

# IXP-3N2508/4N2508

Armlänge 250 mm  
Vertikale Achse 80 mm

■ Modell-spezifikationen	IXP	—	<input type="checkbox"/>	N	25	<input type="checkbox"/>	—	WA	—	<input type="checkbox"/>	—	P3
	Serie	Anzahl der Achsen 3: 3 Achsen 4: 4 Achsen	Armlänge 25: 250 mm	Hub Vertikal-Achse 08 : 80 mm, ohne Greifer 08GM : 80 mm, mit mittlerem Greifer * Greifer-Typen siehe unter „Greifer-Ausrüstung“	Greifer	Enkoder-Typ WA: Batterieless-Absolut	Kabellänge N: Keine P: 1 m S: 3 m M: 5 m X <input type="checkbox"/> : Spezifizierte Länge R <input type="checkbox"/> : Roboter-kabel	Passende Steuerung P3: MSEL				

\* Steuerung ist nicht enthalten.



\* Die Abbildung zeigt eine 4-Achs-Spezifikation.



- Erläuterungen zu (Hinweis 1) bis (Hinweis 5) siehe S. 5.
- Die vertikale Achse ist standardmäßig mit einer Bremse ausgerüstet.
- Über die vertikale Achse sind keine Schub-Bewegungen steuerbar.
- Wenn ein Werkzeug installiert oder eine Sprungfeder o.ä. Puffer für eine Schub-Bewegung vorgesehen ist, beträgt die zuläss. Druckkraft max. 45 N.
- Nähere Einzelheiten zum Arbeitsbereich siehe S. 5, zu den empfohlenen Beschleunigungs-/Verzögerungseinstellungen siehe S. 26.

## Allgemeine Spezifikation

Achsen-Konfiguration		Armlänge (mm)	Arbeitsbereich	Positionierwiederholgenauigkeit (Hinweis 1)	Max. Geschwindigkeit im Punkt-zu-Punkt-Betrieb (Hinweis 2)		Nutzlast (kg) (Hinweis 3)	
					Ohne Greifer	Mit mittlerem Greifer (GM)	Nenn	Max.
Achse 1	Arm 1	150	±135 °	±0.02 mm	2151 mm/s (im Verbund)	2151 mm/s (im Verbund)	1	3
Achse 2	Arm 2	100	±135 °					
Achse 3	Vertikale Achse	—	80 mm	±0.02 mm	350 mm/s	350 mm/s	—	0.5 (*2)
Achse 4	Rotationsachse	—	±360 °	±0.01 °	1200 °/s	—		
	Mittlerer Greifer GM (*1)	—	14 mm (beide Finger)	±0.01 mm	—	94 mm/s (pro Finger)		

(\*1) Siehe Greifer-Auswahlverfahren im RCP2/RCP4/RCD Vertikal-Greifer-Katalog.

(\*2) Dies ist die max. Zuladung für den Greifer bei Ausrüstung eines SCARA-Roboters mit einem Greifer.

## Allgemeine Spezifikation

	3-Achs-Spezifikation	4-Achs-Spezifikation	3-Achs-Spezifikation mit mittlerem Greifer (GM)
Enkoder-Typ	Batterieless Absolut-Enkoder *		
Verdrahtung (anwenderseitig)	AWG26x8		
Verrohrung (anwenderseitig)	Pneumatik (aussen ø4, innen ø2.5) x 2 (maximaler Betriebsdruck 0.8 MPa)		
Standard-Zykluszeit (s) (Hinweis 4)	0.79		0.79 (ohne Greifer-Zuladung)
Zulässiges Drehmoment (Achse 4) (N·m)	—	0.28	—
Zulässiges Lastmoment (N·m)	0.7		Ma, Mb, Mc : 0.7
Zulässiges Trägheitsmoment an der Stangenspitze (kg·m <sup>2</sup> ) (Hinweis 5)	Nenn: 0.001 Max: 0.01	Nenn: 0.001 Max: 0.003	Max: 0.001
Umgebungstemperatur/Feuchtigkeit	Temperatur 0 ~ 40 °C, Feuchtigkeit 20 ~ 85 % RH (nicht kondensierend)		
Einheitsgewicht (kg)	7.5	8	8

\* Der Greifer besitzt einen Inkremental-Enkoder.

## Greifer-Ausrüstung

IXP-3N2508GM	Mittlerer Greifer RCP4-GRSML an der Stangenspitze der vertikalen Achse montiert.
--------------	----------------------------------------------------------------------------------

## Modellkombinationen

Spezifikation	Modell
3-Achs-Spezifikation	IXP-3N2508
3-Achs-Spezifikation mit mittlerem Greifer	IXP-3N2508GM
4-Achs-Spezifikation	IXP-4N2508

## Kabellängen <Per Achse\*>

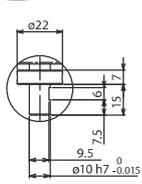
Typ	Kabelcode
Standardkabel	P (1 m)
	S (3 m)
	M (5 m)
Speziallängen	X06 (6 m) ~ X10 (10 m)
	X11 (11 m) ~ X15 (15 m)
	X16 (16 m) ~ X20 (20 m)
Roboter-kabel	R01 (1 m) ~ R03 (3 m)
	R04 (4 m) ~ R05 (5 m)
	R06 (6 m) ~ R10 (10 m)
	R11 (11 m) ~ R15 (15 m)
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)

\* Für die 3-Achs-Spezifikation sind drei Kabel erforderlich, während die Greifer- und 4-Achs-Spezifikation vier Kabel benötigt.

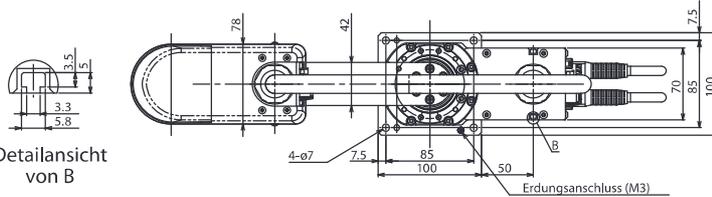
Abmessungen



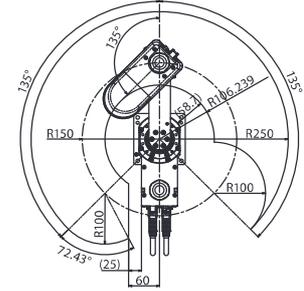
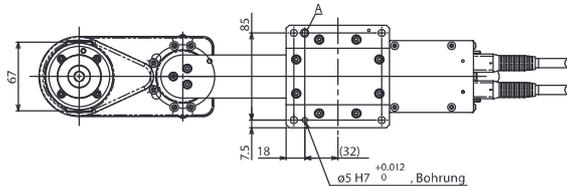
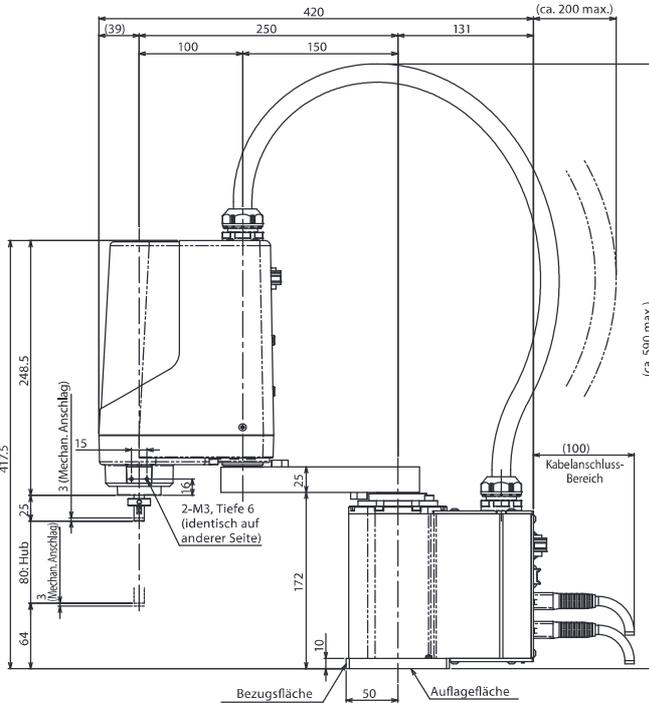
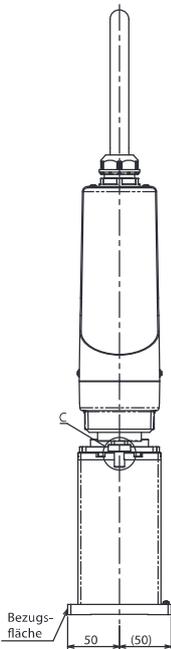
CAD-Zeichnungen sind über unsere Internetseite downloadbar. [www.eu.intelligentactor.de](http://www.eu.intelligentactor.de)



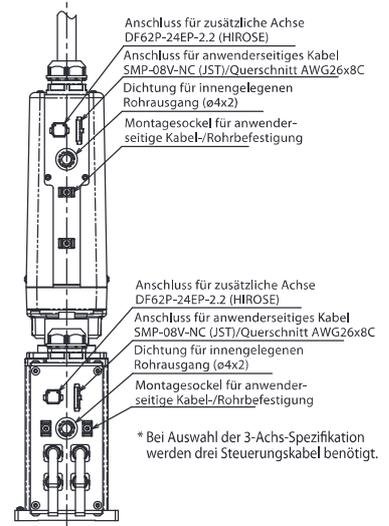
Detailansicht von C



Detailansicht von B

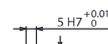


Verbotene Betriebszone  
Arbeitsbereich des Rechtsarm-Systems

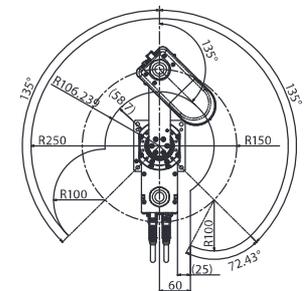


- Anschluss für zusätzliche Achse DF62P-24EP-2.2 (HIROSE)
- Anschluss für anwenderseitiges Kabel SMP-08V-NC (JST)/Querschnitt AWG26x8C
- Dichtung für innengelegenen Rohrausgang (ø4x2)
- Montagesockel für anwenderseitige Kabel-/Rohrbefestigung
- Anschluss für zusätzliche Achse DF62P-24EP-2.2 (HIROSE)
- Anschluss für anwenderseitiges Kabel SMP-08V-NC (JST)/Querschnitt AWG26x8C
- Dichtung für innengelegenen Rohrausgang (ø4x2)
- Montagesockel für anwenderseitige Kabel-/Rohrbefestigung

\* Bei Auswahl der 3-Achs-Spezifikation werden drei Steuerungskabel benötigt.



Detailansicht von A



Verbotene Betriebszone  
Arbeitsbereich des Linksarm-Systems

**<Spezifikation Greifer>**  
2-M3, Tiefe 6  
(eine auf gegenüberliegender Seite wird für Greifer-Verdrahtung genutzt)

**GM (RCP4-GRSML)**

\* Die zuläss. Auskrantung liegt bei 0 mm horizontal und bei 20 mm vertikal. Siehe (Hinweis 6) auf Seite 6.

Passende Steuerung

Bezeichnung	Ansicht	Modell (*1)	Max. Anzahl ansteuerbarer Achsen	Max. Anzahl von Positionierpunkten	Standard E/A-Kanäle (Eingänge/Ausgänge)	Spannungsversorgung	Referenzseite
Mehrachts-Programmsteuerung gemäß Sicherheitskategorie		MSEL-PGX①-②WAIB-③-④-2-4	4	30000 Punkte	16/16	Einphasig AC 100V ~ 230V	→S. 19
Mehrachts-Programmsteuerung gemäß Sicherheitskategorie mit Netzwerkkarte		MSEL-PGX①-②WAIB-③-④-0-4					

\*① Steuerungstyp (3: 3-Achs-Spezifikation / 4: 4-Achs-Spezifikation)  
 \*② SCARA-Typ (Siehe Tabelle rechts)  
 \*③ Standard-E/As (NP/PN)  
 \*④ E/A-Erweiterungen (Siehe Tabelle rechts)  
 \*Siehe S. 20 bei Erwägung anderer Achs-Anschlüsse als der IXP-Serie.

<SCARA-Typ>

3N2508	4N2508
3N2508GM	

<E/A-Erweiterung>

E	Nicht belegt	CC	CC-Link-Karte
NP/PN	PEA-Erweiterungskarte NPN/PNP Spez. (*2)	CC2	CC-Link-Karte (mit 2-Weg-Steckeranschluss)
DV	DeviceNet-Karte	PR	PROFIBUS-DP-Karte
DV2	DeviceNet-Karte (mit 2-Weg-Steckeranschluss)	EP	EtherNet/IP-Karte

(\*1) Der Modell-Code ist nur ein Beispiel. Siehe S. 19 wie etwa für Verwendung eines Feldnetzwerks.

(\*2) PEA-Erweiterungskarte mit PNP-Spezifikation erscheint demnächst.