

水平多关节机械手 IXA

AC伺服马达200V			
IXA	标准/高速	IXA-4NSW3015	6-647
		IXA-4NSW45□□	6-651
		IXA-4NSW60□□	6-657



无尘规格
防尘·防滴规格

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

无尘规格
防尘·防滴规格

IXA-4NSW3015

防尘
防滴

免电池
绝对型

臂展
300
mm

■型号项目

IXA

4

NSW

30

15

T2

系列	轴数	类型	臂展	上下轴行程
4	4轴	NSW 防尘·防滴规格 高速型	30 300mm	15 150mm

电缆长	
N	无
5L	5m
10L	10m
□L	指定长度 (单位1m)

适用控制器	
T2	XSEL-RAX/SAX



RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

另售选项

名称	型号	参考页
法兰	IX-FL-1	6-680
用户配线用金属盖	IXA-MC-1	6-679

(注) 请另行订购。

电缆长

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

(注) 根据选定机种轴数不同, 配备的电缆数不同。
马达电缆: 4根・编码器电缆: 4根・刹车电缆: 1根

POINT
选型
注意

- (1) (注1) ~ (注9) 请参考6-663页。
- (2) 加减速速度根据负载物品质量、移动距离及场所不同, 最大设定值亦会发生变化。此外, 在最大设定值下连续动作, 可能出现过负载报警。进行连续动作时, 请降低加减速值、或参考稼动率(参考) 在加减速后设定停止时间。
- (3) 请勿向波纹管直接喷流。请将φ16气管连接到波纹管供排气用接头上, 将末端向清洁空间开放。
- (4) 水平多关节机械手无法以100%的速度、加速度进行连续动作。
可运行的条件请确认“加减速速度设定标准”。

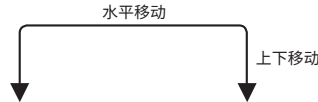
主要规格

项目		内容	
		4轴规格	
最大负载质量 (kg) (注1)		6	
速度 (注2)	合成最高速度 (mm/s)	5126	
	各轴最高速度	第1机械臂 (度/s)	690
		第2机械臂 (度/s)	690
		上下轴 (mm/s)	1500
		旋转轴 (度/s)	1600
推压力 (N) (注3)		上限 98 下限 23	
臂展 (mm)		300	
各轴臂展 (mm)	第1机械臂	155	
	第2机械臂	145	
各轴动作范围	第1机械臂 (度)	±121	
	第2机械臂 (度)	±125	
	上下轴 (mm)	150	
	旋转轴 (度)	±360	

项目		内容
		4轴规格
重复定位精度 (注4)	水平面内	±0.01mm
	上下轴	±0.01mm
	旋转轴	±0.005度
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 3根气管 (最高使用压力0.6MPa)
报警指示灯 (注5)		无
刹车解除开关 (注6)		防止上下轴掉落用刹车解除开关
末端轴	允许扭矩	4.5N·m
	允许负载力矩	7.1N·m
主要部件材质		请参考1-217页。
适用环境温度・湿度		0~40℃、20~85%RH以下 (无结露)
防护等级		IP65 (波纹管部除外)
空气净化压力 (注8)		35kPa
耐振性、耐冲击		不施加冲击、振动
噪音 (注7)		80dB以下
国际规格		CE标志、RoHS指令
马达种类		AC伺服马达
马达容量	第1机械臂	600
	第2机械臂	400
	上下轴	200
	旋转轴	100
编码器种类		免电池绝对型
编码器脉冲数		16384 pulse/rev
交货期		记载在主页[交货期查询]中

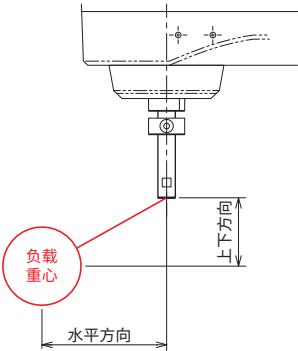
周期时间	
项目	时间
标准周期时间	0.38秒
连续周期时间	0.69秒

标准/连续周期时间表示以下条件下以最快往复动作设定动作时所需的时间。
负载2kg、上下移动25mm、水平移动300mm (粗略定位拱形动作)
【标准周期时间】
最快动作时所需的时间。一般为高速性能的参考标准。最快动作下无法连续动作，敬请注意。
【连续周期时间】
连续动作时的周期时间。



末端轴允许负载转动惯量	
轴数	末端轴允许负载转动惯量
4轴规格	0.12 kg·m ²

动作时，花键轴末端的水平方向尺寸及上下方向尺寸应以下述限制为参考使用。负载偏移量过大时，可能会导致异响、振动、故障及使用寿命缩短。请适当调整速度、加减速速度或调整重心平衡。根据负载和动作条件的不同，伸出长会有所限制。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

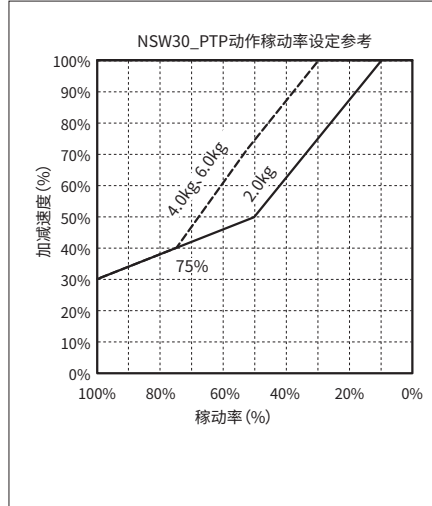
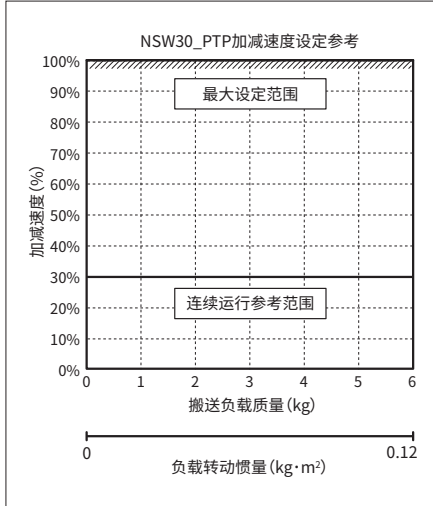
IXA

加减速速度设定参考

水平多关节机械手IXA无法运行目录中标注的最大加减速度和最大速度。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的设定进行动作。

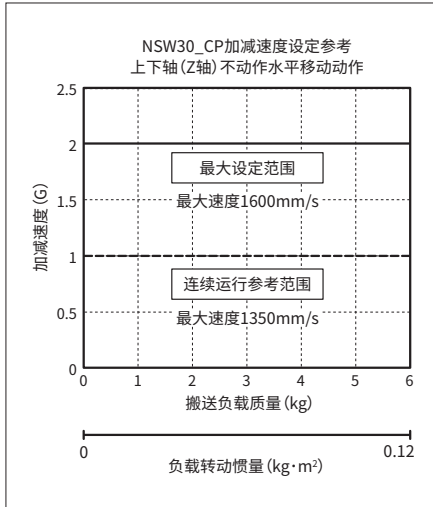
- (1) PTP动作时，请务必在程序上使用WGHT命令，设定质量、转动惯量后再运行。水平多关节以能够按照各负载质量动作的最大加减速速度作为100%。即使设置了相同的加减速速度、速度设置，如果负载质量不同，则动作时间也不同，敬请注意。
- (2) 希望缩短动作节拍而进行加减速调整时，请从连续运行参考值开始缓缓提高设置值。
- (3) 出现过载报警时，请适当降低加减速速度，参考连续运行参考稼动率来设置停止时间。
- (4) 稼动率(%) = (运行时间 / (运行时间 + 停止时间)) × 100
- (5) 需要将机械手高速水平移动时，请尽量使上下轴在上升端附近动作。
- (6) 转动惯量、负载质量请设置为允许值以下。
- (7) 负载质量表示第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。如设置了不合适的加减速速度，可能导致驱动部寿命缩短、破损或振动。
- (9) 负载的转动惯量大时，根据上下轴的位置，上下轴可能发生振动。发生振动时，请适当降低加减速速度再使用。

■PTP动作

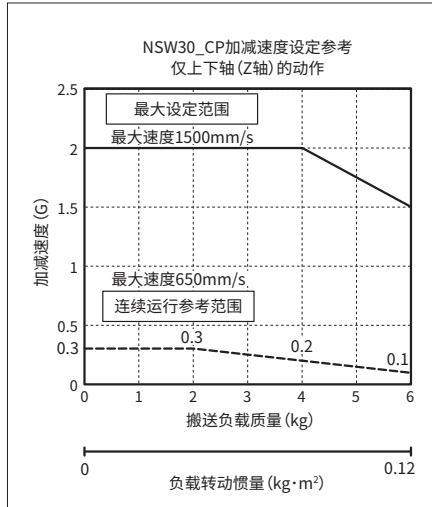


■CP动作

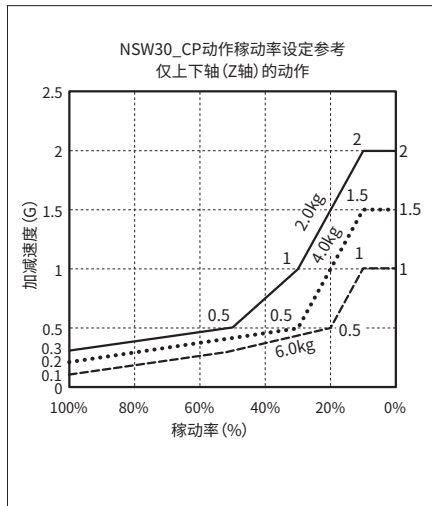
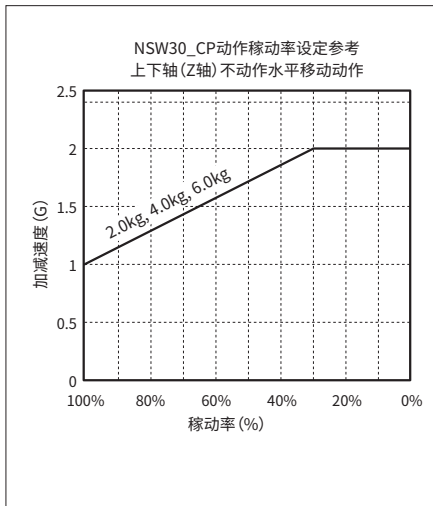
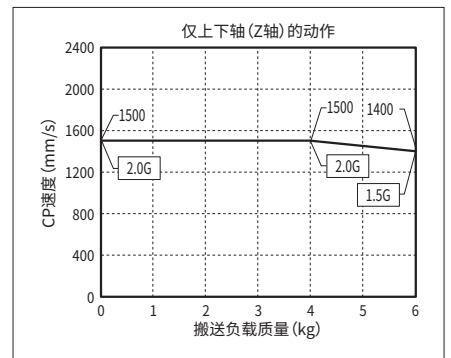
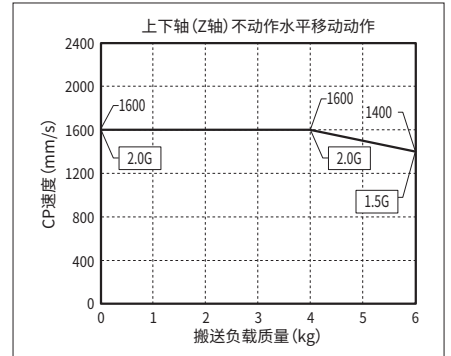
水平



上下



■CP动作 速度·加减速限制



尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



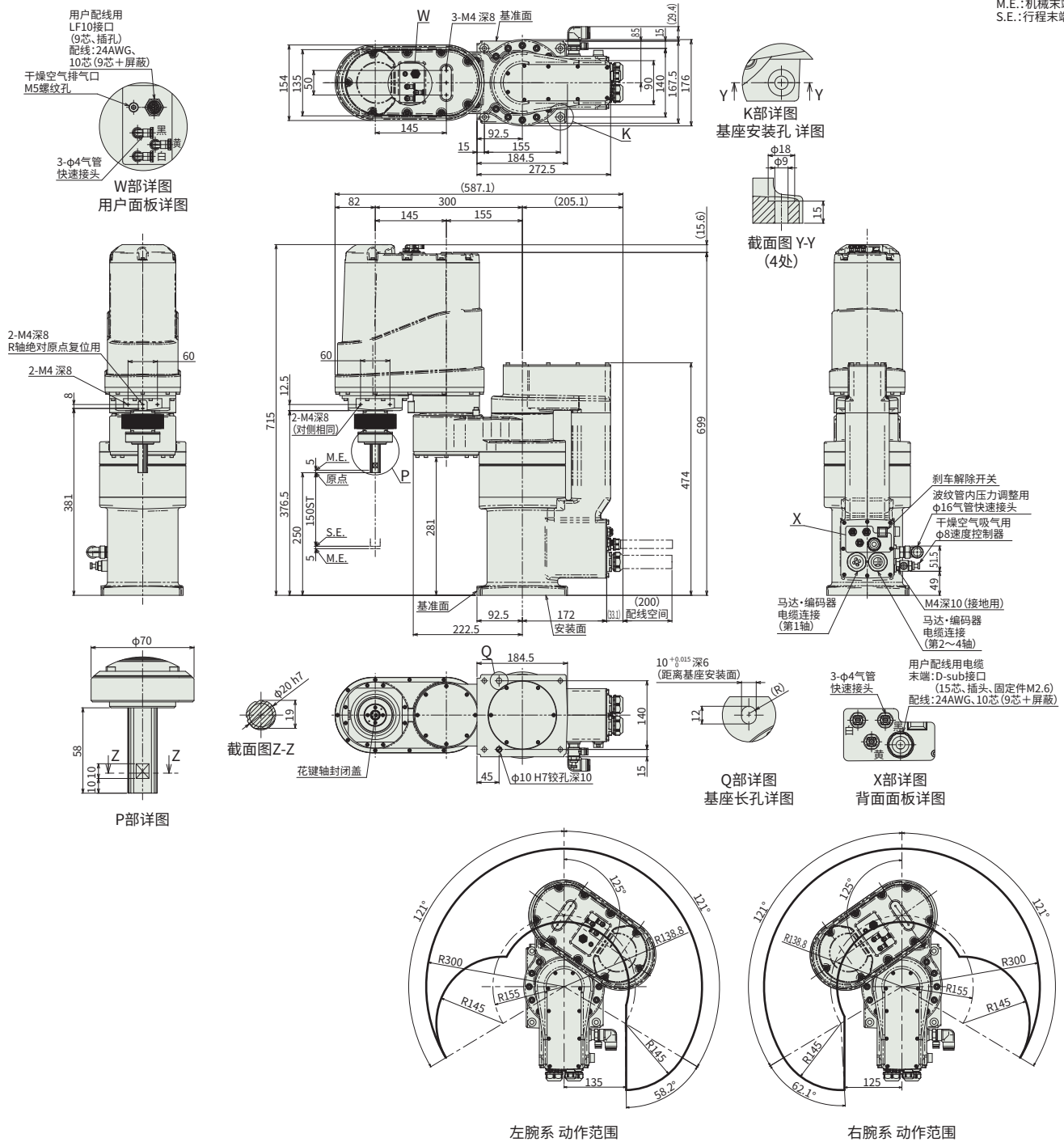
无尘规格

防尘·防滴规格

IXA-4NSW3015

(注) 关于电缆连接, 请参考6-663页(注9)。

ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端



质量

项目	内容
质量	4轴规格 48.0kg

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

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												
DV	CC	CIE	PR				CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
XSEL-RAX4/SAX4 (IX·IXA用)		4	三相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	—	—	—	36666 (根据型号而有所差异)	7-289

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号, 请确认7-17页。

无尘规格
防尘·防滴规格

IXA-4NSW4518
IXA-4NSW4533

防尘
防滴

免电池
绝对型

臂展
450
mm

■ 型号项目

IXA	4	NSW	45				T2
系列	轴数	类型	臂展	上下轴行程	电缆长	适用控制器	
	4 4轴	NSW 防尘·防滴规格 高速型	45 450mm	18 180mm 33 330mm	N 无 5L 5m 10L 10m □L 指定长度 (单位1m)	T2 XSEL-RAX/SAX	



RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

另售选项

名称	型号	参考页
法兰	IX-FL-1	6-680
用户配线用金属盖	IXA-MC-1	6-679

(注) 请另行订购。

电缆长

种类	电缆记号	4轴规格
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)	○

(注) 根据选定机种轴数不同, 配备的电缆数不同。
马达电缆: 4根・编码器电缆: 4根・刹车电缆: 1根

POINT
选型
注意

- (1) (注1) ~ (注9) 请参考6-663页。
- (2) 加减速速度根据负载物品质量、移动距离及场所不同, 最大设定值亦会发生变化。此外, 在最大设定值下连续动作, 可能出现过负载报警。进行连续动作时, 请降低加减速值、或参考稼动率(参考) 在加减速后设定停止时间。
- (3) 请勿向波纹管直接喷流。请将φ16气管连接到波纹管供排气用接头上, 将末端向清洁空间开放。
- (4) 水平多关节机械手无法以100%的速度、加速度进行连续动作。
可运行的条件请确认“加减速速度设定标准”。

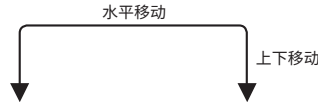
主要规格

项目		内容	
		4轴规格	
最大负载质量 (kg) (注1)		8	
速度 (注2)	合成最高速度 (mm/s)	6981	
	各轴最高速度	第1机械臂 (度/s)	500
		第2机械臂 (度/s)	700
		上下轴 (mm/s)	1600
		旋转轴 (度/s)	2000
推压力 (N) (注3)	上限	110	
	下限	25	
臂展 (mm)		450	
各轴臂展 (mm)	第1机械臂	200	
	第2机械臂	250	
各轴动作范围	第1机械臂 (度)	±137	
	第2机械臂 (度)	±133	
	上下轴 (mm)	180/330	
	旋转轴 (度)	±360	

项目		内容	
		4轴规格	
重复定位精度 (注4)	水平面内	±0.01mm	
	上下轴	±0.01mm	
	旋转轴	±0.005度	
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 3根气管 (最高使用压力0.6MPa)	
报警指示灯 (注5)		无	
刹车解除开关 (注6)		防止上下轴掉落用刹车解除开关	
末端轴	允许扭矩	3.2N·m	
	允许负载力矩	9.6N·m	
主要部件材质		请参考1-217页。	
适用环境温度・湿度		0~40℃、20~85%RH以下 (无结露)	
防护等级		IP65 (波纹管部除外)	
空气净化压力 (注8)		35kPa	
耐振性、耐冲击		不施加冲击、振动	
噪音 (注7)		80dB以下	
国际规格		CE标志、RoHS指令	
马达种类		AC伺服马达	
马达容量	第1机械臂	600W	
	第2机械臂	400W	
	上下轴	200W	
	旋转轴	100W	
编码器种类		免电池绝对型	
编码器脉冲数		16384 pulse/rev	
交货期		记载在主页[交货期查询]中	

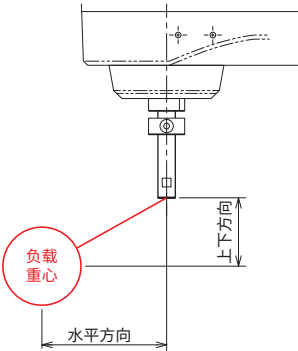
周期时间	
项目	时间
标准周期时间	0.38秒
连续周期时间	0.55秒

标准/连续周期时间表示以下条件下以最快往复动作设定动作时所需的时间。
负载2kg、上下移动25mm、水平移动300mm (粗略定位拱形动作)
【标准周期时间】
最快动作时所需的时间。一般为高速性能的参考标准。最快动作下无法连续动作，敬请注意。
【连续周期时间】
连续动作时的周期时间。



末端轴允许负载转动惯量	
轴数	末端轴允许负载转动惯量
4轴规格	0.12 kg·m ²

动作时，花键轴末端的水平方向尺寸及上下方向尺寸应以下述限制为参考使用。负载偏移量过大时，可能会导致异响、振动、故障及使用寿命缩短。请适当调整速度、加减速或调整重心平衡。根据负载和动作条件的不同，伸出长会有限制。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

加减速速度设定参考

水平多关节机械手IXA无法运行目录中标注的最大加减速度和最大速度。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的设定进行动作。

(1) PTP动作时,请务必在程序上使用WGHT命令,设定质量、转动惯量后再运行。水平多关节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、速度设置,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缓缓提高设置值。

(3) 出现过负载报警时,请适当降低加减速速度,参考连续运行参考稼动率来设置停止时间。

(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,请尽量使上下轴在上升端附近动作。

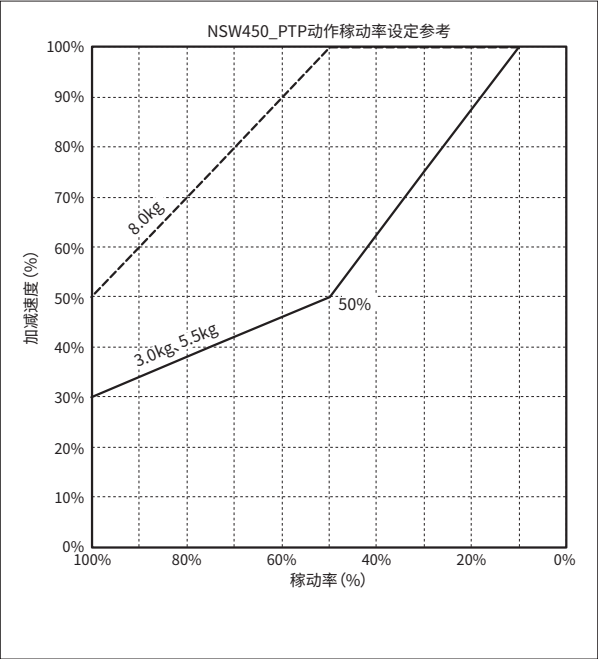
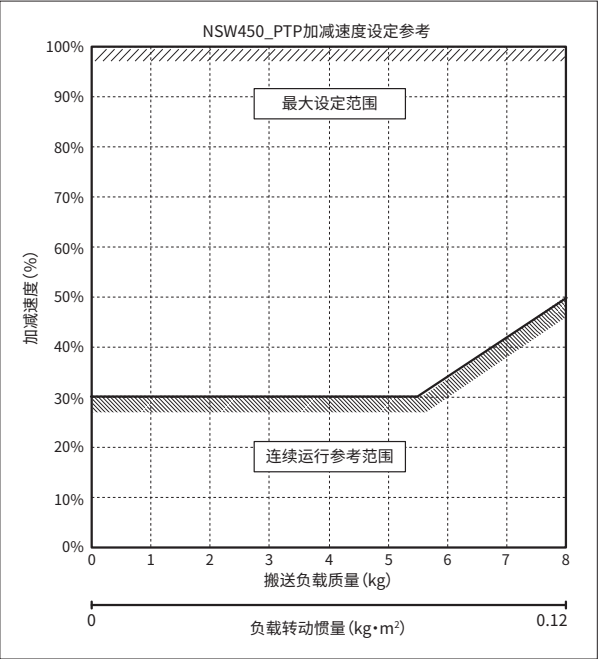
(6) 转动惯量、负载质量请设置为允许值以下。

(7) 负载质量表示第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。如设置了不合适的加减速速度,可能导致驱动部寿命缩短、破损或振动。

(9) 负载的转动惯量大时,根据上下轴的位置,上下轴可能发生振动。发生振动时,请适当降低加减速速度再使用。

■PTP动作



RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

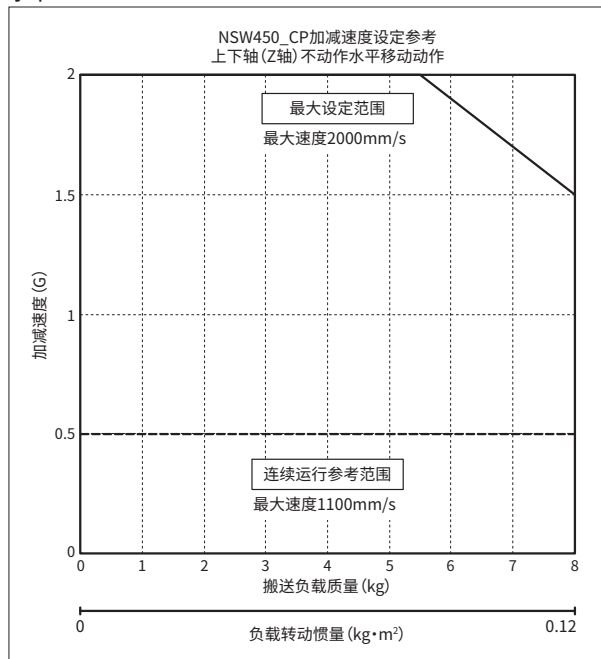
DDW

IXP

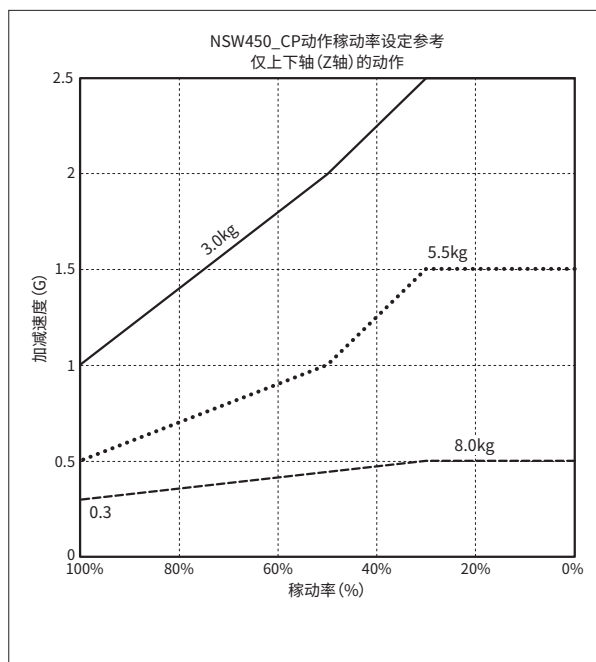
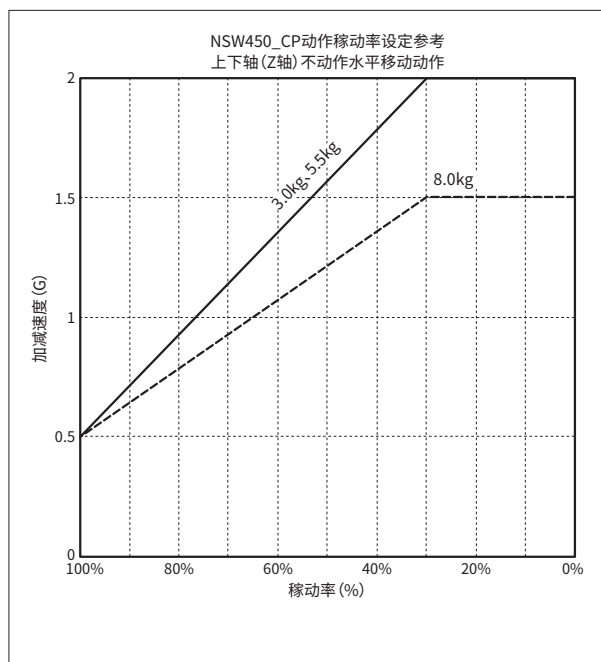
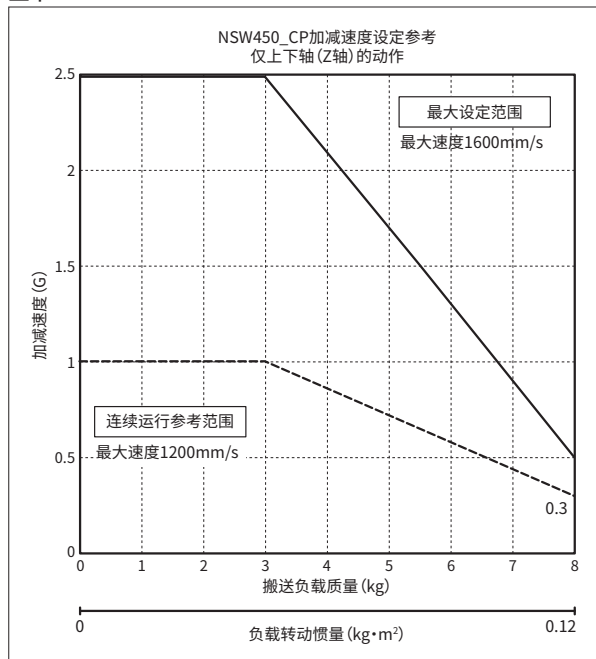
IXA

■CP动作

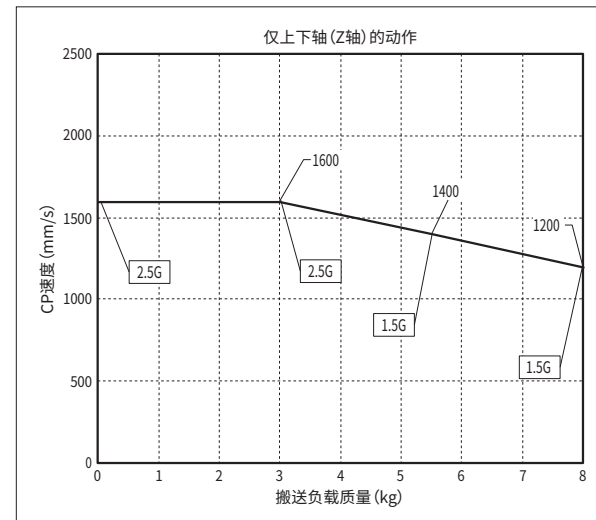
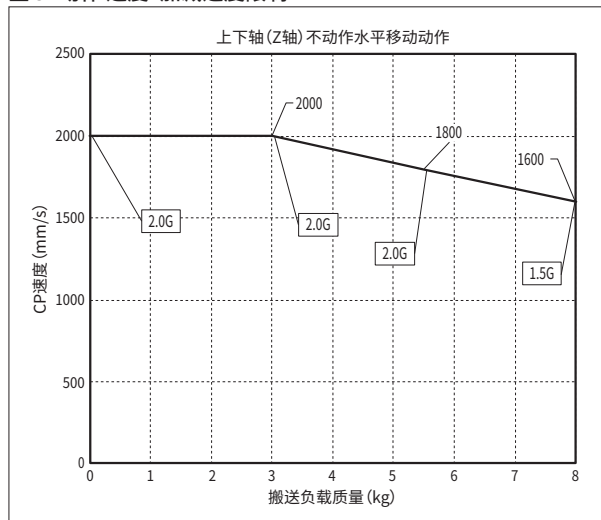
水平



上下



■CP动作 速度·加减速限制



无尘规格

防尘·防滴规格

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

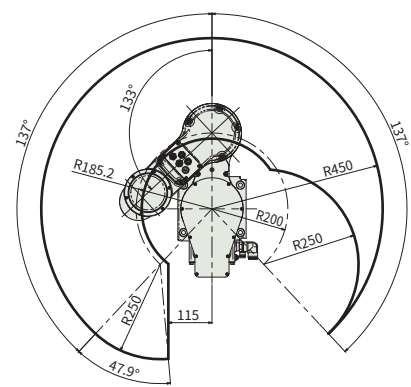
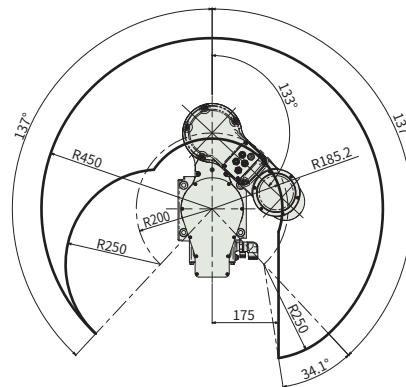
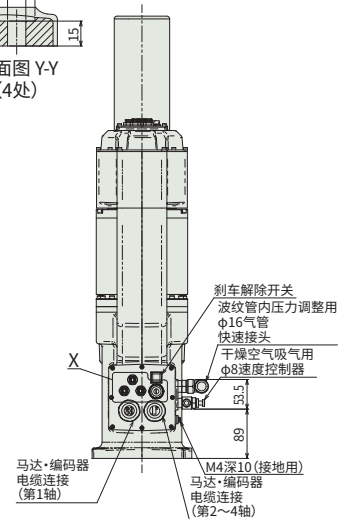
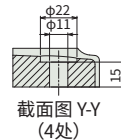
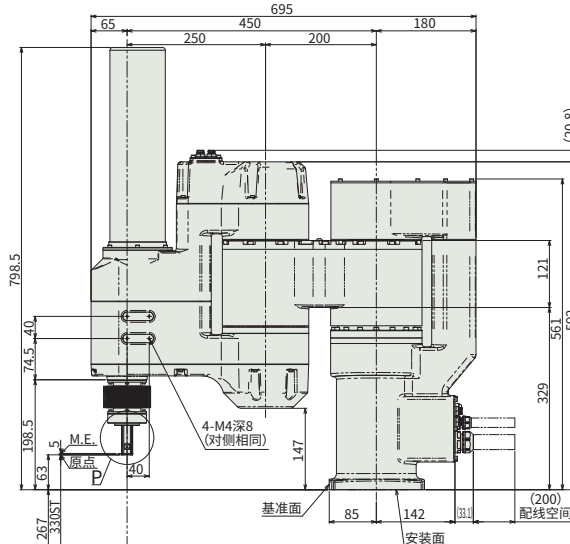
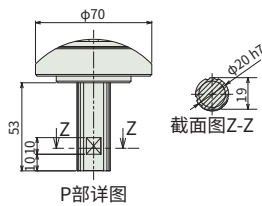
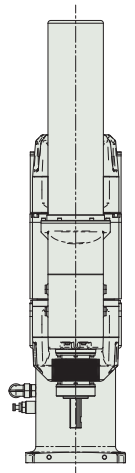
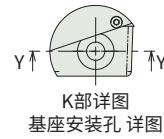
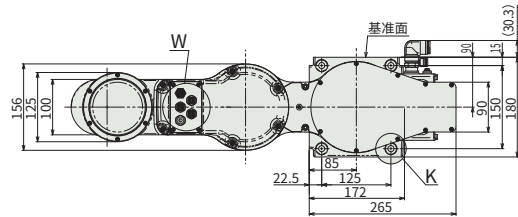
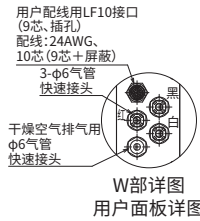
IXP

IXA

IXA-4NSW4533

(注) 关于电缆连接, 请参考6-663页(注9)。

ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端



质量

项目	内容
质量	4轴规格 53.0kg

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

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													
DV	CC	CIE	PR				CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
XSEL-RAX4/SAX4 (IX·IXA用)		4	三相AC200V	—	—	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	—	—	—	36666 (根据型号而有所差异)	7-289

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号, 请确认7-17页。

无尘规格
防尘·防滴规格

IXA-4NSW6018
IXA-4NSW6033

防尘·防滴

免电池绝对型

臂展600mm

型号项目

IXA	4	NSW	60				T2
系列	轴数	类型	臂展	上下轴行程		电缆长	适用控制器
4	4轴	NSW	60	18	180mm	N	T2
		防尘·防滴规格 高速型	600mm	33	330mm	5L	XSEL-RAX/SAX
						10L	
						□L	指定长度 (单位1m)



CE RoHS

水平

垂直

侧立

吊顶

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

另售选项

名称	型号	参考页
法兰	IX-FL-1	6-680
用户配线用金属盖	IXA-MC-1	6-679

(注) 请另行订购。

电缆长

种类	电缆记号	4轴规格
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)	○

(注) 根据选定机种轴数不同, 配备的电缆数不同。
马达电缆: 4根・编码器电缆: 4根・刹车电缆: 1根

POINT
选型
注意

- (1) (注1) ~ (注9) 请参考6-663页。
- (2) 加减速速度根据负载物品质量、移动距离及场所不同, 最大设定值亦会发生变化。此外, 在最大设定值下连续动作, 可能出现过负载报警。进行连续动作时, 请降低加减速值、或参考稼动率(参考) 在加减速后设定停止时间。
- (3) 请勿向波纹管直接喷流。请将φ16气管连接到波纹管供排气用接头上, 将末端向清洁空间开放。
- (4) 水平多关节机械手无法以100%的速度、加速度进行连续动作。
可运行的条件请确认“加减速速度设定标准”。

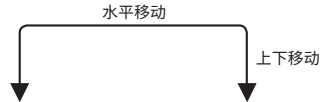
主要规格

项目		内容		
		4轴规格		
最大负载质量 (kg) (注1)		10		
合成最高速度 (mm/s)		6039		
速度 (注2)	各轴最高速度	第1机械臂 (度/s)	285	
		第2机械臂 (度/s)	700	
		上下轴 (mm/s)	1600	
		旋转轴 (度/s)	2000	
		上限	110	
推压力 (N) (注3)		下限		25
臂展 (mm)				600
各轴臂展 (mm)	第1机械臂			350
	第2机械臂			250
各轴动作范围	第1机械臂 (度)			±137
	第2机械臂 (度)			±133
	上下轴 (mm)			180/330
	旋转轴 (度)			±360

项目		内容	
		4轴规格	
重复定位精度 (注4)	水平面内	±0.01mm	
	上下轴	±0.01mm	
	旋转轴	±0.005度	
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 3根气管 (最高使用压力0.6MPa)	
报警指示灯 (注5)		无	
刹车解除开关 (注6)		防止上下轴掉落用刹车解除开关	
末端轴	允许扭矩	3.2N·m	
	允许负载力矩	9.6N·m	
主要部件材质		请参考1-217页。	
适用环境温度・湿度		0~40℃、20~85%RH以下 (无结露)	
防护等级		IP65 (波纹管部除外)	
空气净化压力 (注8)		35kPa	
耐振性、耐冲击		不施加冲击、振动	
噪音 (注7)		80dB以下	
国际规格		CE标志、RoHS指令	
马达种类		AC伺服马达	
马达容量	第1机械臂	750W	
	第2机械臂	400W	
	上下轴	200W	
	旋转轴	100W	
编码器种类		免电池绝对型	
编码器脉冲数		16384 pulse/rev	
交货期		记载在主页[交货期查询]中	

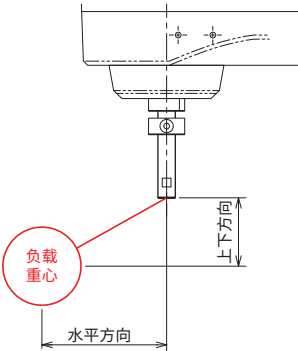
周期时间	
项目	时间
标准周期时间	0.38秒
连续周期时间	0.57秒

标准/连续周期时间表示以下条件下以最快往复动作设定动作时所需的时间。
负载2kg、上下移动25mm、水平移动300mm (粗略定位拱形动作)
【标准周期时间】
最快动作时所需的时间。一般为高速性能的参考标准。最快动作下无法连续动作，敬请注意。
【连续周期时间】
连续动作时的周期时间。



末端轴允许负载转动惯量	
轴数	末端轴允许负载转动惯量
4轴规格	0.12 kg·m ²

动作时，花键轴末端的水平方向尺寸及上下方向尺寸应以下述限制为参考使用。负载偏移量过大时，可能会导致异响、振动、故障及使用寿命缩短。请适当调整速度、加减速速度或调整重心平衡。根据负载和动作条件的不同，伸出长会有所限制。



水平方向	上下方向
120mm以下	100mm以下

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

加减速速度设定参考

水平多关节机械手IXA无法运行目录中标注的最大加减速度和最大速度。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的设定进行动作。

(1) PTP动作时，请务必在程序上使用WGHT命令，设定质量、转动惯量后再运行。水平多关节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、速度设置，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缓缓提高设置值。

(3) 出现过负载报警时，请适当降低加减速速度，参考连续运行参考稼动率来设置停止时间。

(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，请尽量使上下轴在上升端附近动作。

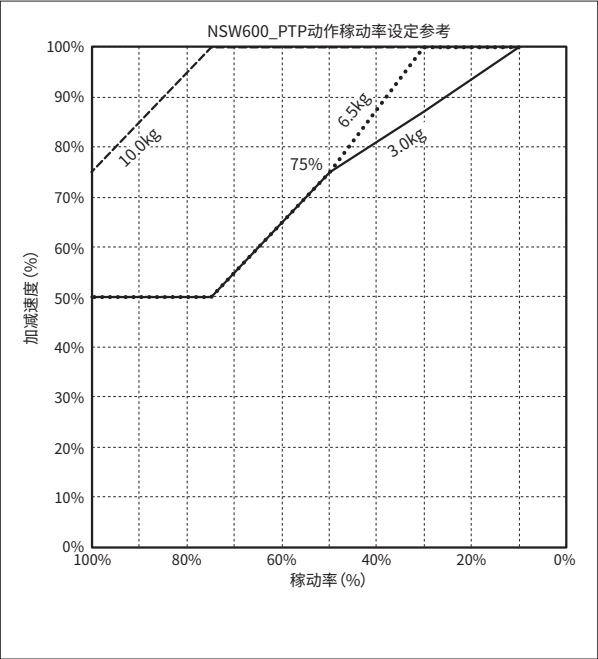
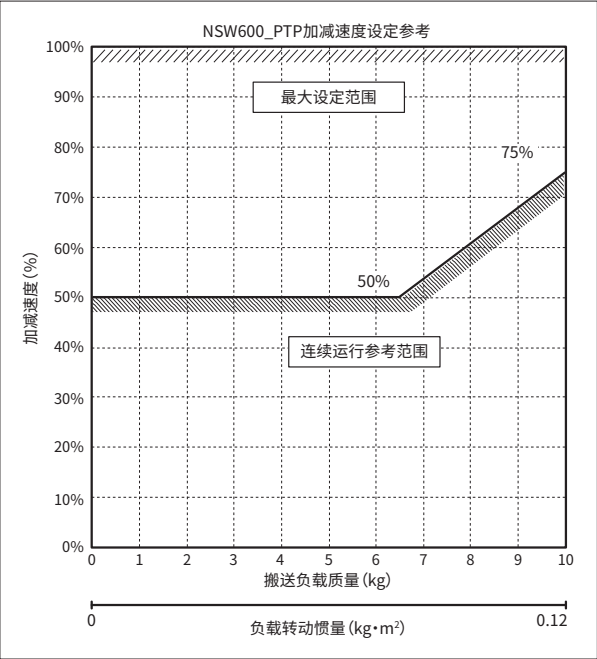
(6) 转动惯量、负载质量请设置为允许值以下。

(7) 负载质量表示第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。如设置了不合适的加减速速度，可能导致驱动部寿命缩短、破损或振动。

(9) 负载的转动惯量大时，根据上下轴的位置，上下轴可能发生振动。发生振动时，请适当降低加减速速度再使用。

■PTP动作



RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

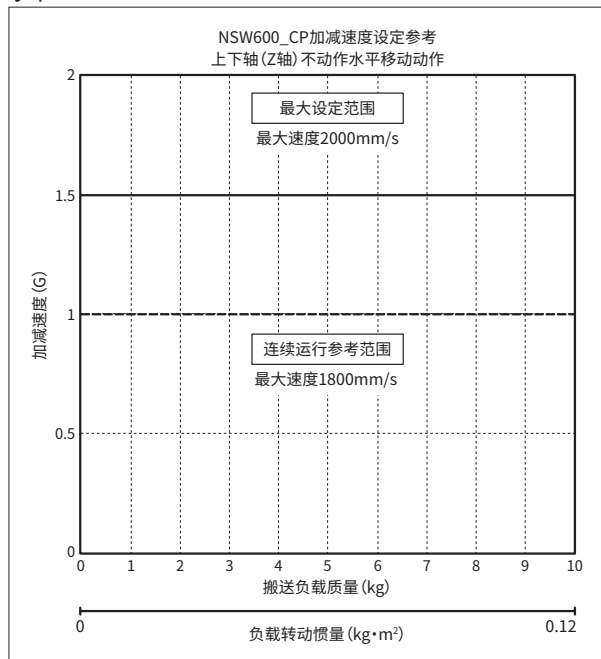
DDW

IXP

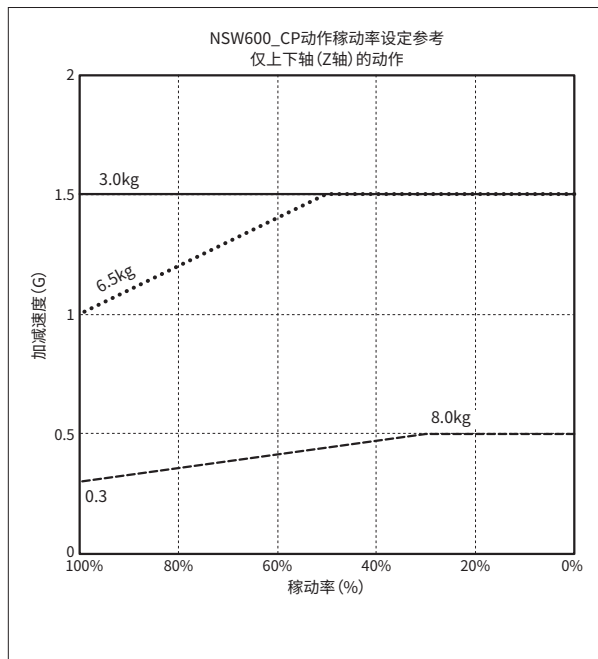
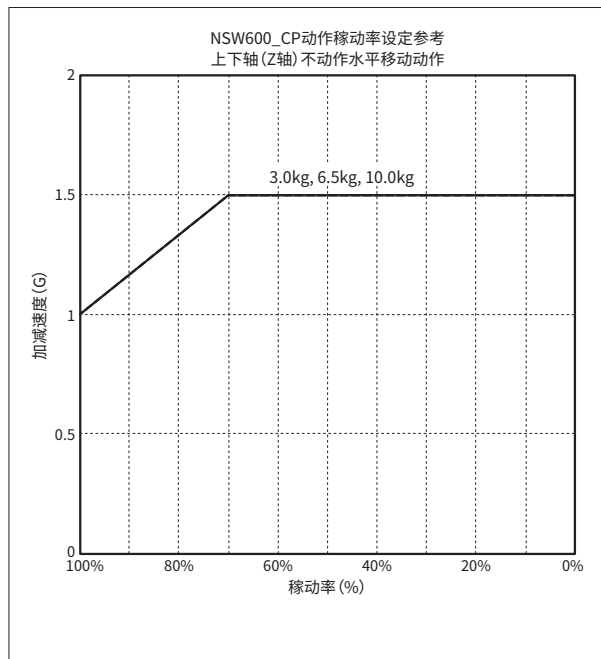
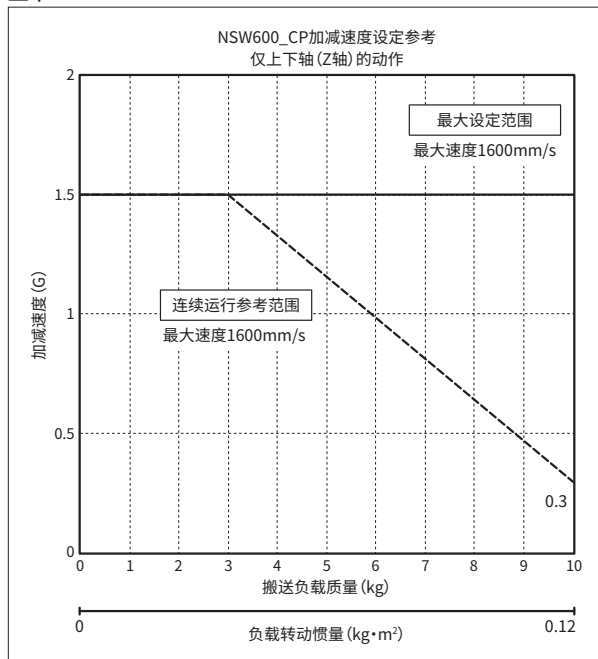
IXA

■CP动作

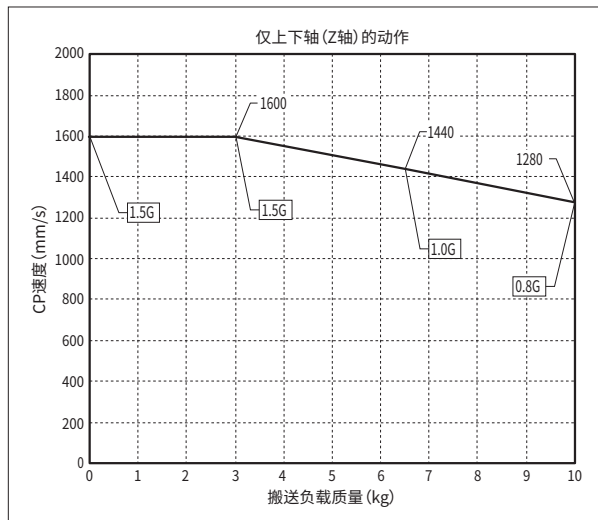
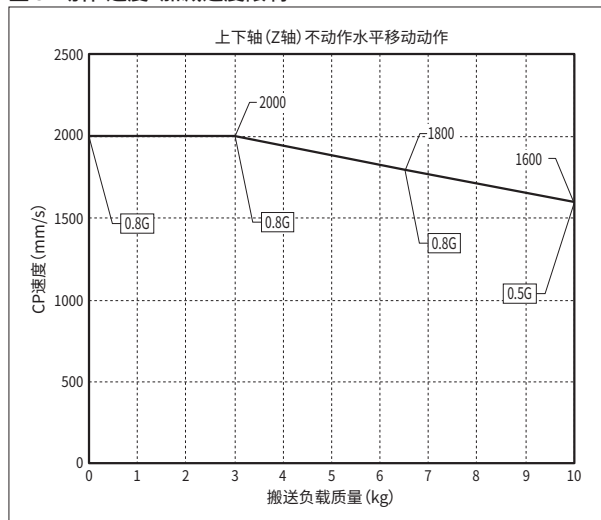
水平



上下



■CP动作 速度·加减速限制



无尘规格

防尘·防滴规格

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

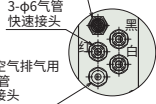
IXA

■ IXA-4NSW6018

(注) 关于电缆连接, 请参考6-663页(注9)。

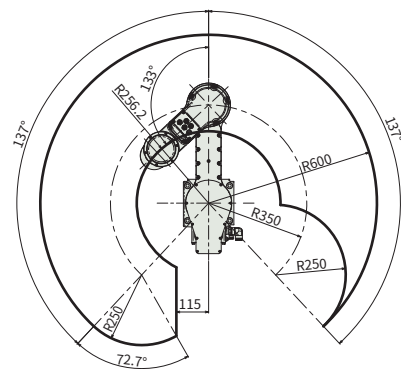
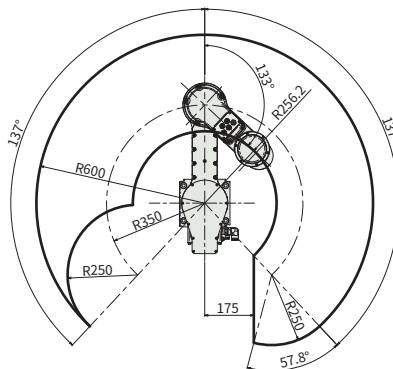
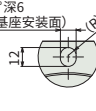
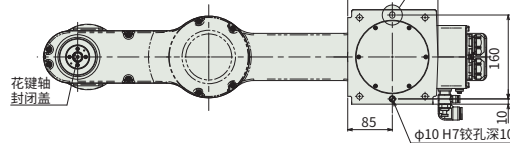
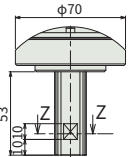
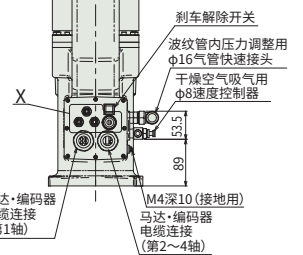
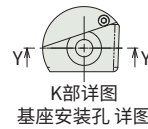
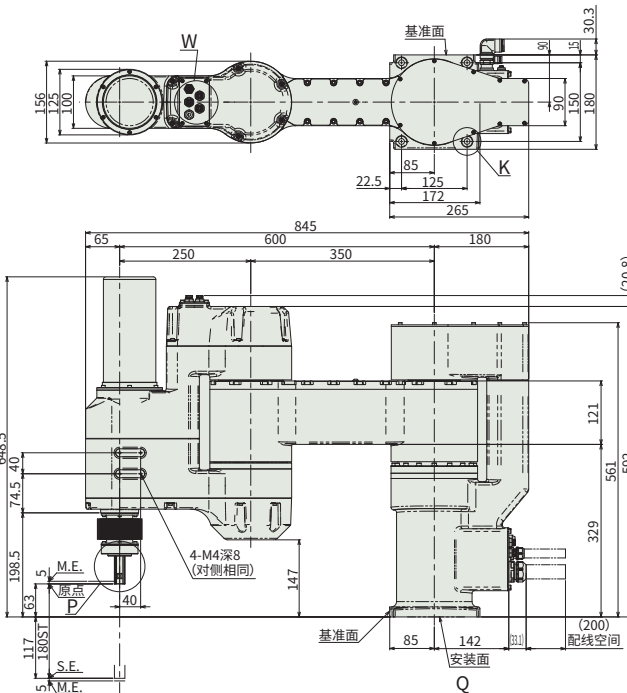
ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

用户配线用LF10接口
(9芯, 插孔)
配线: 24AWG、
10芯(9芯+屏蔽)



3-φ6气管
快速接头
干燥空气排气用
φ6气管
快速接头

W部详图
用户面板详图



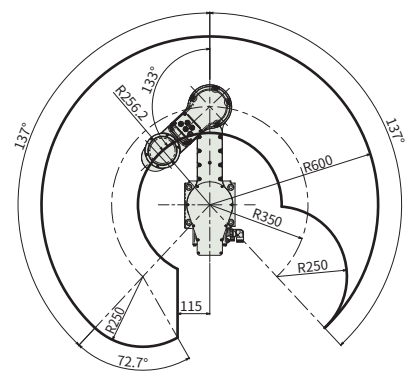
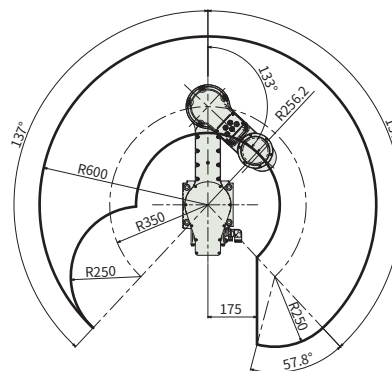
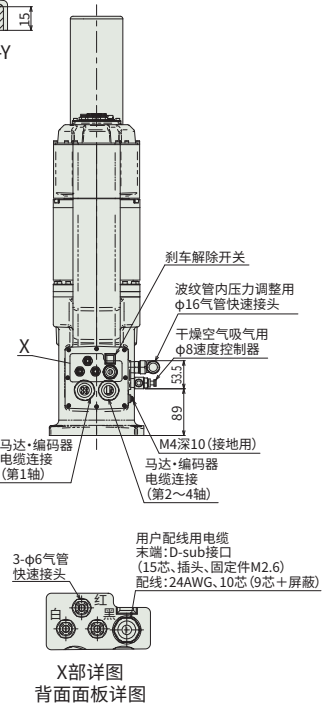
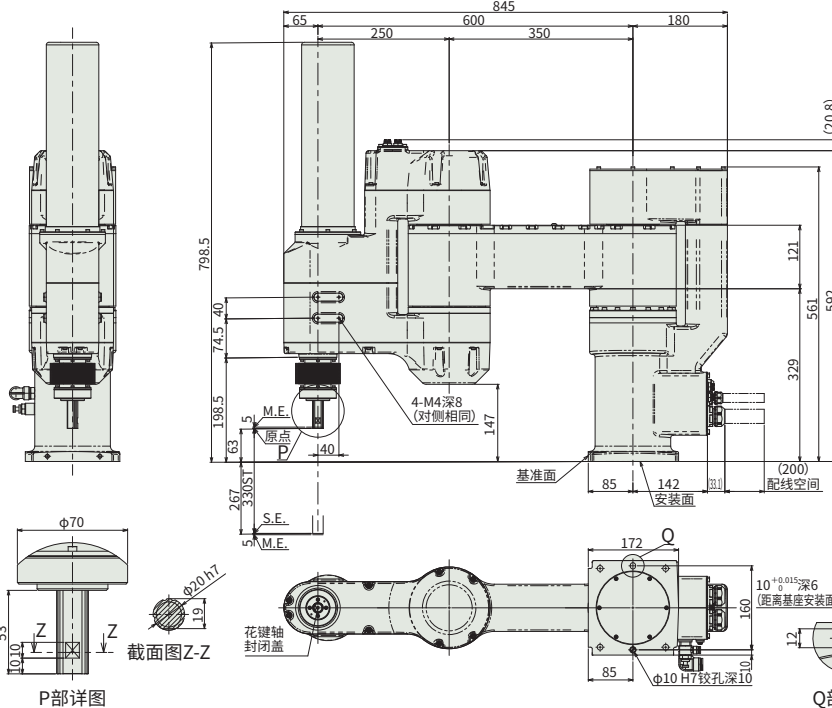
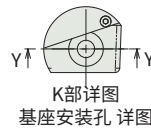
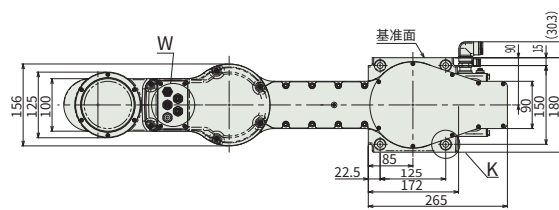
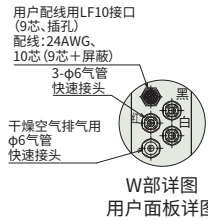
■ 质量

项目	内容
质量	4轴规格 53.0kg

IXA-4NSW6033

(注) 关于电缆连接, 请参考6-663页(注9)。

ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端



质量

项目	内容
质量	4轴规格 54.0kg

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

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												
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN		
XSEL-RAX4/SAX4 (IX·IXA用)		4	三相AC200V	—	—	●	●	●	—	—	—	—	●	●	—	—	—	36666 (根据型号而有所差异)	7-289

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号, 请确认7-17页。

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA