

CT4-G1PR-A-40-40-30-10B-36-T2

高速直交型ロボット
直交4軸ピック&ロータリー仕様

型式項目		CT4	G1PR	A	40	40	30	10B	36	T2	
シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	X1軸ストローク	X2軸ストローク	Y軸ストローク	Z軸ストローク	PR軸動作範囲	対応コントローラー	ケーブル長		
CT4 高速直交型ロボット	G1PR ガントリー4軸ピック&ロータリー付タイプ	A アブソリュート	40 400mm	40 400mm	30 300mm	10B 100mm プレーキ有り	36 360度	T2 XSEL-PCT XSEL-QCT	3L 3m 5L 5m L 長さ指定		



- (1) ストロークは型式中では cm (センチメートル) 表記となります。R 軸動作範囲は 10 度単位の表記となります。
- (2) ケーブル長は、本体コネクタ接続部からコントローラーまでの長さです。標準は 3m か 5m ですが、それ以外の長さも m 単位で対応可能です。最長 30m まで対応可能です。

スペック

型式		CT4-G1PR-A-40-40-30-10B-36-T2				
各軸仕様		X1(マスター)軸	X2(スレーブ)軸	Y軸	Z軸	PR軸
軸タイプ		スライダ	スライダ	スライダ	テーブル	ピック&ロータリー軸
ストローク	(mm)	400	400	300	100	360度
最大速度	(mm/s)	2,500	2,500	833	4,500度/s	
構造		直交4軸 (X軸シンクロ動作) + ピック&ロータリー軸				
最大把持力(注1)	(N)	10				
開閉時間	(秒)	0.13 (2mm 片側) (注2)				
自由度		4				
稼働領域	X-Y-Z-P (mm)-R (度)	400-300-100-2 (片側)-360				
位置決め再現性	(mm)	X方向: ±0.02, Y方向: ±0.02, Z方向: ±0.02, R方向: ±0.025度				
ロストモーション	(mm)	X方向: 0.05以下, Y方向: 0.05以下, Z方向: -, R方向: 0.1度以下				
可搬質量	(kg)	0.1				
走行寿命	(km)	X/Y: 20,000, Z: 5,000 (90%残存確率)				
R軸許容負荷イナーシャ	(kg·cm ²)	0.4				
R軸許容モーメント	(N·m)	1.2				
設置姿勢		水平設置限定				
周囲温度・湿度		温度: 0~40°C, 湿度: 20~85% RH以下 (結露無きこと)				

(注1) 把持力はスライド上面(把持位置0mm, オーバーハング量0mm)における両スライド把持力の合計値を示します。
(注2) 参考値です。

本体標準価格

タイプ	標準価格
CT4-G1PR-A	-

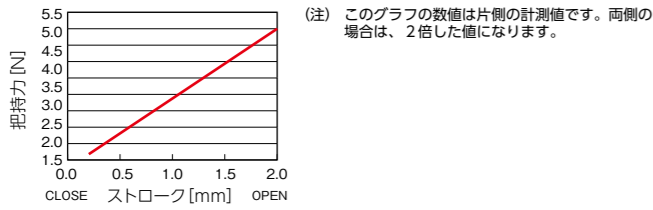
構造

項目	X1(マスター)軸	X2(スレーブ)軸	Y軸	Z軸	PR軸
モーター	ACサーボモーター (200V)				
原点検出	アブソリュート				
駆動方式	ボールねじ+カップリング		把持: ソレノイド+リンク機構 回転: モーター+タイミングベルト		
プレーキ	設定なし	設定なし	設定なし	標準装備	設定なし
C型フレーム	アルミ鋳物				
本体質量	83.0kg				

把持に関する注意事項

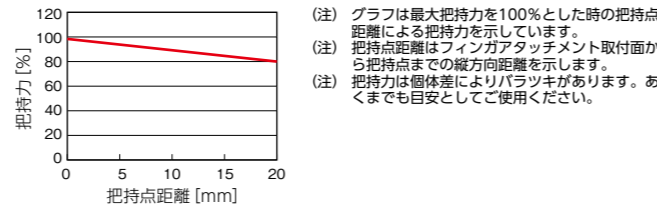
ストロークと把持力の相関図

把持機構にはバネを使用しているため、ストローク(開度)により、把持力は変化します。

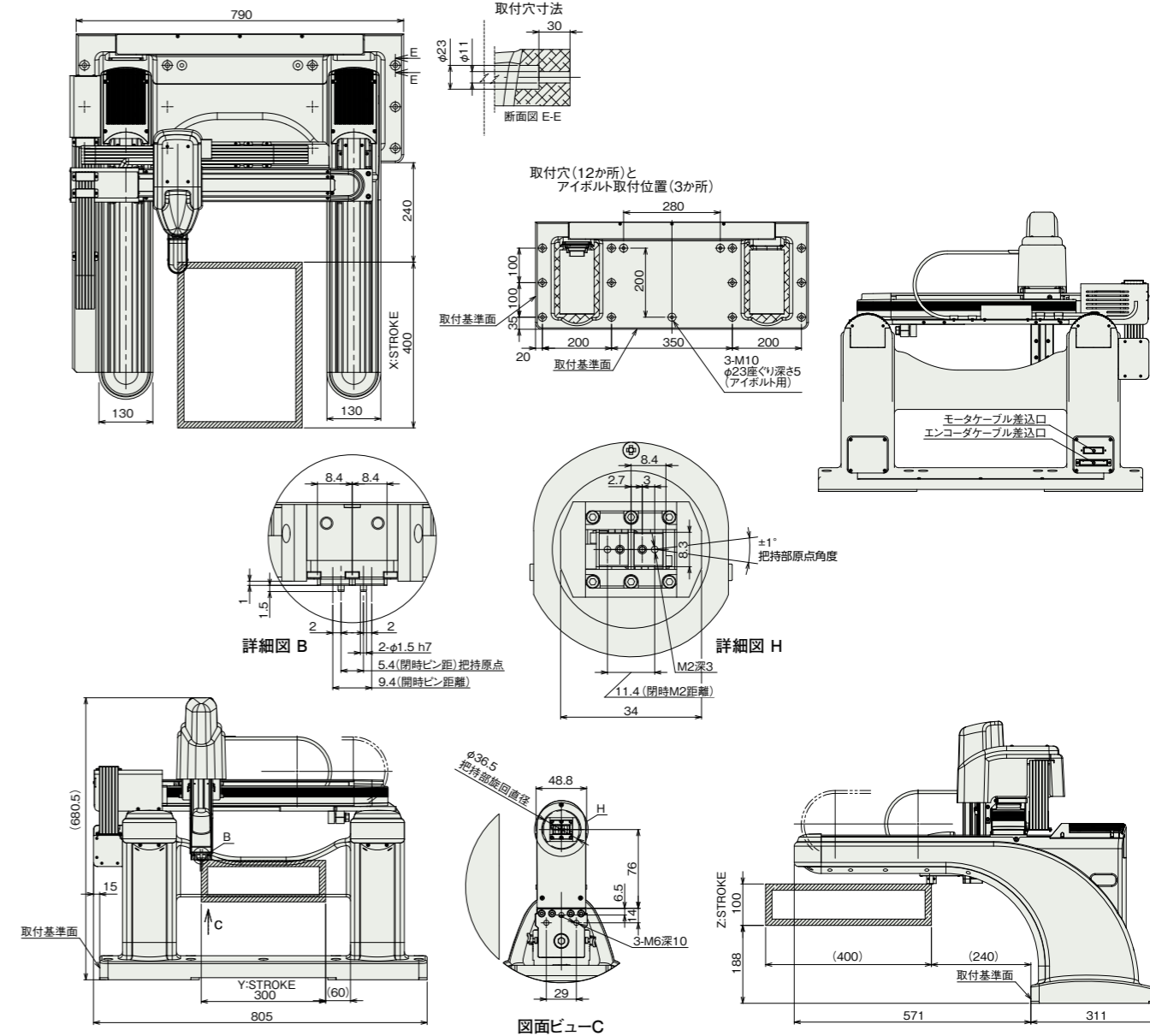


把持点距離と把持力について

把持点距離により把持力が変化しますので、ご注意ください。



寸法図



適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	ポジションナー	パルス列	プログラム	制御方法										最大位置決め点数	標準価格	参照ページ							
							ネットワーク	※選択	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC				EP	PRT	SSN	ECM			
XSEL-PCT/QCT (CT4用)		6	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	7-271

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、7-17ページをご確認ください。

ピック&ロータリー軸の運転条件

実際に搬送できるワークの質量は、フィンガアタッチメント(爪)とワークの材質による摩擦係数により異なります。選定時は、取扱説明書「ピック&ロータリー軸の運転条件」をご確認ください。

運転時デューティーについて

コントローラーの周囲温度が25°Cを超える場合は、把持の開閉動作にデューティーの制限があります。詳細は取扱説明書をご参照ください。

許容張り出し量

把持位置L、オーバーハング量Hはグラフの使用範囲内で設定してください。範囲外で使用了場合、ガイド寿命を著しく低下させる恐れがあります。

