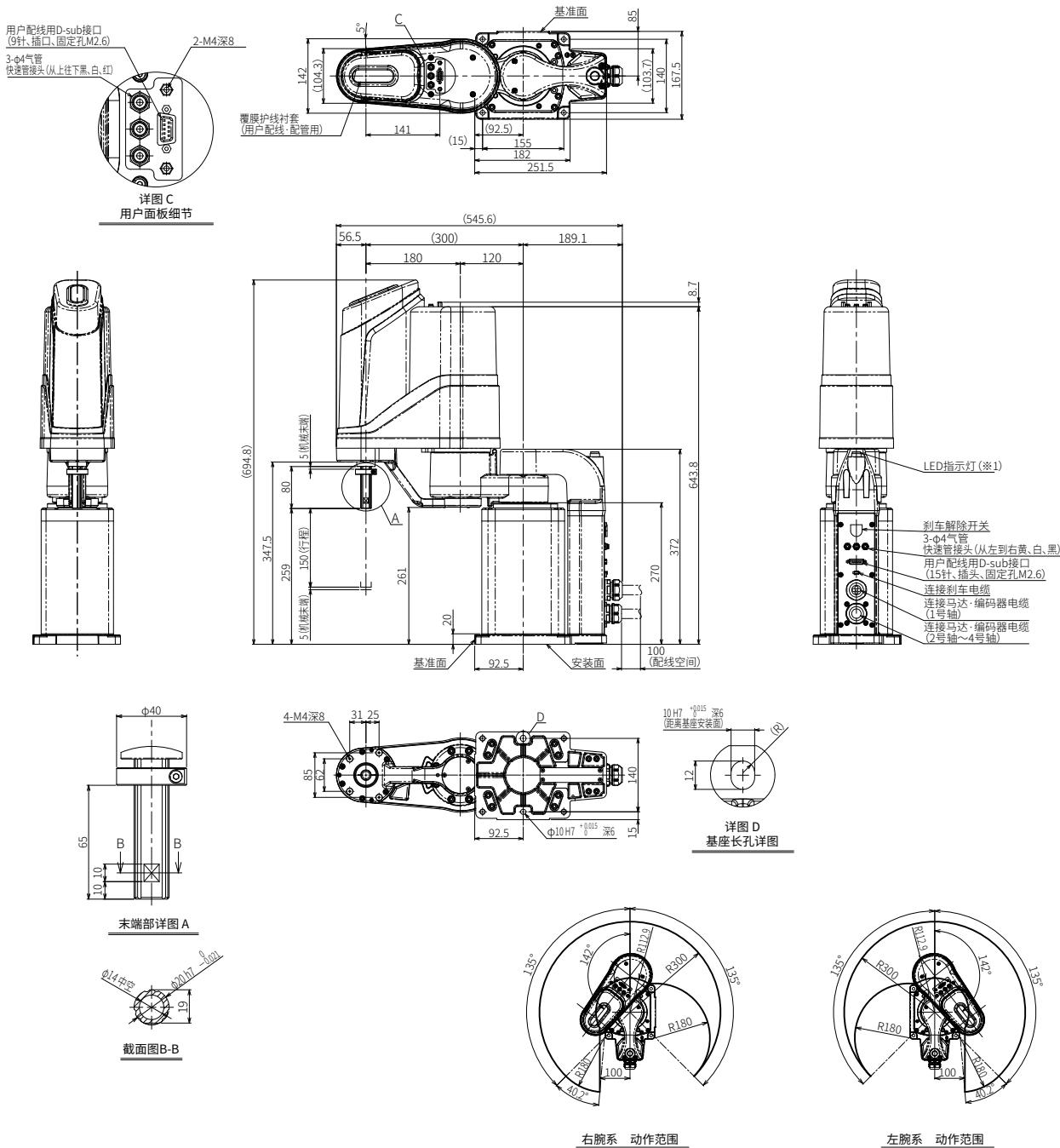
项目	内容
编码器种类	免电池绝对型编码器
用户配线	10芯(9芯+屏蔽) AWG24(额定30V/MAX1A)
用户配管	外径φ4 内径φ2.5 气管3根(最高使用压力0.6MPa)
报警指示灯※1(注7)	琥珀色LED 小型指示灯1个(需要供给DC24V)
刹车解除开关(注8)	防止上下轴掉落用刹车解除开关
环境温度・湿度	温度0～40°C 湿度20～85%RH以下(无结露)
保护等级	IP20
本体质量	3轴规格:26.5kg 4轴规格:27.5kg
噪音(注9)	80dB以下
电缆长	5L:5m 10L:10m ()L:指定长度 最大15m

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

3次元
CAD



※1 用户需从控制器的I/O输出中采集信号，并向用户配线内的LED端子进行DC24V的配线处理，
LED指示灯才能工作。

适用控制器

IXA系列可以使用以下控制器动作。请根据需要的用途选择合适的型号。

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-RAX/SAX		4	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet PROFINET® EtherNet/IP EtherCAT™	41,250 (因机型不同而异)	→P23

IXA-3NSN4518 / 4NSN4518 IXA-3NSN4533 / 4NSN4533

免电池
绝对型
臂展
450 mm
上下轴
180/330 mm

■型号项目	IXA -	<input type="text"/>	NSN	45	<input type="text"/>	-	<input type="text"/>	-	T2
系列	-	轴数	类型	臂展	上下轴行程	-	电缆长	-	适用控制器
		3:3 轴 4:4 轴	高速型	45:450mm	18:180mm 33:330mm		5L:5m 10L:10m □ L:指定长度 (单位为1m)		T2:XSEL-RAX/SAX

※不附带控制器。



(注1)～(注9)请参考第19页。
 (注10)根据搬运物的质量以及移动距离、位置不同，加减速速度的最大设置值会发生变化。
 另外，以最大设置值连续动作时，可能会发生过载报警。
 进行连续动作时请适当降低加减速速度，或者根据稼动率(参考)在加减速后设置合适的停止时间。
 (注11)更换马达或控制器时，需要进行绝对原点归零。
 旋转轴(第4轴)进行绝对原点归零时需要调整治具(选项型号:JG-IXA1)。

型号性能

型号	轴构成		臂展 (mm)	马达 功率 (W)	动作范围	重复定位 精度 (注1)	PTP动作时 最大 动作速度 (注2)	标准 周期 时间 (s) (注3)	连续 周期 时间 (s) (注3)	负载 质量 (kg) (注4)	第3轴(上下轴) 推压力可控范围(N)		第4轴 允许负载	
											上限 (注5)	下限 (注5)	允许负载 转动惯量 (kg·m ²) (注6)	允许扭矩 (N·m)
(3轴规格) IXA-3NSN4518-①-T2 【IXA-3NSN4533-①-T2】	1轴	第1臂	200	600	±137度	±0.010mm	7583mm/s (合成速度)	0.26	0.45	10	110.0	25.0	0.12	3.2
(4轴规格) IXA-4NSN4518-①-T2 【IXA-4NSN4533-①-T2】	2轴	第2臂	250	400	±137度									
	3轴	上下轴	—	200	180mm [330mm]	±0.010mm	1600mm/s							
	4轴	旋转轴	—	100	±360度	±0.005度	2000度/s							

记号说明 ① 电缆长

*水平多关节机械手不能在100%的速度·加速度下连续运行。可运行条件请参考第20页的技术资料。

*【】内为上下轴330mm规格的型号。其他性能、规格上下轴180mm与330mm相同。

①电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m) 10L(10m)
指定长度	1L(1m)～4L(4m) 6L(6m)～9L(9m) 11L(11m) 12L(12m) 13L(13m) 14L(14m) 15L(15m)

[3轴规格] ·马达电缆:3根·编码器电缆:3根·刹车电缆:1根

[4轴规格] ·马达电缆:4根·编码器电缆:4根·刹车电缆:1根

驱动轴规格

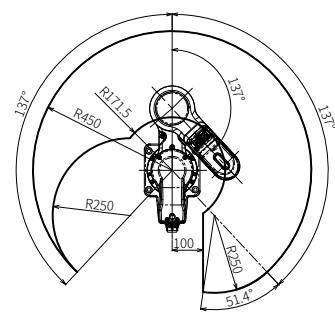
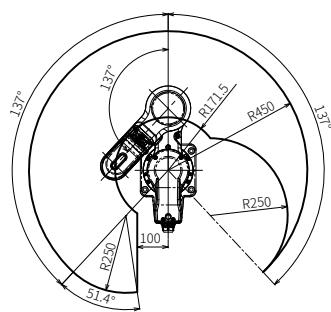
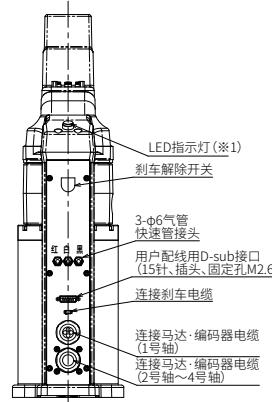
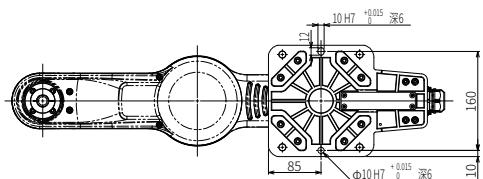
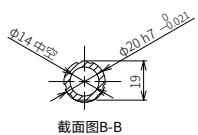
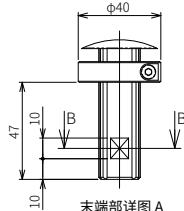
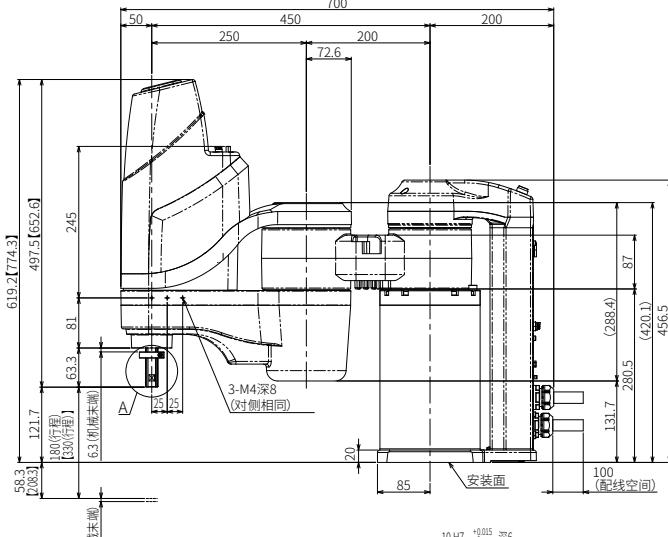
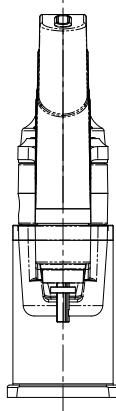
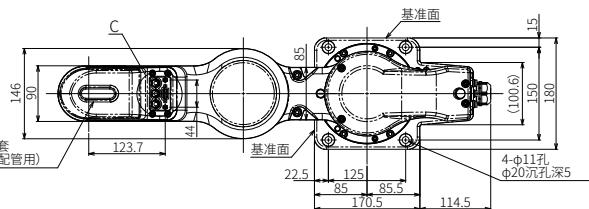
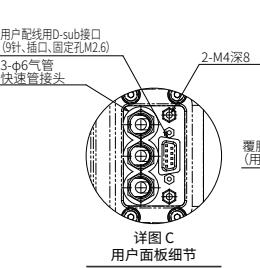
项目	内容
编码器种类	免电池绝对型编码器
用户配线	10芯(9芯+屏蔽) AWG24(额定30V/MAX1A)
用户配管	外径Φ6 内径Φ4 气管3根(最高使用压力0.6MPa)
报警指示灯	琥珀色LED 小型指示灯1个(需要供给DC24V)
刹车解除开关	防止上下轴掉落用刹车解除开关
环境温度·湿度	温度0～40°C 湿度20～85%RH以下(无结露)
保护等级	IP20
本体质量	3轴规格:31.0kg 4轴规格:32.5kg
噪音(注9)	80dB以下
电缆长	5L:5m 10L:10m ()L:指定长度 最大15m

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



※【】内为上下轴330mm时的尺寸值。



右腕系 动作范围

左腕系 动作范围

※1 用户需从控制器的I/O输出中采集信号，并向用户配线内的LED端子进行DC24V的配线处理，
LED指示灯才能工作。

适用控制器

IXA系列可以使用以下控制器动作。请根据需要的用途选择合适的型号。

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-RAX/SAX		4	三相 AC200V	—	—	●	DeviceNet PROFINET® EtherNet/IP EtherCAT™	41,250 (因机型不同而异)	→P23

IXA-3NSN6018 / 4NSN6018 IXA-3NSN6033 / 4NSN6033

免电池
绝对型臂展
600
mm上下轴
180/330
mm

■型号项目	IXA -	<input type="text"/>	NSN	60	<input type="text"/>	-	<input type="text"/>	-	T2
系列	-	轴数	类型	臂展	上下轴行程	-	电缆长	-	适用控制器
		3:3 轴 4:4 轴	高速型	60:600mm	18:180mm 33:330mm		5L:5m 10L:10m <input type="checkbox"/> L:指定长度 (单位为1m)		T2:XSEL-RAX/SAX

※不附带控制器。



(注1)～(注9)请参考第19页。
 (注10)根据搬运物的质量以及移动距离、位置不同，加减速速度的最大设置值会发生变化。
 另外，以最大设置值连续动作时，可能会发生过载报警。
 进行连续动作时请适当降低加减速速度，或者根据稼动率(参考)在加减速后设置合适的停止时间。
 (注11)更换马达或控制器时，需要进行绝对原点归零。
 旋转轴(第4轴)进行绝对原点归零时需要调整治具(选项型号:JG-IXA1)。

型号性能

型号	轴构成		臂展 (mm)	马达 功率 (W)	动作范围	重复定位 精度 (注1)	PTP动作时 最大 动作速度 (注2)	标准 周期 时间 (s)(注3)	连续 周期 时间 (s) (注3)	负载 质量 (kg) (注4)	第3轴(上下轴) 推压力可控范围(N)		第4轴 允许负载	
	上限 (注5)	下限 (注5)									允许负载 转动惯量 (kg·m ²) (注6)	允许扭矩 (N·m)		
(3轴规格) IXA-3NSN6018-①-T2 【IXA-3NSN6033-①-T2】	1轴	第1臂	350	750	±137度	±0.010mm	6414mm/s (合成速度)	0.26	0.45	12	110.0	25.0	0.12	3.2
(4轴规格) IXA-4NSN6018-①-T2 【IXA-4NSN6033-①-T2】	2轴	第2臂	250	400	±140度									
	3轴	上下轴	—	200	180mm [330mm]	±0.010mm	1600mm/s							
	4轴	旋转轴	—	100	±360度	±0.005度	2000度/s							

记号说明 ① 电缆长

※水平多关节机械手不能在100%的速度·加速度下连续运行。可运行条件请参考第20页的技术资料。

※【】内为上下轴330mm规格的型号。其他性能、规格上下轴180mm与330mm相同。

①电缆长

种类	电缆记号
标准型	5L(5m) 10L(10m)
指定长度	1L(1m)～4L(4m) 6L(6m)～9L(9m) 11L(11m) 12L(12m) 13L(13m) 14L(14m) 15L(15m)

[3轴规格] 马达电缆:3根·编码器电缆:3根·刹车电缆:1根
[4轴规格] 马达电缆:4根·编码器电缆:4根·刹车电缆:1根

驱动轴规格

项目	内容
编码器种类	免电池绝对型编码器
用户配线	10芯(9芯+屏蔽) AWG24(额定30V/MAX1A)
用户配管	外径φ6 内径φ4 气管3根(最高使用压力0.6MPa)
报警指示灯※1(注7)	琥珀色LED 小型指示灯1个(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
环境温度·湿度	温度0～40°C 湿度20～85%RH以下(无结露)
保护等级	IP20
本体质量	3轴规格:31.5kg 4轴规格:33.0kg
噪音(注9)	80dB以下
电缆长	5L:5m 10L:10m ()L:指定长度 最大15m

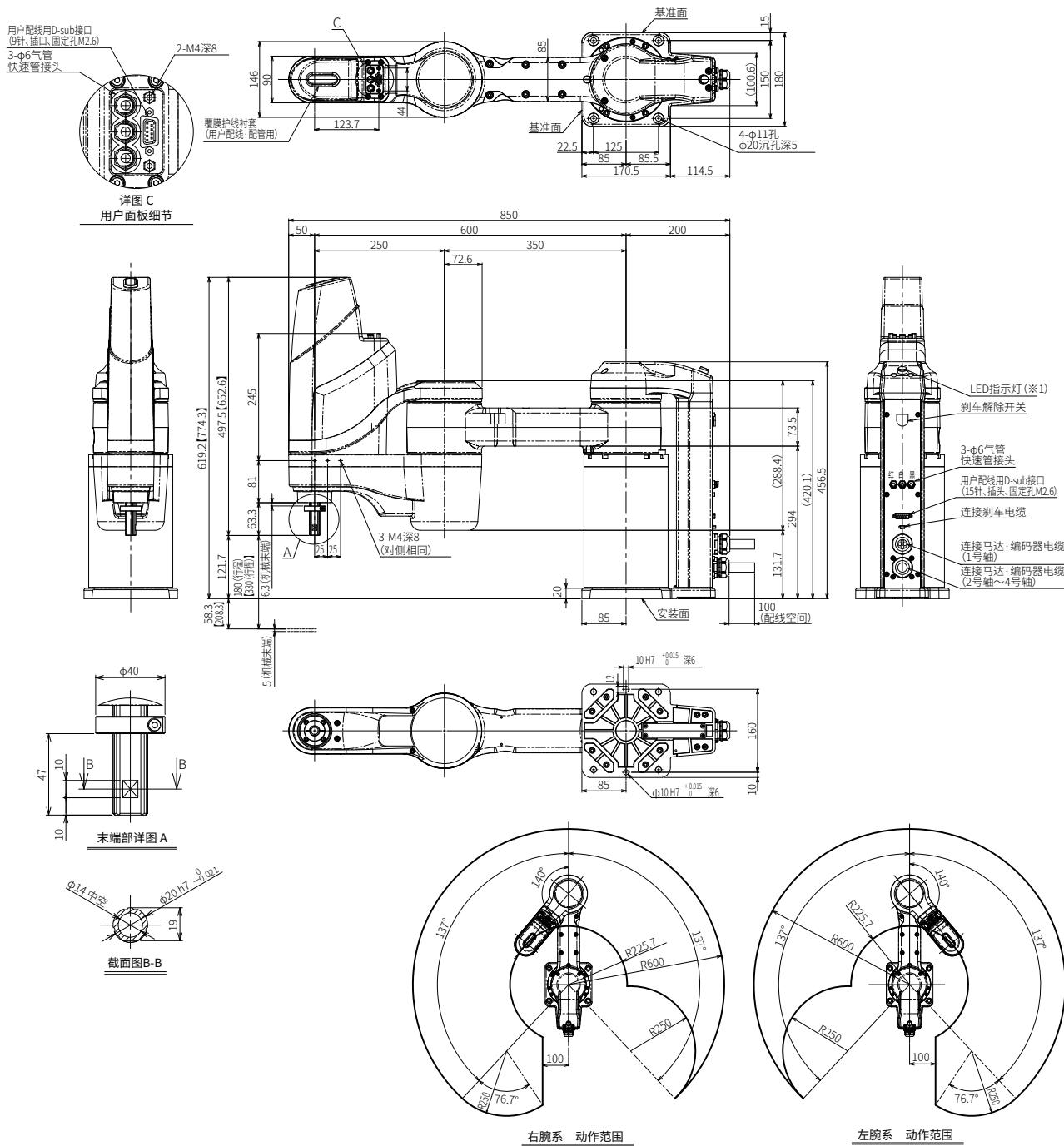
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp

2次元
CAD

3次元
CAD

※【】内为上下轴330mm时的尺寸值。



※1 用户需从控制器的I/O输出中采集信号，并向用户配线内的LED端子进行DC24V的配线处理，
LED指示灯才能工作。

适用控制器

IXA系列可以使用以下控制器动作。请根据需要的用途选择合适的型号。

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-RAX/SAX		4	三相 AC200V	-	-	●	DeviceNet PROFINET® EtherNet/IP EtherCAT™	41,250 (因机型不同而异)	→P23

注意事项

(注1) 重复定位精度

代表了在动作开始位置与目标位置的2点间,以相同的速度、加减速速度、腕系作重复动作时的定位重复性(环境温度恒定在20°C时的值)。请注意不是绝对定位精度。另外,切换腕系时,或从不同的多个位置向同一个目标位置定位时,如果动作速度、加减速速度设置等运行条件变化后,重复定位精度可能会超出规格,敬请注意。

(注2) PTP动作时 最大动作速度

以PTP命令动作时,性能上可以达到的最高动作速度。
使用CP动作命令(插补动作)时,高速时的动作有限制,敬请注意。

(注3) 标准周期时间 连续周期时间

标准 / 连续周期时间是指在下述条件下,以最快的速度作往返动作时花费的时间。

负载2kg、上下移动25mm、水平移动300mm(粗略拱形定位动作)

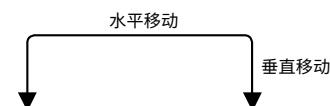
【标准周期时间】

以最高速度动作时需要的时间。一般用作高性能的参考。

在最高速度下不能连续动作,敬请注意。

【连续周期时间】

可以不停顿地,作连续动作时的最快时间。



(注4) 负载质量

负载质量代表可负载、搬运的最大质量。

通过在程序中设置好负载的质量和转动惯量,会自动调整为最合适的速度。

设置的负载质量越大,加速度会变小。

(注5) 第3轴推压力可控范围

第3轴推压力可控范围指的是上下轴末端部的推压力。

是第3轴上没有安装任何东西,无负载时的推压能力。

上限为推压力设置值(驱动参数No.38)等于70%时的推压力。

下限为同一个参数设置值等于20%时的推压力。

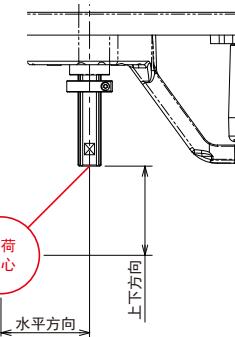
(注6) 第4轴 允许转动惯量

第4轴允许转动惯量是水平多关节机械手的第4轴(旋转轴)的旋转中心为基准的转动惯量允许值。

从第4轴的旋转中心到工具重心的偏置量,请限制在以下的数值范围内。

工具重心位置偏离第4轴中心位置时,需要适当降低速度·加速度。

机型	水平方向	垂直方向
IXA-□NNN3515	150mm以下	100mm以下
IXA-□NSN3515		
IXA-□NNN45□□	120mm以下	100mm以下
IXA-□NSN45□□	180mm以下	
IXA-□NNN60□□	120mm以下	100mm以下
IXA-□NSN60□□	180mm以下	



(注7) 报警指示灯

报警指示灯设置于水平多关节机械手的第1轴(J1)基座上方。标准型NNN为选项对应。(选项型号LED)

如果要实现控制器发生报警时亮灯(报警指示)的功能,需要用户使用控制器I/O输出的信号,并向用户配线内的LED端子供给DC24V,构建电路后方可动作。

(注8) 刹车解除开关

刹车解除开关设置于第1轴(J1)基座的背面。

无论是否使用刹车解除开关,进行刹车解除都需要从控制器引入DC24V供电。

(注9) 噪音

全轴以最高速度动作时测定得出的噪音分贝。

动作噪音随动作条件以及周围反射环境不同会发生变化。

水平多关节机械手IXA 加减速速度设置参考

水平多关节机械手IXA无法以产品目录上记载的最大加减速速度、最大速度连续运行。

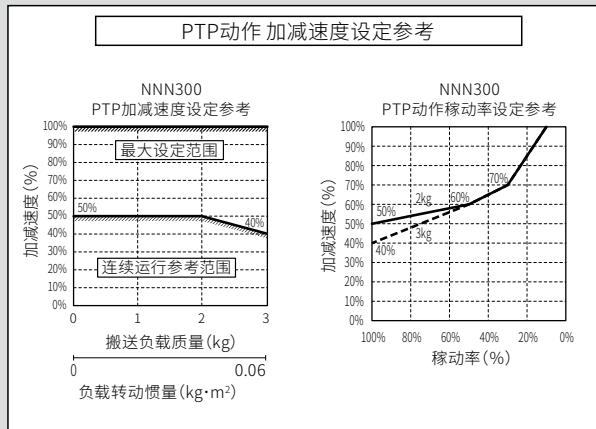
以最大加减速速度动作时,请参考连续运行稼动率的参考图表设置停止时间。

需要连续动作时,请根据加减速速度设置参考图表,以连续运行参考范围内设置的加减速速度进行动作。

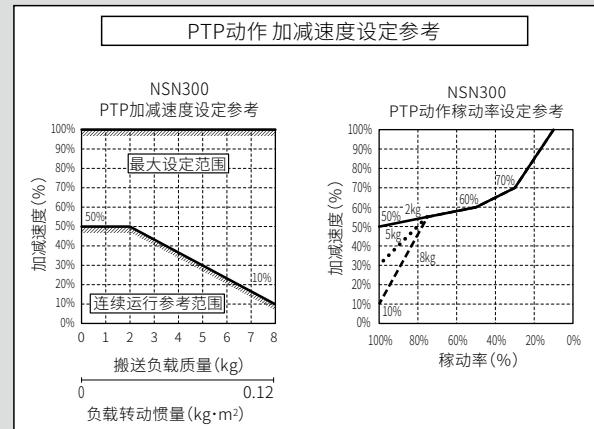
(注意)

- 1) PTP 动作时,请务必在程序上使用 WGHT 命令,设置质量、转动惯量后再运行。
水平多关节高速对应产品以能够按照各负载质量动作的最大加减速速度作为 100%。
即使设置了相同的加减速速度、速度,如果负载质量不同,则动作时间也不同,敬请注意。
- 2) 希望缩短动作节拍而进行加减速调整时,请从连续运行参考值开始逐步提高设置值。
- 3) 出现过载错误时,请适当降低加减速速度,以连续运行稼动率为参考设置停止时间。
- 4) 稼动率 (%) = (运行时间 / (运行时间 + 停止时间)) × 100
- 5) 需要将机械手高速水平移动时,请尽可能使上下轴在上升端附近动作。
- 6) 转动惯量、负载质量请设置为允许值以下。
- 7) 搬运负载表示第 4 轴旋转中心的转动惯量、质量。
- 8) 运行机械手时需要根据负载质量及转动惯量设置合适的动作加减速速度。如设置不当,可能导致驱动部寿命缩短、破损或振动。
- 9) 负载的转动惯量增大时,根据 4 轴规格上下轴的位置不同,上下轴可能发生振动。发生振动时请适当降低加减速速度。

●标准型_臂展300时



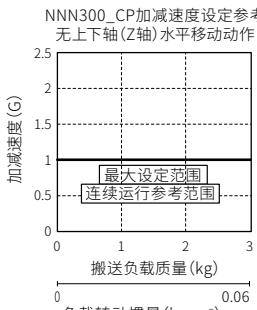
●高速型_臂展300时



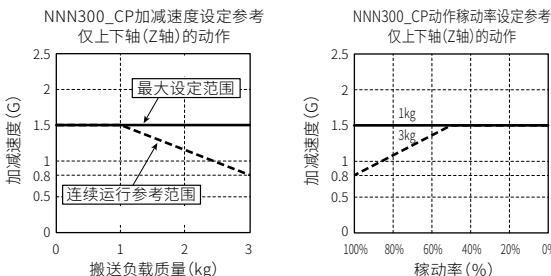
CP动作 加减速速度设定参考

最高速度请参考「速度·加减速速度限制」(P.23)。

●水平



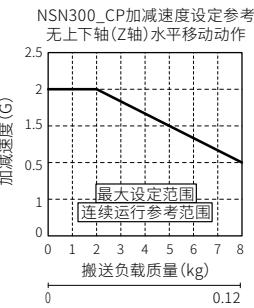
●垂直



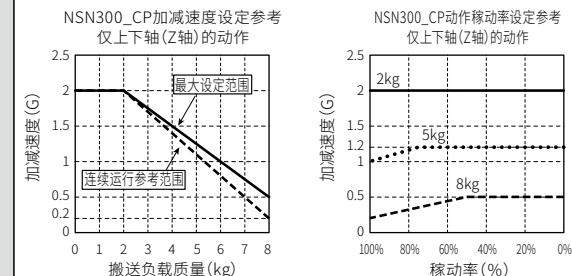
CP动作 加减速速度设定参考

最高速度请参考「速度·加减速速度限制」(P.23)。

●水平

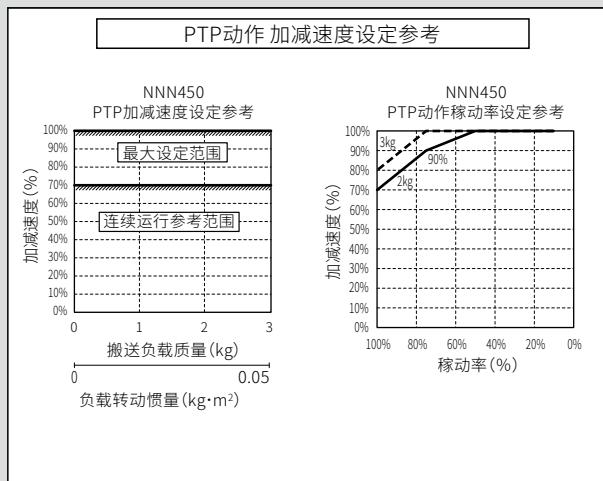


●垂直

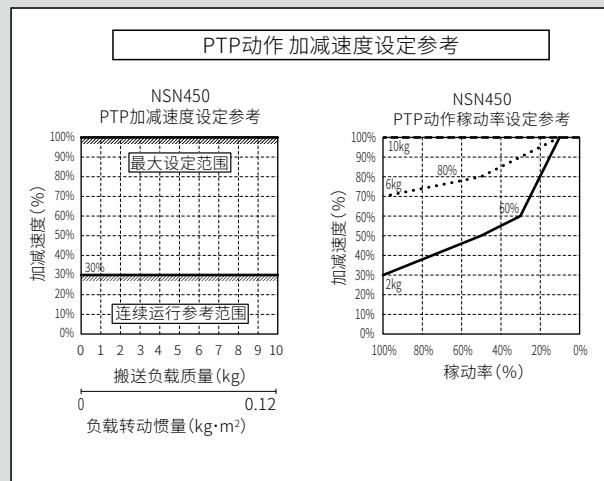


水平多关节机械手IXA 加减速速度设置参考

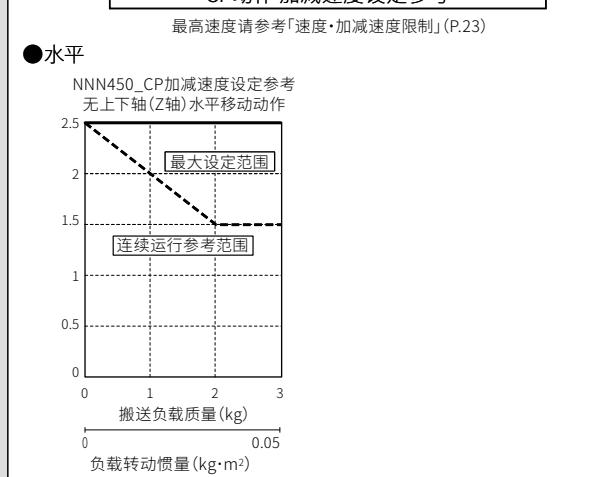
● 标准型_臂展450时



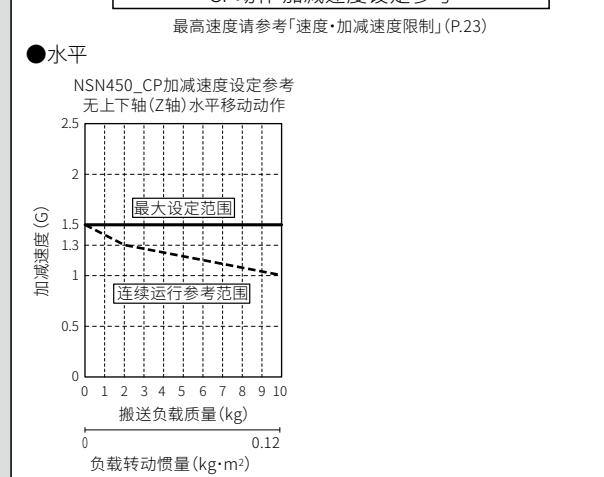
● 高速型_臂展450时



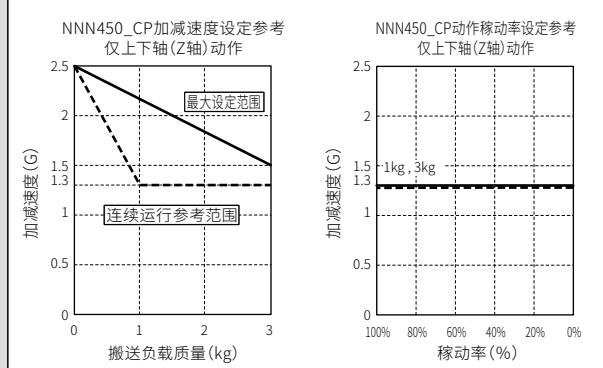
● 水平



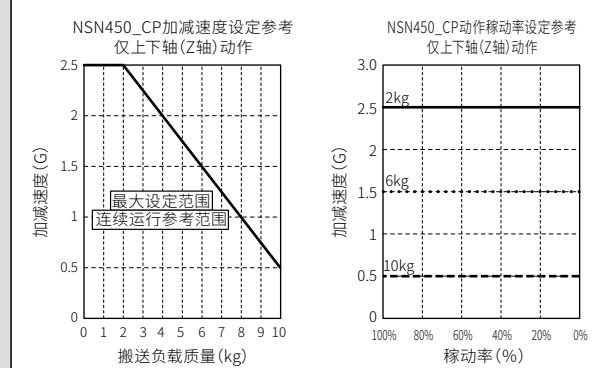
● 水平



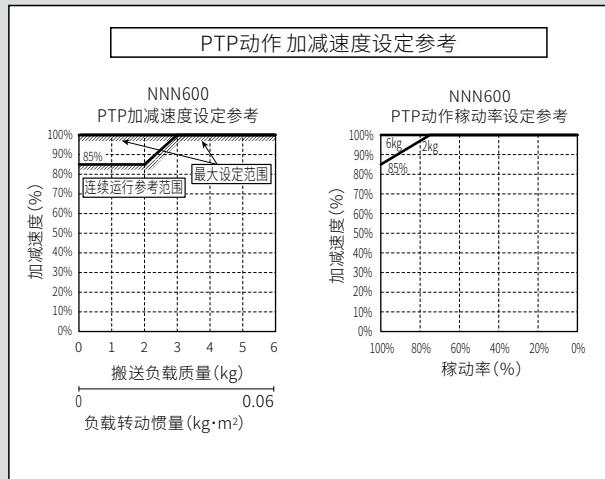
● 垂直



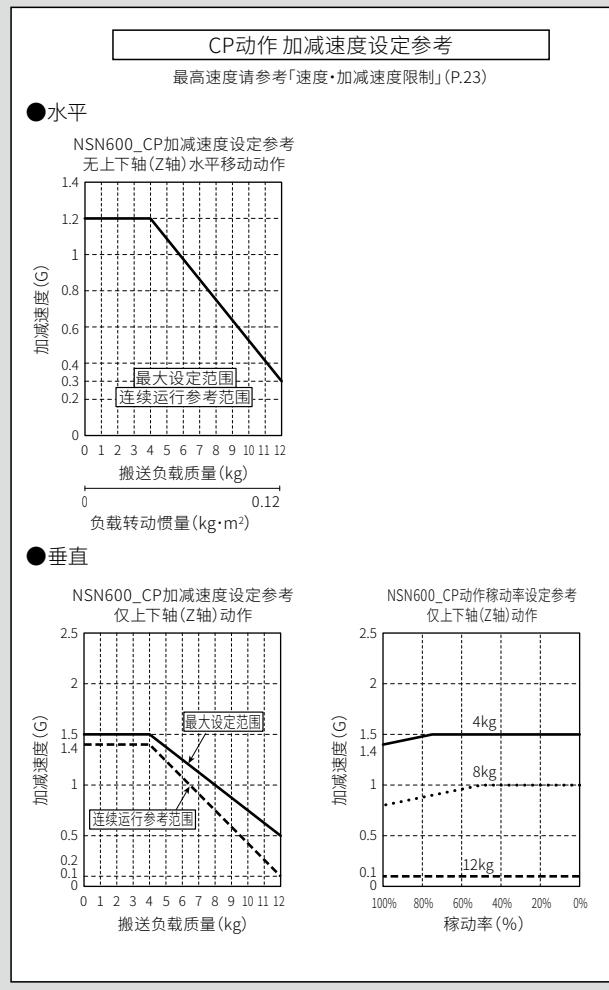
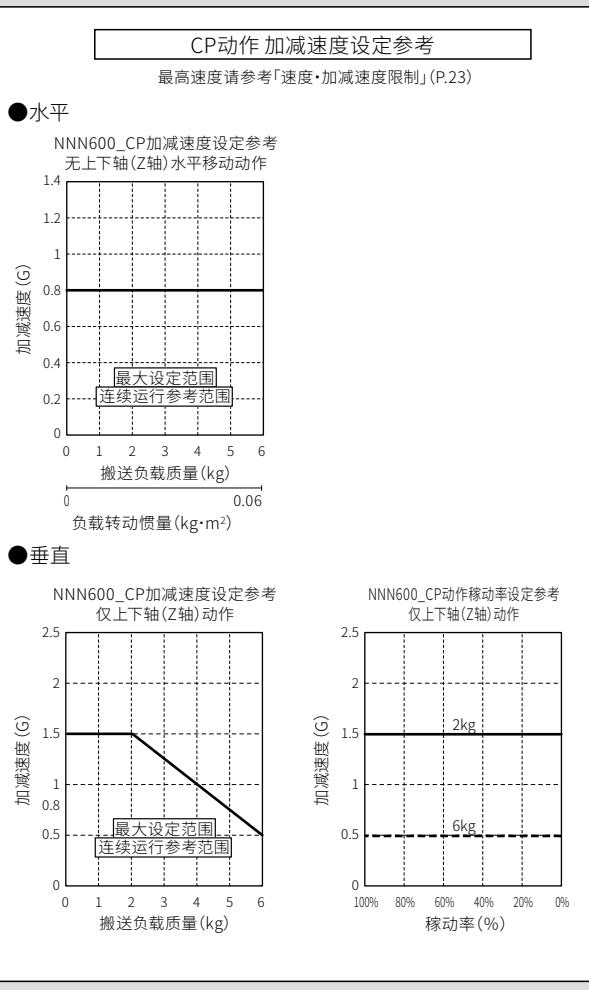
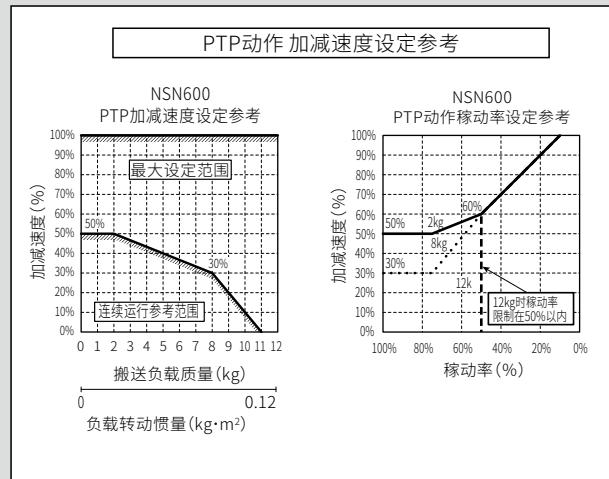
● 垂直



● 标准型_臂展600时



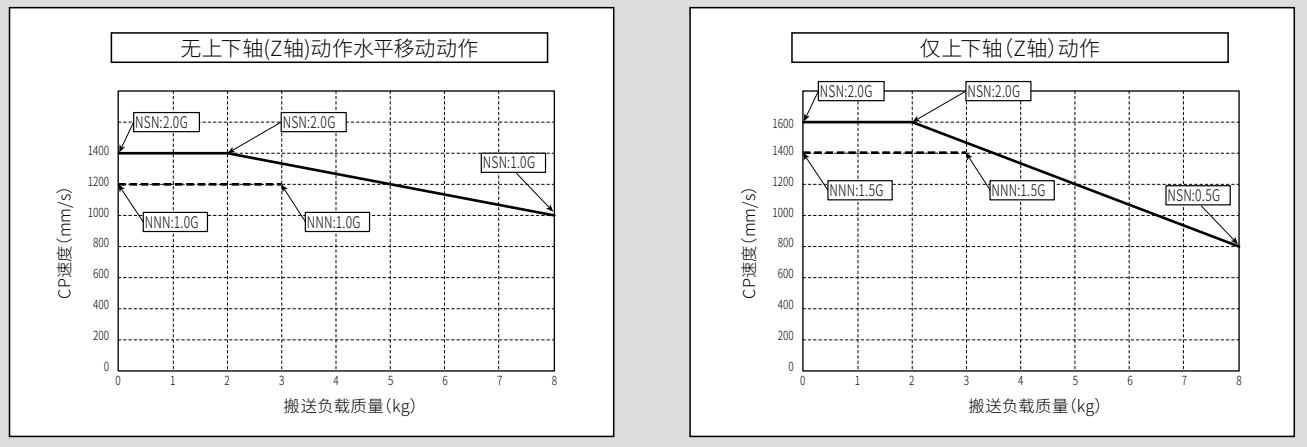
● 高速型_臂展600时



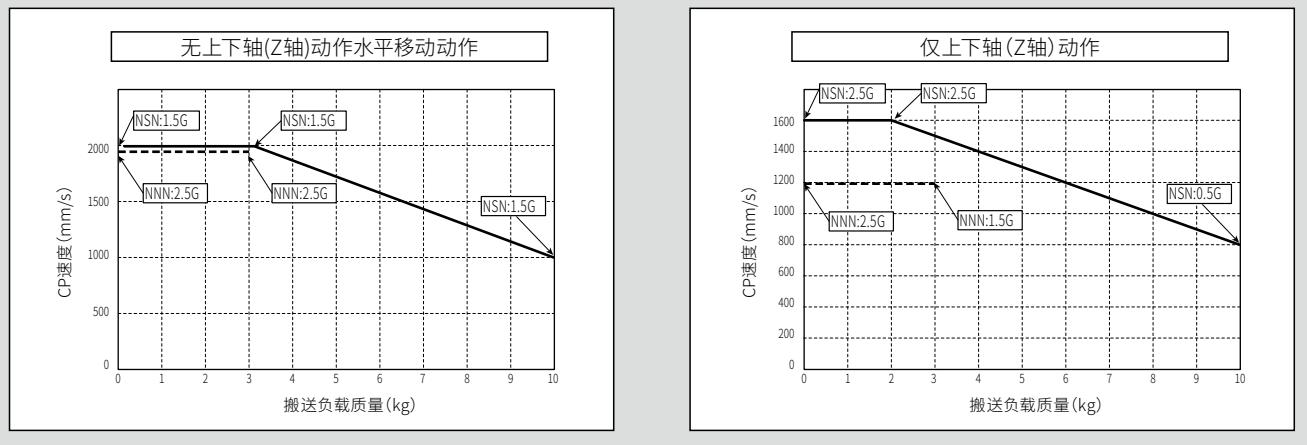
水平多关节机械手IXA 加减速速度设置参考

CP动作_速度·加减速速度限制

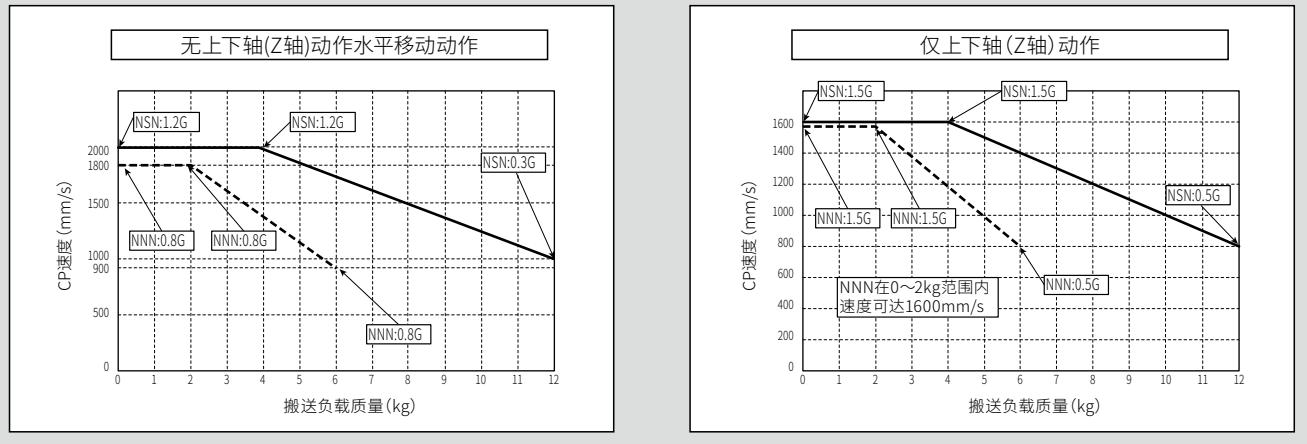
●臂展300时



●臂展450时



●臂展600时



X-SEL

水平多关节机械手用
程序控制器



机型一览

水平多关节机械手适用的多轴程序控制器。

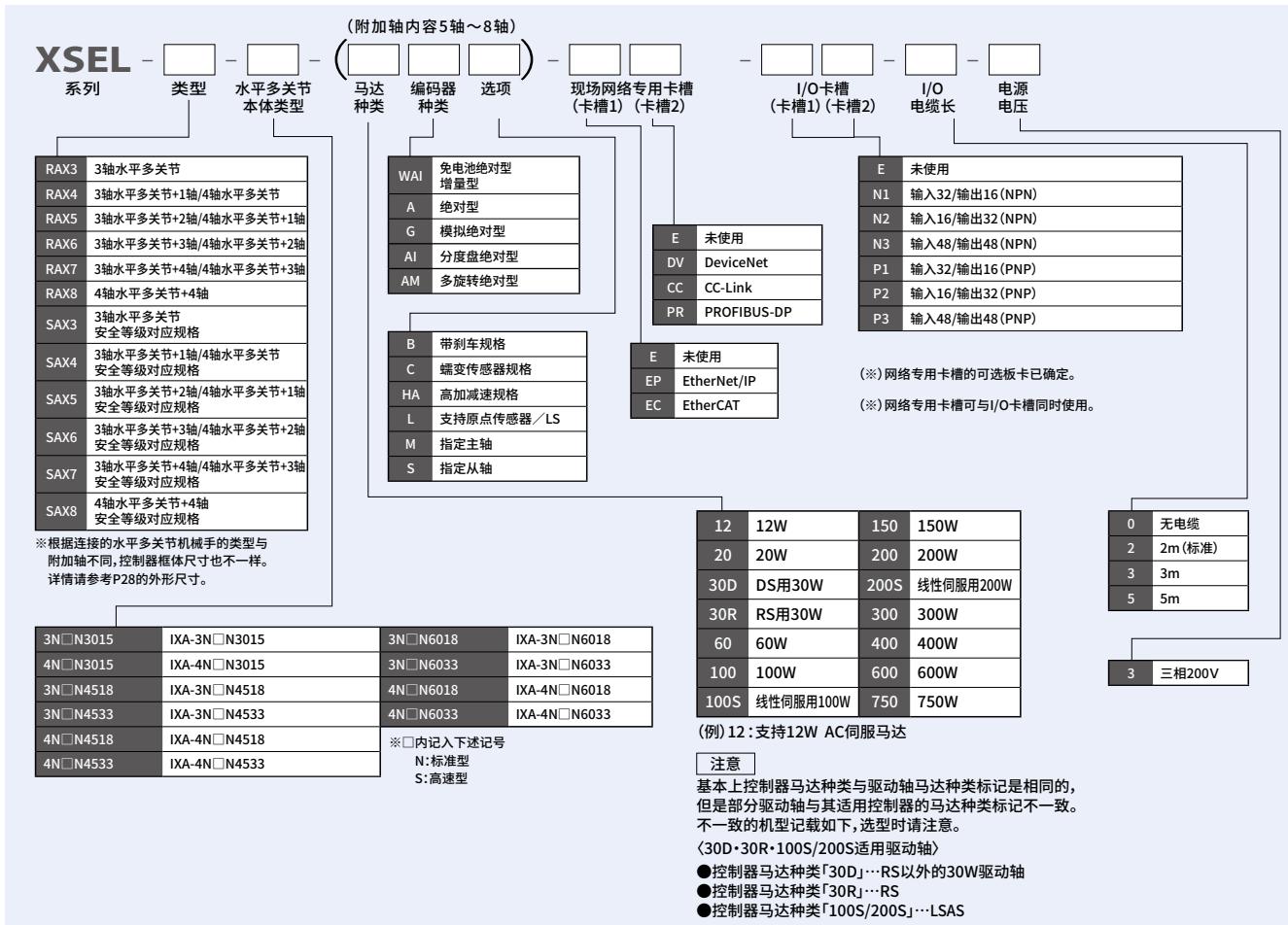
类型	RAX	SAX
连接轴	水平多关节机械手1台/单轴·直交	
外观		
种类	标准规格	安全等级对应
最大控制轴数	8轴	
位置点数	(3轴规格) 最多41,250个位置点、(4轴规格) 最多36,666个位置点 ※根据轴数发生变化。详细内容请确认规格表(27页)	
程序数	255	
程序步骤数	20,000	
可连接合计功率	三相2400W	
马达电源电压	三相AC200V/230V ±10%	
控制电源电压	单相AC200V/230V ±10%	
安全等级(※1)	B	安全等级4
国际规格	CE	
电缸控制功能(※2)	最多可追加控制32轴 (仅限于对应MECHATROLINKIII的本公司控制器)	
通信接口	Ethernet	标准搭载：10/100/1000BASE-T (RJ-45)
	USB2.0	标准搭载：USB2.0 (Mini-B)
	通用RS232C 通信端口	1通道 (最大230.4kbps)

(※1) 为了对应安全等级, 用户需要在控制器外部搭建安全电路。

(※2) 无法进行同步控制。

型号

[XSEL-RAX/SAX型]



不可连接驱动轴（附加轴）

线性伺服驱动轴(LSAS系列以外机型)、RCS2-□□5N(增量型规格)、RCS2-SRA7BD/SRG7BD/SRGD7BD、NS-SXM□/SZM□(全部仅为增量型规格)、RCS3-CT□、RCS2-RA13R(带压力传感器)、RCS3-RA□R、DD/DDA(高分辨率规格)

连接相关限制

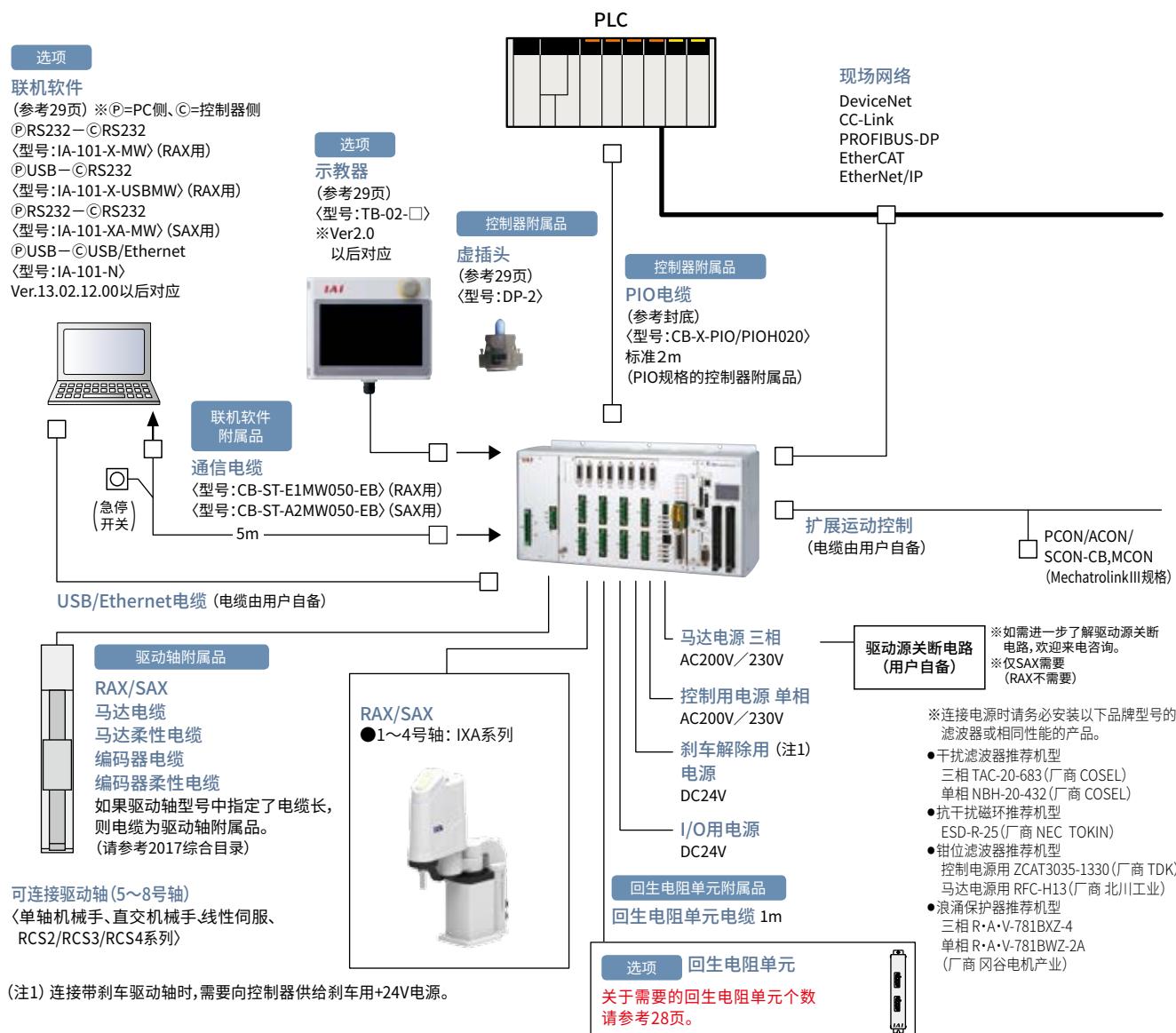
在水平多关节用控制器中，可与非水平多关节机械手连接的附加轴驱动轴的马达功率合计有使用限制。
选择时请确保合计功率在下表的“合计功率与可连接轴数”范围内。

水平多关节机械手型号	XSEL-RAX/SAX可连接的附加轴轴数及其合计功率	
	4轴规格	8轴规格
标准型	IXA-3NNN3015 IXA-3NNN45□□ IXA-3NNN60□□	合计700W以下/4轴(5～8号轴)
	IXA-4NNN3015 IXA-4NNN45□□ IXA-4NNN60□□	合计600W以下/4轴(5～8号轴)
	IXA-3NSN3015 IXA-3NSN45□□ IXA-3NSN60□□	合计600W以下/3轴(6～8号轴)
高速型	IXA-4NSN3015 IXA-4NSN45□□ IXA-4NSN60□□	不可连接

※标准型水平多关节机械手的3轴规格(3NNN3015/3NNN45□□)，其4号轴不能连接附加轴使用。

系统构成

■ XSEL-RAX/SAX型



规格表

控制器类型	RAX型	SAX型
适用马达功率		12W~750W
控制轴数		1~4轴:水平多关节机械手 5~8轴:附加轴
最大连接轴功率		[三相规格] 最大2400W
控制电源输入		单相AC200/230V ±10%
电源频率		50/60Hz
绝缘电阻		10MΩ以上 (DC500V压差施加于电源端与输入输出端间、以及各外部端子与机壳间)
耐电压		AC1500V (1分钟)
电源容量(最大)		5094VA (连接轴最大功率时)
位置检出方式		增量型/绝对型/免电池绝对型
安全电路构成	不可二重化	可二重化
驱动源关断方式	内部继电器关断	外部安全电路
紧急停止输入	B类触点输入 (内部供电)	B类触点输入 (外部供电、二重化可)
使能输入	B类触点输入 (内部供电)	B类触点输入 (外部供电、二重化可)
速度设置		1mm/s~ 上限由驱动轴规格决定
加减速设置		0.01G~ 上限由驱动轴规格决定
编程语言		Super SEL语言
程序数		255程序
程序步骤数		20,000步骤(总计)
多任务程序数		16程序
位置点数		根据控制轴数可进行变化 3轴:41,250 4轴:36,666 5轴:33,000 6轴:30,000 7轴:27,500 8轴:25,384
数据记录元件		闪存ROM + 非挥发性RAM (FRAM) : 不需要系统电池 (纽扣电池)
数据输入方法		使用示教器或联机软件
标准输入输出		可安装输入输出48点PIO板卡 (NPN／PNP)、输入输出96点PIO板卡 (NPN／PNP) 2片
扩展输入输出		无
串口通信功能		示教端口 (D-sub25针)、USB端口 (Mini-B) 1ch RS232C端口 (D-sub9针)、Ethernet (RJ-45)
RC网关功能		无
现场网络通信功能		DeviceNet, CC-Link, PROFIBUS-DP, EtherNet/IP, EtherCAT (可以同时选择EtherNet/IP或EtherCAT (二选一) 与DeviceNet, CC-Link, PROFIBUS-DP (三选一))
时钟功能		保持时间:约10日 充电时间:约100小时
回生电阻		1kΩ/20W回生电阻内置 (可扩展连接外部回生电阻单元)
绝对电池		AB-5 (控制器内置) ※附加轴为绝对型规格时需要
保护功能		马达过电流、过载、马达驱动温度检查、过载检查、编码器断线检测、 软限位超程、系统异常、绝对电池异常 等
适用环境温度·湿度·空气环境		0~40°C、85%RH以下 (无结露) 无腐蚀性气体 特别是粉尘不严重

※电源容量等请参考使用说明书或进行咨询。

外形尺寸图

	控制器 规格	正面图		侧面图
		免电池绝对型 / 增量型规格 / 模拟绝对型规格 / 分度盘绝对型规格	绝对型规格 / 多旋转绝对型规格	
RAX	三相 规格	4轴 规格		
		5~8轴 规格		
SAX	三相 规格	4轴 规格		
		5~8轴 规格		

※连接的单轴机械手中只要包含1个绝对型规格轴时，则为绝对型规格外形。

※高速型与标准型(IXA-4NNNN60□□或连接有附加轴时)为5~8轴规格的外观尺寸。

选项

■回生电阻单元

型号 **RESU-1** (标准规格)
RESUD-1 (DIN轨安装规格)

规格

型号	RESU-1	RESUD-1
本体质量	约 0.4kg	
内置回生电阻值	235Ω 80W	
本体安装方法	螺丝固定	DIN 规固定
附属电缆	CB-ST-REU010	

内 容

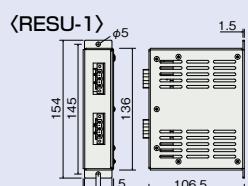
将马达减速时发生的回生电流转换为热能的单元。控制器内部也安装有回生电阻，但垂直轴造成较大负荷时会发生容量不足，因此需要外置回生电阻单元

〈连接单轴机械手时〉

设置基准 由连接轴的合计马达容量决定。

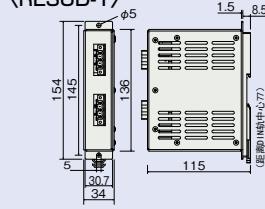
水平使用

合计马达容量	回生电阻需要数量
~ 100W	0 个
~ 600W	1 个
~ 1200W	2 个
~ 1800W	3 个
~ 2400W	4 个



垂直使用

合计马达容量	回生电阻需要数量
~ 100W	0 个
~ 600W	1 个
~ 1000W	2 个
~ 1400W	3 个
~ 2000W	4 个
~ 2400W	5 个



〈连接水平多关节机械手时〉

参考设置基准

型号	回生电阻需要数量
NNN	3015
	45□□
	60□□
NSN	3015
	45□□
	60□□

※ 上述所需数量为水平多关节机械手单体的情况。连接单轴机械手作为附加轴时，请加上单轴机械手部分的回生电阻。

例) 同时驱动IXA-3NNNN3015与ISB-MXM(200W)时。

IXA-3NNNN3015…… 需要2个
ISB-MXM(200W)…… 需要1个
因此总计需要3个回生电阻单元。

■绝对型数据保持用电池

型号 AB-5

※ 附加轴为绝对型规格时

特点 使绝对型规格驱动轴动作时的绝对型数据保存用电池。



■虚插头

型号 DP-2

特点 未连接电脑或示教器时插在示教接口上的虚插头。

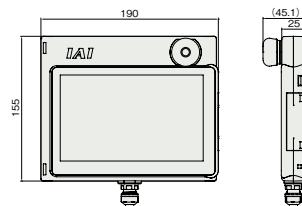


触摸屏式示教器

特点 具备位置点数据的输入、试运行、监视器等功能的示教工具。

型号 TB-02-□

■外形尺寸



■规格

额定电压	24V DC
消費电力	3.6W 以下 (150mA 以下)
适用环境温度	0~40°C
适用环境湿度	20~85%RH (但是无结露)
环境耐性	IP20
重量	470g (仅TB-02本体)

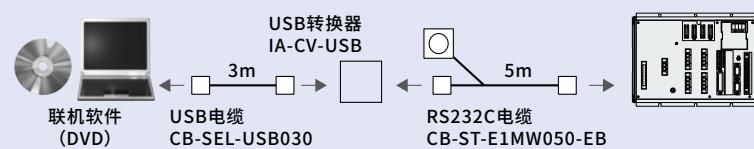
USB 对应联机软件 (XSEL-RAX 用)

型号 IA-101-X-USBMW-CHI

特点 RS232C 通信线附加 USB 转换器，适用于电脑 USB 端口的类型。

内容 软件 (DVD-ROM)、
对应Windows:7/8/8.1/10

(附属品) 电脑连接电缆 5m + 紧急停止盒 +
USB 转换器 + USB 电缆 3m



联机软件

型号 IA-101-N-CHI

特点 联机软件 (DVD-ROM) 单品。

使用 USB 电缆或 Ethernet 电缆连接电脑与控制器时，只需要购买软件即可。
由用户准备满足下述规格的电缆即可通信。

注意!
通过USB连接使驱动轴动作时，
请务必把紧急停止开关连接到系统I/O接口后使用。
无法准备紧急开关时，请使用带急停的
「IA-101-X-USBMW」

内容 软件 (DVD-ROM)、对应Windows:7/8/8.1/10

	控制器侧接头	最大电缆长
USB 电缆规格	USB Mini-B	5m
Ethernet 电缆规格	10/100/1000BASE-T (RJ-45)	5m



联机软件 (XSEL-RAX 用)

型号 IA-101-X-MW

安全等级 4 对应联机软件 (XSEL-SAX 专用)

型号 IA-101-XA-MW

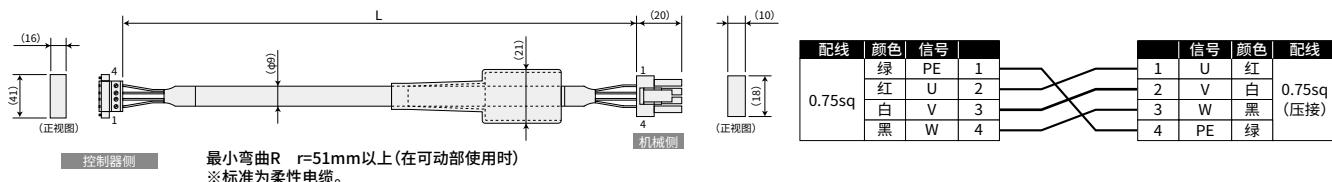
维护保养部件

在购买产品后,当需要更换电缆等进行维护作业时,请参考以下型号。(※附加轴的连接电缆请参考2017综合目录。)

马达电缆

型号 CB-X-MA □□□

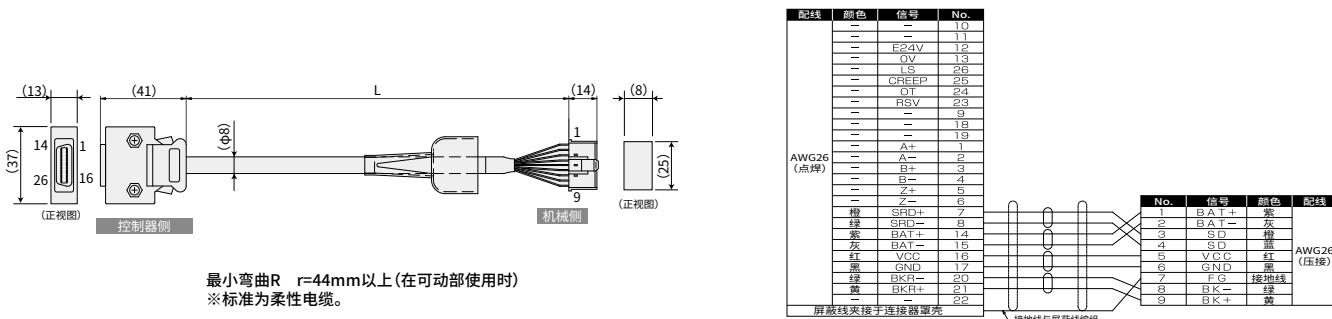
※□□□内记入电缆长度(L),最长支持15m 例) 050=5m



编码器电缆

型号 CB-X1-PA □□□

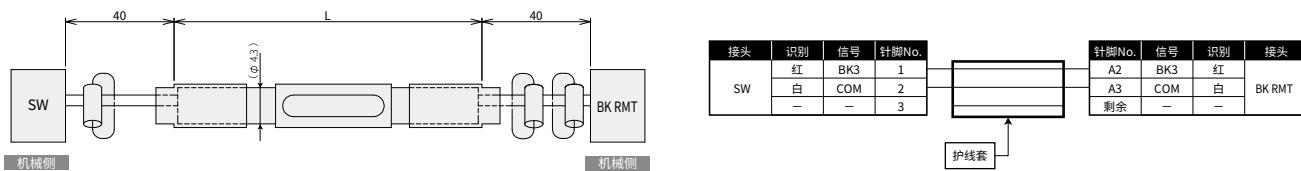
※□□□内记入电缆长度(L),最长支持15m 例) 050=5m



刹车电缆 (IXA- □ NNN30/ □ NNN45)

型号 CB-IXA-BK □□□ -1

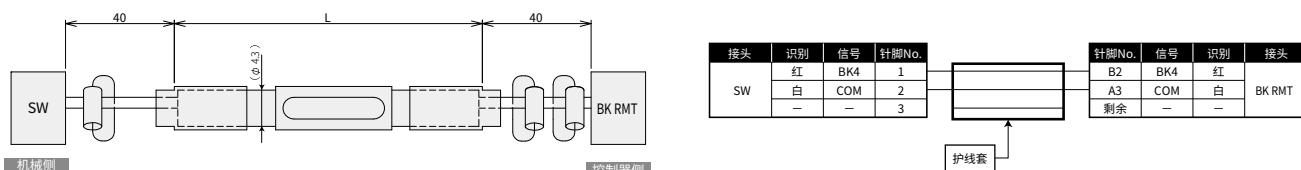
※□□□内记入电缆长度(L),最长支持15m 例) 050=5m



刹车电缆 (IXA- □ NNN60)

型号 CB-IXA-BK □□□ -2

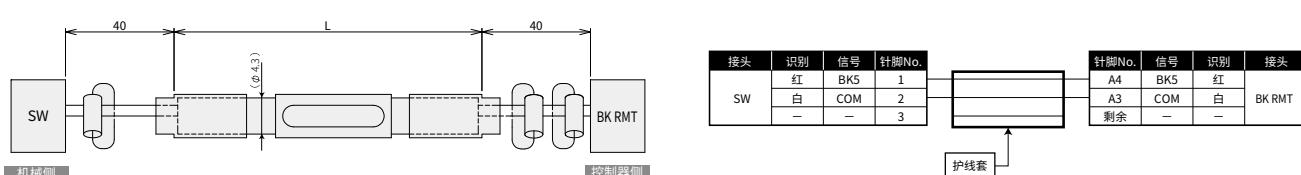
※□□□内记入电缆长度(L),最长支持15m 例) 050=5m



刹车电缆 (IXA- □ NSN30/ □ NSN45/ □ NSN60)

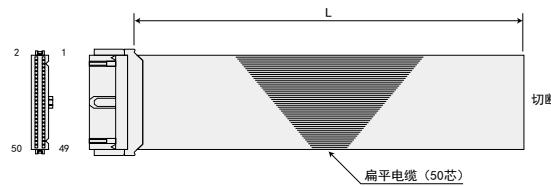
型号 CB-IXA-BK □□□ -3

※□□□内记入电缆长度(L),最长支持15m 例) 050=5m



PIO 扁平电缆

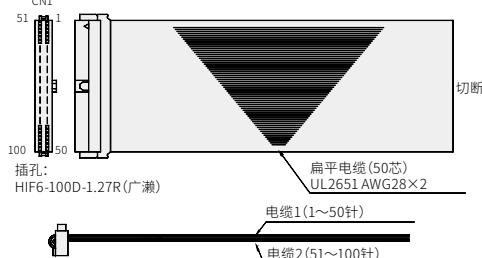
型号 CB-X-PIO □□□

※ □□□内记入电缆长度 (L), 最长支持 10m
例) 080-8m

扁平电缆压接	扁平电缆压接	扁平电缆压接
1 褐1	18 灰2	35 绿4
2 红1	19 白2	36 蓝4
3 橙1	20 黑2	37 紫4
4 黄1	21 褐-3	38 灰4
5 绿1	22 红3	39 白4
6 蓝1	23 橙3	40 黑4
7 紫1	24 黄3	41 褐-5
8 灰1	25 绿3	42 红5
9 白1	26 蓝3	43 橙5
10 褐-2	27 紫3	44 黄5
11 红2	28 灰3	45 绿5
12 橙2	29 白3	46 蓝5
13 黄2	30 黑3	47 紫5
14 绿2	31 褐-4	48 灰5
15 蓝2	32 红4	49 白5
16 蓝2	33 橙4	50 黑5
17 紫2	34 黄4	

多点 PIO 扁平电缆

型号 CB-X-PIOH □□□

※ □□□内记入电缆长度 (L), 最长支持 10m
例) 080-8m

电缆1				电缆2					
区脚分	针脚颜色	端口No.	功能	区脚分	针脚颜色	端口No.	功能		
-	1 褐-1	-	外部供电DC24V 针No.2~25/51~74#	-	26 蓝-3	-	外部供电DC24V 针No.2~25/51~94#		
2 红-1	000	程序启动	27 紫-3	024	通用输入	52 红-1	301	准备完成输出	
3 橙-1	001	通用输入	28 灰-3	025	通用输入	53 橙-1	302	紧急停止输出	
4 黄-1	002	通用输入	29 白-3	026	通用输入	54 黄-1	303	通用输出	
5 绿-1	003	通用输入	30 黑-3	027	通用输入	55 绿-1	304	通用输出	
6 蓝-1	004	通用输入	31 褐-4	028	通用输入	56 蓝-1	305	通用输出	
7 紫-1	005	通用输入	32 红-4	029	通用输入	57 紫-1	306	通用输出	
8 灰-1	006	通用输入	33 橙-4	030	通用输入	58 灰-1	307	通用输出	
9 白-1	007	程序指定 (PRG No.1)	34 黄-4	031	通用输入	59 白-1	308	通用输出	
10 黑-1	008	程序指定 (PRG No.2)	35 绿-4	032	通用输入	60 黑-1	309	通用输出	
11 褐-2	009	程序指定 (PRG No.4)	36 橙-4	033	通用输入	61 黑-2	310	通用输出	
12 红-2	010	程序指定 (PRG No.8)	37 紫-4	034	通用输入	62 红-2	311	通用输出	
13 橙-2	011	程序指定 (PRG No.10)	38 灰-4	035	通用输入	63 橙-2	312	通用输出	
14 黄-2	012	程序指定 (PRG No.20)	39 白-4	036	通用输入	64 黄-2	313	通用输出	
15 绿-2	013	程序指定 (PRG No.40)	40 黑-4	037	通用输入	65 绿-2	314	通用输出	
16 红-2	014	通用输入	41 紫-5	038	通用输入	66 蓝-2	315	通用输出	
17 紫-2	015	通用输入	42 灰-5	039	通用输入	67 白-2	316	通用输出	
18 灰-2	016	通用输入	43 橙-5	040	通用输入	68 灰-2	317	通用输出	
19 白-2	017	通用输入	44 黄-5	041	通用输入	69 白-2	318	通用输出	
20 黑-2	018	通用输入	45 绿-5	042	通用输入	70 黑-2	319	通用输出	
21 褐-3	019	通用输入	46 蓝-5	043	通用输入	71 褐-3	320	通用输出	
22 红-3	020	通用输入	47 紫-5	044	通用输入	72 红-3	321	通用输出	
23 橙-3	021	通用输入	48 灰-5	045	通用输入	73 橙-3	322	通用输出	
24 黄-3	022	通用输入	49 白-5	046	通用输入	74 黄-3	323	通用输出	
25 绿-3	023	通用输入	50 黑-5	047	通用输入	-	75 绿-3	-	外部供电0V 针No.2~25/51~74#
			-	75 绿-3	-	-	100 黑-5	-	外部供电0V 针No.27~50/76~99#

艾卫艾商贸（上海）有限公司

上海市虹桥路808号加华商务中心A8栋303室 邮编：200030

TEL 021-64484753 FAX 021-64483992

Email shanghai@iai-robot.com

深圳分公司 518042 深圳市福田区车公庙泰然工贸园泰然四路212栋502室 TEL 0755-23932307 FAX 0755-23932432

Email shenzhen@iai-robot.com

北京分公司 100020 北京市朝阳区麦子店街36号龙宝大厦305室

TEL 010-65001707 FAX 010-65002607

Email beijing@iai-robot.com

株式会社アイエイアイ

本社 〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1

TEL 054-364-5105 FAX 054-364-2589

IAI America, Inc.Head Office : 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505, USA
Chicago Office : 110 East State Parkway, Schaumburg, IL 60173, USA**IAI (Shanghai) Co., Ltd.**SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. Shanghai 200030, Chinaホームページ www.iai-robot.co.jp

因产品改良等原因, 记载内容若有变更,恕不另行通知。

ロボシリンダ／ロボシリンダー／ROBOCYLINDER／エレシリンダ／ELECYLINDER／ラジアルシリンダ／ラジアルシリンドラー／RADIAL CYLINDER／パワーコン／パワーコンスカラ是株式会社アイエイアイ的注册商标。

IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.825 Phairok Kija Tower 7th Floor, Bangna-Trad RD.,
Bangna, Bangkok 10260, Thailand

微信公众号