

# EC-GRB8

スライド 2つ爪 本体幅 80mm 24V パルスモーター

■型式項目

EC	-	GRB8	M	-	20	-		-	
シリーズ	-	タイプ		減速比		ストローク		電源・I/Oケーブル長	
	M			台形ねじ リード1.5mm ブーリー減速比1.5		20 (片側10mm)		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
20	—

■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	2-817	—
ケーブル固定金具(前側)	FST	2-823	—
3ポジション切替仕様	MF	2-829	—
原点逆仕様	NM	2-835	—
PNP仕様(注1)	PN	2-835	—
電源2系統仕様(注1)	TMD2	2-839	—
ケーブル固定金具(上側)(注2)	TST	2-839	—
無線通信仕様	WL	2-840	—
無線軸動作対応仕様	WL2	2-840	—

(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方向コネクターケーブル選択時の選択できます。

■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)	RCON-EC接続仕様(注4) (両端コネクター付き)
		CB-EC-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC-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) 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)	RCON-EC接続仕様(注5) (両端コネクター付き)
		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。

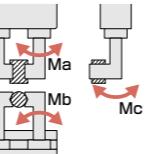
■メインスペック

項目	内容
リード	台形ねじリード(mm) 1.5 ブーリー減速比 1.5
把持動作	最大把持力(N)(両側) 28 把持動作時の速度(mm/s)(片側) 5 最高速度(mm/s)(片側) 45
アプローチ動作	最低速度(mm/s)(片側) 5 定格加減速度(G)(片側) 0.3 最高加減速度(G)(片側) 0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様 — ブレーキ保持力(kgf) — 最小ストローク(mm)(片側) 10 最大ストローク(mm)(片側) 10
ストローク	

項目	内容
駆動方式	台形ねじ φ 8
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	0.15mm以下
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 : 3.60 N·m Mb : 3.60 N·m Mc : 10.2 N·m
垂直方向許容荷重(注6)	598N
使用周囲温度・湿度	0~40°C、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、UL規格
モーター種類	パルスモーター(□20) (電源容量: 最大1A)
エンコーダー種類	インクリメンタル(パッテリーレアブソリュートオプションは設定なし)
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

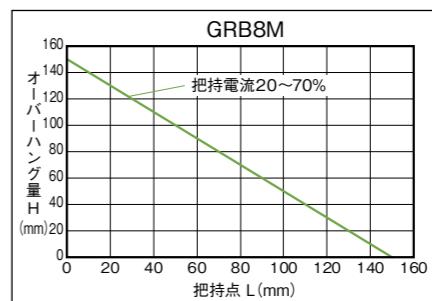
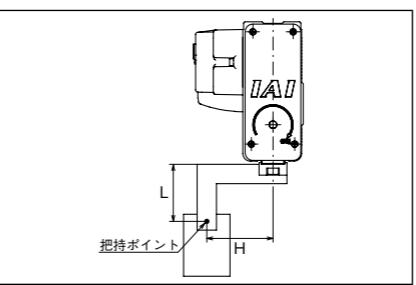
(注6) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

■スライドタイプモーメント方向



■把持点距離の確認

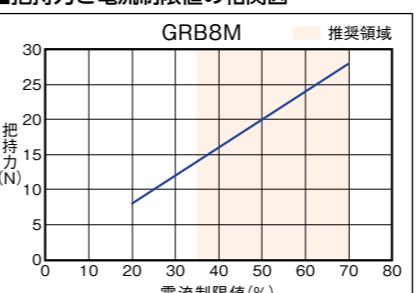
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L, H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



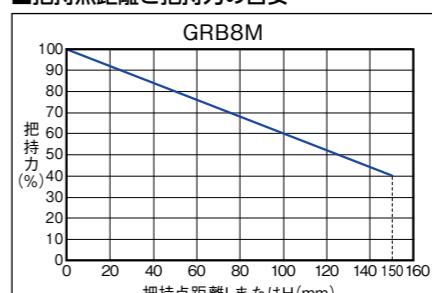
(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー駆動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

■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。



(注) 最大把持力を100%とした時の張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。

■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)	RCON-EC接続仕様(注4) (両端コネクター付き)
CB-EC-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC-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) 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)	RCON-EC接続仕様(注5) (両端コネクター付き)
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。

IAI

## 寸法図

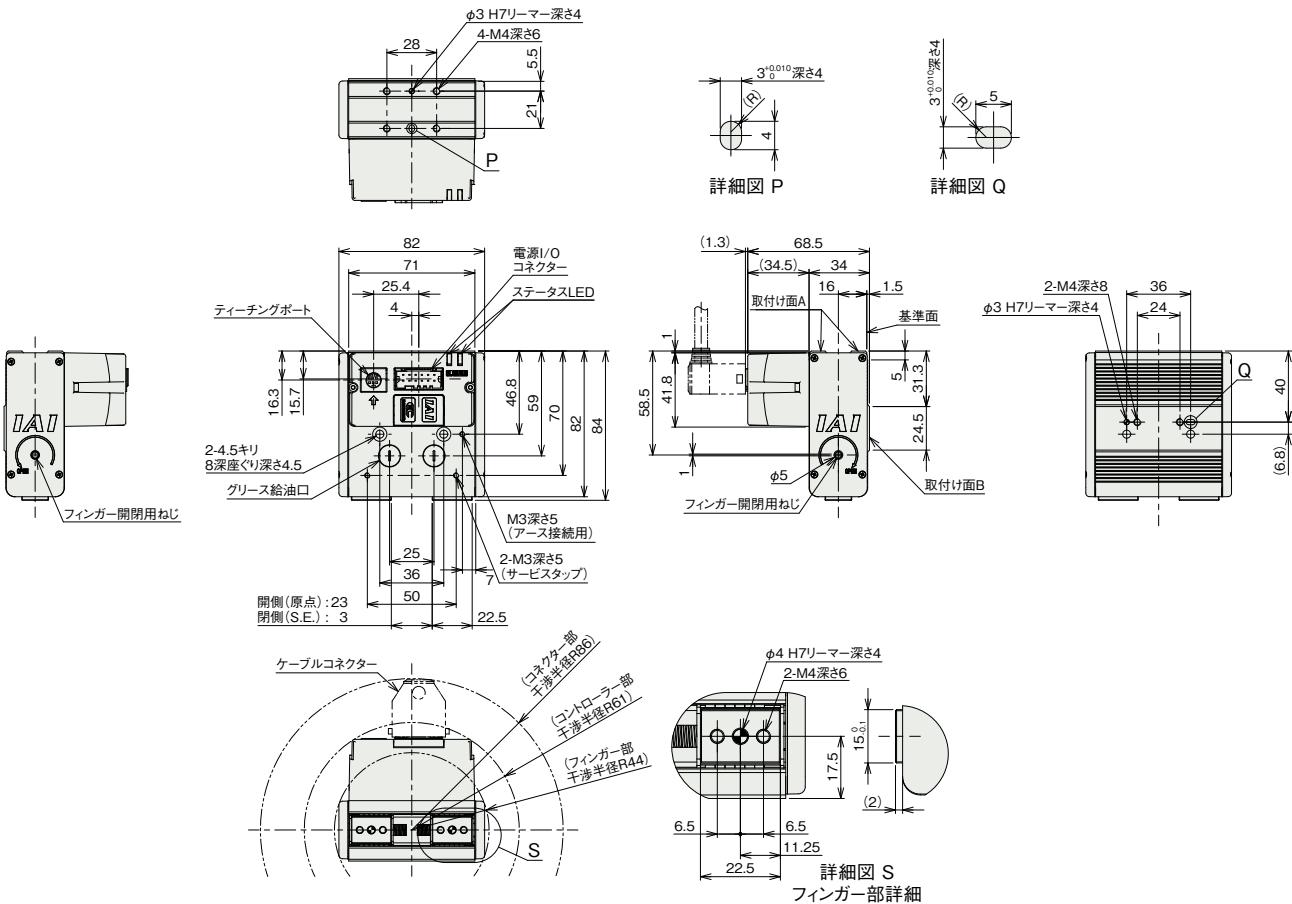
CAD図面がホームページよりダウンロード  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

## 2次元 CAD

A green circular logo with the text "3次元 CAD" in blue.

(注) 標準は開側が原点となります。原点を閉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	內容
質量	0.51kg

適応コントローラー

(注) ECシリーズはコントローラ内蔵です。内蔵コントローラの詳細は、2-845ページをご確認ください。