

# EC-GRST7

簡易防塵 スライド 2ツ爪 モーター折返し 本体幅 70mm 24Vパルスモーター

型式項目		EC		GRST7		ストローク		電源・I/Oケーブル長		オプション	
シリーズ	タイプ	M	標準	標準	ボールねじリード4mm プーリー減速比1	210	210mm (片側105mm)	標準	標準	標準	標準
		L	高推力	標準	ボールねじリード4mm プーリー減速比1.5	260	260mm (片側130mm)	標準	標準	標準	標準



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

## ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
210	-
260	-

## 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	43	-
ブレーキ	B	43	-
指定グリース塗布仕様	G1/G5	43	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	45	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	45	-
原点逆仕様	NM	45	-
PNP仕様 (注1)	PN	45	-
スライダ一部ローラー仕様	SR	45	-
電源2系統仕様 (注1)	TMD2	46	-
バッテリーレス	WA	46	-
アプスリユートエンコーダ仕様	WL	46	-
無線通信仕様	WL2	46	-
無線動作対応仕様	WL2	46	-

(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) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの型式をご記入ください。

## 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
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53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
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。
  - 使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は46ページをご参照ください。
  - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は7ページをご確認ください。
  - 本機種はセルフロック機構がありません。ブレーキ機構が必要な場合はブレーキオプションを選択してください。自動サーボOFF機能を用いることで、電源遮断後、ブレーキ作動まで把持力を維持することができます。(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取外してワークを除去してください。
  - コントローラーの「省電力設定」は無効のみです。

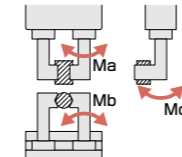
## メインスペック

項目	内容		
	M	L	
リード	ボールねじリード (mm)	4	4
	プーリー減速比	1.00	1.50
把持動作	最大把持力 (N) (両側)	1094	1641
	把持動作時の最高速度 (mm/s) (片側)	20	20
アプローチ動作	最高速度 (mm/s) (片側)	175	117
	最低速度 (mm/s) (片側)	10	10
	定格加減速度 (G) (片側)	0.3	0.3
	最高加減速度 (G) (片側)	1	1
ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ		
ブレーキ	ブレーキ保持力 (N) (両側)	785	1178
	最小ストローク (mm) (片側)	105	105
ストローク (片側)	最大ストローク (mm) (片側)	130	130

項目	内容
駆動方式	左右ボールねじ φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
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)	0.03mm以下
ベース	専用アルミ押出材 (A6063SS-T5相当) 黒色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma : 79.7 N·m
	Mb : 114.0 N·m
	Mc : 157.0 N·m
垂直方向許容荷重 (注6)	2330N
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 <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 (□56) (電源容量：最大4.2A)
エンコーダ種類	インクリメンタル (標準) / バッテリーレスアプスリユート (オプション)
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

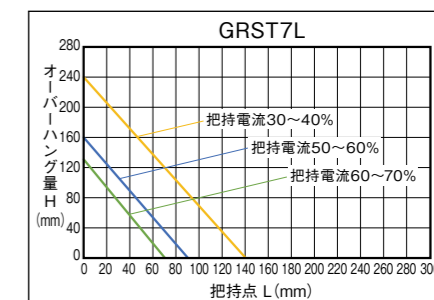
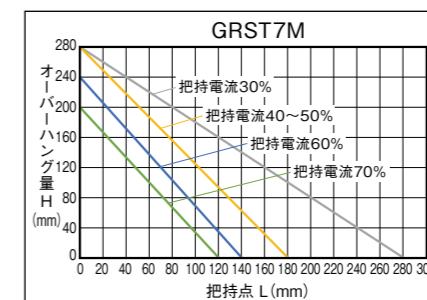
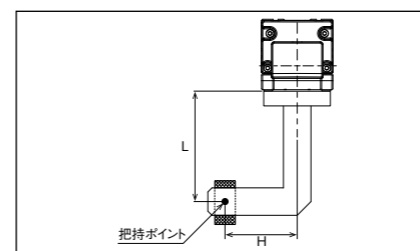
(注6) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

## スライドタイプモーメント方向



## 把持点距離の確認

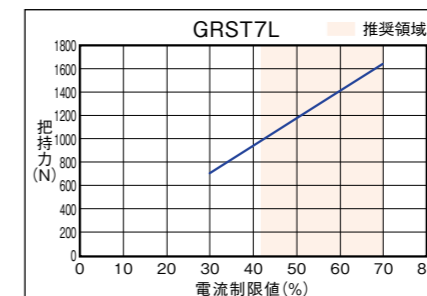
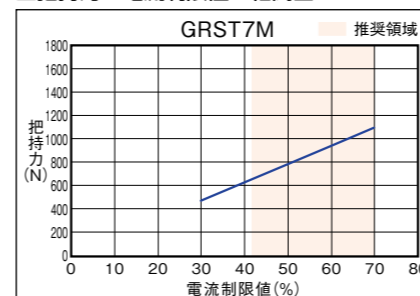
フィンガー (爪) 取付け面から把持ポイントまでの距離 (L、H) をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー振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。

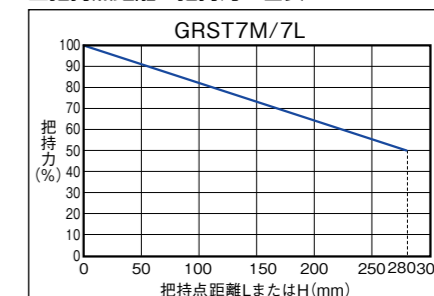
## 把持力

### 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) 目安の数値です。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20mm/sとなります。アプローチ速度が20mm/s以下の場合、アプローチ速度のまま把持を行います。

### 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。

