

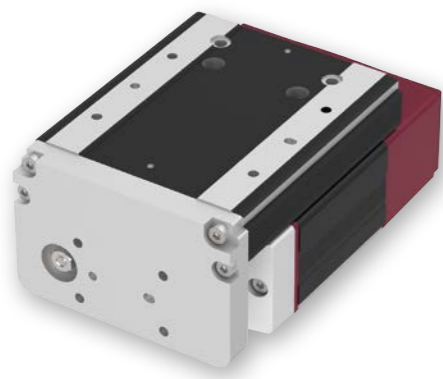
# EC-TW4

細小型  
モーター  
折返し  
本体幅  
80mm  
24V  
パルス  
モーター

■型式項目

EC - TW4

シリーズ	タイプ	リード	ストローク	電源・I/Oケーブル長	オプション
		H 6mm M 4mm L 2mm	30 30mm 50 50mm	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



- POINT**  
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。
  - 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396ページをご確認ください。
  - 張出し負荷長の目安は、Ma方向のテーブル上面方向100mm以下、テーブル先端方向50mm以下、Mb・Mc方向120mm以下です。
  - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は379ページをご確認ください。

## ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

## 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	271	-
ブレーキ	B	271	-
原点逆仕様	NM	279	-
PNP仕様	PN	279	-
電源2系統仕様	TMD2	281	-
バッテリーレス	WA	281	-
アブソリュートエンコーダー仕様	WA	281	-
無線通信仕様	WL	282	-
無線軸動作対応仕様	WL2	282	-

(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。

## 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)	RCON-EC接続仕様(注3)(両端コネクタ付き)
0	ケーブルなし	- (注2)	-
1~3	1~3m	-	-
4~5	4~5m	-	-
6~7	6~7m	-	-
8~10	8~10m	-	-

(注2) 端子台コネクタのみ付属します。詳細は288ページをご確認ください。  
(注3) オプションでRCON-EC接続仕様(ACR)を選択した場合です。  
(注4) ロボットケーブルです。

## 4方向コネクタケーブル

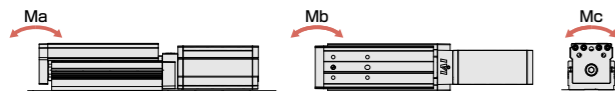
ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様(パラ線)	RCON-EC接続仕様(注4)(両端コネクタ付き)
S1~S3	1~3m	-	-
S4~S5	4~5m	-	-
S6~S7	6~7m	-	-
S8~S10	8~10m	-	-

(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。

## メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード(mm) 6 4 2
水平	可搬質量 最大可搬質量(kg) 2.5 4 8
	最高速度(mm/s) 300 200 100
	速度/加減速度 最低速度(mm/s) 7.5 5 2.5
	定格加減速度(G) 0.3 0.3 0.3
	最高加減速度(G) 1 1 0.3
垂直	可搬質量 最大可搬質量(kg) 1 1.5 2.5
	最高速度(mm/s) 300 200 100
	速度/加減速度 最低速度(mm/s) 7.5 5 2.5
	定格加減速度(G) 0.3 0.3 0.3
	最高加減速度(G) 0.5 0.5 0.3
押付け	押付け時最大推力(N) 30 45 90
	押付け最高速度(mm/s) 20 20 20
ブレーキ	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 1.5 2.5
	最小ストローク(mm) 30 30 30
	最大ストローク(mm) 50 50 50
	ストロークピッチ(mm) 20 20 20

## 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6

姿勢 速度 (mm/s)	加速度(G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	2.5	2.5	1.5	1.5	1	1
300	2.5	2.5	1.5	1.5	1	1

### リード4

姿勢 速度 (mm/s)	加速度(G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	4	4	2	2	1.5	1.5
200	4	4	2	2	1.5	1.5

### リード2

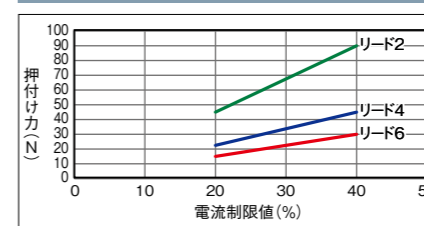
姿勢 速度 (mm/s)	加速度(G)		
	0.3	0.3	0.3
0	8	8	2.5
100	8	8	2.5

## ストロークと最高速度

リード(mm)	30(mm)	50(mm)
6	300	
4	200	
2	100	

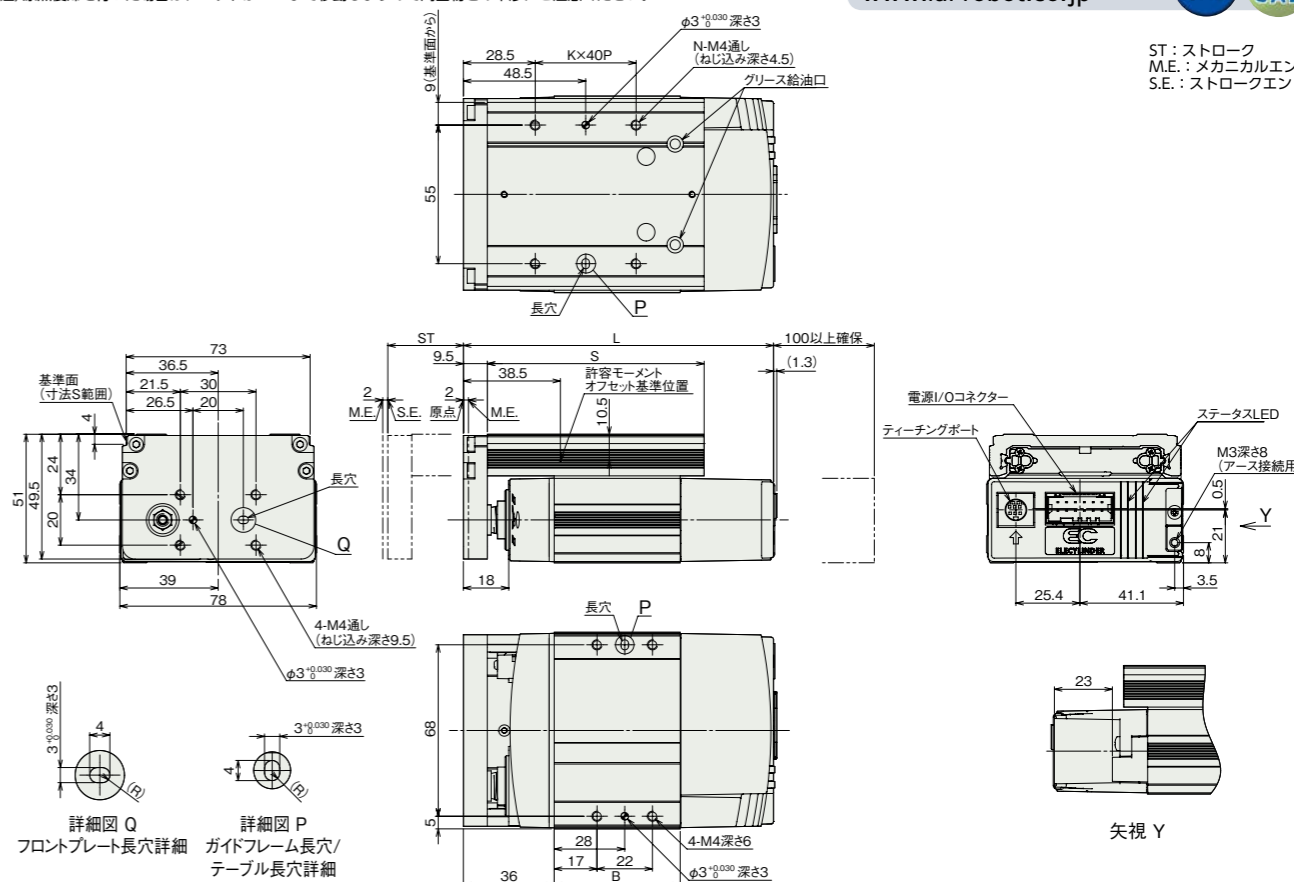
(単位はmm/s)

## 押付け力と電流制限値の相関図



## 寸法図

(注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。



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

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

エンコーダー種類	インクリメンタル			バッテリーレスアブソリュート	
	ストローク				
L	ブレーキ無し	123	143	143	143
	ブレーキ有り	153	153	173	173
B	ブレーキ無し	50	70	70	70
	ブレーキ有り	80	80	100	100
S		86	106	86	106
K		1	2	1	2
N		4	6	4	6

## ストローク別質量

エンコーダー種類	インクリメンタル			バッテリーレスアブソリュート	
	ストローク				
質量(kg)	ブレーキ無し	0.8	0.9	0.8	0.9
	ブレーキ有り	0.9	1.0	1.0	1.0

## 適応コントローラー

(注) ECシリーズはコントローラー内蔵です。内蔵コントローラーの詳細は、285ページをご確認ください。

