

EC-GDS3

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		GDS3		L									
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							
		L 2mm	10 ? 30 10mm ? 30mm (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	-	-

(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	2-741	-
ブレーキ	B	2-741	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	2-742	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	2-742	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	2-742	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	2-742	-
原点逆仕様	NM	2-758	-
PNP仕様(注3)	PN	2-758	-
電源2系統仕様(注3)	TMD2	2-762	-
無線通信仕様(注4)	WL	2-763	-
無線軸動作対応仕様(注4)	WL2	2-763	-

(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ケーブルを手記してください。詳細は2-765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	2-765	-
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	2-777	-
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	2-777	-
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	2-765	-

(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1-315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1-307ページをご確認ください。

■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 ~ 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。
(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)

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) 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2-775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 (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	ねじリード(mm)	2	
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.8
	速度/加速度	最高速度(mm/s)	100
		最低速度(mm/s)	10
		定格加速度(G)	0.3
		最高加速度(G)	0.3
押付け	押付け時最大推力(N)	17	
	押付け最高速度(mm/s)	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)	0.8	
ストローク	最小ストローク(mm)	10	
	最大ストローク(mm)	30	
	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	±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	-
ガイドロッド	焼結含油軸受
走行寿命(注7)	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)
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	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。

リード2

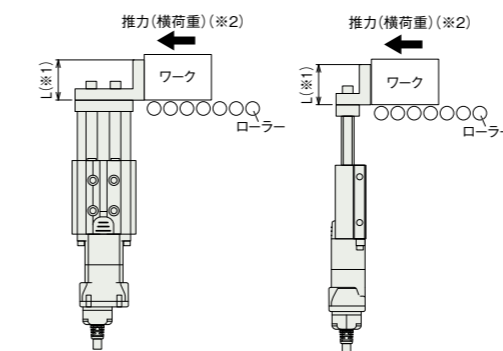
姿勢 速度 (mm/s)	垂直 加速度(G)	
	0	0.8
0	0.8	0.8
30	0.8	0.8
70	0.8	0.8
100	0.8	0.8

■ストロークと最高速度

リード (mm)	10 (mm)	20 (mm)	30 (mm)
2	100		

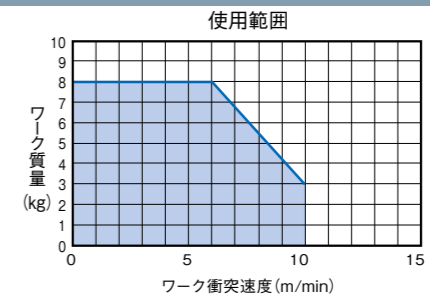
(単位はmm/s)

■ワーク質量・ワーク衝突速度の相関図



(※1) L寸法50mm範囲内で使用してください。
(※2) コンペアーなどによる推力は、「許容横荷重」以下で使用してください。

ストローク	10	20	30
許容横荷重(N)	7.2	7.7	6.9



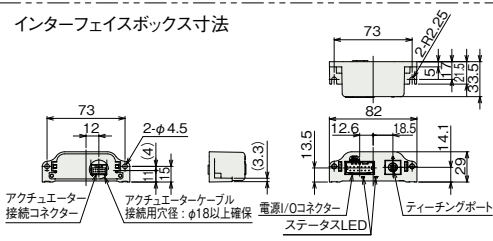
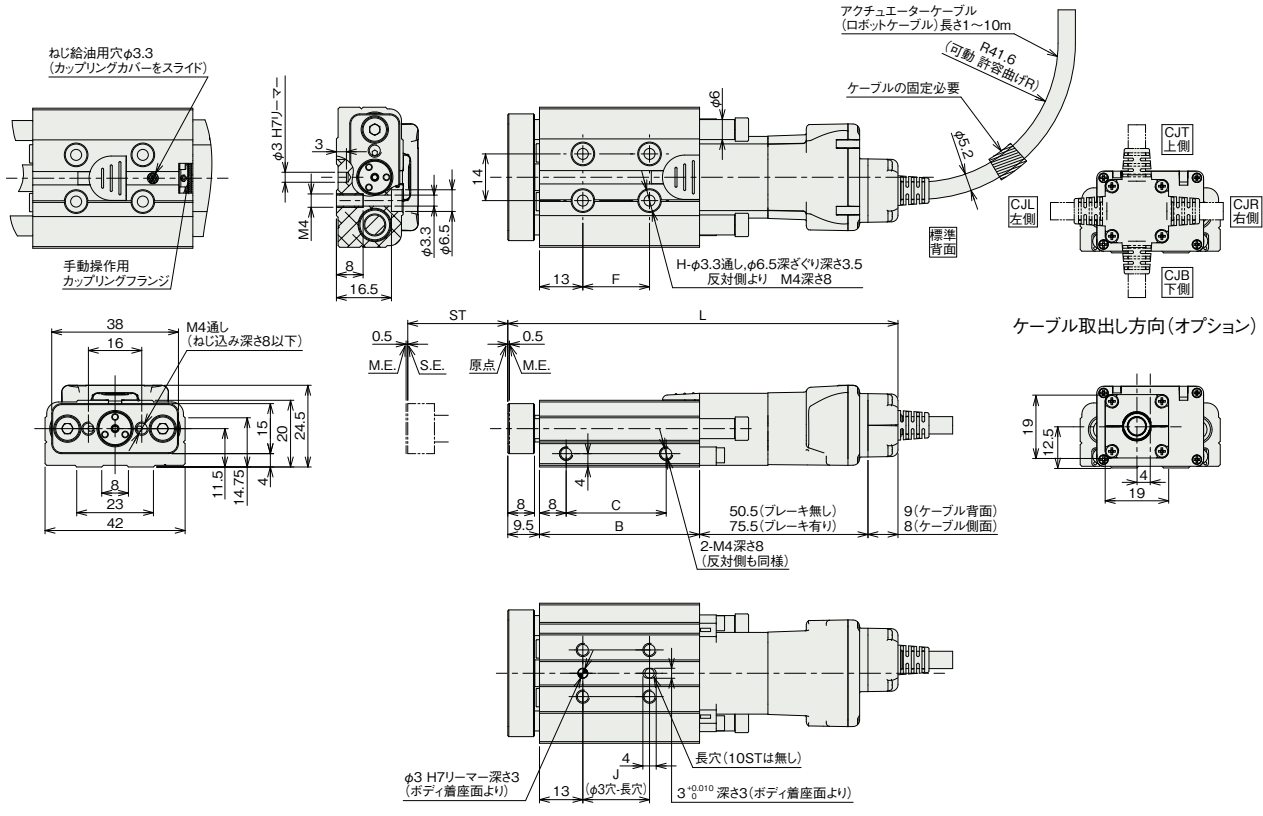
使用範囲

ワーク質量(kg)

ワーク衝突速度(m/min)

(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
L (注8)	ブレーキ無し	97	107	117
	ブレーキ有り	122	132	142
B		28	38	48
C		10	20	30
F		0	10	20
H		2	4	4
J		0	10	20

(注8) ケーブル取出し方向(オプション)を選択したの場合、1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
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.15	0.17	0.19
	ブレーキ有り	0.17	0.19	0.21

■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、2-769ページをご確認ください。