C4LH

● 原点反モータ側選択可能
● 適用コントローラ100V/200V仕様

■注文型式

C4LH - □ - □ - □ - □ - □ - □

- ロボット本体
- リード指定：12：12mm / 6：6mm / 2：2mm
- ブレーキ：無記入：ブレーキなし / BK：ブレーキ付き
- 継手取付方向：LJ：左(標準) / RJ：右
- 原点位置変更：なし：標準 / Z：反モータ側
- ストローク：50～400 (50mmピッチ)
- ケーブル長※1：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m / 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX
- ポジショナ※2：TS-X
- ドライバ：電源電圧/モータ容量：105：100V/100W以下 / 205：200V/100W以下
- TSモニタ：無記入：なし / L：LCD付き
- 入出力：NP：NPN / PN：PNP / CC：CC-Link / DN：DeviceNet™ / EP：EtherNet/IP™ / PT：PROFINET / GW：I/Oボードなし※3
- バッテリ：B：有り(アブソ仕様) / N：なし(インクリ仕様)

SR1-X 05
- コントローラ
- ドライバ：モータ容量：05：100W以下
- CE対応：無記入：標準 / E：CE仕様
- 入出力：N：NPN / P：PNP / CC：CC-Link / DN：DeviceNet™ / PB：PROFIBUS
- バッテリ：B：有り(アブソ仕様) / N：なし(インクリ仕様)

RDV-X 2 05
- ロボットドライバ
- 電源電圧：2：AC200V
- ドライバ：モータ容量：05：100W以下

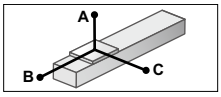
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

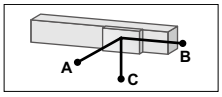
■基本仕様

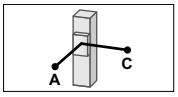
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	4.5 kg	6 kg	6 kg
	垂直使用時	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
定格推力		32 N	64 N	153 N
ストローク		50 mm～400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+205 mm		
	垂直使用時	ストローク+243 mm		
本体断面最大外形		W45 mm × H55 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※2		
吸引量エアー※3		50 Nℓ/min	30 Nℓ/min	15 Nℓ/min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 吸引ブロア使用時。
※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード12	2kg	339	90	174
	4.5kg	169	37	72
リード6	3kg	352	58	133
	6kg	234	27	62
リード2	3kg	1105	59	142
	6kg	520	27	66

壁面取付使用時 (単位：mm)

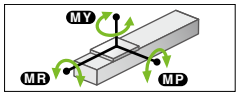
		A	B	C
リード12	2kg	136	72	295
	4.5kg	44	20	111
リード6	3kg	101	41	254
	6kg	27	10	127
リード2	3kg	110	41	805
	6kg	28	10	290

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1.2kg	118	118
リード6	2.4kg	52	54
リード2	3kg	38	39
	7.2kg	0	0

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは300 mmです。

■静的許容モーメント



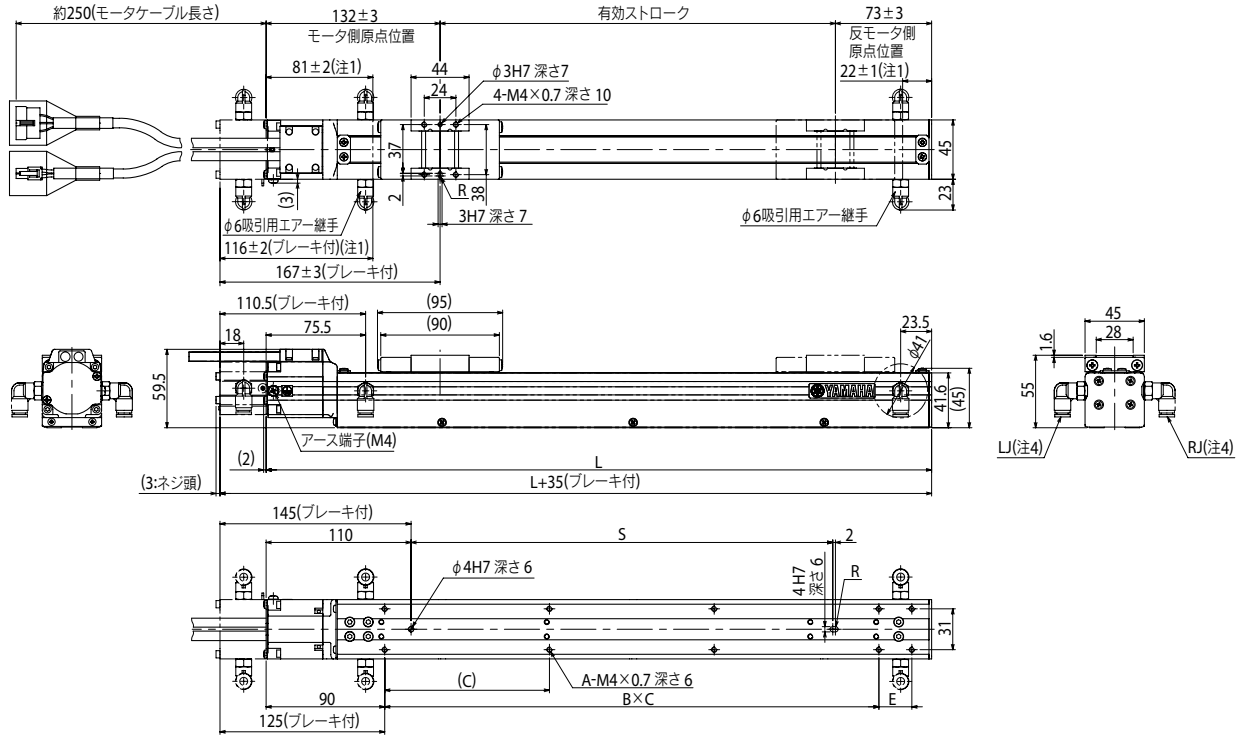
(単位：N・m)

MY	MP	MR
15	19	18

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

C4LH



有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400
L		255	305	355	405	455	505	555	605
A		4	6	6	8	8	10	10	10
B		1	2	2	2	2	3	3	4
C		150	100	125	125	125	125	125	125
E		0	0	0	50	100	25	75	0
S		70	120	170	220	270	320	370	420
本体質量(kg)注3		1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
ストローク別最高速度(mm/sec)	リード12	720							
	リード6	360							
	リード2	120							

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. φ6吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
注5. C4LとC4LHの外観図は同一です。

適用コントローラ SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606