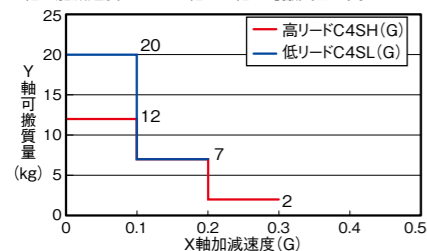


加減速度と可搬質量の相関図

■サーボモーター搭載機種 C4SL(G)/C4SH(G)

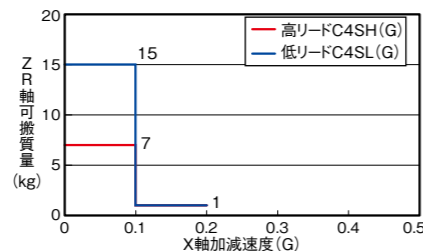
Y軸

X軸の加減速度により、Y軸/ZR軸の可搬質量が変わります。



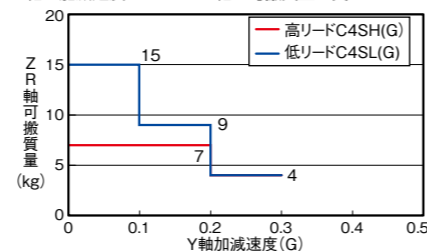
ZR軸

ZR軸の可搬質量 (kg) vs X軸加減速度 (G)



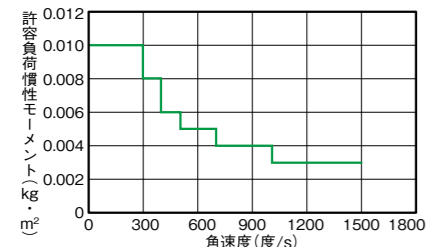
ZR軸

Y軸の加減速度により、ZR軸の可搬質量が変わります。

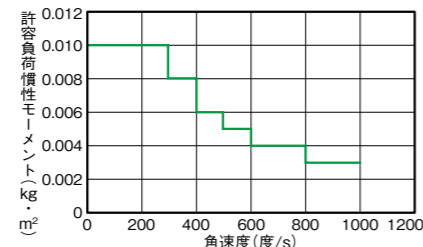


R軸の許容負荷慣性モーメントと角速度の相関図

■サーボモーター搭載機種 C4SL(G)/C4SH(G)



■パルスモーター搭載機種 C4(G)



許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg·m ²	300度/s	0.05G
0.008kg·m ²	400度/s	0.1G
0.006kg·m ²	500度/s	0.2G
0.005kg·m ²	700度/s	0.5G
0.004kg·m ²	1000度/s	1G
0.003kg·m ²	1500度/s	1.5G

許容負荷慣性モーメント	角加速度	角加減速度
0.010kg·m ²	100度/s	0.1G
0.010kg·m ²	200度/s	0.1G
0.010kg·m ²	300度/s	0.1G
0.008kg·m ²	400度/s	0.18G
0.006kg·m ²	500度/s	0.28G
0.005kg·m ²	600度/s	0.4G
0.004kg·m ²	700度/s	0.55G
0.004kg·m ²	800度/s	0.7G
0.003kg·m ²	900度/s	0.9G
0.003kg·m ²	1000度/s	1.1G

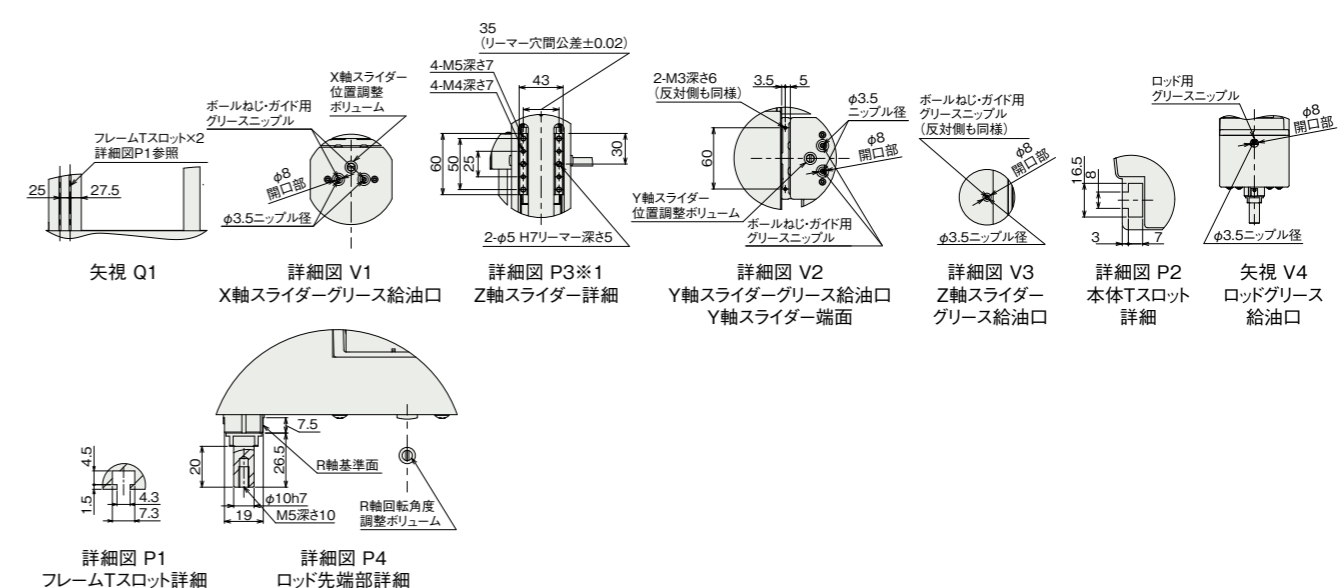
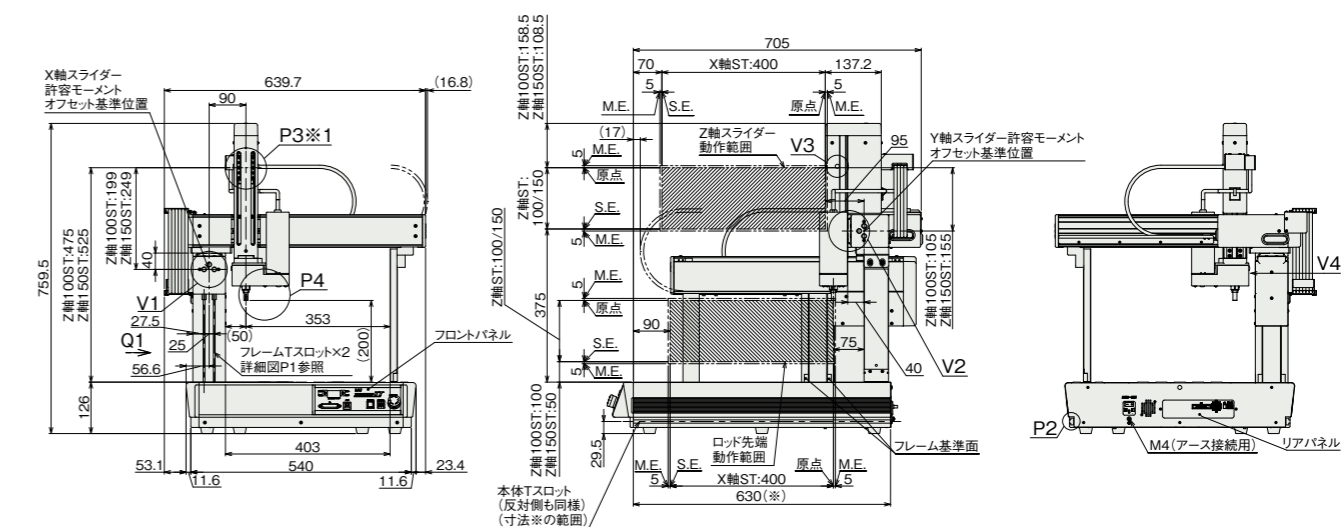
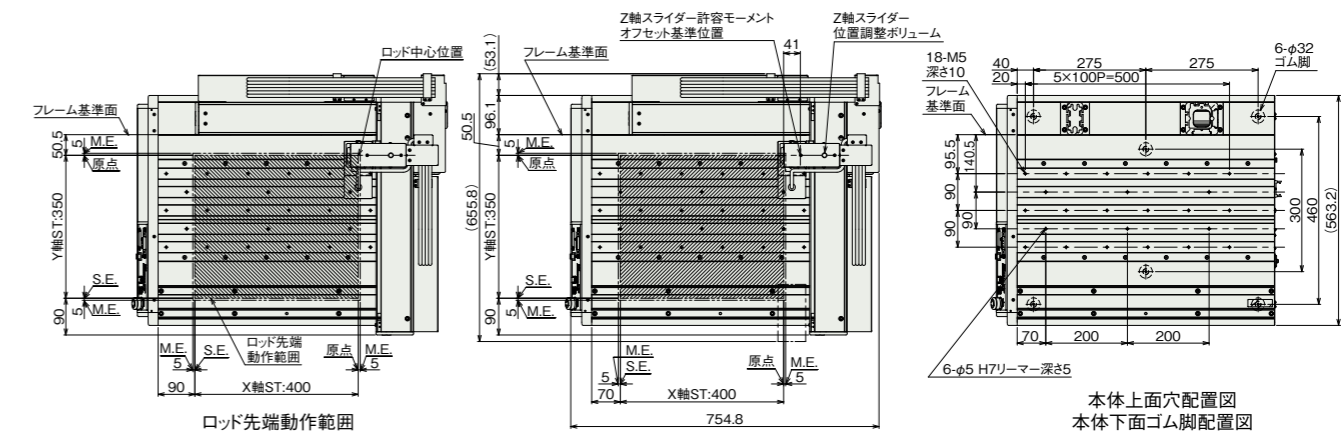
寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

※1 オプションでカバー付(型式:CO)を選択時はZ軸の前面にカバーが付きスライダーが隠れます。
(注)本体にワークを固定する場合は支柱の移動範囲に対し2mm以上の余裕を確認してください。
(注)原点復帰を行った場合は、スライダーがM.E.まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。

ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■質量

項目	質量	
	ACサーボモーター	パルスモーター
本体質量	46.3kg	48.3kg
テーブル部積載重量(注2)	80kg	

(注2) テーブル部とは、本体上面部のことです。X軸の可搬質量ではありません。