

# EC-CGD3

薄型  
モーター  
ストレート  
本体幅  
80mm  
24v  
ACサーボ  
モーター  
すべり  
ねじ

■型式項目						
EC - CGD3			-		-	
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 下記アクチュエーターケーブル長 価格表参照
		M 4mm L 2mm	-	30 30mm 50 50mm	-	電源・I/Oケーブル長 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



## 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変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4)	ACR	2-817	—
ブレーキ	B	2-817	—
3ポジション切替仕様	MF	2-829	—
PNP仕様(注3)	PN	2-835	—
スパイラルカバー付き仕様	SRC	2-838	—
電源2系統仕様(注3)	TMD2	2-839	—
無線通信仕様(注4)	WL	2-840	—
無線軸動作対応仕様(注4)	WL2	2-840	—

(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変換ケーブルは付属しません。  
(注4) 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変換ケーブル、電源・I/Oケーブルを手配してください。詳細は2-841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 変換ケーブル	CB-CVN-BJ002	2-842	—
RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (標準コネクターケーブル)	CB-REC-PWBIO□□□-RB	2-854	—
RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (4方向コネクターケーブル)	CB-REC-2PWBIO□□□-RB	2-854	—
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-CVNW-L-CB-ACR	2-842	—

(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)

<b>選定上の 注意</b> 	(1) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。
	(2) 水平可搬質量はロッドにラジアル荷重及びモーメント荷重がかからないようにガイドを併用した場合の値です。ガイドを設置しない場合は「ラジアル荷重と走行寿命」をご参照ください。
	(3) 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1-321ページをご確認ください。
	(4) エレシリンダーをPLCと接続する場合、3通りの接続方法があります。詳細は2-841ページをご参照ください。

## 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
1 ~ 5	1 ~ 5m	—
6 ~ 10	6 ~ 10m(注5)	—

(注5) 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)

## 標準コネクターケーブル

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

(注6) 電源・I/Oコネクターのみ付属します。詳細は2-851ページをご確認ください。  
(注) ロボットケーブルです。

## 4方向コネクターケーブル

ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 (バラ線)
		CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属
S1 ~ S3	1 ~ 3m	—
S4 ~ S5	4 ~ 5m	—
S6 ~ S9	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)	4	2
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	3 6
水平	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200 100
		最高加減速度(G)	0.4 0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1.5 3
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200 100
		最高加減速度(G)	0.4 0.1
押付け	押付け時最大推力(N)	34.2	63.7
	押付け最高速度(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)	1.5	3
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 φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.15mm
ガイドロッド	—
ガイドロッド	直動無限循環型
走行寿命(注7)	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	IP20
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、UL規格
モーター種類	ACサーボモーター(φ30) (電源容量：最大2.8A)
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注7) 走行寿命は運転条件、取付け状態、潤滑状態によって異なります。

## 速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

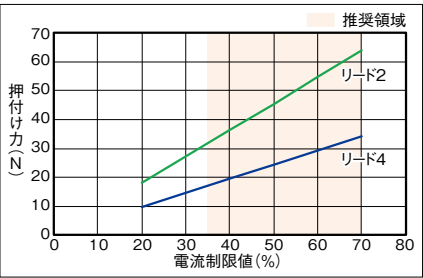
リード4			リード2		
姿勢	水平	垂直	姿勢	水平	垂直
	速度 (mm/s)	加速度(G)		速度 (mm/s)	加速度(G)
	0	3 1.5		0	6 3
	200	3 1.5		100	6 3

## ストロークと最高速度

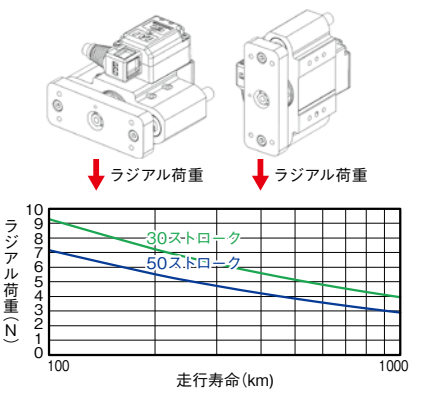
リード (mm)	30 (mm)	50 (mm)
4	200	
2	100	

(単位はmm/s)

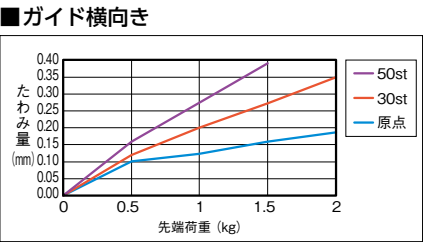
## 押付け力と電流制限値の相関図



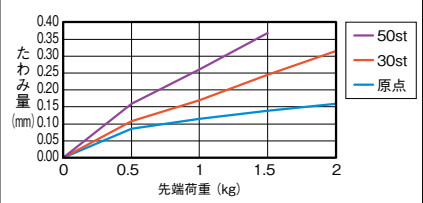
## ラジアル荷重と走行寿命



## ロッド先端たわみ量(参考値)

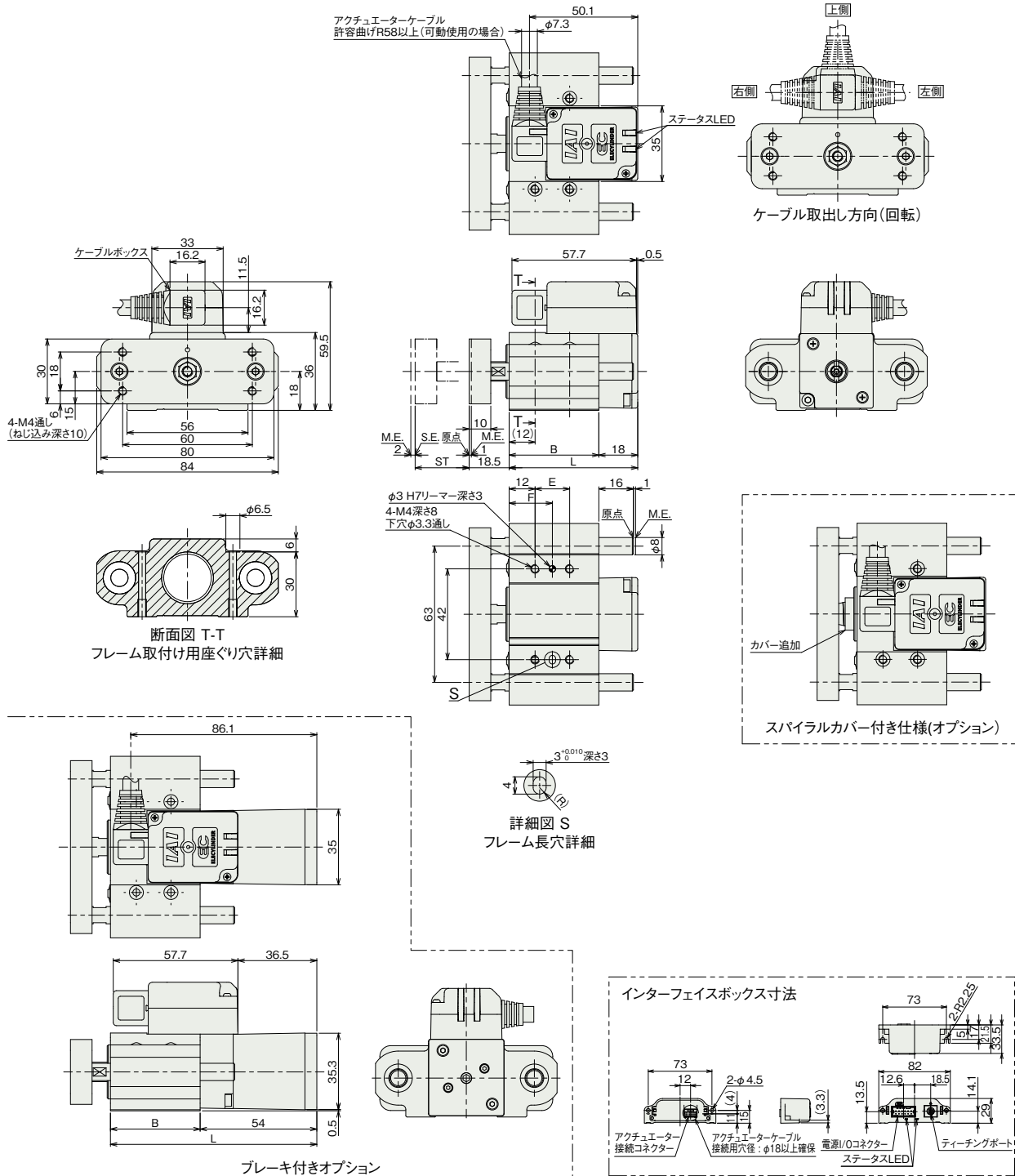


## ガイド縦向き



(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	59.5	79.5
ブレーキ有り	95.5	115.5
B	41.5	61.5
E	16	36
F	20	30

#### ■ストローク別質量

ストローク	30	50
質量 (kg)		
ブレーキ無し	0.60	0.72
ブレーキ有り	0.72	0.84

#### ■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、2-845ページをご確認ください。