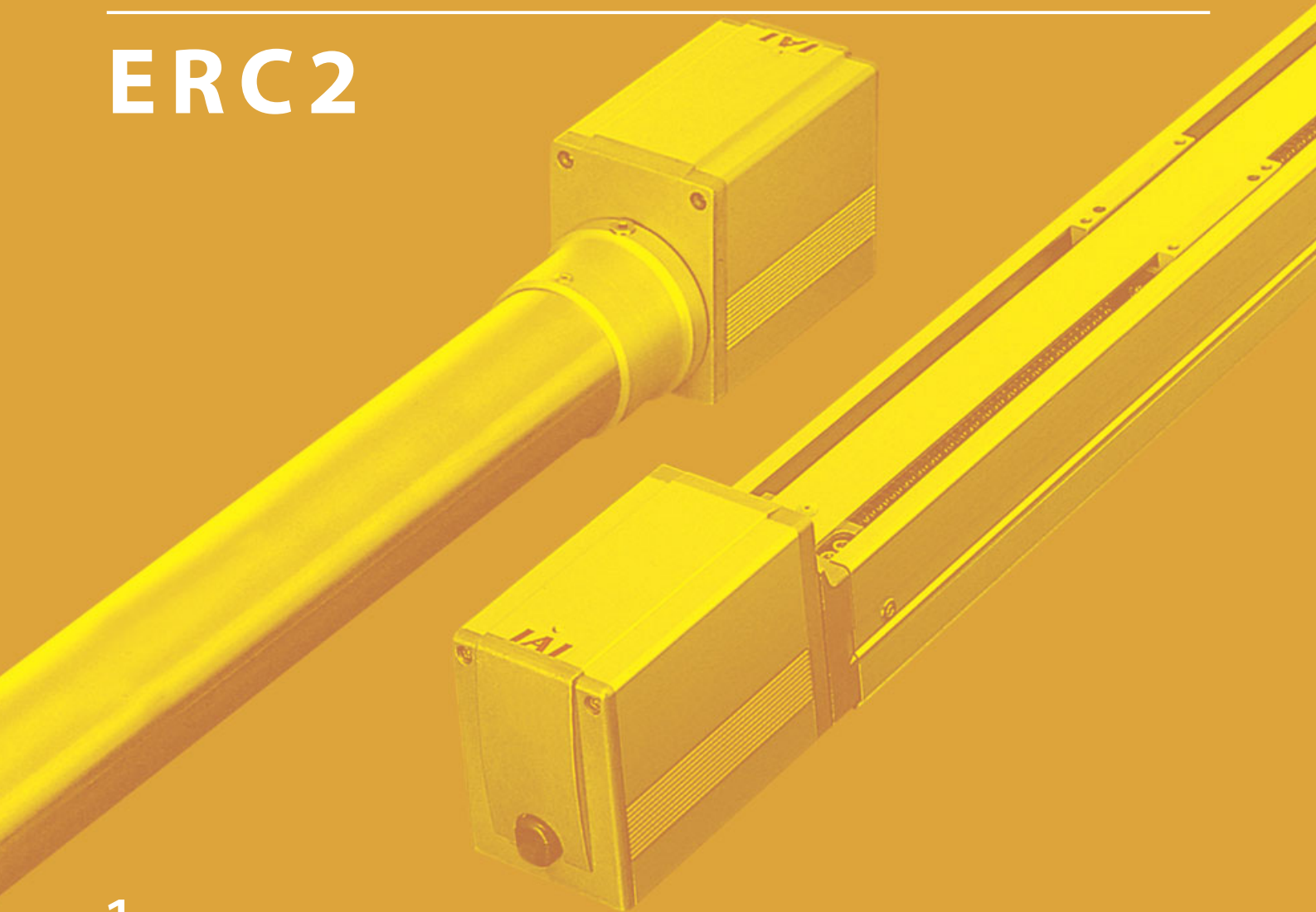


コントローラ 一体型

ERC2



ERC2 series

| | | | | | |
|---------|-------------|-------------|------------|------------|-----------|
| スライダタイプ | モータストレートタイプ | 幅58mm | ERC2-SA6C | 3 | |
| | | 幅68mm | ERC2-SA7C | 5 | |
| ロッドタイプ | 標準タイプ | 幅58mm | ERC2-RA6C | 7 | |
| | | 幅68mm | ERC2-RA7C | 9 | |
| | ガイド付タイプ | シングルガイド付タイプ | 幅58mm | ERC2-RGS6C | 11 |
| | | | 幅68mm | ERC2-RGS7C | 13 |
| | ダブルガイド付タイプ | 幅58mm | ERC2-RGD6C | 15 | |
| | | 幅68mm | ERC2-RGD7C | 17 | |

コントローラ
一体型

スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

テーブル
タイプ

名パン
タイプ

クリーン
対応

防滴対応

コントローラ

C
カップリング

D
ビルドイン

R
折り返し

パルスモータ
20 P

パルスモータ
28 P

パルスモータ
35 P

パルスモータ
42 P

パルスモータ
56 P

パルスモータ
86 P

サーボモータ
10 W

サーボモータ
20 W

サーボモータ
30 W

サーボモータ
60 W

サーボモータ
100 W

サーボモータ
150 W

サーボモータ
750 W

ERC2-SA6C

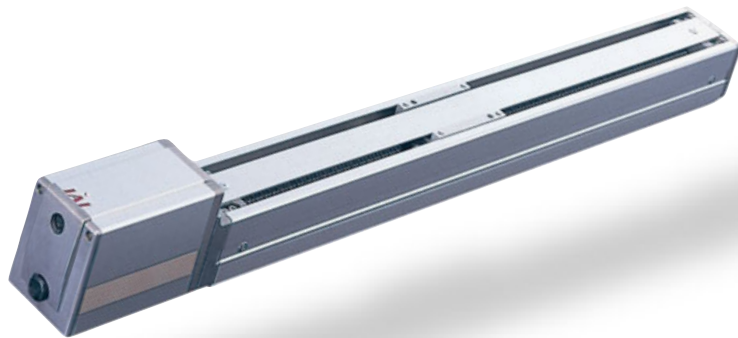
コントローラー型 スライダタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC2-SA6C-I-PM** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - リード - ストローク - I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション

トインクリメンタル仕様 PM: パルスモータ 12: 12mm 50: 50mm NP: PIO (NPN) タイプ N: 無し P: 1m B: ブレーキ
6: 6mm } 600: 600mm (50mmピッチ毎設定) PN: PIO (PNP) タイプ S: 3m M: 5m NM: 原点逆仕様
3: 3mm W: [] : 両端コネクタケーブル X: [] : 長さ指定
R: [] : ロボットケーブル RW: [] : ロボット両端コネクタケーブル

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



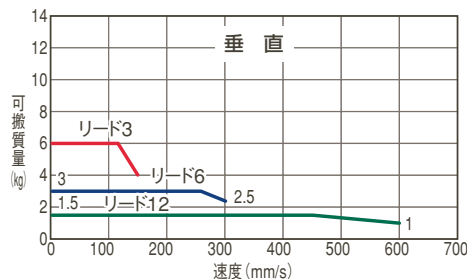
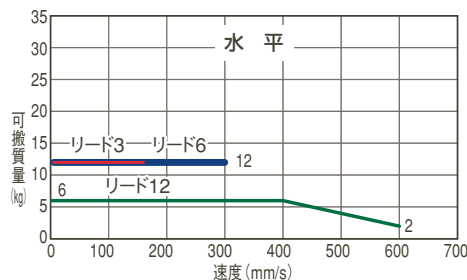
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

| 型式 | リード (mm) | 最大可搬質量(注1) | | ストローク (mm) |
|---------------------------|----------|------------|--------|----------------|
| | | 水平(kg) | 垂直(kg) | |
| ERC2-SA6C-I-PM-12-①-②-③-④ | 12 | ~6 | ~1.5 | 50~600 (50mm毎) |
| ERC2-SA6C-I-PM-6-①-②-③-④ | 6 | 12 | ~3 | |
| ERC2-SA6C-I-PM-3-①-②-③-④ | 3 | 12 | ~6 | |

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

| ストローク / リード | 50~550 (50mm毎) | 600 (mm) |
|-------------|----------------|----------|
| 12 | 600 | 515 |
| 6 | 300 | 255 |
| 3 | 150 | 125 |

(単位はmm/s)

①ストローク/②I/Oタイプ別価格表(標準価格)

| ①ストローク (mm) | タイプ記号 | |
|-------------|----------|----|
| | SA6C | |
| | ②I/Oタイプ別 | |
| | NP/PN | SE |
| 50 | - | - |
| 100 | - | - |
| 150 | - | - |
| 200 | - | - |
| 250 | - | - |
| 300 | - | - |
| 350 | - | - |
| 400 | - | - |
| 450 | - | - |
| 500 | - | - |
| 550 | - | - |
| 600 | - | - |

④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 |
|-------|---------|-------|------|
| ブレーキ | B | →P437 | - |
| 原点逆仕様 | NM | →P442 | - |

③ケーブル長価格表(標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | 標準価格 |
|--------------------|------------------------|------|
| 標準タイプ | P (1m) | - |
| | S (3m) | - |
| | M (5m) | - |
| 長さ特殊 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | - |
| | W01 (1m) ~ W03 (3m) | - |
| 両端コネクタ | W04 (4m) ~ W05 (5m) | - |
| | W06 (6m) ~ W10 (10m) | - |
| ロボットケーブル | R01 (1m) ~ R03 (3m) | - |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | - |
| 両端コネクタ ロボットケーブル | R06 (6m) ~ R10 (10m) | - |
| | RW01 (1m) ~ RW03 (3m) | - |
| | RW04 (4m) ~ RW05 (5m) | - |
| | RW06 (6m) ~ RW10 (10m) | - |

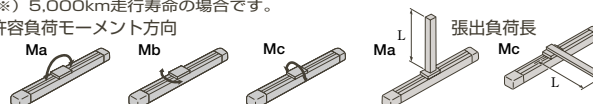
< > 内はSEタイプの場合です。
※保守用のケーブルは364ページをご参照下さい。

■アクチュエータ仕様

| 項目 | 内容 |
|--------------|-------------------------------------|
| 駆動方式 | ボールネジ φ10mm 転造C10 |
| 繰り返し位置決め精度 | ±0.02mm |
| ロストモーション | 0.1mm以下 |
| 静的許容モーメント | Ma: 38.3N・m Mb: 54.7N・m Mc: 81.0N・m |
| 動的許容モーメント(※) | Ma: 8.9N・m Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m |
| 張り出し負荷長 | Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下 |
| 使用周囲温度・湿度 | 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと) |

(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



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。

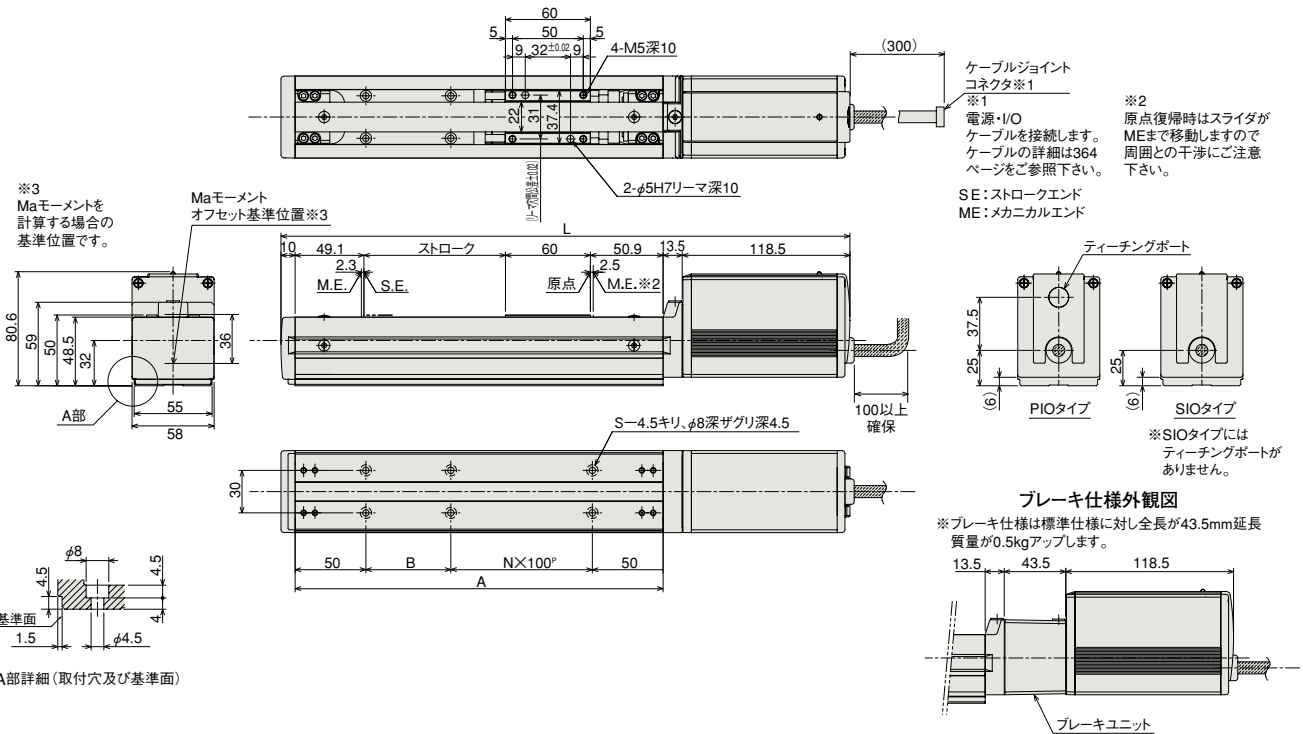
www.iai-robot.co.jp

特注対応のご案内

P.454



※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



■ストローク別寸法・質量

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|--------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| L | 352 | 402 | 452 | 502 | 552 | 602 | 652 | 702 | 752 | 802 | 852 | 902 |
| A | 210 | 260 | 310 | 360 | 410 | 460 | 510 | 560 | 610 | 660 | 710 | 760 |
| B | 10 | 60 | 10 | 60 | 10 | 60 | 10 | 60 | 10 | 60 | 10 | 60 |
| N | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 |
| S | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 |
| 質量(kg) | 1.9 | 2.0 | 2.1 | 2.3 | 2.4 | 2.6 | 2.7 | 2.8 | 3.0 | 3.1 | 3.3 | 3.4 |

I/Oタイプ (コントローラ本体に蔵)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

| 名称 | 外観 | 型式 | 特徴 | 最大位置決め点数 | 入力電源 | 電源容量 | 標準価格 | 参照ページ |
|----------------|----|---------------------------|----------------------------------|----------|-------|------|------|-------|
| PIOタイプ (NPN仕様) | | ERC2-SA6C-I-PM-□-□-NP-□-□ | 最大16点の位置決めが可能な簡単制御タイプ | 16 | DC24V | 最大2A | - | →P355 |
| PIOタイプ (PNP仕様) | | ERC2-SA6C-I-PM-□-□-PN-□-□ | 海外で多く使われるPNP仕様のI/Oに対応したタイプです。 | 16 | | | | |
| SIOタイプ | | ERC2-SA6C-I-PM-□-□-SE-□-□ | フィールドネットワーク接続専用タイプ(ゲートウェイユニット使用) | 64 | | | | |

- コンローラ
- 一体型
- スライダタイプ
- ロットタイプ
- テーブルタイプ
- ロボットタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コンローラ
- カップリング
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

ERC2-SA7C

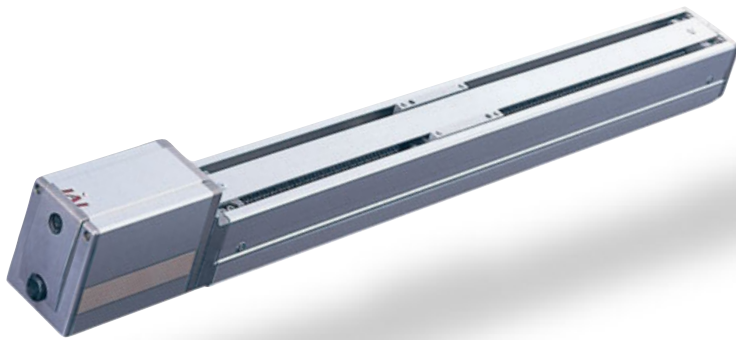
コントローラー型 スライダタイプ 本体幅68mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC2-SA7C-I-PM** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - リード - ストローク - I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション

トインクリメンタル仕様 PM:パルスモータ 16:16mm 50:50mm NP:PIO (NPN)タイプ N:無し P:1m B:プレーキ
 8:8mm } 600:600mm (50mmピッチ毎設定) PN:PIO (PNP)タイプ S:3m M:5m NM:原点逆仕様
 4:4mm SE:SIOタイプ W□□:両端コネクタケーブル X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル RW□□:ロボット両端コネクタケーブル

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



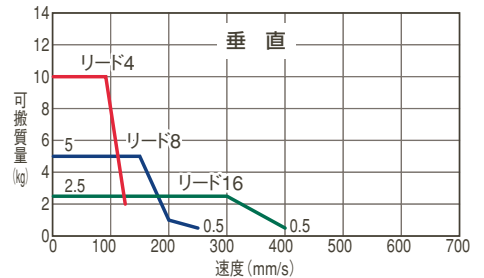
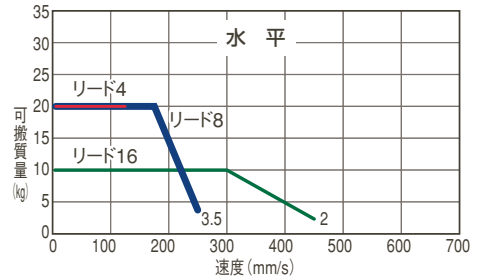
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

| 型式 | リード (mm) | 最大可搬質量(注1) | | ストローク (mm) |
|---------------------------|----------|------------|--------|----------------|
| | | 水平(kg) | 垂直(kg) | |
| ERC2-SA7C-I-PM-16-①-②-③-④ | 16 | ~10 | ~2.5 | 50~600 (50mm毎) |
| ERC2-SA7C-I-PM-8-①-②-③-④ | 8 | ~20 | ~5 | |
| ERC2-SA7C-I-PM-4-①-②-③-④ | 4 | 20 | ~10 | |

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

■ストロークと最高速度

| ストローク / リード | 50~600 (50mm毎) |
|-------------|----------------|
| 16 | 450<400> |
| 8 | 250 |
| 4 | 125 |

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

①ストローク/②I/Oタイプ別価格表(標準価格)

| ①ストローク (mm) | タイプ記号 SA7C | |
|-------------|------------|----|
| | ②I/Oタイプ別 | |
| | NP/PN | SE |
| 50 | - | - |
| 100 | - | - |
| 150 | - | - |
| 200 | - | - |
| 250 | - | - |
| 300 | - | - |
| 350 | - | - |
| 400 | - | - |
| 450 | - | - |
| 500 | - | - |
| 550 | - | - |
| 600 | - | - |

④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 |
|-------|---------|-------|------|
| プレーキ | B | →P437 | - |
| 原点逆仕様 | NM | →P442 | - |

③ケーブル長価格表(標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | 標準価格 |
|--------------------|------------------------|------|
| 標準タイプ | P (1m) | - |
| | S (3m) | - |
| | M (5m) | - |
| 長さ特殊 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | - |
| | W01 (1m) ~ W03 (3m) | - |
| | W04 (4m) ~ W05 (5m) | - |
| 両端コネクタ | W06 (6m) ~ W10 (10m) | - |
| | R01 (1m) ~ R03 (3m) | - |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | - |
| ロボットケーブル | R06 (6m) ~ R10 (10m) | - |
| | RW01 (1m) ~ RW03 (3m) | - |
| | RW04 (4m) ~ RW05 (5m) | - |
| 両端コネクタ ロボットケーブル | RW06 (6m) ~ RW10 (10m) | - |

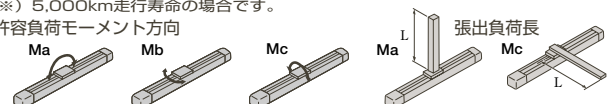
< > 内はSEタイプの場合です。※保守用のケーブルは364ページをご参照下さい。

■アクチュエータ仕様

| 項目 | 内容 |
|--------------|-----------------------------------|
| 駆動方式 | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm |
| ロスモーション | 0.1mm以下 |
| 静的許容モーメント | Ma:63.0N・m Mb:90.0N・m Mc:132.5N・m |
| 動的許容モーメント(※) | Ma:13.8N・m Mb:19.7N・m Mc:29.0N・m |
| 張り出し負荷長 | Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下 |
| 使用周囲温度・湿度 | 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと) |


(※) 5,000km走行寿命の場合です。

許容負荷モーメント方向



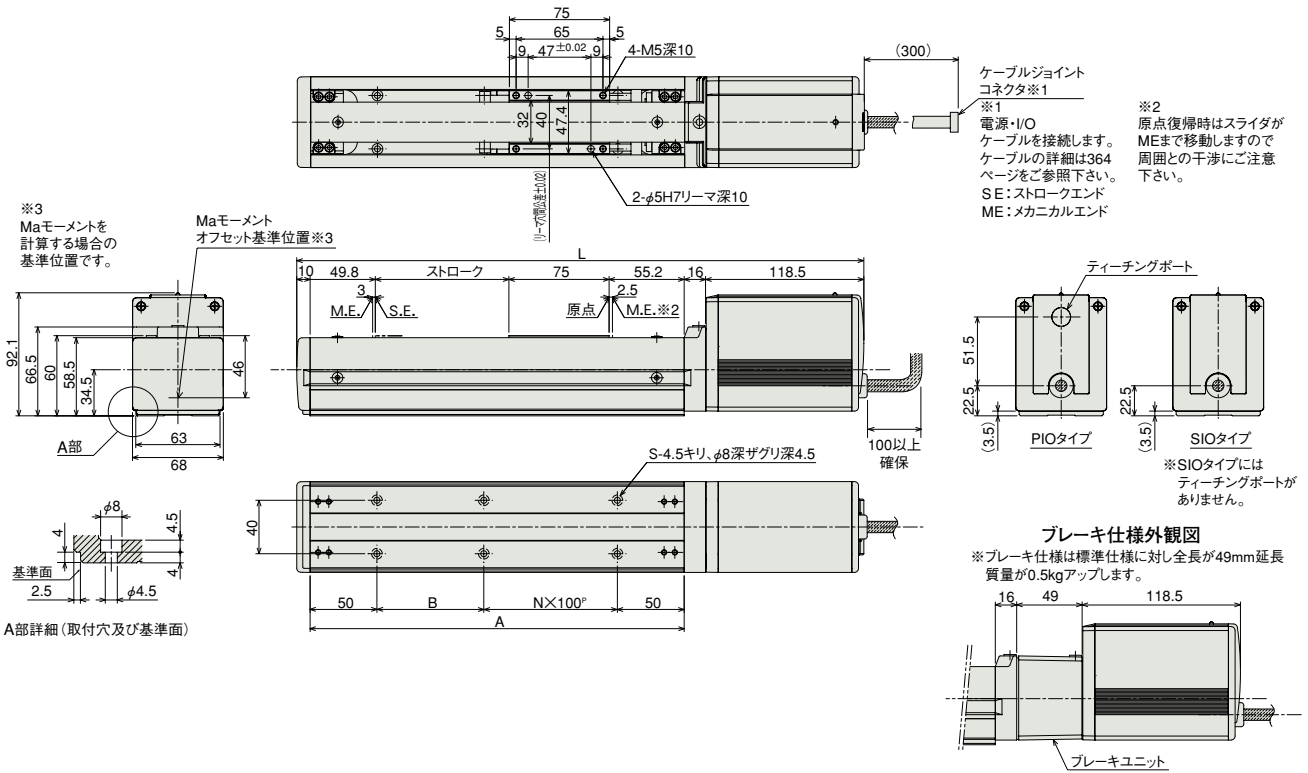
寸法図

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

特注対応のご案内  P.454



※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



■ストローク別寸法・質量

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|--------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| L | 374.5 | 424.5 | 474.5 | 524.5 | 574.5 | 624.5 | 674.5 | 724.5 | 774.5 | 824.5 | 874.5 | 924.5 |
| A | 230 | 280 | 330 | 380 | 430 | 480 | 530 | 580 | 630 | 680 | 730 | 780 |
| B | 30 | 80 | 30 | 80 | 30 | 80 | 30 | 80 | 30 | 80 | 30 | 80 |
| N | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 |
| S | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 |
| 質量(kg) | 3.1 | 3.2 | 3.4 | 3.6 | 3.7 | 3.9 | 4.0 | 4.2 | 4.3 | 4.5 | 4.6 | 4.8 |

I/Oタイプ (コントローラ本体に内蔵)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

| 名称 | 外觀 | 型式 | 特徴 | 最大位置決め点数 | 入力電源 | 電源容量 | 標準価格 | 参照ページ |
|----------------|---|---------------------------|----------------------------------|----------|-------|------|------|-------|
| PIOタイプ (NPN仕様) |  | ERC2-SA7C-I-PM-□-□-NP-□-□ | 最大16点の位置決めが可能な簡単制御タイプ | 16 | DC24V | 最大2A | - | →P355 |
| PIOタイプ (PNP仕様) |  | ERC2-SA7C-I-PM-□-□-PN-□-□ | 海外で多く使われるPNP仕様のI/Oに対応したタイプです。 | 16 | | | | |
| SIOタイプ |  | ERC2-SA7C-I-PM-□-□-SE-□-□ | フィールドネットワーク接続専用タイプ(ゲートウェイユニット使用) | 64 | | | | |

一体型コントローラ
 スライダタイプ
 ロッドタイプ
 テーブルアダプタ
 各種マウント
 クリーン対応
 防滴対応
 コントローラ
 カップリング
 ビルドイン
 折り返し
 バルブモータ 20P
 バルブモータ 28P
 バルブモータ 35P
 バルブモータ 42P
 バルブモータ 56P
 バルブモータ 86P
 サーボモータ 10W
 サーボモータ 20W
 サーボモータ 30W
 サーボモータ 60W
 サーボモータ 100W
 サーボモータ 150W
 サーボモータ 750W

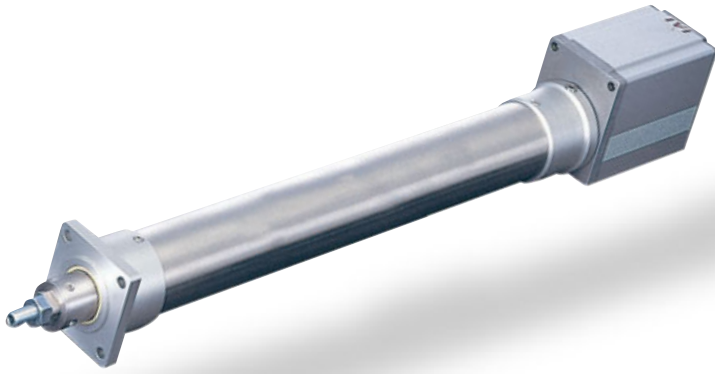
ERC2-RA6C

コントローラ一体型 ロッドタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC2-RA6C-I-PM** - [] - [] - [] - [] - []

| | | | | | | | | |
|------|-----|-------------|-----------|---------------------------|---|---|--|-------|
| シリーズ | タイプ | エンコーダ種別 | モータ種類 | リード | ストローク | I/Oタイプ | ケーブル長 | オプション |
| | | トインクリメンタル仕様 | PM:パルスモータ | 12:12mm 6:6mm 3:3mm | 50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定) | NP:PIO (NPN)タイプ PN:PIO (PNP)タイプ SE:SIOタイプ | N:無し P:1m B:ブレーキ S:3m M:5m FT:フット金具 X□□:長さ指定 NM:原点逆仕様 W□□:両端コネクタケーブル R□□:ロボットケーブル RW□□:ロボットコネクタケーブル | |

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



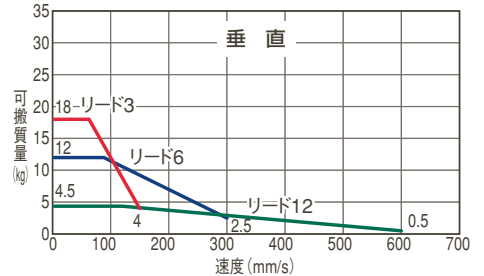
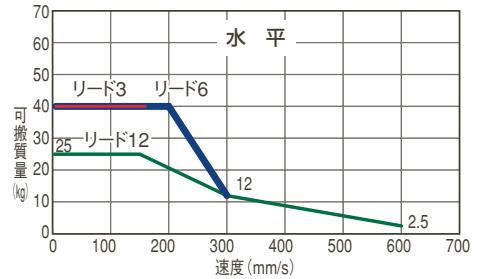
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (3) 可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

| 型式 | リード (mm) | 最大可搬質量(注1) | | 最大押付力 (N) (注2) | ストローク (mm) |
|---------------------------|----------|------------|--------|----------------|----------------|
| | | 水平(kg) | 垂直(kg) | | |
| ERC2-RA6C-I-PM-12-①-②-③-④ | 12 | ~25 | ~4.5 | 78 | 50~300 (50mm毎) |
| ERC2-RA6C-I-PM-6-①-②-③-④ | 6 | ~40 | ~12 | 157 | |
| ERC2-RA6C-I-PM-3-①-②-③-④ | 3 | 40 | ~18 | 304 | |

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

(注2) 押付力のグラフは488ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

| ストローク / リード | 50~250 (50mm毎) | 300 (mm) |
|-------------|----------------|----------|
| 12 | 600 | 500 |
| 6 | 300 | 250 |
| 3 | 150 | 125 |

(単位はmm/s)

①ストローク/②I/Oタイプ別価格表(標準価格)

| ①ストローク (mm) | タイプ記号 | |
|-------------|----------|----|
| | RA6C | |
| | ②I/Oタイプ別 | |
| | NP/PN | SE |
| 50 | — | — |
| 100 | — | — |
| 150 | — | — |
| 200 | — | — |
| 250 | — | — |
| 300 | — | — |

③ケーブル長価格表(標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | 標準価格 |
|--------------------|------------------------|------|
| 標準タイプ | P (1m) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 長さ特殊 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| 両端コネクタ | W01 (1m) ~ W03 (3m) | — |
| | W04 (4m) ~ W05 (5m) | — |
| | W06 (6m) ~ W10 (10m) | — |
| ロボットケーブル | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | R06 (6m) ~ R10 (10m) | — |
| 両端コネクタ ロボットケーブル | RW01 (1m) ~ RW03 (3m) | — |
| | RW04 (4m) ~ RW05 (5m) | — |
| | RW06 (6m) ~ RW10 (10m) | — |

< > 内はSEタイプの場合です。
※保守用のケーブルは364ページをご参照下さい。

④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 |
|-------|---------|-------|------|
| ブレーキ | B | →P437 | — |
| フット金具 | FT | →P440 | — |
| 原点逆仕様 | NM | →P442 | — |

■アクチュエータ仕様

| 項目 | 内容 |
|------------|-----------------------|
| 駆動方式 | ボールネジ φ10mm 転造C10 |
| 繰り返し位置決め精度 | ±0.02mm |
| ロスモーション | 0.1mm以下 |
| ロッド径 | φ22mm 専用SUSパイプ |
| ロッド不回転精度 | ±1.5度 |
| 使用周囲温度・湿度 | 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと) |

寸法図

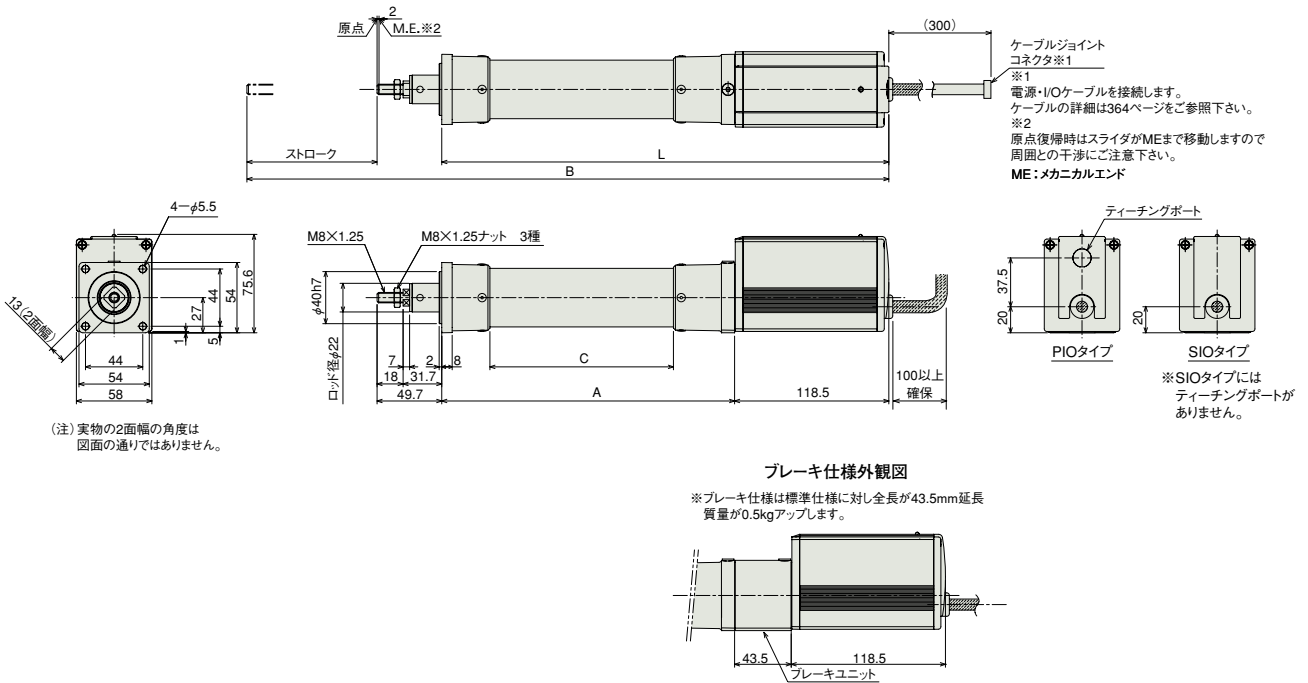
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp



ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

特注対応のご案内 P.454



■ストローク別寸法・質量

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|--------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| L | 293.5 | 343.5 | 393.5 | 443.5 | 493.5 | 543.5 |
| A | 175 | 225 | 275 | 325 | 375 | 425 |
| B | 393.2 | 493.2 | 593.2 | 693.2 | 793.2 | 893.2 |
| C | 91 | 141 | 191 | 241 | 291 | 341 |
| 質量(kg) | 1.6 | 1.7 | 1.8 | 2.0 | 2.1 | 2.2 |

I/Oタイプ (コントローラ本体内蔵)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

| 名称 | 外觀 | 型式 | 特徴 | 最大位置決め点数 | 入力電源 | 電源容量 | 標準価格 | 参照ページ |
|----------------|----|---------------------------|----------------------------------|----------|-------|------|------|-------|
| PIOタイプ (NPN仕様) | | ERC2-RA6C-I-PM-□-□-NP-□-□ | 最大16点の位置決めが可能な簡単制御タイプ | 16 | DC24V | 最大2A | - | →P355 |
| PIOタイプ (PNP仕様) | | ERC2-RA6C-I-PM-□-□-PN-□-□ | 海外で多く使われるPNP仕様のI/Oに対応したタイプです。 | 16 | | | | |
| SIOタイプ | | ERC2-RA6C-I-PM-□-□-SE-□-□ | フィールドネットワーク接続専用タイプ(ゲートウェイユニット使用) | 64 | | | | |

- コンローラ 一体型
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーブルタイプ
- ロボットタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ

- カップリング C
- ビルドイン D
- 折り返し R

- バルブモータ 20P
- バルブモータ 28P
- バルブモータ 35P
- バルブモータ 42P
- バルブモータ 56P
- バルブモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

ERC2-RA7C

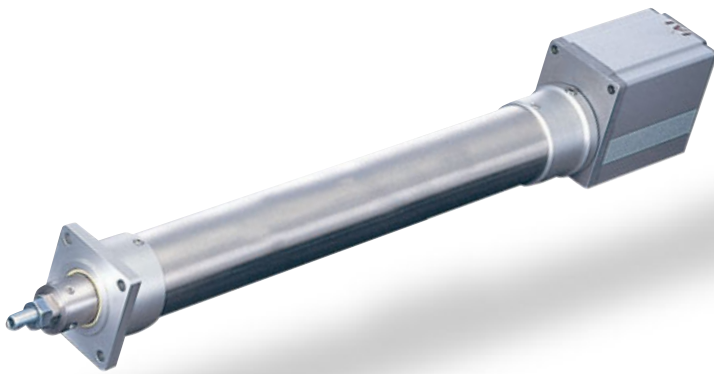
コントローラ一体型 ロッドタイプ 本体幅68mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC2-RA7C-I-PM** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - リード - ストローク - I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション

トインクリメンタル仕様 PM:パルスモータ 16:16mm 50:50mm NP:PIO (NPN)タイプ N:無し P:1m B:ブレーキ
8:8mm 300:300mm S:3m M:5m FT:フット金具
4:4mm (50mmピッチ毎) PN:PIO W□□:両端コネクタケーブル NM:原点逆仕様
(PNP)タイプ R□□:ロボットケーブル
SE:SIOタイプ RW□□:ロボットコネクタケーブル

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



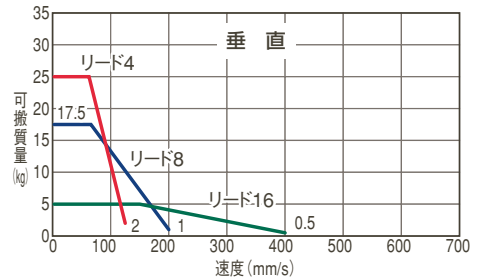
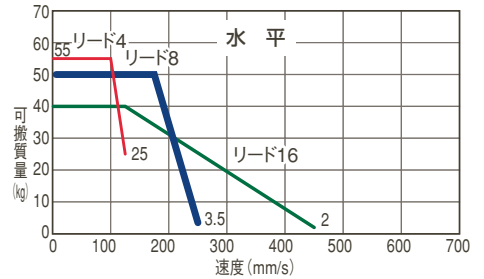
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (3) 可搬質量は加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- (4) 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

| 型式 | リード (mm) | 最大可搬質量(注1) | | 最大押付力 (N) (注2) | ストローク (mm) |
|---------------------------|----------|------------|--------|----------------|----------------|
| | | 水平(kg) | 垂直(kg) | | |
| ERC2-RA7C-I-PM-16-①-②-③-④ | 16 | ~40 | ~5 | 220 | 50~300 (50mm毎) |
| ERC2-RA7C-I-PM-8-①-②-③-④ | 8 | ~50 | ~17.5 | 441 | |
| ERC2-RA7C-I-PM-4-①-②-③-④ | 4 | ~55 | ~25 | 873 | |

■ストロークと最高速度

| ストローク / リード | 50~300 (50mm毎) |
|-------------|----------------|
| 16 | 450<400> |
| 8 | 250<200> |
| 4 | 125 |

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション (注2) 押付力のグラフは488ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

①ストローク/②I/Oタイプ別価格表(標準価格)

| ①ストローク (mm) | タイプ記号 RA7C | |
|-------------|------------|----|
| | ②I/Oタイプ別 | |
| | NP/PN | SE |
| 50 | - | - |
| 100 | - | - |
| 150 | - | - |
| 200 | - | - |
| 250 | - | - |
| 300 | - | - |

③ケーブル長価格表(標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | 標準価格 |
|--------------------|------------------------|------|
| 標準タイプ | P (1m) | - |
| | S (3m) | - |
| | M (5m) | - |
| 長さ特殊 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | - |
| | W01 (1m) ~ W03 (3m) | - |
| 両端コネクタ | W04 (4m) ~ W05 (5m) | - |
| | W06 (6m) ~ W10 (10m) | - |
| ロボットケーブル | R01 (1m) ~ R03 (3m) | - |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | - |
| | R06 (6m) ~ R10 (10m) | - |
| 両端コネクタ ロボットケーブル | RW01 (1m) ~ RW03 (3m) | - |
| | RW04 (4m) ~ RW05 (5m) | - |
| | RW06 (6m) ~ RW10 (10m) | - |

< > 内はSEタイプの場合です。 ※保守用のケーブルは364ページをご参照下さい。

④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 |
|-------|---------|-------|------|
| ブレーキ | B | →P437 | - |
| フット金具 | FT | →P440 | - |
| 原点逆仕様 | NM | →P442 | - |

■アクチュエータ仕様

| 項目 | 内容 |
|------------|-----------------------|
| 駆動方式 | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰り返し位置決め精度 | ±0.02mm |
| ロスモーション | 0.1mm以下 |
| ロッド径 | φ30mm 専用SUSパイプ |
| ロッド不回転精度 | ±1.5度 |
| 使用周囲温度・湿度 | 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと) |

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

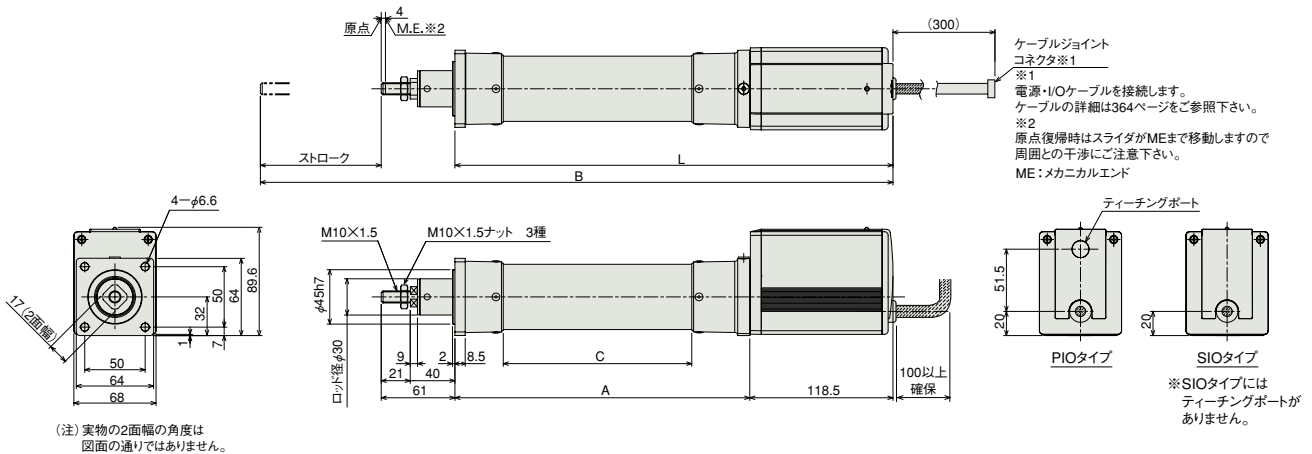


ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力を
かけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がか
かるとまわり止めが破損する場合があります。

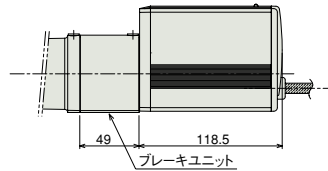
特注対応のご案内

P.454



ブレーキ仕様外觀図

※ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が49mm延長
質量が0.5kgアップします。



■ストローク別寸法・質量

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|--------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| L | 312.5 | 362.5 | 412.5 | 462.5 | 512.5 | 562.5 |
| A | 194 | 244 | 294 | 344 | 394 | 444 |
| B | 423.5 | 523.5 | 623.5 | 723.5 | 823.5 | 923.5 |
| C | 106 | 156 | 206 | 256 | 306 | 356 |
| 質量(kg) | 2.7 | 2.9 | 3.0 | 3.2 | 3.3 | 3.5 |

I/Oタイプ (コントローラ本体に内蔵)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

| 名称 | 外觀 | 型式 | 特徴 | 最大位置決め点数 | 入力電源 | 電源容量 | 標準価格 | 参照ページ |
|-----------------------|----|---------------------------|---|----------|-------|------|------|-------|
| PIO タイプ (NPN仕様) | | ERC2-RA7C-I-PM-□-□-NP-□-□ | 最大16点の 位置決めが可能な 簡単制御タイプ | 16 | DC24V | 最大2A | - | →P355 |
| PIO タイプ (PNP仕様) | | ERC2-RA7C-I-PM-□-□-PN-□-□ | 海外で多く使われる PNP仕様の I/Oに対応した タイプです。 | 16 | | | | |
| SIO タイプ | | ERC2-RA7C-I-PM-□-□-SE-□-□ | フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用) | 64 | | | | |

- 一体型
コントローラ
- スライダ
タイプ
- ロッド
タイプ
- テーブル
アイソメトリ
- 名パン
ロッドタイプ
- クリーン
対応
- 防滴対応
- コントローラ

- C カップリング
- D ビルドイン
- R 折り返し

- パルスモータ
20P
- パルスモータ
28P
- パルスモータ
35P
- パルスモータ
42P
- パルスモータ
56P
- パルスモータ
86P
- サーボモータ
10W
- サーボモータ
20W
- サーボモータ
30W
- サーボモータ
60W
- サーボモータ
100W
- サーボモータ
150W
- サーボモータ
750W

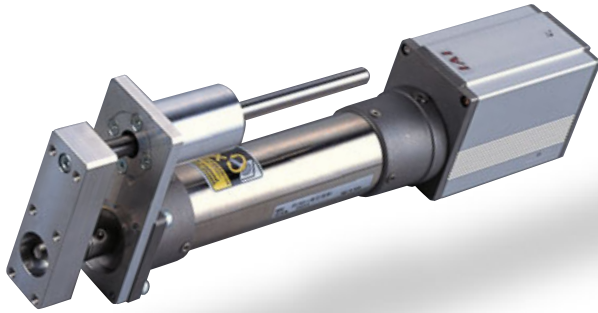
ERC2-RGS6C

コントローラ一体型 シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC2-RGS6C-I-PM** - [] - [] - [] - [] - []

| | | | | | | | | |
|------|-----|-------------|------------|------------------------------|--|--|---|----------------------|
| シリーズ | タイプ | エンコーダ種別 | モータ種類 | リード | ストローク | I/Oタイプ | ケーブル長 | オプション |
| | | トインクリメンタル仕様 | PM: パルスモータ | 12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm | 50: 50mm ↓ 300: 300mm (50mmピッチ毎設定) | NP: PIO (NPN)タイプ PN: PIO (PNP)タイプ SE: SIOタイプ | N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m FT: フート金具 X□□: 長さ指定 W□□: 両端コネクタケーブル R□□: ロボットケーブル RW□□: ロボット両コネクタケーブル | B: ブレーキ NM: 原点逆仕様 |

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



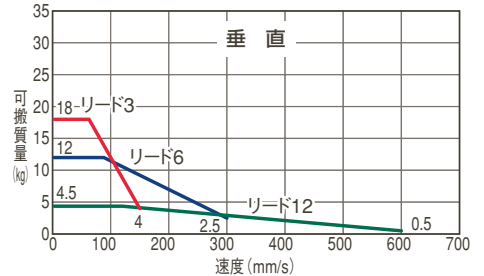
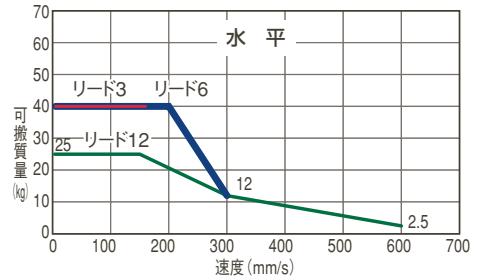
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

| 型式 | リード (mm) | 最大可搬質量(注1) | | 最大押付力 (N) (注2) | ストローク (mm) |
|----------------------------|----------|------------|--------|----------------|----------------|
| | | 水平(kg) | 垂直(kg) | | |
| ERC2-RGS6C-I-PM-12-①-②-③-④ | 12 | ~25 | ~4.5 | 78 | 50~300 (50mm毎) |
| ERC2-RGS6C-I-PM-6-①-②-③-④ | 6 | ~40 | ~12 | 157 | |
| ERC2-RGS6C-I-PM-3-①-②-③-④ | 3 | 40 | ~18 | 304 | |

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

(注2) 押付力のグラフは488ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

| ストローク リード | 最高速度 | |
|--------------|----------------|----------|
| | 50~250 (50mm毎) | 300 (mm) |
| 12 | 600 | 500 |
| 6 | 300 | 250 |
| 3 | 150 | 125 |

(単位はmm/s)

①ストローク/②I/Oタイプ別価格表(標準価格)

| ①ストローク (mm) | タイプ記号 | |
|-------------|----------|----|
| | RGS6C | |
| | ②I/Oタイプ別 | |
| | NP/PN | SE |
| 50 | — | — |
| 100 | — | — |
| 150 | — | — |
| 200 | — | — |
| 250 | — | — |
| 300 | — | — |

③ケーブル長価格表(標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | 標準価格 |
|--------------------|------------------------|------|
| 標準タイプ | P (1m) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 長さ特殊 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| 両端コネクタ | W01 (1m) ~ W03 (3m) | — |
| | W04 (4m) ~ W05 (5m) | — |
| | W06 (6m) ~ W10 (10m) | — |
| ロボットケーブル | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | R06 (6m) ~ R10 (10m) | — |
| 両端コネクタ ロボットケーブル | RW01 (1m) ~ RW03 (3m) | — |
| | RW04 (4m) ~ RW05 (5m) | — |
| | RW06 (6m) ~ RW10 (10m) | — |

< > 内はSEタイプの場合です。
※保守用のケーブルは364ページをご参照下さい。

④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 |
|-------|---------|-------|------|
| ブレーキ | B | →P437 | — |
| フート金具 | FT | →P440 | — |
| 原点逆仕様 | NM | →P442 | — |

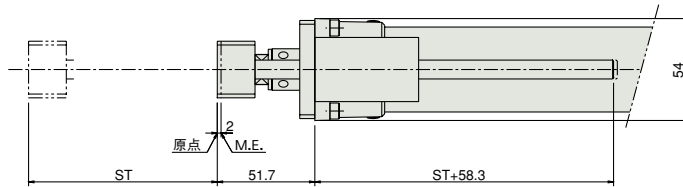
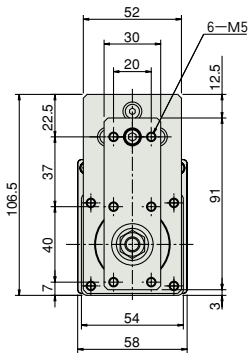
■アクチュエータ仕様

| 項目 | 内容 |
|------------|-----------------------|
| 駆動方式 | ボールネジ φ10mm 転造C10 |
| 繰り返し位置決め精度 | ±0.02mm |
| ロスモーション | 0.1mm以下 |
| ロッド径 | φ22mm 専用SUSパイプ |
| ロッド不回転精度 | ±0.05度 |
| 使用周囲温度・湿度 | 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと) |

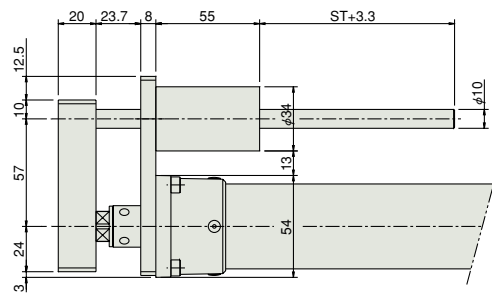
寸法図

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

特注対応のご案内 P.454



M.E.:メカエント



※本体寸法は8ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|---------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| ガイド質量 (kg) | 0.2 | 0.2 | 0.3 | 0.3 | 0.3 | 0.4 |
| ガイド+本体質量 (kg) | 1.8 | 1.9 | 2.1 | 2.3 | 2.4 | 2.6 |

I/Oタイプ (コントローラ本体搭載)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力 (I/O) の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

| 名称 | 外観 | 型式 | 特徴 | 最大位置決め点数 | 入力電源 | 電源容量 | 標準価格 | 参照ページ |
|-----------------------|----|----------------------------|---|----------|-------|------|------|-------|
| PIO タイプ (NPN仕様) | | ERC2-RGS6C-I-PM-□-□-NP-□-□ | 最大16点の 位置決めが可能な 簡単制御タイプ | 16 | DC24V | 最大2A | - | →P355 |
| PIO タイプ (PNP仕様) | | ERC2-RGS6C-I-PM-□-□-PN-□-□ | 海外で多く使われる PNP仕様の I/Oに対応した タイプです。 | 16 | | | | |
| SIO タイプ | | ERC2-RGS6C-I-PM-□-□-SE-□-□ | フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用) | 64 | | | | |

- コンローラ
- スライダ
- ロッド
- テーブル
- ロボット
- クリーン
- 防滴対応
- コンローラ

- C カップリング
- D ビルドイン
- R 折り返し

- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

ERC2-RGS7C

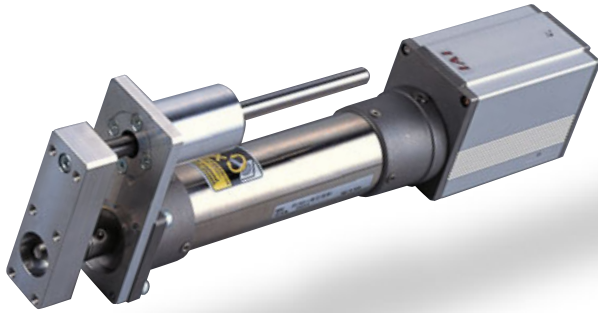
コントローラ一体型 ロッドタイプ 本体幅68mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC2-RGS7C-I-PM** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - リード - ストローク - I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション

トインクリメンタル仕様 PM: パルスモータ 16:16mm 50:50mm NP:PIO (NPN)タイプ N:無し P:1m B:ブレーキ S:3m M:5m FT:フット金具 X□□:長さ指定 NM:原点逆仕様 W□□:両端コネクタケーブル PN:PIO (PNP)タイプ R□□:ロボットケーブル SE:SIOタイプ RW□□:ロボットコネクタケーブル

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



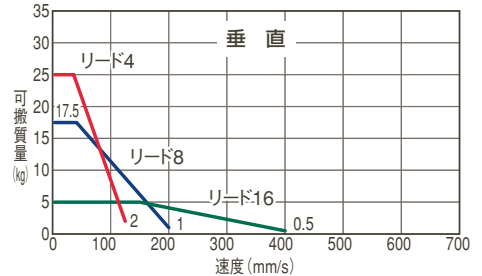
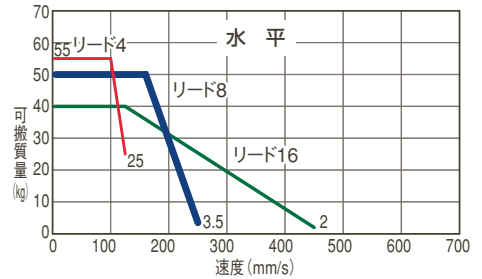
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

| 型式 | リード (mm) | 最大可搬質量(注1) | | 最大押付力 (N) (注2) | ストローク (mm) |
|----------------------------|----------|------------|--------|----------------|----------------|
| | | 水平(kg) | 垂直(kg) | | |
| ERC2-RGS7C-I-PM-16-①-②-③-④ | 16 | ~40 | ~5 | 220 | 50~300 (50mm毎) |
| ERC2-RGS7C-I-PM-8-①-②-③-④ | 8 | ~50 | ~17.5 | 441 | |
| ERC2-RGS7C-I-PM-4-①-②-③-④ | 4 | ~55 | ~25 | 873 | |

■ストロークと最高速度

| ストローク / リード | 50~300 (50mm毎) |
|-------------|----------------|
| 16 | 450<400> |
| 8 | 250<200> |
| 4 | 125 |

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション (注2) 押付力のグラフは488ページをご参照下さい。 ※ < > 内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

①ストローク/②I/Oタイプ別価格表(標準価格)

| ①ストローク (mm) | タイプ記号 | |
|-------------|----------|----|
| | RGS7C | |
| | ②I/Oタイプ別 | |
| | NP/PN | SE |
| 50 | — | — |
| 100 | — | — |
| 150 | — | — |
| 200 | — | — |
| 250 | — | — |
| 300 | — | — |

③ケーブル長価格表(標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | 標準価格 |
|--------------------|------------------------|------|
| 標準タイプ | P (1m) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 長さ特殊 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | W01 (1m) ~ W03 (3m) | — |
| 両端コネクタ | W04 (4m) ~ W05 (5m) | — |
| | W06 (6m) ~ W10 (10m) | — |
| ロボットケーブル | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | R06 (6m) ~ R10 (10m) | — |
| 両端コネクタ ロボットケーブル | RW01 (1m) ~ RW03 (3m) | — |
| | RW04 (4m) ~ RW05 (5m) | — |
| | RW06 (6m) ~ RW10 (10m) | — |

< > 内はSEタイプの場合です。 ※保守用のケーブルは364ページをご参照下さい。

④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 |
|-------|---------|-------|------|
| ブレーキ | B | →P437 | — |
| フット金具 | FT | →P440 | — |
| 原点逆仕様 | NM | →P442 | — |

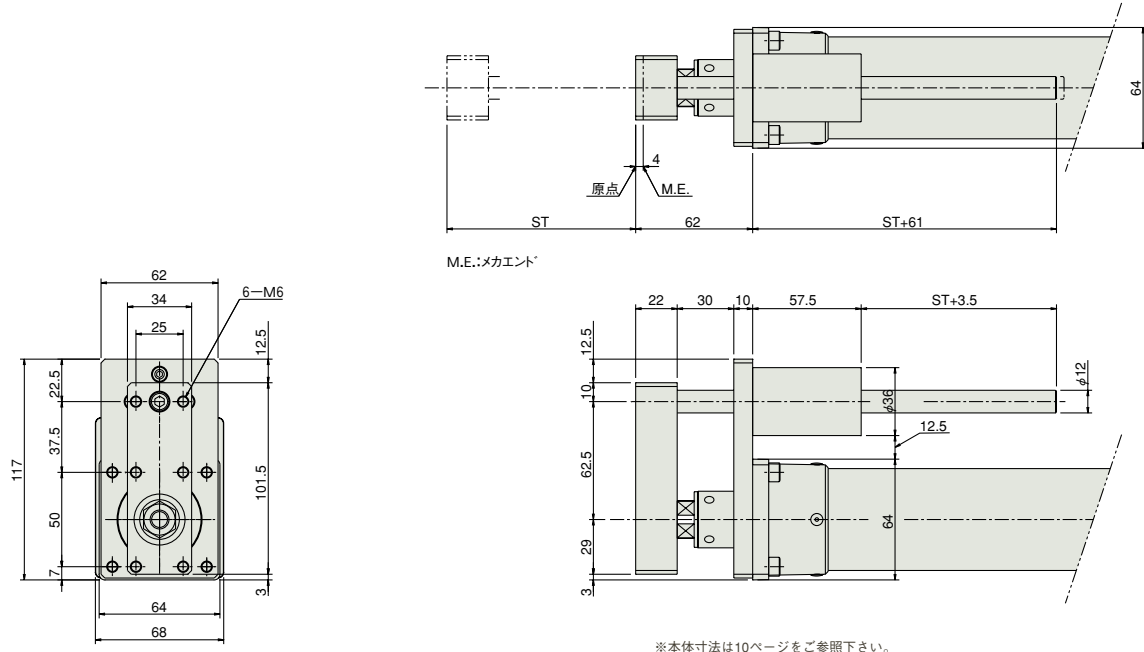
■アクチュエータ仕様

| 項目 | 内容 |
|-----------|-----------------------|
| 駆動方式 | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm |
| ロスモーション | 0.1mm以下 |
| ロッド径 | φ30mm 専用SUSパイプ |
| ロッド不回転精度 | ±0.05度 |
| 使用周囲温度・湿度 | 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと) |

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

特注対応のご案内 P.454



■ストローク別寸法・質量

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|---------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| ガイド質量 (kg) | 0.3 | 0.3 | 0.4 | 0.4 | 0.5 | 0.5 |
| ガイド+本体質量 (kg) | 3.0 | 3.2 | 3.4 | 3.6 | 3.8 | 4.0 |

I/Oタイプ (コントローラ本体搭載)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力 (I/O) の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

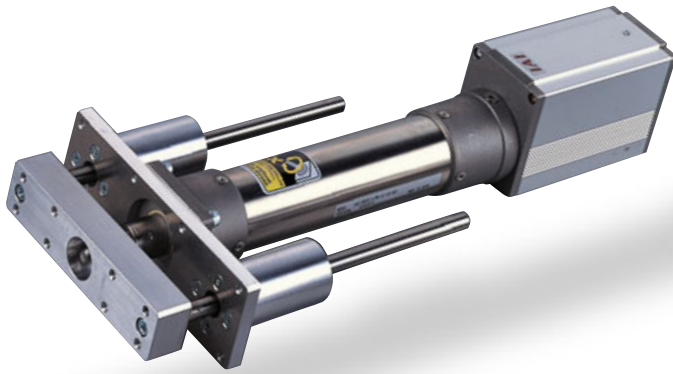
| 名称 | 外観 | 型式 | 特徴 | 最大位置決め点数 | 入力電源 | 電源容量 | 標準価格 | 参照ページ |
|-----------------------|----|----------------------------|-----------------------------------|----------|-------|------|------|-------|
| PIO タイプ (NPN仕様) | | ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-NP-□-□ | 最大16点の位置決めが可能な簡単制御タイプ | 16 | DC24V | 最大2A | - | →P355 |
| PIO タイプ (PNP仕様) | | ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-PN-□-□ | 海外で多く使われるPNP仕様のI/Oに対応したタイプです。 | 16 | | | | |
| SIO タイプ | | ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-SE-□-□ | フィールドネットワーク接続専用タイプ (ゲートウェイユニット使用) | 64 | | | | |

ERC2-RGD6C

コントローラー型 ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

| | | | | | | | | | |
|------|-----------------|------------|-----------|---------------------------|---|---|---|-------|--|
| 型式項目 | ERC2-RGD6C-I-PM | | | | | | | | |
| シリーズ | タイプ | エンコーダ種別 | モータ種類 | リード | ストローク | I/Oタイプ | ケーブル長 | オプション | |
| | | インクリメンタル仕様 | PM:パルスモータ | 12:12mm 6:6mm 3:3mm | 50:50mm ↓ 300:300mm (50mmピッチ毎設定) | NP:PIO (NPN)タイプ PN:PIO (PNP)タイプ SE:SIOタイプ | N:無し P:1m B:ブレーキ S:3m M:5m FT:フット金具 X□□:長さ指定 NM:原点逆仕様 W□□:両端コネクタケーブル R□□:ロボットケーブル RW□□:ロボット両コネクタケーブル | | |

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。

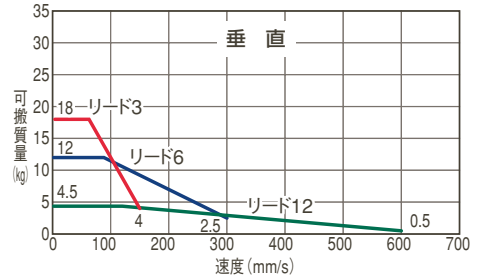
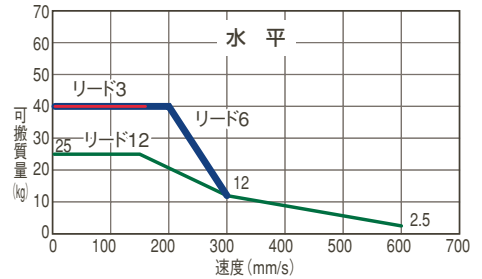


技術資料 P.451

- POINT**
選定上の注意
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用下さい。
 - 可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

速度と可搬質量の相関図

ERC2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

| 型式 | リード (mm) | 最大可搬質量(注1) | | 最大押付力 (N) (注2) | ストローク (mm) |
|----------------------------|----------|------------|--------|----------------|-------------------|
| | | 水平(kg) | 垂直(kg) | | |
| ERC2-RGD6C-I-PM-12-①-②-③-④ | 12 | ~25 | ~4.5 | 78 | 50~300 (50mm毎) |
| ERC2-RGD6C-I-PM-6-①-②-③-④ | 6 | ~40 | ~12 | 157 | |
| ERC2-RGD6C-I-PM-3-①-②-③-④ | 3 | 40 | ~18 | 304 | |

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

(注2) 押付力のグラフは488ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

| ストローク リード | 最高速度 | |
|--------------|-------------------|-------------|
| | 50~250 (50mm毎) | 300 (mm) |
| 12 | 600 | 500 |
| 6 | 300 | 250 |
| 3 | 150 | 125 |

(単位はmm/s)

①ストローク/②I/Oタイプ別価格表(標準価格)

| ①ストローク (mm) | タイプ記号 | |
|-------------|----------|----|
| | RGD6C | |
| | ②I/Oタイプ別 | |
| | NP/PN | SE |
| 50 | — | — |
| 100 | — | — |
| 150 | — | — |
| 200 | — | — |
| 250 | — | — |
| 300 | — | — |

③ケーブル長価格表(標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | 標準価格 |
|--------------------|------------------------|------|
| 標準タイプ | P (1m) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 長さ特殊 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| 両端コネクタ | W01 (1m) ~ W03 (3m) | — |
| | W04 (4m) ~ W05 (5m) | — |
| | W06 (6m) ~ W10 (10m) | — |
| ロボットケーブル | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | R06 (6m) ~ R10 (10m) | — |
| 両端コネクタ ロボットケーブル | RW01 (1m) ~ RW03 (3m) | — |
| | RW04 (4m) ~ RW05 (5m) | — |
| | RW06 (6m) ~ RW10 (10m) | — |

< > 内はSEタイプの場合です。
※保守用のケーブルは364ページをご参照下さい。

④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 |
|-------|---------|-------|------|
| ブレーキ | B | →P437 | — |
| フット金具 | FT | →P440 | — |
| 原点逆仕様 | NM | →P442 | — |

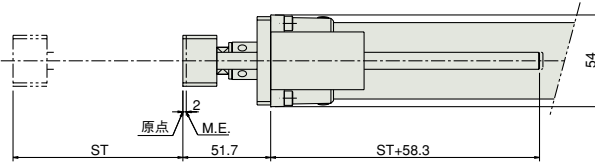
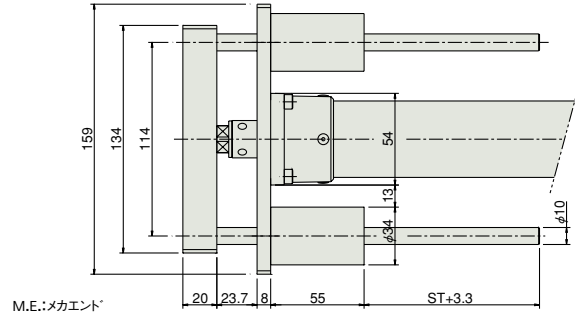
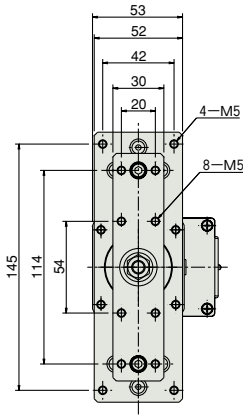
アクチュエータ仕様

| 項目 | 内容 |
|------------|-----------------------|
| 駆動方式 | ボールネジ φ10mm 転造C10 |
| 繰り返し位置決め精度 | ±0.02mm |
| ロスモーション | 0.1mm以下 |
| ロッド径 | φ22mm 専用SUSパイプ |
| ロッド不回転精度 | ±0.05度 |
| 使用周囲温度・湿度 | 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと) |

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

特注対応のご案内 P.454



※本体寸法は8ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|---------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| ガイド質量 (kg) | 0.4 | 0.4 | 0.5 | 0.6 | 0.6 | 0.7 |
| ガイド+本体質量 (kg) | 2.0 | 2.1 | 2.3 | 2.6 | 2.7 | 2.9 |

I/Oタイプ (コントローラ本体内置)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力 (I/O) の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

| 名称 | 外観 | 型式 | 特徴 | 最大位置決め点数 | 入力電源 | 電源容量 | 標準価格 | 参照ページ |
|-----------------------|----|----------------------------|-----------------------------------|----------|-------|------|------|-------|
| PIO タイプ (NPN仕様) | | ERC2-RGD6C-I-PM-□-□-NP-□-□ | 最大16点の位置決めが可能な簡単制御タイプ | 16 | DC24V | 最大2A | - | →P355 |
| PIO タイプ (PNP仕様) | | ERC2-RGD6C-I-PM-□-□-PN-□-□ | 海外で多く使われるPNP仕様のI/Oに対応したタイプです。 | 16 | | | | |
| SIO タイプ | | ERC2-RGD6C-I-PM-□-□-SE-□-□ | フィールドネットワーク接続専用タイプ (ゲートウェイユニット使用) | 64 | | | | |

- コンパクト
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーブル
- ロボット
- クリーン
- 防滴対応
- コントローラ

- C カップリング
- D ビルドイン
- R 折り返し

- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W

ERC2-RGD7C

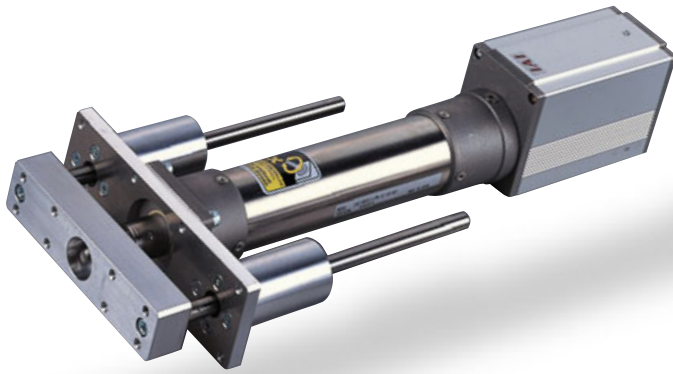
コントローラー体型 ロッドタイプ 本体幅68mm パルスモータ ストレート形状

■型式項目 **ERC2-RGD7C-I-PM** - [] - [] - [] - [] - []

シリーズ - タイプ - エンコーダ種別 - モータ種類 - リード - ストローク - I/Oタイプ - ケーブル長 - オプション

インクリメンタル仕様 PM:パルスモータ 16:16mm 50:50mm NP:PIO (NPN)タイプ N:無し P:1m B:ブレーキ S:3m M:5m FT:フット金具 X□□:長さ指定 NM:原点逆仕様 W□□:両端コネクタケーブル PN:PIO (PNP)タイプ R□□:ロボットケーブル SE:SIOタイプ RW□□:ロボットコネクタケーブル

※型式項目の内容は前付25ページをご参照ください。



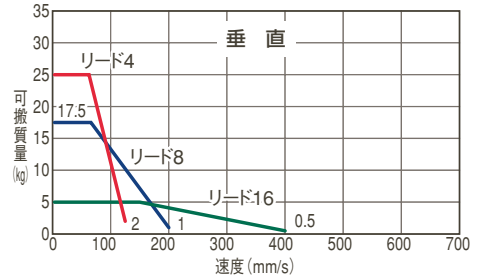
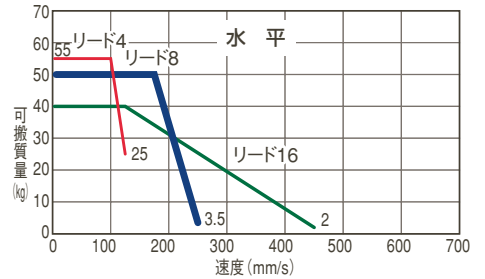
技術資料 P.451

POINT
選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

■速度と可搬質量の相関図

ERC2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



■アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

| 型式 | リード (mm) | 最大可搬質量(注1) | | 最大押付力 (N) (注2) | ストローク (mm) |
|----------------------------|----------|------------|--------|----------------|----------------|
| | | 水平(kg) | 垂直(kg) | | |
| ERC2-RGD7C-I-PM-16-①-②-③-④ | 16 | ~40 | ~5 | 220 | 50~300 (50mm毎) |
| ERC2-RGD7C-I-PM-8-①-②-③-④ | 8 | ~50 | ~17.5 | 441 | |
| ERC2-RGD7C-I-PM-4-①-②-③-④ | 4 | ~55 | ~25 | 873 | |

記号説明 ①ストローク ②I/Oタイプ ③ケーブル長 ④オプション

(注2) 押付力のグラフは488ページをご参照下さい。

■ストロークと最高速度

| ストローク / リード | 50~300 (50mm毎) |
|-------------|----------------|
| 16 | 450<400> |
| 8 | 250<200> |
| 4 | 125 |

※ < > 内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

①ストローク/②I/Oタイプ別価格表(標準価格)

| ①ストローク (mm) | タイプ記号 RGD7C | |
|-------------|-------------|----|
| | ②I/Oタイプ別 | |
| | NP/PN | SE |
| 50 | - | - |
| 100 | - | - |
| 150 | - | - |
| 200 | - | - |
| 250 | - | - |
| 300 | - | - |

③ケーブル長価格表(標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | 標準価格 |
|--------------------|------------------------|------|
| 標準タイプ | P (1m) | - |
| | S (3m) | - |
| | M (5m) | - |
| 長さ特殊 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | - |
| 両端コネクタ | W01 (1m) ~ W03 (3m) | - |
| | W04 (4m) ~ W05 (5m) | - |
| | W06 (6m) ~ W10 (10m) | - |
| ロボットケーブル | R01 (1m) ~ R03 (3m) | - |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | - |
| | R06 (6m) ~ R10 (10m) | - |
| 両端コネクタ ロボットケーブル | RW01 (1m) ~ RW03 (3m) | - |
| | RW04 (4m) ~ RW05 (5m) | - |
| | RW06 (6m) ~ RW10 (10m) | - |

< > 内はSEタイプの場合です。※保守用のケーブルは364ページをご参照下さい。

④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 |
|-------|---------|-------|------|
| ブレーキ | B | →P437 | - |
| フット金具 | FT | →P440 | - |
| 原点逆仕様 | NM | →P442 | - |

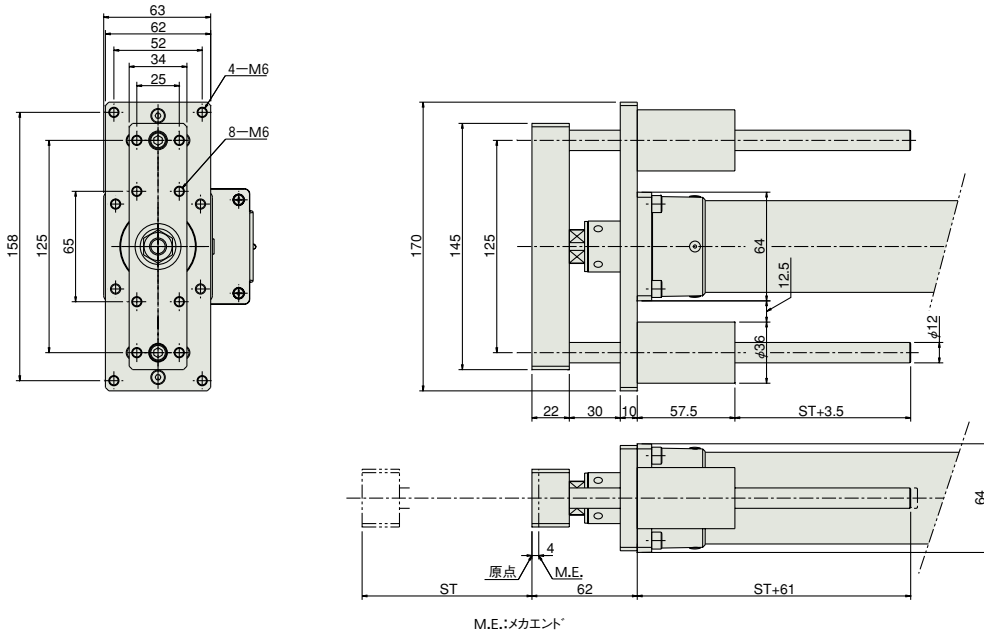
■アクチュエータ仕様

| 項目 | 内容 |
|-----------|-----------------------|
| 駆動方式 | ボールネジ φ12mm 転造C10 |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02mm |
| ロスモーション | 0.1mm以下 |
| ロッド径 | φ30mm 専用SUSパイプ |
| ロッド不回転精度 | ±0.05度 |
| 使用周囲温度・湿度 | 0~40℃、85%RH以下(結露無きこと) |

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

特注対応のご案内 P.454



※本体寸法は10ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量

| ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|---------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| ガイド質量 (kg) | 0.5 | 0.6 | 0.7 | 0.8 | 0.9 | 1.0 |
| ガイド+本体質量 (kg) | 3.2 | 3.5 | 3.7 | 4.0 | 4.2 | 4.5 |

I/Oタイプ (コントローラ本体搭載)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力 (I/O) の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

| 名称 | 外観 | 型式 | 特徴 | 最大位置決め点数 | 入力電源 | 電源容量 | 標準価格 | 参照ページ |
|-----------------------|----|----------------------------|---|----------|-------|------|------|-------|
| PIO タイプ (NPN仕様) | | ERC2-RGD7C-I-PM-□-□-NP-□-□ | 最大16点の 位置決めが可能な 簡単制御タイプ | 16 | DC24V | 最大2A | - | →P355 |
| PIO タイプ (PNP仕様) | | ERC2-RGD7C-I-PM-□-□-PN-□-□ | 海外で多く使われる PNP仕様の I/Oに対応した タイプです。 | 16 | | | | |
| SIO タイプ | | ERC2-RGD7C-I-PM-□-□-SE-□-□ | フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用) | 64 | | | | |

- コントローラ
- スライダタイプ
- ロッドタイプ
- テーブル
- ロボット
- クリーン
- 防滴対応
- キャッチ
- ビルドイン
- 折り返し
- パルスモータ 20P
- パルスモータ 28P
- パルスモータ 35P
- パルスモータ 42P
- パルスモータ 56P
- パルスモータ 86P
- サーボモータ 10W
- サーボモータ 20W
- サーボモータ 30W
- サーボモータ 60W
- サーボモータ 100W
- サーボモータ 150W
- サーボモータ 750W