C4

■注文型式

C4 - □ - □ - □ - □ - □ - ERCD - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	継手取付方向	ストローク	ケーブル長※1	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様
	12:12mm 6:6mm 2:2mm	無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	LJ:左(標準) RJ:右	50～300 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)		CN1:I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2:ツイストペアケーブル2m(パルス列仕様)

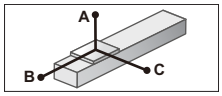
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.422～のロボットケーブル一覧をご覧ください。

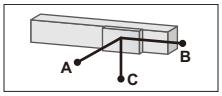
■基本仕様

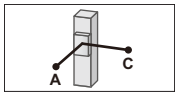
モーター出力 AC(W)		30		
繰り返し位置決め精度※1(mm)		±0.02		
減速機構		ボールネジ(C10級)		
ボールネジリード(mm)		12	6	2
最高速度(mm/sec)		720	360	120
最大可搬質量(kg)	水平使用時	4.5	6	6
	垂直使用時	1.2	2.4	7.2
定格推力(N)		32	64	153
ストローク(mm)		50～300(50ピッチ)		
全長(mm)	水平使用時	ストローク+205		
	垂直使用時	ストローク+240		
本体断面最大外形(mm)		W45×H55		
ケーブル長(m)		標準:3.5 / オプション:5,10		
クリーン度		CLASS 10※2		
吸引量(Nℓ/min)エアー		20～30※3		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 1cfあたり(0.1μmベース)、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。
※ 原点位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。

■許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リニアH2	2kg	429	87	179
	4.5kg	219	32	74
リニアH6	3kg	511	58	135
	6kg	336	26	62
リニアH2	3kg	1571	58	142
	6kg	751	27	66

壁面取付使用時 (単位:mm)

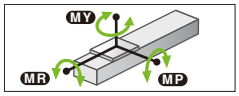
		A	B	C
リニアH2	2kg	145	52	368
	4.5kg	46	0	139
リニアH6	3kg	103	22	370
	6kg	27	0	185
リニアH2	3kg	109	23	1150
	6kg	27	0	420

垂直使用時 (単位:mm)

		A	C
リニアH2	1.2kg	121	122
リニアH6	2.4kg	52	54
リニアH2	3kg	37	39
	7.2kg	0	0

※ガイド寿命10,000km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。

■静的許容モーメント



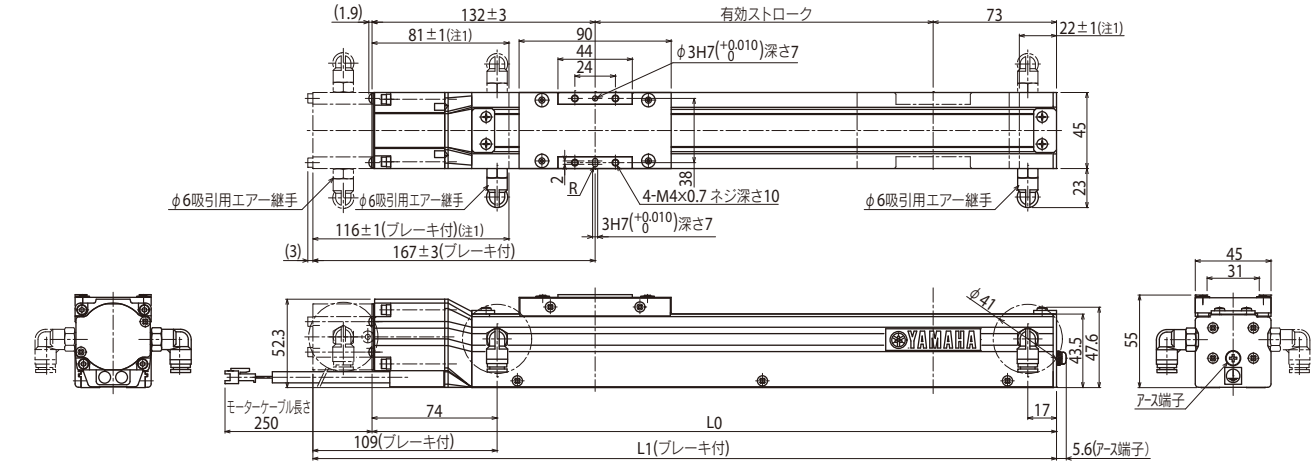
(単位:N・m)

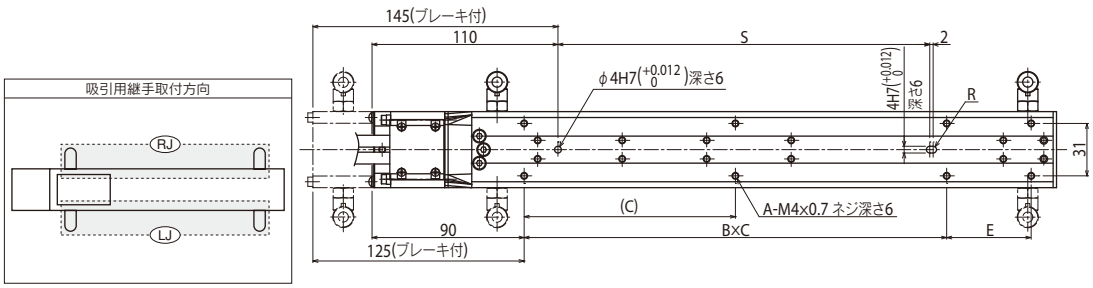
MY	MP	MR
15	19	18

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	パルス列 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

C4





有効ストローク	50	100	150	200	250	300
A	4	6	6	8	8	10
B	1	2	2	2	2	3
C	150	100	125	125	125	125
E	0	0	0	50	100	25
L0	255	305	355	405	455	505
L1	290	340	390	440	490	540
S	70	120	170	220	270	320
質量(kg)注4	1.3	1.4	1.6	1.7	1.8	2.0

注1. 両端からのメカストッパ位置です。
注2. φ6吸引用エアー継手の取付方向は、左右の選択が可能です。
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注5. C4とC4Hの外観図は同一です。

適用コントローラ ERCD ▶ 373