

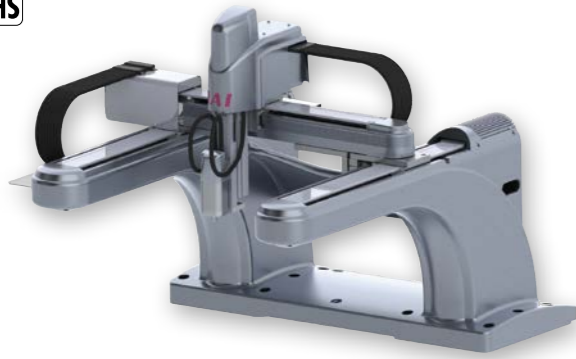
CT4-G1RT-A-40-40-30-10B-36L-T2

高速直交型ロボット
直交4軸回転軸付仕様

■型式項目

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	R軸動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長
CT4 高速直交型ロボット	G1RT ガントリー4軸回転軸付タイプ	A アブソリュート	40 400mm	40 400mm	30 300mm	10B 100mm プレーキ有り	36L 360度 リミットスイッチ付	T2 XSEL-PCT XSEL-QCT	3L 3m 5L 5m □L 長さ指定

RoHS



- POINT**
選定上の注意
- 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。
 - 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。
 - 取付けたツールのケーブルやエア配管も、引き回し方により、回転軸の負荷となります。取付けるツールの慣性モーメントは、ケーブルなどの負荷も考慮し、許容値を超えないようにしてください。また、ケーブルやエア配管が負荷とならないよう固定にも注意してください。

スペック

型式		CT4-G1RT-A-40-40-30-10B-36L-T2				
軸タイプ		X1(マスター)軸	X2(スレーブ)軸	Y軸	Z軸	R軸
各軸仕様	ストローク (mm)	400	400	300	100	360度
	最大速度 (mm/s)	2,500	2,500	2,500	833	4500度/s
組合せ仕様	構造自由度	直交4軸 (X軸シンクロ動作)+回転軸 4				
	稼働領域 X-Y-Z (mm)-R(度)	400-300-100-360				
	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: -				
	可搬質量 (kg)	0.5				
	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)	2				
	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℃、湿度: 20~85% RH以下 (結露無きこと)					

動的許容モーメント (R 軸)

回転軸許容モーメント 1.2N・m



動的許容モーメント方向

本体標準価格

タイプ	標準価格
CT4-G1RT-A	-

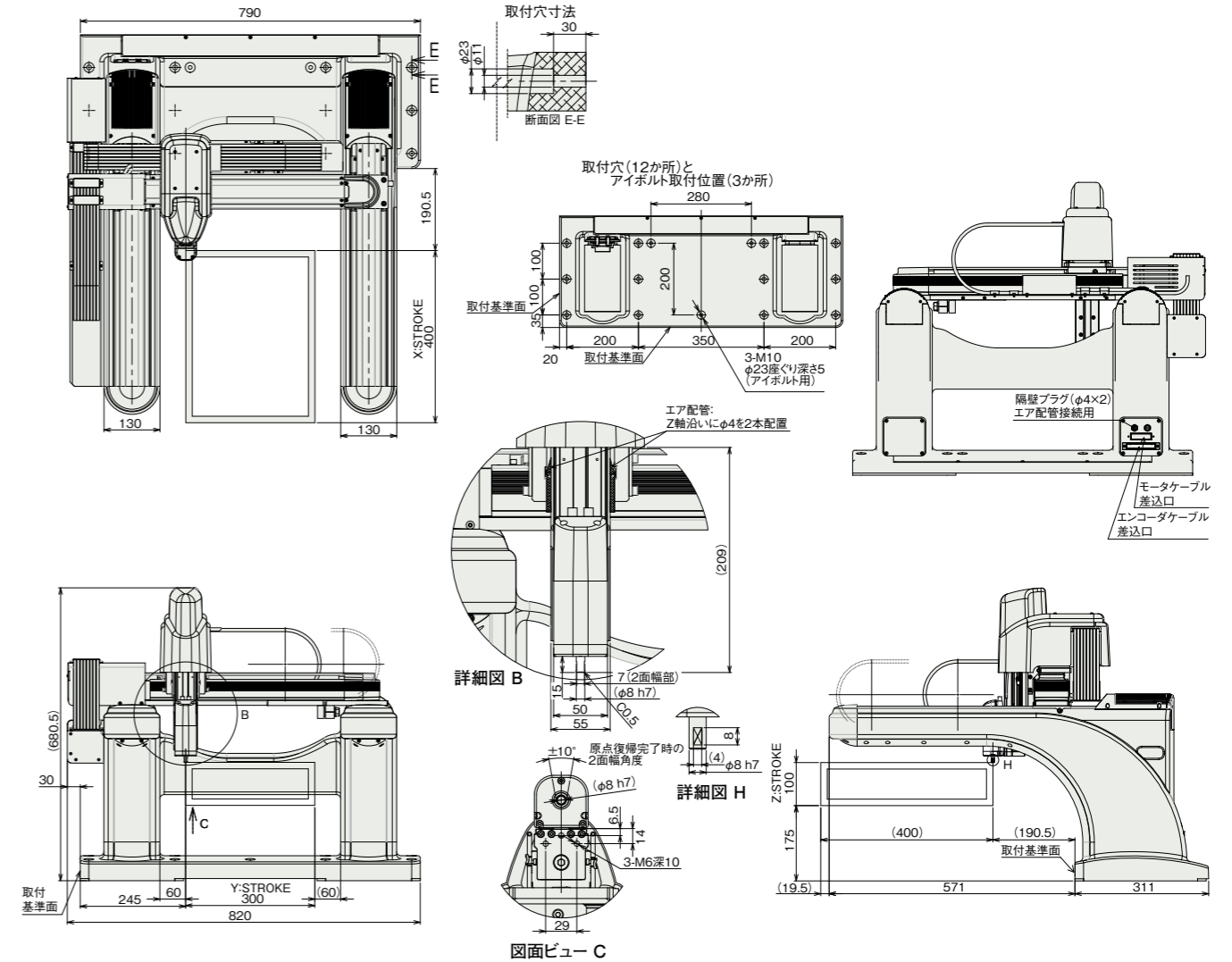
構造

項目	X1(マスター)軸	X2(スレーブ)軸	Y軸	Z軸	R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				モーター出力軸一体
ブレーキ	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				

ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
標準タイプ	3L(3m)	-
	5L(5m)	-
長さ指定	6L(6m) ~ 10L(10m)	-
	11L(11m) ~ 15L(15m)	-
	16L(16m) ~ 20L(20m)	-
	21L(21m) ~ 25L(25m)	-
	26L(26m) ~ 30L(30m)	-

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。

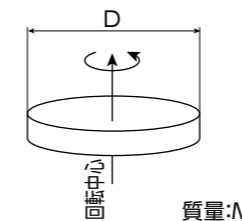
名称	外観	型式	最大接続可能軸数	最大位置決め点数	入力電源	標準価格	参照ページ
プログラム制御タイプ		XSEL-□-5-400A-400A-400A-60AB-60AL-N1-EEE-2-3	6	20000 点	三相 AC200 ~ 230V	-	7-259

(注) XSEL 5軸仕様の場合 (CT4のみの動作は5軸仕様となります)
(注) □はXSELのタイプ名 (PCT/QCT)

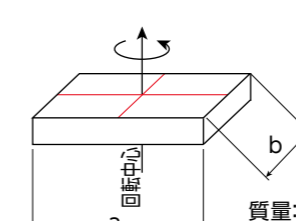
■回転軸で動作可能なワークの目安

下記の負荷イナーシャ計算式にて、ワークが許容負荷イナーシャ (2kg・cm²) 以下かをご確認ください。

$$J = 1/8 \times M \times D^2$$



$$J = 1/12 \times M \times (a^2 + b^2)$$



■動作可能なワーク例

重さ0.1kg、幅5cm、長さ14cmのワークの場合、1/12×0.1×(142+52)≒1.8となり動作可能となります。



(注) 回転軸先端のワーク重心が回転軸の出力軸からオフセットしないようご注意ください。

IAI