

# EC-GRB13

スライド 2ツ爪 本体幅 130mm 24Vパルスモーター

型式項目		EC		GRB13		40		オプション	
シリーズ	タイプ	標準	減速比	台形ねじリード2mm	プリー減速比1.25	高推力	台形ねじリード2mm	プリー減速比2.50	ストローク
M	標準	標準	減速比	台形ねじリード2mm	プリー減速比1.25	L	高推力	台形ねじリード2mm	プリー減速比2.50
				40		40mm (片側20mm)		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
40	-

## 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	2-741	-
ケーブル固定金具 (前側)	FST	2-747	-
原点逆仕様	NM	2-758	-
PNP仕様	PN	2-758	-
電源2系統仕様	TMD2	2-762	-
ケーブル固定金具 (上側) (注2)	TST	2-762	-
バッテリーレス アプソリュートエンコーダー仕様	WA	2-763	-
無線通信仕様	WL	2-763	-
無線軸動作対応仕様	WL2	2-763	-

(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。  
(注2) 4方向コネクタケーブル選択時のみ選択できます。

## 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 (バラ線)		RCON-EC接続仕様 (注4) (両端コネクタ付き)	
		CB-EC-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC-PWBIO□□□-RB付属	CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC2-PWBIO□□□-RB付属
0	ケーブル無し	- (注3)	-	-	-
1~3	1~3m	-	-	-	-
4~5	4~5m	-	-	-	-
6~7	6~7m	-	-	-	-
8~10	8~10m	-	-	-	-

(注3) 端子台コネクタのみ付属します。詳細は2-775ページをご確認ください。  
(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。

### 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)		RCON-EC接続仕様 (注5) (両端コネクタ付き)	
		CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC2-PWBIO□□□-RB付属	CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC2-PWBIO□□□-RB付属
S1~S3	1~3m	-	-	-	-
S4~S5	4~5m	-	-	-	-
S6~S7	6~7m	-	-	-	-
S8~S10	8~10m	-	-	-	-

(注5) 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。

**選定上の注意**

- 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
- 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
- ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。
- セルフロック機構により、電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。(ただし、ワークを落とさないことを保証するものではありません。) 電源遮断時に把持中のワークを除去する際は、側面の開閉ねじを回すか、フィンガーアタッチメントを外してワークを除去してください。

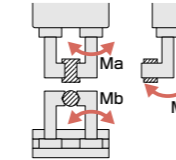
## メインスペック

項目	内容	内容	
		M	L
リード	減速比	2	2
	台形ねじリード (mm)	2	2
把持動作	プリー減速比	1.25	2.50
	最大把持力 (N) (両側)	150	360
	把持動作時の速度 (mm/s) (片側)	5	5
	最高速度 (mm/s) (片側)	120	60
アプローチ動作	最低速度 (mm/s) (片側)	5	5
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	0.3	0.3
	プリー仕様	-	-
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	-	-
	最小ストローク (mm) (片側)	20	20
ストローク	最大ストローク (mm) (片側)	20	20

項目	内容
駆動方式	台形ねじ φ10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
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。)
バックラッシュ (片側)	0.15mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma: 7.52 N·m
	Mb: 7.52 N·m
	Mc: 15.3 N·m
垂直方向許容荷重 (注6)	898N
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
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
モーター種類	パルスモーター (□28) (電源容量: 最大2A)
エンコーダ種類	インクリメンタル/バッテリーレスアプソリュート
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

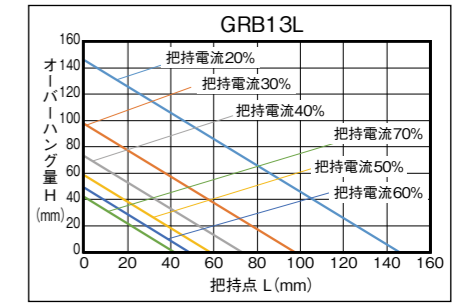
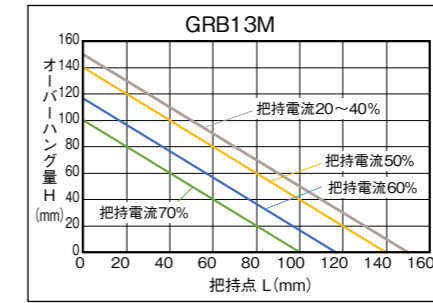
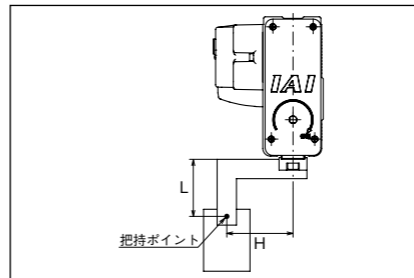
(注6) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

## スライドタイプモーメント方向



## 把持点距離の確認

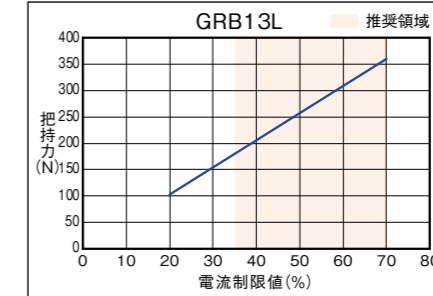
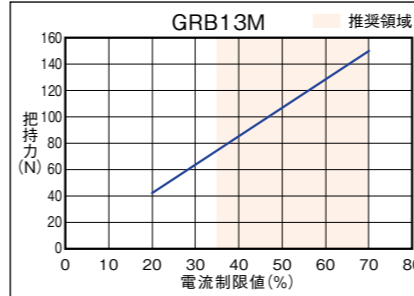
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L, H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

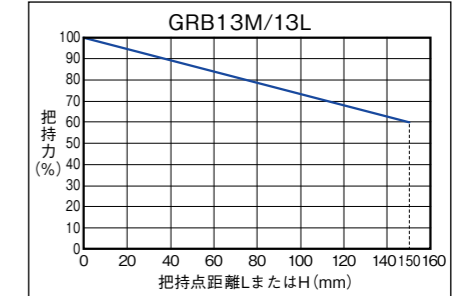
## 把持力

### 把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持点距離 (L, H) を0とした場合の、両フィンガーの合計値です。  
(注) 目安の数字です。0~60%程度のばらつきがあります。特に推奨領域 (グラフ着色域) 外の電流制限値を設定した場合、ばらつきの可能性が高くなります。  
(注) 把持 (押付け) を行う場合は、速度が5mm/s固定となります。

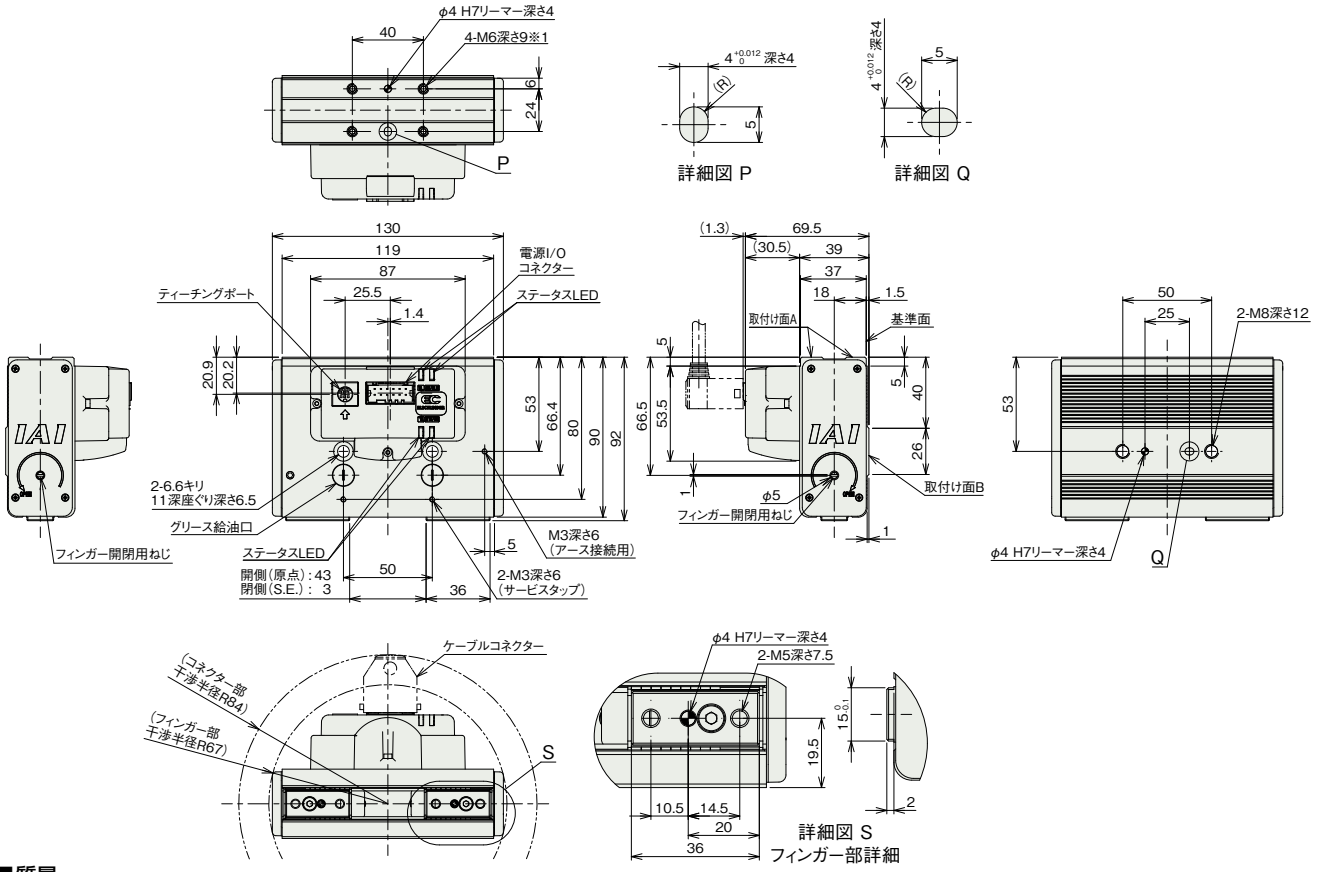
### 把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の突出し位置による把持力を示しています。使用するフィンガーアタッチメントの剛性により結果が異なる可能性があります。

※1 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋検されています。取付け面Aを使用する場合は取外してください。  
 (注) 標準は開側が原点となります。原点を開側にする場合はオプション(型式: NM)をご指定ください。

S.E.: ストロークエンド



■質量

項目	内容
質量	0.99kg

■適用コントローラー

(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。