



■ 订购型号

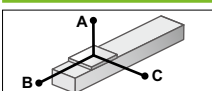
C4						ERCX			
机器人主机	导距指定 12: 12mm 6: 6mm 2: 2mm	刹车 未填写: 无刹车 BK: 带刹车	连接器安装方向 LJ: 左 (标准) RJ: 右	行程 50~300 (50mm 间距)	电缆长度 ^{※1} 3L: 3.5m (标准) 5L: 5m 10L: 10m	适用控制器 ERCX ERCD ^{※2}	支持 CE 标准 未填写: 标准 E: CE 规格	网络选项 未填写: 无 CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus EN: Ethernet	电池 B1: 700mAh B2: 2000mAh

※1. 机器人电缆为标准电缆,可变更为抗弯曲电缆,有关机器人电缆的详情请参阅 P.424 的说明。
※2. 有关 ERCD 的选配件详情,请参阅 P.370 的订购型号。

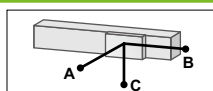
■ 基本规格

马达输出 AC (W)		30		
反复定位精度 ^{※1} (mm)		±0.02		
减速机构		滚珠螺杆 (C10 级)		
滚珠螺杆导距 (mm)		12	6	2
最高速度 (mm/sec)		720	360	120
最大搬运重量 (kg)	水平使用时	4.5	6	6
	垂直使用时	1.2	2.4	7.2
额定推力 (N)		32	64	153
行程 (mm)		50~300 (50 间距)		
全长 (mm)	水平使用时	行程+205		
	垂直使用时	行程+240		
主机截面最大外形 (mm)		W45×H55		
电缆长度 (m)		标准: 3.5 / 选配: 5, 10		
洁净度		CLASS 10 ^{※2}		
抽吸量 (Nℓ/min) 空气		20~30 ^{※3}		

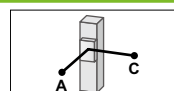
※1. 单方向的反复定位精度。
※2. 1cf 单位 (0.1μm 基准)、抽吸风机使用时。
※3. 必需抽吸量因使用状态、使用环境不同而不同。
※需要原点位置反马达侧规格时,请咨询。

■ 允许突出量[※]

水平使用时		(单位: mm)			
导距	重量	A	B	C	
12	2kg	429	87	179	
	4.5kg	219	32	74	
6	3kg	511	58	135	
	6kg	336	26	62	
2	3kg	1571	58	142	
	6kg	751	27	66	



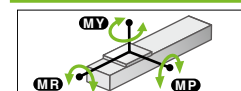
墙面安装使用时		(单位: mm)			
导距	重量	A	B	C	
12	2kg	145	52	368	
	4.5kg	46	0	139	
6	3kg	103	22	370	
	6kg	27	0	185	
2	3kg	109	23	1150	
	6kg	27	0	420	



垂直使用时		(单位: mm)	
导距	重量	A	C
12	1.2kg	121	122
6	2.4kg	52	54
2	3kg	37	39
	7.2kg	0	0

※导轨寿命 10,000km 时,滑块上方中心至搬运重心的距离。

■ 允许静态力矩

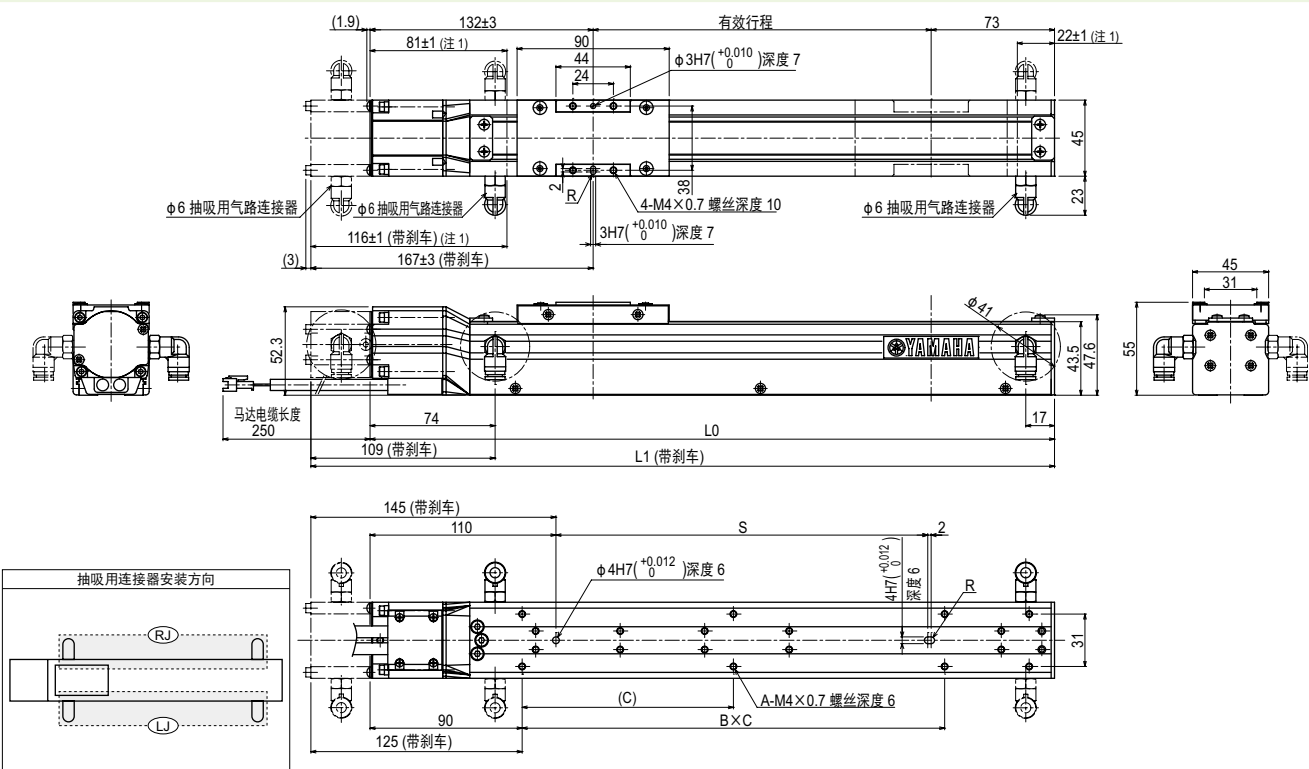


(单位: N·m)		
MY	MP	MR
15	19	18

■ 适用控制器

控制器	运行方法
ERCX	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令
ERCD	脉冲列 程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

C4



有效行程	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
重量 (kg) ^{※4}	1.3	1.4	1.6	1.7	1.8	2.0

注1. 从两端限位器的位置。
注2. φ6 抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。
注3. 马达电缆最小弯曲半径为 R50。
注4. 不含刹车的重量。带刹车的重量比没有刹车的重量表中所示值重 0.2kg。