

EC-GDB3

モーター
ストレート
本体幅
40mm
24V
パルス
モーター
すべり
ねじ

■型式項目

EC - **GDB3** [] - [] - [] - [] - []

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 4mm L 2mm	10 ? 50 10mm ? 50mm (10mmごと)	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



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)
10	-	-
20	-	-
30	-	-
40	-	-
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	2-625	-
ブレーキ	B	2-625	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	2-626	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	2-626	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	2-626	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	2-626	-
原点逆仕様	NM	2-638	-
PNP仕様(注3)	PN	2-638	-
電源2系統仕様(注3)	TMD2	2-641	-
無線通信仕様(注4)	WL	2-642	-
無線軸動作対応仕様(注4)	WL2	2-643	-

(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2-643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-CVNB-BJ002	2-644	-
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	2-655	-
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	2-655	-
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	2-644	-

(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。
- 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。
- ロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかかる場合は、取扱説明書を参照ください。
- ストッパー用途では使用できません。

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	アクチュエーターケーブル長
1 ~ 3	1 ~ 3m	-
4 ~ 5	4 ~ 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。

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 (パラ線)
		CB-EC-PWBIO□□□-RB付属
0	ケーブル無し	- (注6)
1 ~ 3	1 ~ 3m	-
4 ~ 5	4 ~ 5m	-
6 ~ 7	6 ~ 7m	-
8 ~ 9	8 ~ 9m	-

(注6) 端子台コネクタのみ付属します。オプションでRCON-EC接続仕様(ACR)を選択した場合は「0」を選択してください。端子台コネクタは付属されません。詳細は2-653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
S1 ~ S3	1 ~ 3m	-
S4 ~ S5	4 ~ 5m	-
S6 ~ S7	6 ~ 7m	-
S8 ~ S9	8 ~ 9m	-

(注) ロボットケーブルです。

メインスペック

項目	内容		
	4	2	
リード	ねじリード(mm)	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1
		最高速度(mm/s)	200
		最低速度(mm/s)	20
		定格加減速度(G)	0.5
水平	速度/加減速度	0.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.4
		最高速度(mm/s)	200
		最低速度(mm/s)	20
		定格加減速度(G)	0.5
垂直	速度/加減速度	0.5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.4
		最高速度(mm/s)	200
		最低速度(mm/s)	20
		定格加減速度(G)	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	10	
	押付け最高速度(mm/s)	20	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力(kgf)	0.4	
ストローク	最小ストローク(mm)	10	
	最大ストローク(mm)	50	
	ストロークピッチ(mm)	10	

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	(10ST) ±0.1mm、(20ST以上) ±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。)
ロッド不回転精度	-
走行寿命(注7)	水平1000万回往復動作、垂直500万回往復動作
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター(φ20) (電源容量: 最大1.1A)
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	32768 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。

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度(G)	速度 (mm/s)	加速度(G)
0	1	0.4	2	0.8
50	1	0.4	2	0.8
100	1	0.4	2	0.8
200	1	0.4	2	0.8

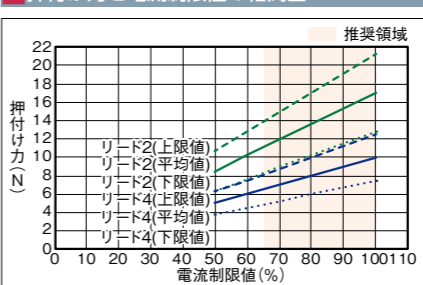
ストロークと最高速度

リード (mm)	10 (mm)	20 (mm)	30 (mm)	40 (mm)	50 (mm)
4	200 < 200 >				
2	100 < 100 >				

(単位はmm/s)

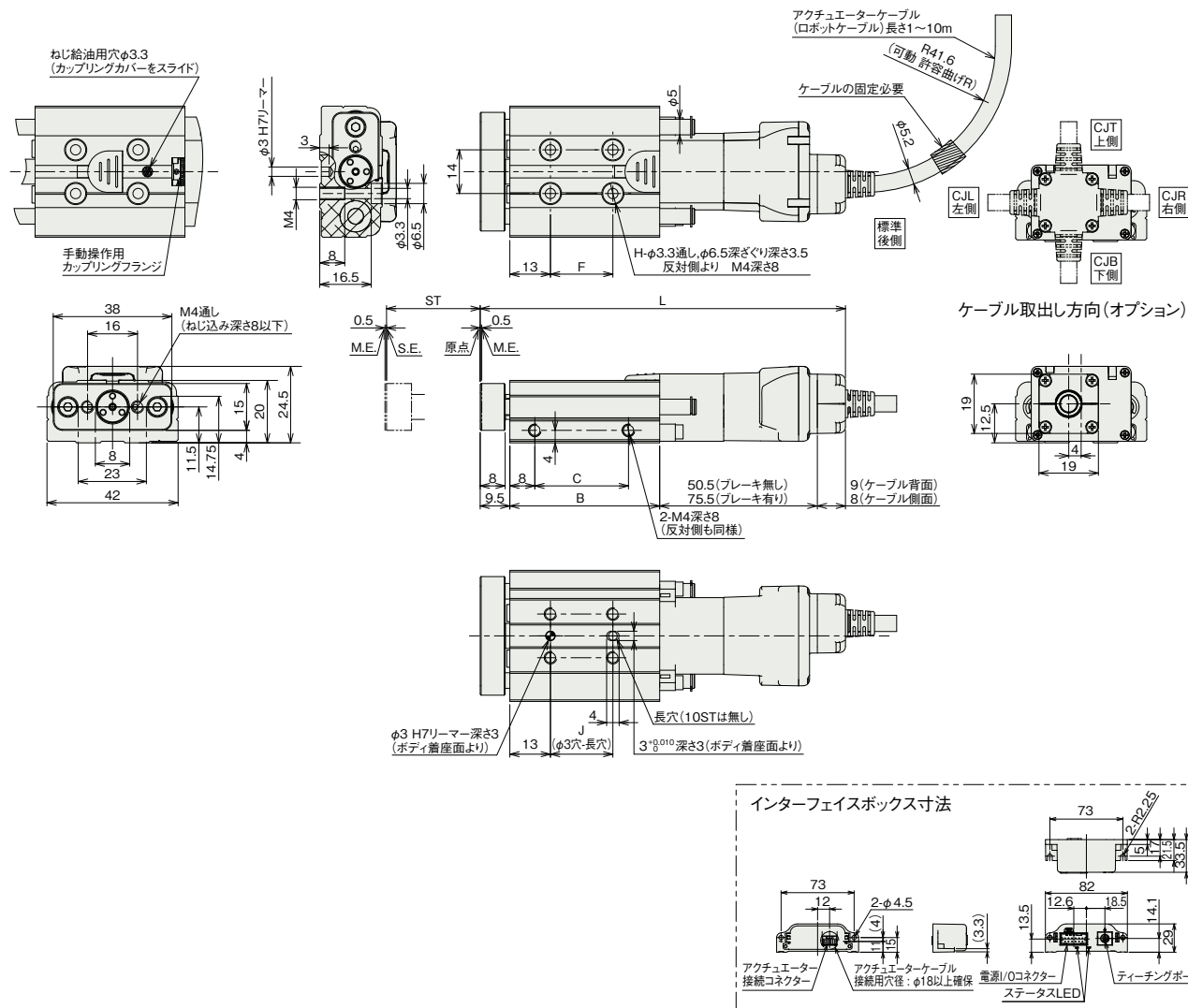
(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



(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(オプション)はケーブルボックスの方向変更で変えることができます。

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		10	20	30	40	50
L (注7)	ブレーキ無し	97	107	117	127	137
	ブレーキ有り	122	132	142	152	162
B		28	38	48	58	68
C		10	20	30	40	50
F		0	10	20	30	40
H		2	4	4	4	4
J		0	10	20	30	40

(注7) ケーブル取出し方向(オプション)を選択した場合、Lを引いた寸法となります。

■ストローク別質量

ストローク		10	20	30	40	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.14	0.17	0.19	0.21	0.23
	ブレーキ有り	0.16	0.19	0.21	0.23	0.25

■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、2-647ページをご確認ください。