

C4H



■ 注文型式

C4H	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	線手取付方向 LJ:左(標準) RJ:右	ストローク 50~300 (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 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モータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet	バッテリー B:有り (アプソ仕様) N:なし (イングリ仕様)
							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	バッテリー B:有り (アプソ仕様) N:なし (イングリ仕様)
							RDX	05	ロボットドライバ 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.422へ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
	垂直使用時	1.2	2.4
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	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)、吸引ブロー使用時。
*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)				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		
2kg	429	87	179		145	52	368					
4.5kg	219	32	74		46	0	139		1.2kg	121	122	
3kg	511	58	135		3kg	103	22	370				
6kg	336	26	62		6kg	27	0	185		2.4kg	52	54
3kg	1571	58	142		3kg	109	23	1150		3kg	37	39
6kg	751	27	66		6kg	27	0	420		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

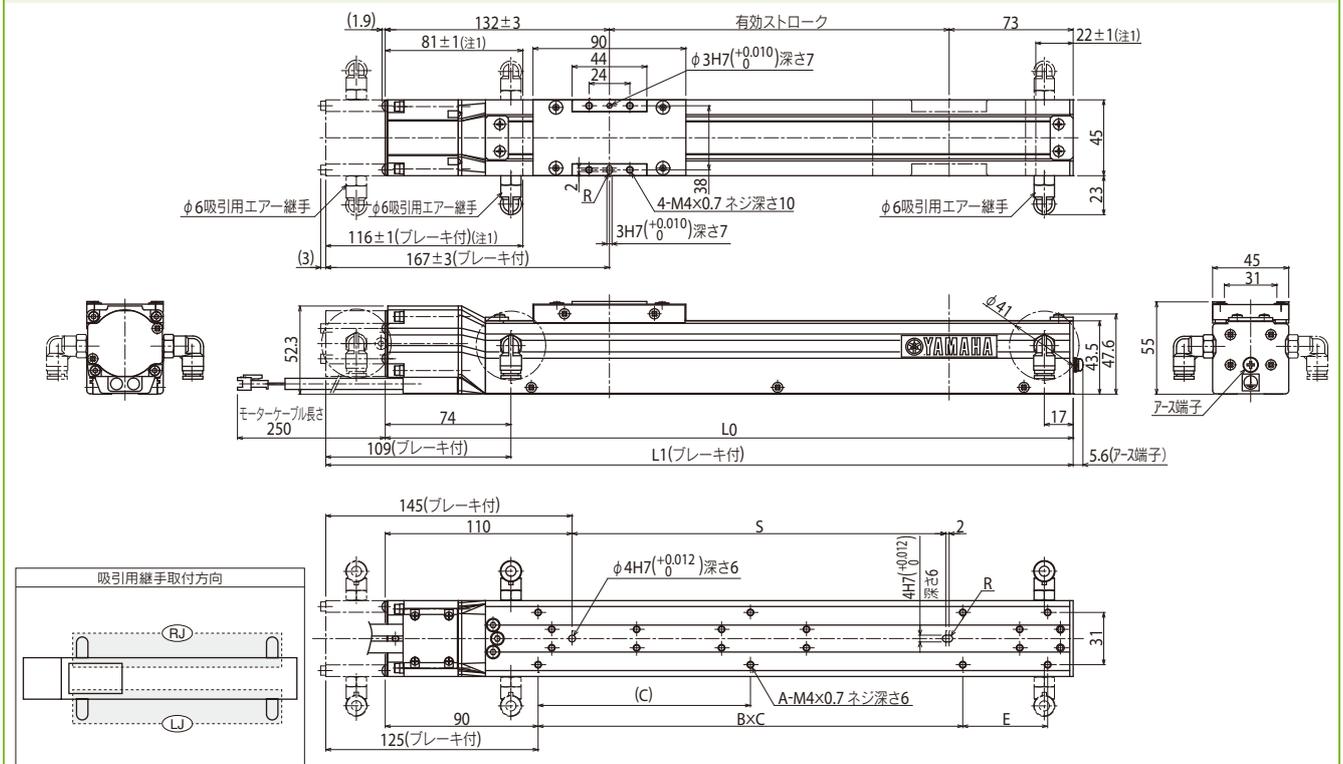
■ 静的許容モーメント

(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
SR1-X05	プログラム ポイントトレス リモートコマンド オンライン命令
TS-X105	ポイントトレス/ リモートコマンド
TS-X205	ポイントトレス/ リモートコマンド
RDX-05	パルス列

C4H



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プ位置です。
注2. φ6吸引用エア-継手の取付方向は、左右の選択が可能です。
注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注4. プレーキなしの質量です。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。