

# EC-CTC5

薄型  
モーター  
ストレート  
本体幅  
50mm  
24V  
ACサーボ  
モーター  
すべり  
ねじ

■型式項目

**EC** - **CTC5** [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	リード	ストローク	アクチュエーターケーブル長	電源・I/Oケーブル長	オプション
		M 8mm L 4mm	30 30mm 50 50mm	下記アクチュエーターケーブル長 価格表参照	下記電源・I/Oケーブル長 価格表参照	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はテーブル左取付け (GT4) です。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCON-EC接続仕様 (注1)	NPN/PNP仕様 (注2)
30	-	-
50	-	-

(注1) オプションにて必ず「ACR」を選択してください。  
(注2) インターフェイスボックスと交換ケーブルが含まれた価格です。

## オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
RCON-EC接続仕様 (注3) (注5)	<b>ACR</b>	31	-
ブレーキ	<b>B</b>	31	-
テーブル右取付け (注4)	<b>GT2</b>	31	-
テーブル下取付け (注4)	<b>GT3</b>	31	-
テーブル左取付け (注4)	<b>GT4</b>	31	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	31	-
PNP仕様 (注3)	<b>PN</b>	31	-
スパイラルカバー付き仕様	<b>SRC</b>	32	-
電源2系統仕様 (注3)	<b>TMD2</b>	32	-
無線通信仕様 (注5)	<b>WL</b>	32	-
無線軸動作対応仕様 (注5)	<b>WL2</b>	32	-

(注3) RCON-EC接続仕様 (ACR) 選択時は、PNP仕様 (PN) および電源2系統仕様 (TMD2) を選択できません。また、インターフェイスボックスと交換ケーブルは付属しません。  
(注4) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
(注5) RCON-EC接続仕様 (ACR) 選択時は、無線通信仕様 (WL) と無線軸動作対応仕様 (WL2) は選択できません。RCON-EC接続にて無線通信を行う場合 (WL) は、別売オプションのインターフェイスボックスと交換ケーブル、電源・I/Oケーブルを手配してください。詳細は37ページをご参照ください。無線軸動作対応仕様 (WL2) の場合は、担当営業までお問い合わせください。

## 別売オプション価格表 (標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
インターフェイスボックス 交換ケーブル	CB-CVN-BJ002	41	-
RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (標準コネクタケーブル)	CB-REC-PWBIO□□□-RB	41	-
RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (4方向コネクタケーブル)	CB-REC2-PWBIO□□□-RB	41	-
RCON-EC接続仕様 電源2系統用 インターフェイスボックス (無線仕様)	ECW-CVNWL-CB-ACR	41	-

(注) 電源・I/Oケーブルはロボットケーブルです。  
□□□にはケーブル長さを記入してください。(例: 010=1m)

**選定上の注意**

- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押し付け動作を行う場合は「押し付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押し付け力は目安の値です。注意点は35ページをご確認ください。
- テーブル取付け方向は、オプション価格表よりオプション記号を必ず選択してください。
- 張出し負荷長の目安は、テーブル先端方向 130mm 以下、テーブル上面方向 100mm 以下、テーブル側面方向 120mm 以下です。張出し負荷長については36ページの説明をご確認ください。

## アクチュエーターケーブル長価格表 (標準価格)

ケーブル記号	ケーブル長	標準価格
<b>1 ~ 5</b>	1 ~ 5m	-
<b>6 ~ 10</b>	6 ~ 10m (注6)	-

(注6) インターフェイスボックス経由の接続時は最長9mまでの選択となります。  
(注) 電源・I/Oケーブル長との合計が10m以下になるように選択してください。  
(注) ロボットケーブルです。

## 電源・I/Oケーブル長価格表 (標準価格)

## 標準コネクタケーブル

ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 (パラ線)
		CB-EC-PWBIO□□□-RB付属
<b>0</b>	ケーブル無し	- (注7)
<b>1 ~ 3</b>	1 ~ 3m	-
<b>4 ~ 5</b>	4 ~ 5m	-
<b>6 ~ 9</b>	6 ~ 9m	-

(注7) 端子台コネクタのみ付属します。詳細は40ページをご確認ください。  
(注) ロボットケーブルです。

## 4方向コネクタケーブル

ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 (パラ線)
		CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属
<b>S1 ~ S3</b>	1 ~ 3m	-
<b>S4 ~ S5</b>	4 ~ 5m	-
<b>S6 ~ S9</b>	6 ~ 9m	-

(注) ロボットケーブルです。

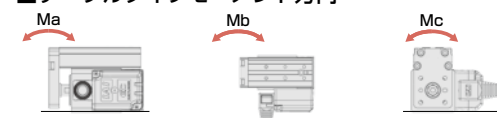
## メインスペック

項目	内容	
リード	すべりねじリード (mm)	8 4
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) 8 8
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s) 200 100
	可搬質量	最高加減速度 (G) 0.4 0.1
垂直	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg) 4.5 7
	可搬質量	最高速度 (mm/s) 200 100
押し付け	押し付け時最大推力 (N)	71.5 148.7
	押し付け最高速度 (mm/s)	20 20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持力 (kgf)	4.5 7
ストローク	最小ストローク (mm)	30 30
	最大ストローク (mm)	50 50
	ストロークピッチ (mm)	20 20

項目	内容
駆動方式	すべりねじ φ6mm 転速C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	- (2点間位置決め機能のため、表記できません。)
静的許容モーメント	Ma : 7.9 N·m
	Mb : 11.3 N·m
	Mc : 23.3 N·m
動的許容モーメント (注8)	Ma : 4.0 N·m
	Mb : 5.7 N·m
	Mc : 11.8 N·m
走行寿命	水平1000万回往復動作 (50ST走行距離1,000km)、垂直500万回往復動作
使用周囲温度・湿度	0~40℃、10~85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター (φ42) (電源容量: 最大3.6A)
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注8) 基準定格寿命1,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2023・1-256ページにて走行寿命をご確認ください。

## テーブルタイプモーメント方向



## 速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

### リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
		0.4
0	8	4.5
200	8	4.5

### リード4

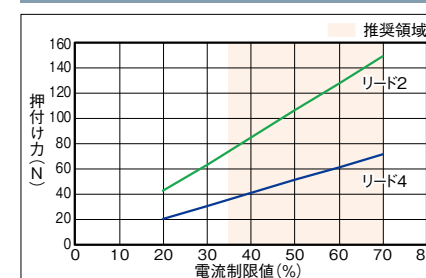
姿勢 速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度 (G)	
		0.1
0	8	7
100	8	7

## ストロークと最高速度

リード (mm)	30 (mm)	50 (mm)
8		200
4		100

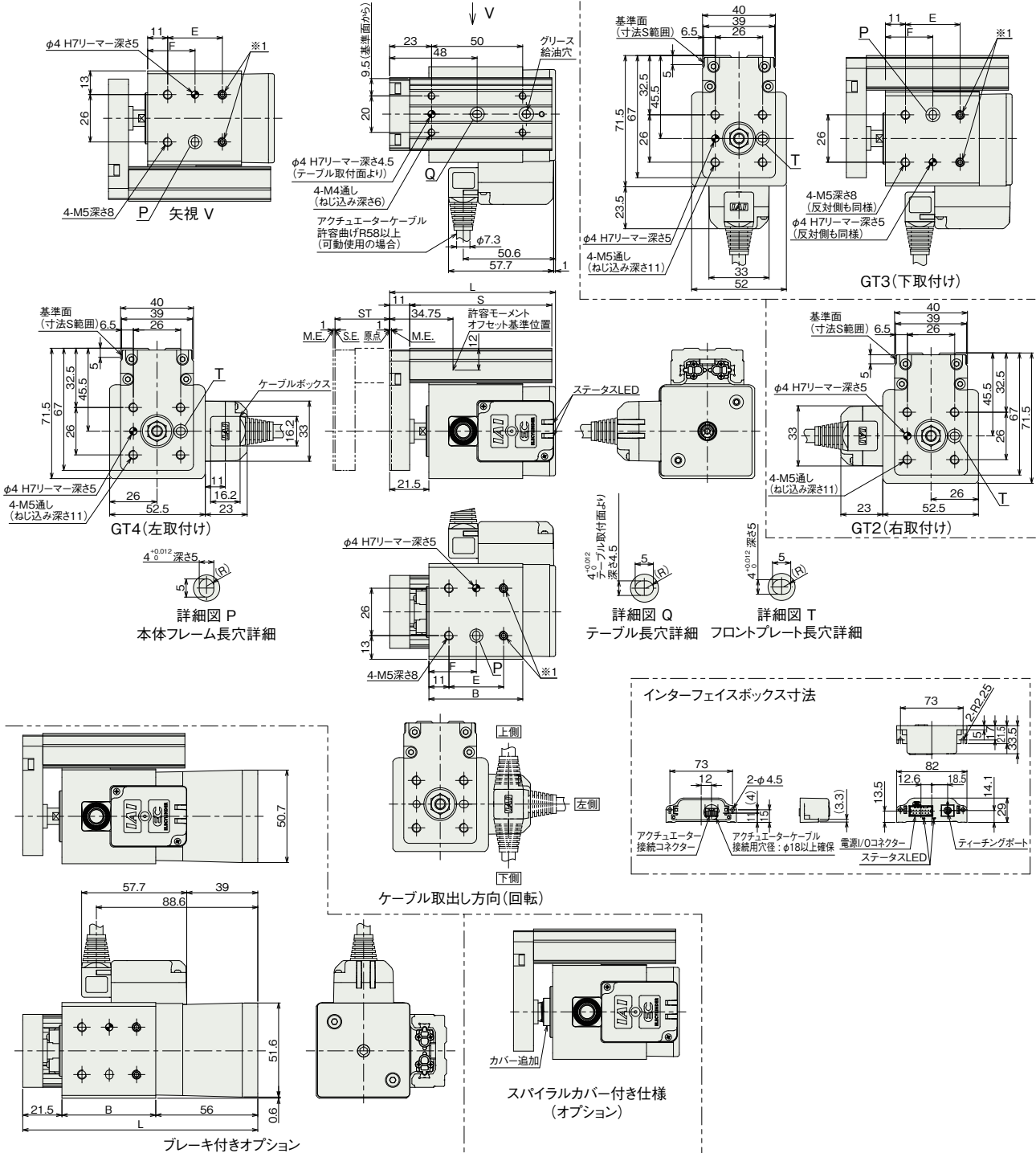
(単位はmm/s)

## 押し付け力と電流制限値の相関図



※1 止めねじが取り付けられています。この穴を使用する場合は、止めねじを外してご使用ください。  
 (注) 原点復帰を行った場合は、テーブルがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。  
 (注) ケーブルを固定してケーブルの根元部分が動かないようにしてください。  
 ケーブルの分離と交換が可能です。(ケーブルボックス内コネクタ接続)  
 ケーブル取出し方向はケーブルボックスの方向変更で変更することができます。  
 (注) ケーブル取出し方向の変更回数は5回を目安としてください。

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



■ストローク別寸法

ストローク		30	50
L	ブレーキ無し	91	111
	ブレーキ有り	129	149
S		78	98
B		51.5	71.5
E		30	50
F		26	36

■ストローク別質量

ストローク		30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.83	0.98
	ブレーキ有り	1.09	1.24

■適応コントローラ

(注) ECシリーズはコントローラ内蔵です。内蔵コントローラの詳細は、38ページをご確認ください。