

C4L

原点反马达



订购型号

C4L							ERCD	
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 L: 左(标准) R: 右	原点位置变更 无: 标准 Z: 反马达侧	行程 50~400 (50mm 间距)	电缆长度^{※1} 1L: 1m 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 1K/3K/5K/10K (抗弯曲)	适用控制器	I/O 连接器规格 CN1: I/O 扁平电缆 1m (标准) CN2: 双绞线 2m (脉冲列规格)

※1. 标准机器人电缆为固定用电缆 (1L/3L/5L/10L), 可选择抗弯曲电缆。

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 φ8 (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
	垂直使用时	1.2	2.4
额定推力 (N)	水平使用时	32	64
	垂直使用时	64	153
行程 (mm)	50~400 (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×H53		
电缆长度 (m)	标准: 3.5 / 选配: 5, 10		
洁净度	CLASS 3 ^{※2}		
抽吸量 (Nl/min) 空气 ^{※3}	50	30	15

※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。

允许突出量[※]

导距	水平使用时 (单位: mm)			墙面安装使用时 (单位: mm)			垂直使用时 (单位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
导距 12	2kg	429	87	179	2kg	145	52	368	
	4.5kg	219	32	74	4.5kg	46	0	139	
导距 6	3kg	511	58	135	3kg	103	22	370	
	6kg	336	26	62	6kg	27	0	185	
导距 2	3kg	1571	58	142	3kg	109	23	1150	
	6kg	751	27	66	6kg	27	0	420	

※ 导轨寿命 10,000km 时, 滑块上方中心至搬运重心的距离。
 ※ 计算寿命时的行程为 300mm。

允许静态力矩

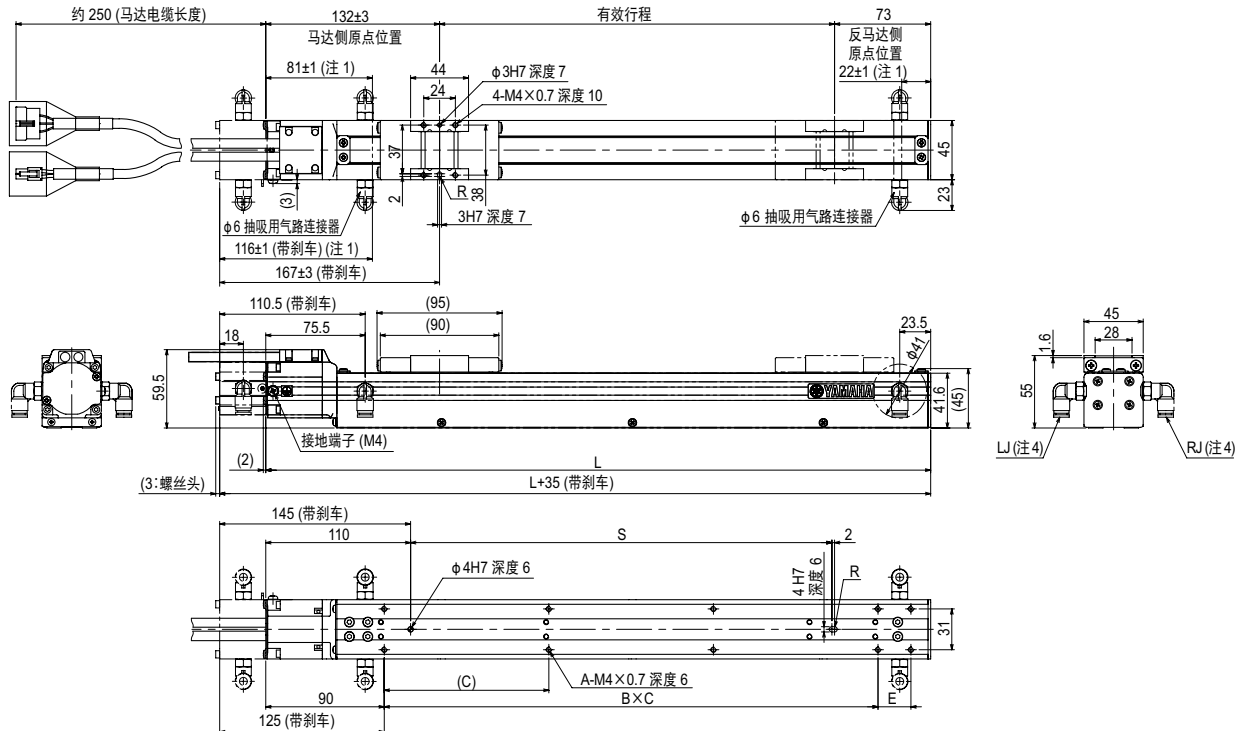
MY	MP	MR
15	19	18

(单位: N·m)

适用控制器

控制器	运行方法
ERCD	脉冲列 程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

C4L



有效行程	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
主机重量 (kg) ^{※3}	1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
各行程 最高速度 (mm/sec)	导距 12	720						
	导距 6	360						
	导距 2	120						

注1. 从两端到限位器的位置。
 注2. 达电缆最小弯曲半径为 R30。
 注3. 不含刹车的重量。带刹车的重量比主机重量表中所示值重 0.2kg。
 注4. φ6 抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。(左边为标准方向。)
 注5. C4L 与 C4LH 的外形图相同。