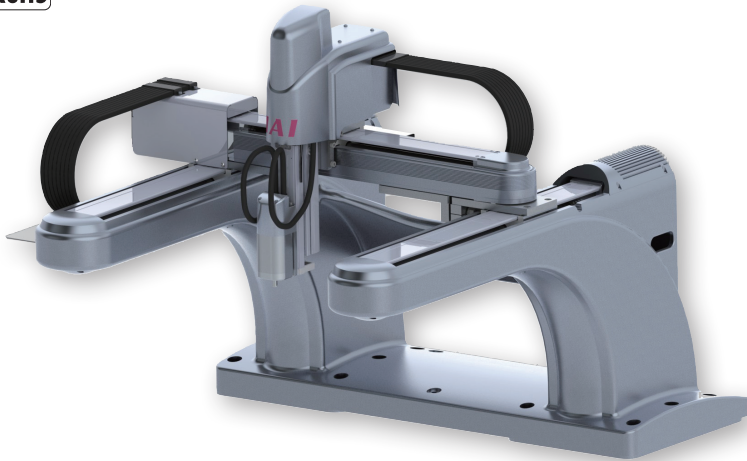


CT4-G1RT-A-40-40-30-10B-36L-T2-□ 高速直交型机械手 直交4轴带旋转轴规格

■型号项目	CT4	—	G1RT	—	A	—	40	—	40	—	30	—	10B	—	36L	—	T2	—	□	—	□
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	X1轴行程	—	X2轴行程	—	Y轴行程	—	Z轴行程	—	R轴动作范围	—	适应控制器	—	电缆长	—	□L: 指定长度
	CT4: 高速直交型机械手		G1RT: 龙门架4轴带旋转轴型		A: 绝对型		40: 400mm		40: 400mm		30: 300mm		10B: 100mm 带刹车		36L: 360度 带限位传感器		T2: XSEL-PCT XSEL-QCT		3L: 3m 5L: 5m		

RoHS



X轴 400mm
Y轴 300mm
Z轴 100mm
R轴 360度



(注1) 型号中的行程单位为cm(厘米)。R轴动作范围单位为10°。
(注2) 电缆长度是从本体接口连接部到控制器的长度。标准为3m或5m,除此以外的长度也可采用m单位予以对应。最长可对应30m。

性能

型号		CT4-G1RT-A-40-40-30-10B-36L-T2-□L				
		X1(主动)轴	X2(从动)轴	Y轴	Z轴	R轴
各轴规格	轴类型	滑块	滑块	滑块	平台	旋转轴
	行程 (mm)	400	400	300	100	360度
	最大速度 (mm/s)	2,500	2,500	2,500	833	4500度/s
组合规格	构造	直交4轴(X轴同步动作)+旋转轴				
	自由度	4				
	动作区域 X-Y-Z(mm)-R(度)	400-300-100-360				
	重复定位精度 (mm)	X方向: ±0.02, Y方向: ±0.02, Z方向: ±0.02, R方向: ±0.025度				
	空转值 (mm)	X方向: 0.05以下, Y方向: 0.05以下, Z方向: -, R方向: -				
	负载质量 (kg)	0.5				
	行走寿命 (km)	X/Y: 20,000, Z: 5,000 (90%残存率)				
	R轴允许负载转动惯量 (kg·cm ²)	2				
	R轴允许力矩 (N·m)	1.2				
安装姿势	仅限水平安装					
环境温度·湿度	温度: 0~40°C, 湿度: 20~85%RH以下(无结露)					

构造

项目	X1(主动)轴	X2(从动)轴	Y轴	Z轴	R轴
马达	AC伺服马达(200V)				
原点检测	绝对型				
驱动方式	滚珠丝杆+联轴器				马达输出轴一体
刹车	无设置	无设置	无设置	标准装备	无设置
C型框体	铝铸件				
主机重量	83.0kg				

电缆长

种类	电缆记号	
标准型	3L(3m)	
	5L(5m)	
特殊长度	6L(6m)	~10L(10m)
	11L(11m)	~15L(15m)
	16L(16m)	~20L(20m)
	21L(21m)	~25L(25m)
	26L(26m)	~30L(30m)

动态允许力矩(R轴)

旋转轴允许力矩 1.2N·m



动态允许力矩方向

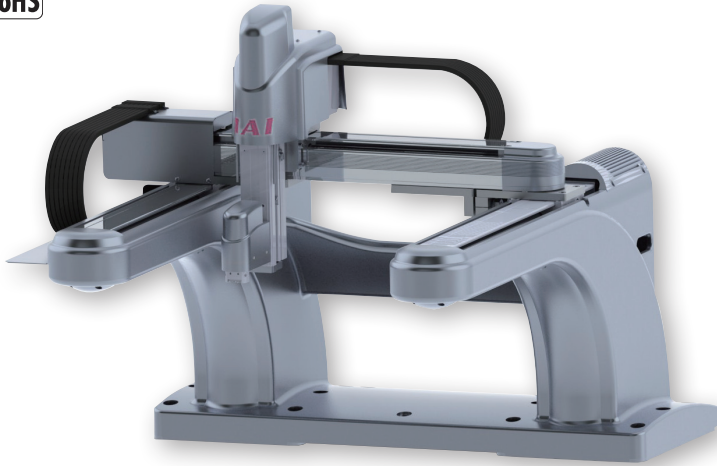
【选型注意事项】

安装的工装上连接的电缆和气管根据布局设计方法不同,会成为旋转轴的负荷。需要综合考虑安装工装的转动惯量与电缆等的负荷,不要超过允许值。另外,电缆与气管布线时也请注意尽可能不要对负荷产生影响。

CT4-G1PR-A-40-40-30-10B-36-T2-□ 高速直交型机械手 直交4轴抓·转规格

■型号项目	CT4	- G1PR	- A	- 40	- 40	- 30	- 10B	- 36	- T2	- □
	系列	类型	编码器种类	X1轴行程	X2轴行程	Y轴行程	Z轴行程	PR轴动作范围	适应控制器	电缆长
	CT4: 高速直交型机械手	G1PR: 龙门架4轴抓·转规格	A: 绝对型	40: 400mm	40: 400mm	30: 300mm	10B: 100mm 带刹车	36: 360度	T2: XSEL-PCT XSEL-QCT	3L: 3m 5L: 5m □L: 指定长度

RoHS



X轴	400mm
Y轴	300mm
Z轴	100mm
PR轴	旋转 360度 行程 2mm(单侧)

POINT
选型注意

(注1) 型号中的行程单位为cm(厘米)。R轴动作范围单位为10°。
(注2) 电缆长度是从本体接口连接部到控制器的长度。标准为3m或5m,除此以外的长度也可采用m单位予以对应。最长可对应30m。

性能

型号		CT4-G1PR-A-40-40-30-10B-36-T2-□L				
轴规格		X1(主动)轴	X2(从动)轴	Y轴	Z轴	PR轴
轴类型		滑块	滑块	滑块	平台	抓·转轴
行程	(mm)	400	400	300	100	360度
最大速度	(mm/s)	2,500	2,500	2,500	833	4,500度/s
构造		直交4轴(X轴同步动作)+抓·转轴				
最大抓握力(※1)	(N)	—				
开闭时间	(秒)	—				
自由度		4				
动作区域	X-Y-Z-P(mm)-R(度)	400-300-100-2(单侧)-360				
重复定位精度	(mm)	X方向: ±0.02, Y方向: ±0.02, Z方向: ±0.02, R方向: ±0.025度				
空转值	(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				
负载质量	(kg)	0.1				
行走寿命	(km)	X/Y: 20,000, Z: 5,000 (90%残存率)				
R轴允许负载转动惯量	(kg·cm ²)	0.4				
R轴允许力矩	(N·m)	1.2				
安装姿势		仅限水平安装				
环境温度·湿度		温度: 0~40°C, 湿度: 20~85%RH以下(无结露)				

(※1) 抓握力表示的是滑块上面(抓握位置0mm,伸出量0mm)两个滑块抓握力的总和。(※2) 参考值。

构造

项目	X1(主动)轴	X2(从动)轴	Y轴	Z轴	PR轴
马达	AC伺服马达(200V)				
原点检测	绝对型				
驱动方式	滚珠丝杆+联轴器			抓握: 电磁式+联动机构 旋转: 马达+同步带	
刹车	无设置	无设置	无设置	标准装备	无设置
C型框体	铝铸件				
主机重量	83.0kg				

电缆长

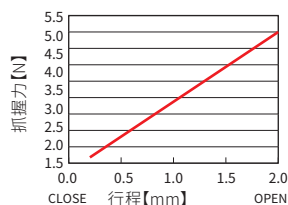
种类	电缆记号
标准型	3L(3m)
	5L(5m)
特殊长度	6L(6m) ~10L(10m)
	11L(11m) ~15L(15m)
	16L(16m) ~20L(20m)
	21L(21m) ~25L(25m)
	26L(26m) ~30L(30m)

抓握相关注意事项

【行程与抓握力相关图】

抓握机构有使用弹簧,因此根据行程(分叉角度)的不同,抓握力也有所变化。

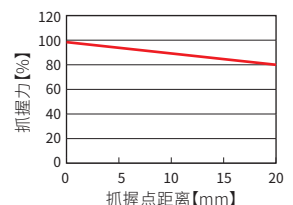
※该图表的数值为单侧的测量值。两侧时的数值为图表数值的2倍。



【关于抓握点距离与抓握力】

根据抓握点距离的远近,抓握力有所变化,敬请注意。

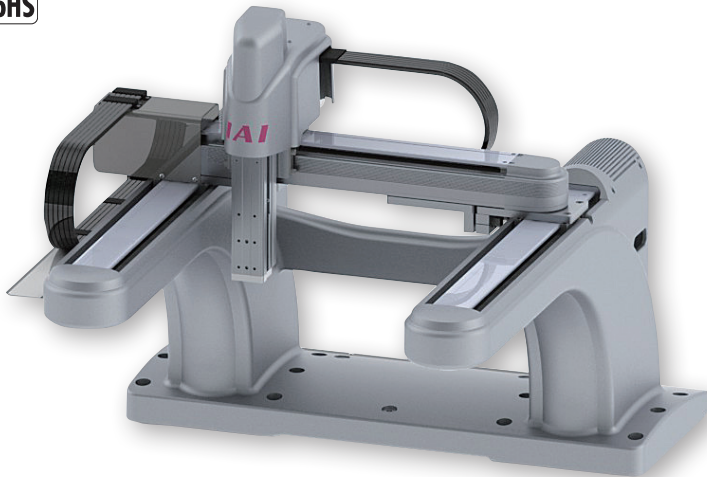
1. 图表显示的是最大抓握力为100%时抓握点与抓握力的关系。
2. 抓握点距离表示的是钩爪配件安装面到抓握点的纵向距离。
3. 抓握力因个体差异存在偏差。右图为参考值。



CT4-G1-A-40-40-30-10B-T2-□□ 高速直交型机械手 直交4轴规格

■型号项目	CT4	—	G1	—	A	—	40	—	40	—	30	—	10B	—	T2	—	□	—	□
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	X1轴行程	—	X2轴行程	—	Y轴行程	—	Z轴行程	—	适应控制器	—	电缆长	—	选项
	CT4: 高速直交型机械手		G1: 龙门架4轴型		A: 绝对型		40: 400mm		40: 400mm		30: 300mm		10B: 100mm 带刹车		T2: XSEL-PCT XSEL-QCT		3L: 3m 5L: 5m □L: 指定长度		未填写: 无 AC: 带气管规格

RoHS



X轴 400mm
Y轴 300mm
Z轴 100mm



(注1) 型号中的行程单位为cm(厘米)。
(注2) 电缆长度是从本体接口连接部到控制器的长度。标准为3m或5m,除此以外的长度也可采用m单位予以对应。最长可对应30m。

性能

型号		CT4-G1-A-40-40-30-10B-T2-□L			
轴规格		X1(主动)轴	X2(从动)轴	Y轴	Z轴
轴类型		滑块	滑块	滑块	平台
行程	(mm)	400	400	300	100
最大速度	(mm/s)	2,500	2,500	2,500	833
构造		直交4轴(X轴同步动作)			
自由度		3			
动作区域	X-Y-Z(mm)	400-300-100			
重复定位精度	(mm)	X方向: ±0.02, Y方向: ±0.02, Z方向: ±0.02			
空转值	(mm)	X方向: 0.05以下, Y方向: 0.05以下, Z方向: -			
负载质量	(kg)	1			
行走寿命	(km)	X/Y: 20,000, Z: 5,000 (90%残存率)			
动态允许力矩(※1)	(N·m)	Ma=6.4, Mb=9.2, Mc=14.2 (5,000km行走寿命时)			
负载伸出长(※1)	(mm)	X方向: 50, Y方向: 50, Z方向: 50			
安装姿势		仅限水平安装			
环境温度·湿度		温度: 0~40°C, 湿度: 20~85%RH以下(无结露)			

(※1) 安装于Z轴末端时的参数。

构造

项目	X1(主动)轴	X2(从动)轴	Y轴	Z轴
马达	AC伺服马达(200V)			
原点检测	绝对型			
驱动方式	滚珠丝杆+联轴器			
刹车	无设置	无设置	无设置	标准装备
C型框体	铝铸件			
主机重量	82.0kg			

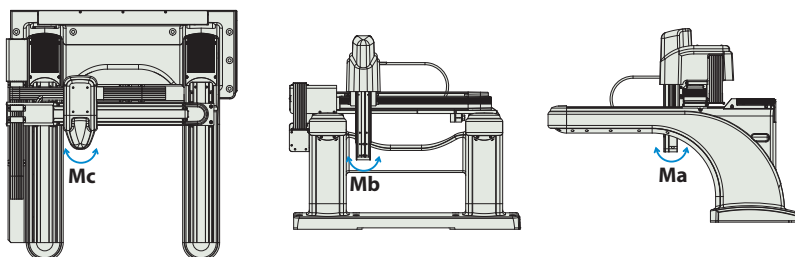
电缆长

种类	电缆记号
标准型	3L(3m)
	5L(5m)
特殊长度	6L(6m) ~10L(10m)
	11L(11m) ~15L(15m)
	16L(16m) ~20L(20m)
	21L(21m) ~25L(25m)
	26L(26m) ~30L(30m)

选项

名称	型号	参考页
附带空气配管的规格	AC	→3-467

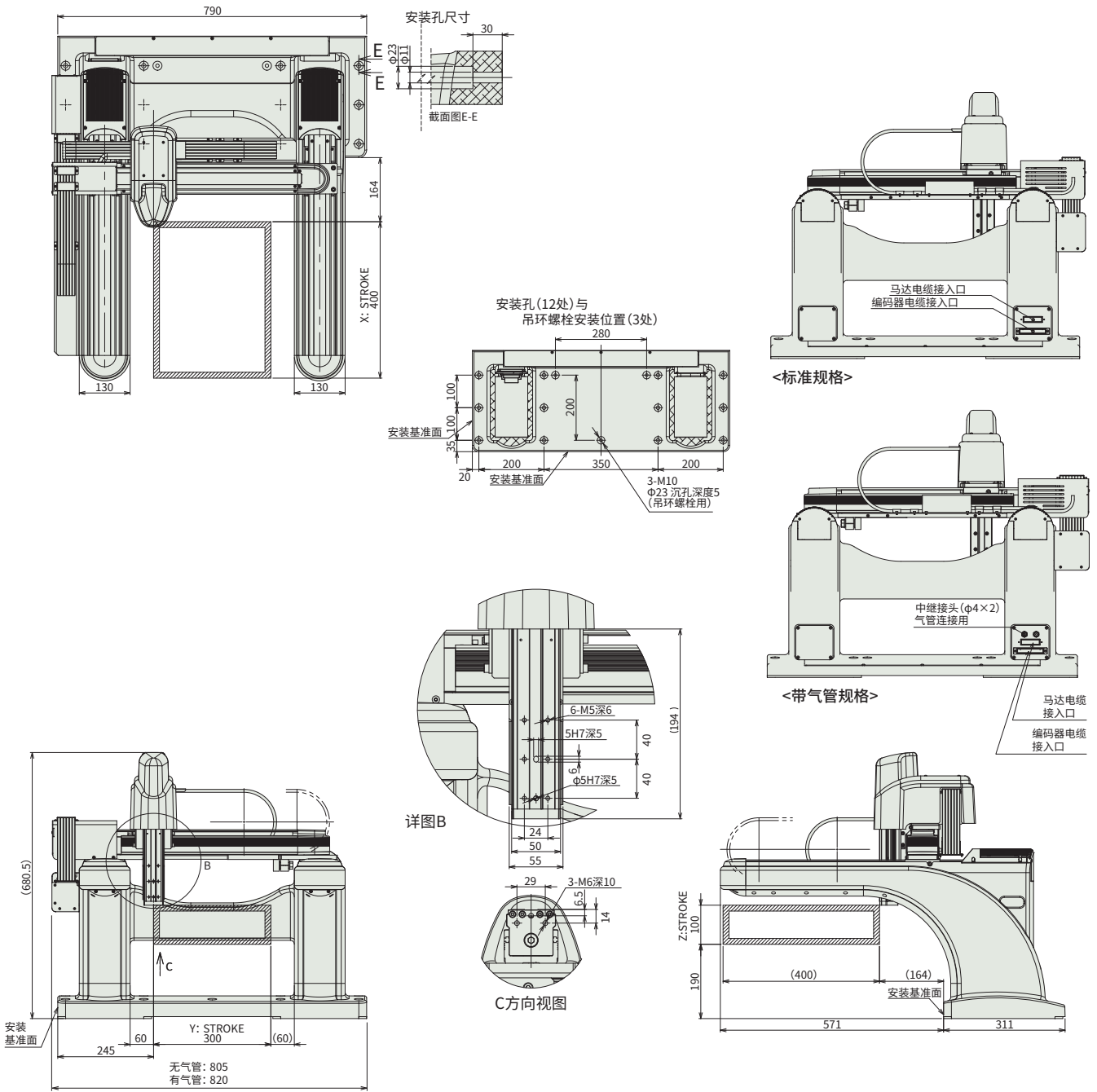
动态允许力矩(Z轴)



尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



适用控制器

CT4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	型号	最大可连接轴数	最大定位点数	输入电源	参考页
程序控制型		XSEL-①-4-400A-400A-400A-60AB-N1-EEE-2-3	6	20000点	三相 AC200~230V	→6-205

※如果是XSEL 4轴规格(仅CT4动作时为4轴规格) ※①XSEL的类型名称(PCT/QCT)

【关于动态允许力矩的计算】

关于CT4,X轴/Y轴以20000km行走寿命、Z轴以5000km行走寿命(残存率均为90%)为条件,计算得出的动态允许力矩。