

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: プレーキなし BK: プレーキ付き | 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

| | | | | |
|-----------------------------|--|------------------------------|--|------------------------|
| ポジション ^{※2} TS-X | ドライバー: 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ポートなし ^{※3} | バッテリー N: なし(インクリ仕様) |
|-----------------------------|--|------------------------------|--|------------------------|

SR1-X 05

| | | | | |
|--------|----------------------------|----------------------------|--|--|
| コントローラ | ドライバー: 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 | バッテリー B: 有り(アプソ仕様) 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 | ドライバー: 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.618~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.526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。詳細についてはP.70をご参照ください。

■ 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 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) ^{※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. CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当、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[※]

| リフト量 | 水平使用時 (単位: mm) | | | 壁面取付使用時 (単位: mm) | | | 垂直使用時 (単位: mm) | | | | | |
|-------|----------------|------|----|------------------|-------|-----|----------------|-----|-------|-------|-----|-----|
| | A | B | C | A | B | C | A | C | | | | |
| リフト12 | 2kg | 339 | 90 | 174 | 2kg | 136 | 72 | 295 | リフト12 | 1.2kg | 118 | 118 |
| リフト6 | 4.5kg | 169 | 37 | 72 | 4.5kg | 44 | 20 | 111 | リフト6 | 2.4kg | 52 | 54 |
| リフト2 | 3kg | 352 | 58 | 133 | 3kg | 101 | 41 | 254 | リフト2 | 3kg | 38 | 39 |
| | 6kg | 234 | 27 | 62 | 6kg | 27 | 10 | 127 | | 7.2kg | 0 | 0 |
| | 3kg | 1105 | 59 | 142 | 3kg | 110 | 41 | 805 | | | | |
| | 6kg | 520 | 27 | 66 | 6kg | 28 | 10 | 290 | | | | |

※ 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。

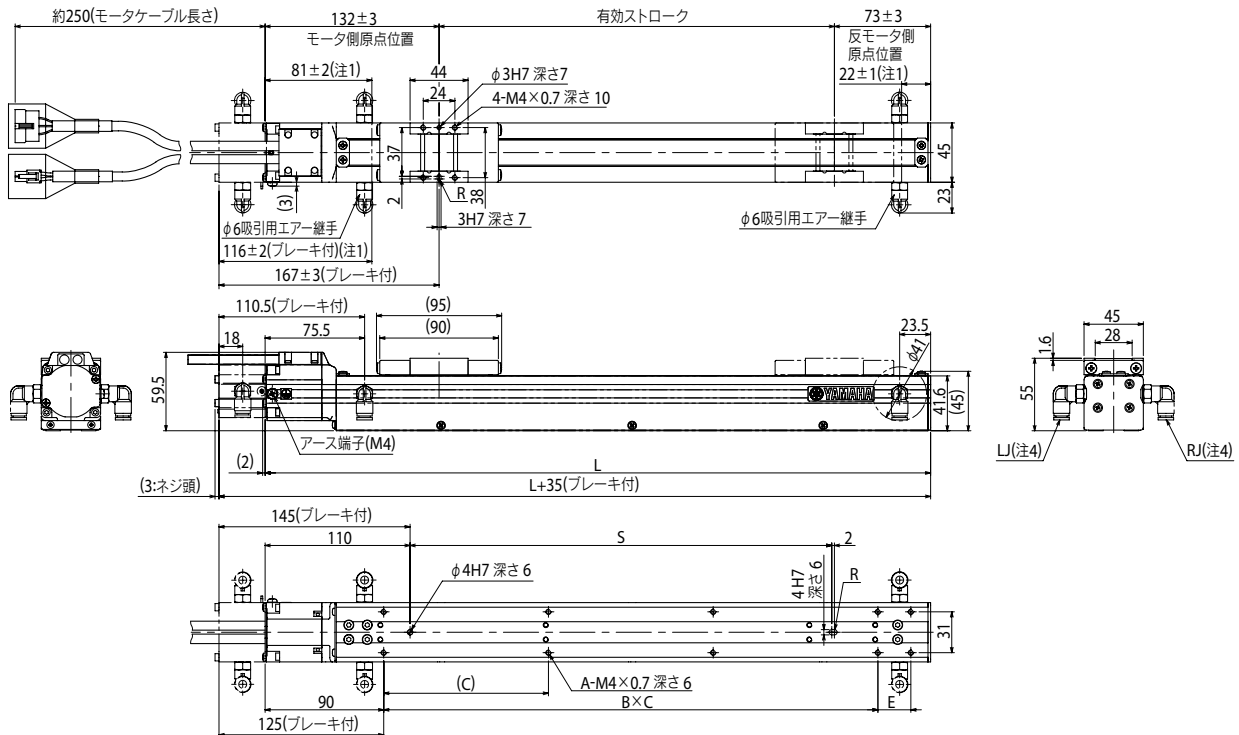
■ 静的許容モーメント

| (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 | プログラム/ポイントトレース/ |
| RCX320 | リモートコマンド/ |
| RCX221/222 | オンライン命令 |
| RCX340 | |
| TS-X105 | ポイントトレース/ |
| TS-X205 | 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) ^{※3} | 1.4 | 1.5 | 1.7 | 1.8 | 2 | 2.1 | 2.3 | 2.4 |
| ストローク別リード12 | 720 | | | | | | | |
| 最高速度 リード6 | 360 | | | | | | | |
| (mm/sec) リード2 | 120 | | | | | | | |

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. プレーキなしの質量です。プ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。