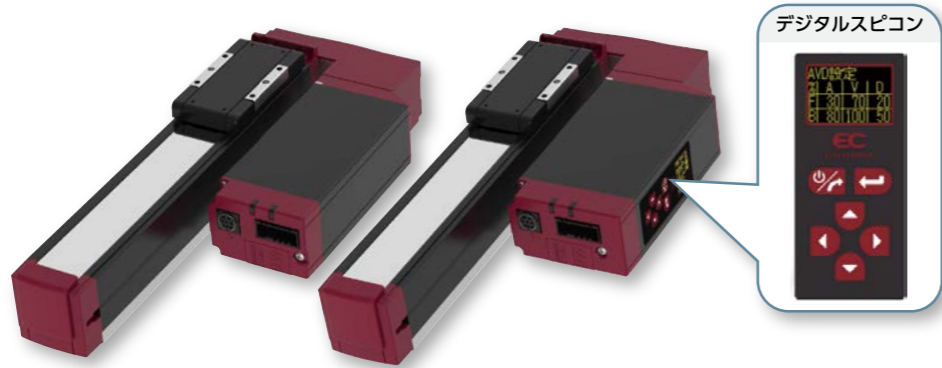


EC-S4□R

EC-DS4□R (デジタルスピコン付き)

簡易防塵
モーター
折返し
本体幅
40mm
24V
パルス
モーター

EC		R	
シリーズ	タイプ	リード	仕様
S4	標準	S 16mm	R 10mm
DS4	デジタルスピコン	H 10mm	M 5mm
		L 2.5mm	
		ストローク	電源・I/Oケーブル長
		50 100 150 200 250 300	下記電源・I/Oケーブル長 価格表参照
			オプション
			下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) 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		ストローク (mm)	標準価格	
	S4□R	DS4□R		S4□R	DS4□R
50	-	-	200	-	-
100	-	-	250	-	-
150	-	-	300	-	-

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1)	ACR	2-625	-
ブレーキ	B	2-625	-
フート金具	FT	2-631	-
指定グリース塗布仕様	GS	2-635	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	2-635	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	2-635	-
原点逆仕様	NM	2-638	-
PNP仕様	PN	2-638	-
スライダー部ローラー仕様	SR	2-641	-
電源2系統仕様	TMD2	2-641	-
バッテリーレス	WA	2-642	-
アプソリュートエンコーダー仕様	WA	2-642	-
無線通信仕様	WL	2-642	-
無線軸動作対応仕様	WL2	2-643	-

(注1) 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。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの型式をご記入ください。

電源・I/Oケーブル長価格表 (標準価格)

ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 (バラ線)		RCON-EC接続仕様 (注4) (両端コネクタ付き)
		CB-EC-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC-PWBIO□□□-RB付属	
0	ケーブル無し	-	-	-
1~3	1~3m	-	-	-
4~5	4~5m	-	-	-
6~7	6~7m	-	-	-
8~10	8~10m	-	-	-

(注3) 端子台コネクタのみ付属します。詳細は2-653ページをご確認ください。

(注4) オプションでRCON-EC接続仕様 (ACR) を選択した場合です。

(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 (バラ線)		RCON-EC接続仕様 (注5) (両端コネクタ付き)
		CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC2-PWBIO□□□-RB付属	
S1~S3	1~3m	-	-	-
S4~S5	4~5m	-	-	-
S6~S7	6~7m	-	-	-
S8~S10	8~10m	-	-	-

(注5) オプションでRCON-EC接続仕様 (ACR) を選択した場合です。

(注) ロボットケーブルです。

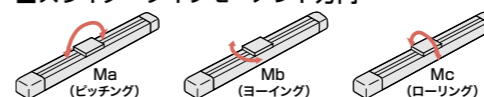
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。省電力設定を有効にする場合は、メインスペックが変わりますので、詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-295ページをご確認ください。
- 使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は1-306ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-287ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向150mm以下です。張出し負荷長については2-103ページの説明をご確認ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。

メインスペック

項目	内容	項目				
		16	10	5	2.5	
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (省電力無効)	7	12	15	18
		最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	4	10	12	14
	速度/加速度	最高速度 (mm/s)	800	700	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	30	7	4
定格加速度 (G)		0.3	0.3	0.3	0.3	
垂直	最高可搬質量 (kg) (省電力無効)	1.5	2.5	5	6.5	
	最高可搬質量 (kg) (省電力有効)	1	2	4.5	6.5	
	最高速度 (mm/s)	800	600	350	150	
	最低速度 (mm/s)	40	30	7	4	
	定格加速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	
押付け	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.3	
	押付け時最大推力 (N)	39	62	124	263	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	40	30	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	2.5	5	6.5	
	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
ストローク	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

スライダータイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は省電力設定無効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

省電力設定無効 (パワーモード) 可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	加速度 (G)					
	水平		垂直		垂直	
速度 (mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	7	6	6	5	1.5	1.25
140	7	6	6	5	1.5	1.25
280	7	6	6	5	1.5	1.25
420	7	6	5	4	1.5	1.25
560	7	6	4.5	3	1.5	1.25
700	6	4	3.5	3	1.5	1.25
800		3	2.5	2		1

リード10

姿勢	加速度 (G)					
	水平		垂直		垂直	
速度 (mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	12	11	10	10	2.5	2
175	12	11	10	10	2.5	2
350	12	9	9	7	2.5	2
420	12	8	7	5	2.5	2
525	11	7	6	4	1.5	1.5
600	8	5	4	2	1	1
700		3	2	1		

リード5

姿勢	加速度 (G)					
	水平		垂直		垂直	
速度 (mm/s)	0.3	0.5	0.3	0.5	0.3	0.5
0	15	14	5	4.5		
85	15	14	5	4.5		
130	15	14	5	4.5		
215	15	14	5	4.5		
260	15	14	5	4.5		
300	15	14	4	4		
350	13	10	2	2		

リード2.5

姿勢	加速度 (G)	
	水平	垂直
速度 (mm/s)	0.3	0.3
0	18	6.5
40	18	6.5
85	18	6.5
105	18	6.5
135	18	6.5
150	18	6
175	18	

省電力設定有効 (省エネモード) 可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード16

姿勢	加速度 (G)		
	水平	垂直	
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	4	3.5	1
140	4	3.5	1
280	4	3.5	1
420	4	3.5	1
560	4	3	1
700	3	2	
800		1	

リード10

姿勢	加速度 (G)		
	水平	垂直	
速度 (mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	10	8	2
175	10	8	2
350	9	6	2
435	7	3	1
525	4	1	

リード5

姿勢	加速度 (G)	
	水平	垂直
速度 (mm/s)	0.3	0.3
0	12	4.5
85	12	4.5
130	12	4
215	10	4
260	9	2.5

リード2.5

姿勢	加速度 (G)	
	水平	垂直
速度 (mm/s)	0.3	0.3
0	14	6.5
40	14	6.5
85	14	6.5
105	14	4
135	14	2

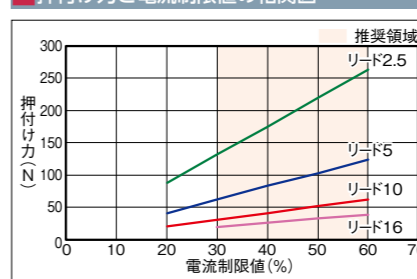
ストロークと最高速度

リード (mm)	省電力設定	最高速度 (mm/s)		
		50~200 (50mmごと)	250 (mm)	300 (mm)
16	無効	800	760	540
	有効	800<560>	760<560>	540
10	無効	700	470	320
	有効	525<435>	470<435>	320
5	無効	350	240	160
	有効	260	240	160
2.5	無効	175	120	85
	有効	135	120	85

(単位はmm/s)

(注) <>内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



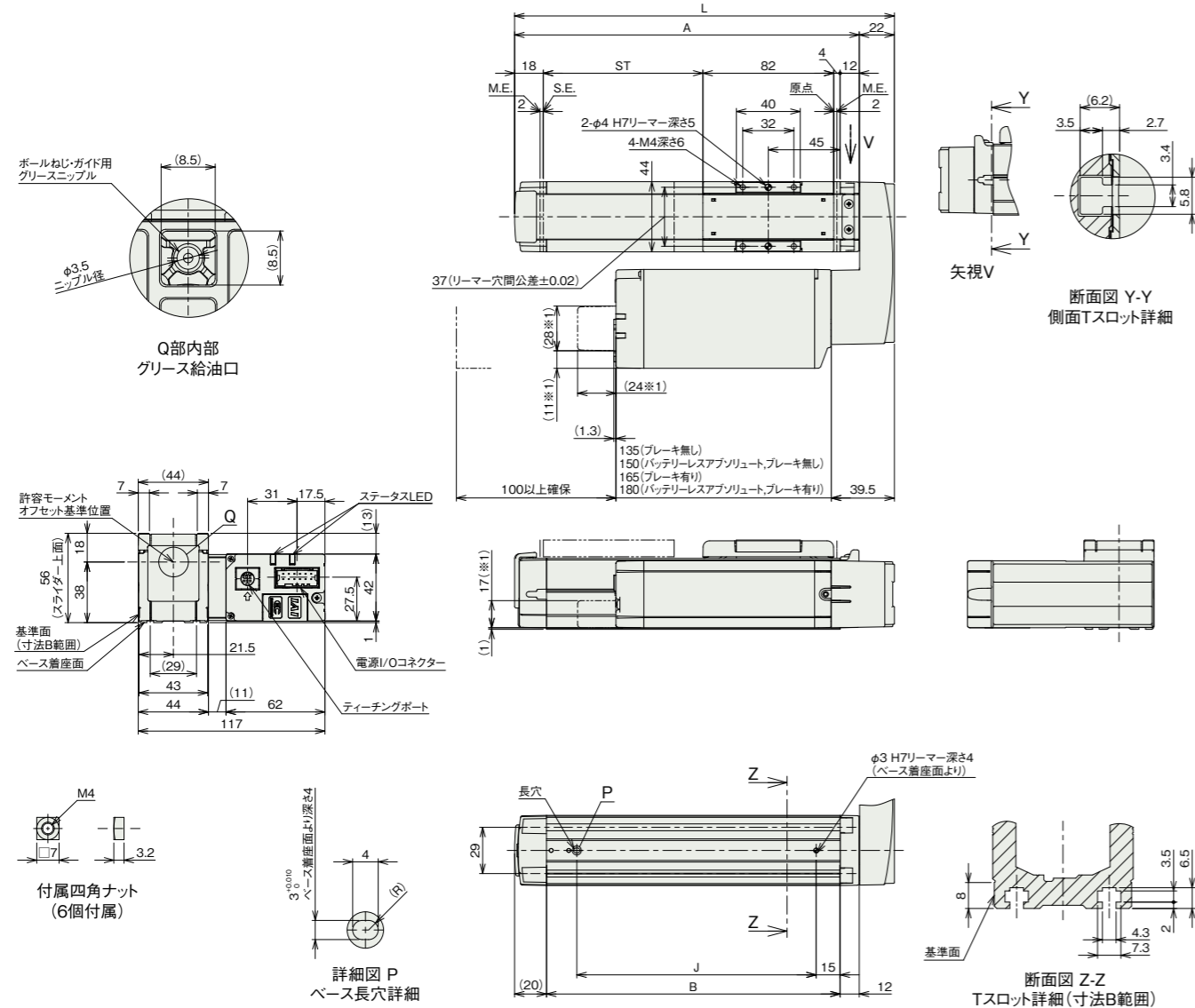
■ 寸法図

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



■ EC-S4□R

※1 寸法は、WL/WL2オプション選択時に適用する寸法です。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダが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) 四角ナットにはナットホルダー(6個)が付属されます。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



■ ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	188	238	288	338	388	438
A	166	216	266	316	366	416
B	134	184	234	284	334	384
J	100	150	200	250	300	350

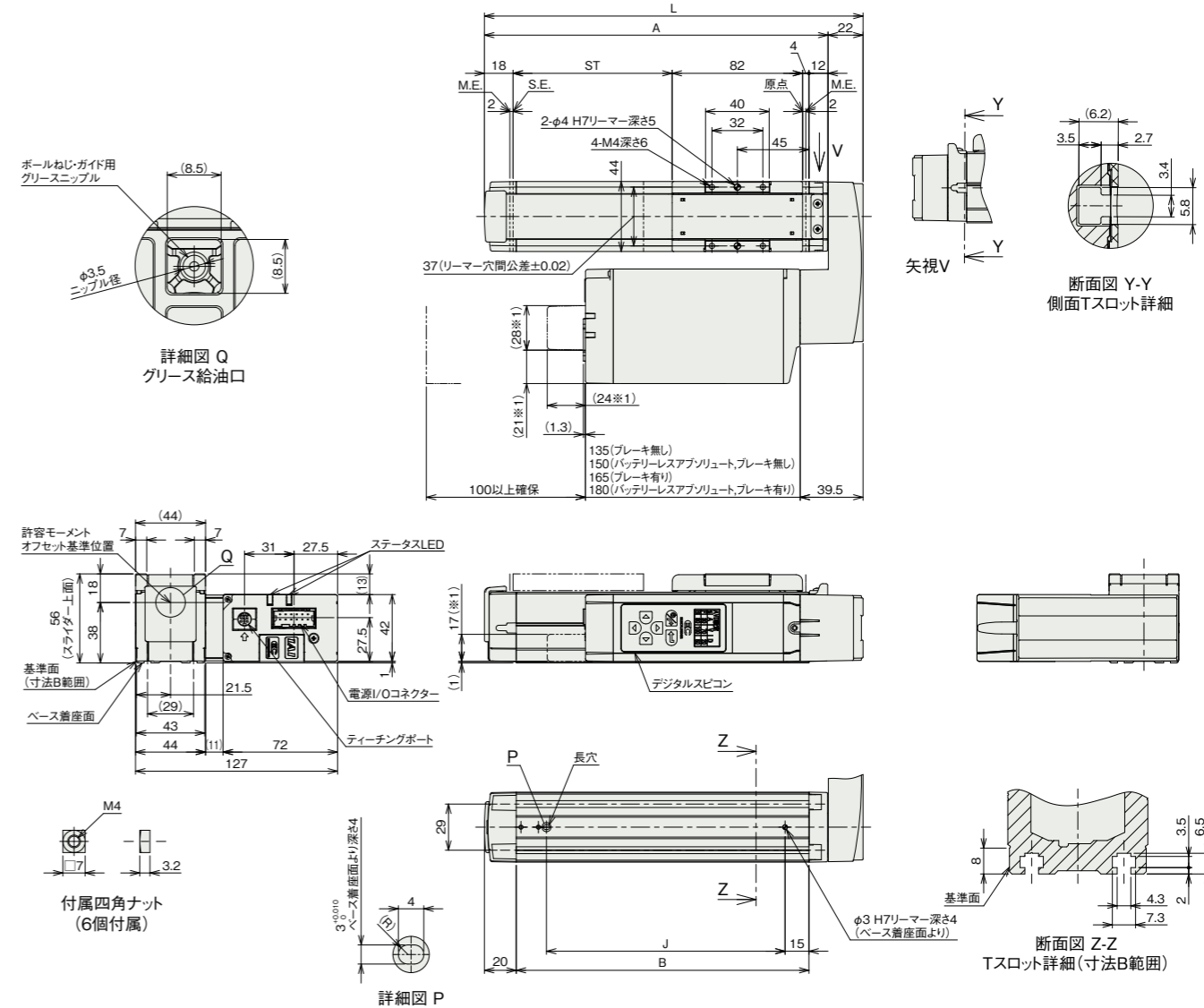
■ ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.3	1.4	1.6	1.7	1.9
	ブレーキ有り	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0

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

■ EC-DS4□R<デジタルスピコン付き>

※1 寸法は、WL/WL2オプション選択時に適用する寸法です。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダが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) 四角ナットにはナットホルダー(6個)が付属されます。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



■ ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	188	238	288	338	388	438
A	166	216	266	316	366	416
B	134	184	234	284	334	384
J	100	150	200	250	300	350

■ ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.4	1.5	1.6	1.8	2.1
	ブレーキ有り	1.6	1.7	1.8	2.0	2.3

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

■ 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、2-647ページをご確認ください。

