

# C4L

- 可选择原点反马达侧
- 适用控制器24V规格



## 订购型号

<b>C4L</b>	<b>机器人主机</b>	<b>导程指定</b>	<b>制动器</b>	<b>连接器安装方向</b>	<b>原点位置变更</b>	<b>行程</b>	<b>电缆长度<sup>※1</sup></b>	<b>ERC D</b>	<b>适用控制器</b>	<b>I/O连接器规格</b>
		12:12mm 6:6mm 2:2mm	空白:无制动器 BK:带制动器	LJ:左(标准) RJ:右	无:标准 Z:反马达侧	50~400 (50mm间距)	1L:1m 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 1K/3K/5K/10K (耐弯曲)			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线(1L/3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。详情请参阅P.596开始的机器人电缆一览。

## 基本规格

马达输出 AC	30 W		
重复定位精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm		
减速机构	滚珠丝杆φ8 (C10级)		
滚珠丝杆导程	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度	720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 4.5 kg	6 kg	6 kg
垂直使用时	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
额定推力	32 N	64 N	153 N
行程	50 mm~400 mm (50 mm间距)		
总长	水平使用时	行程+205 mm	
垂直使用时	行程+240 mm		
主机截面最大外形	W45 mm × H55 mm		
电缆长度	标准:3.5 m / 选配:1 m, 5 m, 10 m		
洁净度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) <sup>※2</sup>		
抽吸量空气 <sup>※3</sup>	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min	15 Nℓ/min

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 相当于CLASS 10 (0.1μm) FED-STD-209D,使用抽吸风机时。
- ※3. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

## 允许突出量<sup>※</sup>

导程	水平使用时 (单位:mm)			壁面安装使用时 (单位:mm)			垂直使用时 (单位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
导程12	2kg: 429	87	179	2kg: 145	52	368	1.2kg: 121	122	
导程6	4.5kg: 219	32	74	4.5kg: 46	0	139	2.4kg: 52	54	
导程2	3kg: 511	58	135	3kg: 103	22	370	3kg: 37	39	
导程6	6kg: 336	26	62	6kg: 27	0	185	7.2kg: 0	0	
导程2	3kg: 1571	58	142	3kg: 109	23	1150			
导程2	6kg: 751	27	66	6kg: 27	0	420			

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

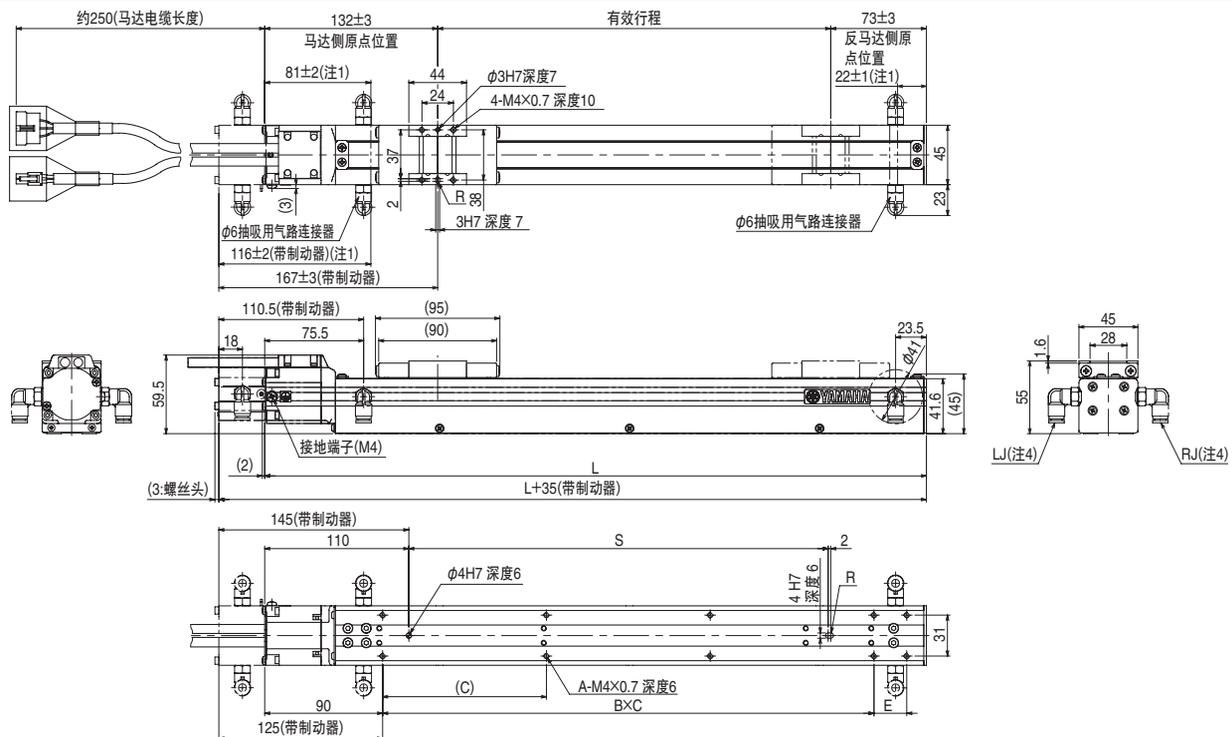
## 容许静态力矩

容许静态力矩 (单位:N·m)		
MY	MP	MR
15	19	18

## 适用控制器

控制器	运行方法
ERC D	脉冲列程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

## 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) <sup>※3</sup>	1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
各行程 最高速度 (mm/sec)	导程12	720						
	导程6	360						
	导程2	120						

- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
- 注2. 马达电缆最小弯曲半径为R30。
- 注3. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示重量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。(左为标准。)
- 注5. C4L与C4LH的外形图相同。