

CS-B /C シリーズ 小型円筒座標ロボット

ロボット本体の仕様

項目	仕様		
	標準		
セット型式(注1)	CS-4230B	CS-4230C	CSS-4230C
本体型式	CS-4230BM	CS-4230CM	CSS-4230CM
動作範囲	300mm		
上下ストローク	Z(第3軸):100mm		
手首回転角度	T(第4軸):270°	T(第4軸):360°	
動作範囲	(第1軸):±135° R(第2軸):200mm Z(第3軸):100mm T(第4軸):±135°	(第1軸):±135° R(第2軸):200mm Z(第3軸):100mm T(第4軸):±180°	
軸組合わせ	(第1軸) + R(第2軸) + Z(第3軸) + T(第4軸)		
最大可搬質量	2.0kg		
合成最大速度	アーム先端:940mm/s R,Z(第2、3軸):300mm/s T軸(第4軸):360°/s	アーム先端:1570mm/s R,Z(第2、3軸):400mm/s T軸(第4軸):900°/s	
位置繰返し精度(注2)	アーム先端: ±0.05mm(3) Z(第3軸): ±0.05mm(3)		
T軸最大許容慣性モーメント	0.005 kg・m ²		
位置検出方式	簡易型アブソリュートエンコーダ		
駆動モータ	全軸ACサーボモータ(Z軸ブレーキ付)		
ユーザー用	サイズ	外径 4×内径 2.5 2本	
エア配管	許容最大圧力	0.49MPa	
質量	約14kg		

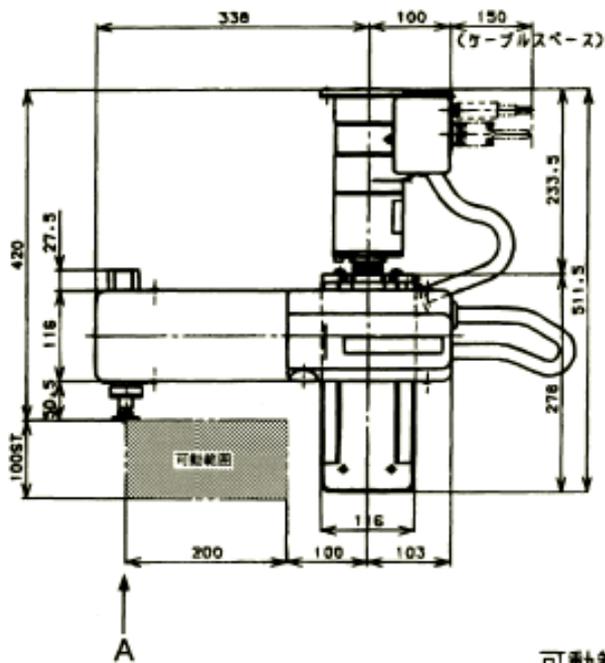
注1:セット型式は、ロボット本体・コントローラー・ティーチングペンダント一式の型式です。

注2:位置繰返し精度は、周囲温度一定時の精度です。

外形寸法と動作範囲

CSS-4230C

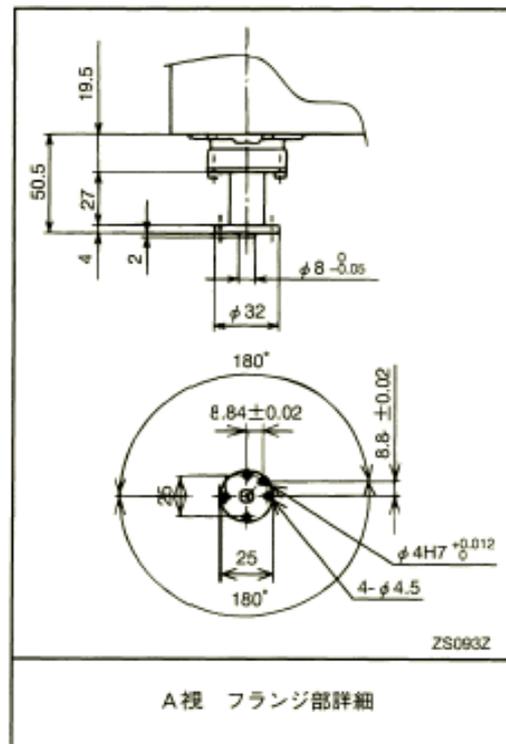
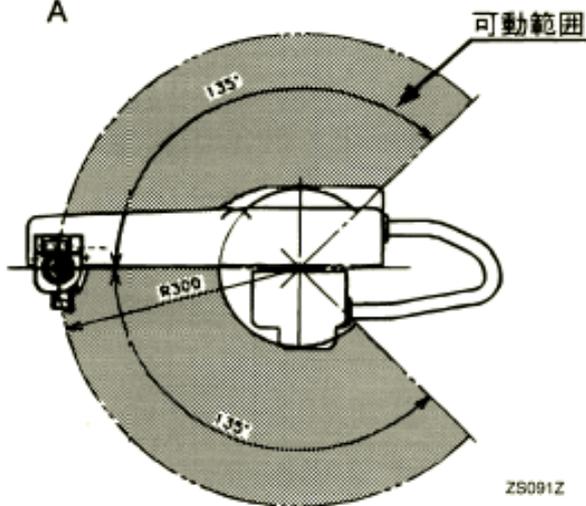
単位(mm)



ネームプレートの例 (下記)

	DENSO
ロボット本体形式	CSS-4230CM
ロボット本体品番	411200-0050
シリアルナンバー	06Q 004
	MADE IN JAPAN

ZS0922



CS シリーズロボットコントローラの仕様

項 目		仕 様	
適用ロボット		小型円筒座標型 (CS-B)	小型円筒座標型 (CS-C)
型 式		RC3-C4A	RC3-C4AB
制御方式		PTP、CP3次元直線、3次元円弧	
制御軸数		4軸	
駆動方式		全軸オールデジタルACサーボ	
使用言語		簡易デンソーロボット言語	
メモリ容量		4,000ステップ、1,500ポイント	8,000ステップ、2,500ポイント
教示方式		1) ダイレクトティーチング、2) リモートティーチング、 3) マニュアルデータインプット	
最小単位		X・Y・Z: 0.02mm	
外部信号 (I/O)	入力信号	システム固定 15点 + プログラム選択8点 + ユーザ開放24点	
	出力信号	システム固定 30点 + バルブ制御 8点 + ユーザ開放 24点	システム固定 32点 + バルブ制御8点 + ユーザ開放24点
外部通信	RS-232C	1回線 (パソコンまたはプリンター)	2回線 (視覚装置、 パソコンまたはプリンタ)
タイマ機能		0.01 ~ 9.99s (0.01Sきざみ)	
自己診断機能		オーバラン、サーボ異常、メモリ異常、入力ミス など	
エラー表示		ERROR No. をティーチングペンダントに表示	
環境条件 (動作時)		温度0 ~ 40 、湿度90%RH以下 (結露なきこと)	
電 源		【~97年11月】 : 3相 AC200V +10%、-15% 50/60Hz 0.6KVA (第3種接地) 【97年12月~】 : 単相 AC200V +10%、-15% 50/60Hz 0.6KVA (第3種接地)	
		H ; 98mm × X ; 440mm × D ; 460mm (ゴム足、ファンガード除く)	
質 量		約18kg (付属ケーブル除く)	