

EC-S18 CR

±10μm クリーン バッテリーレスアプソ モーターストレート 本体幅 190mm 200V ACサーボモーター

■型式項目

EC - S18 CR

シリーズ	タイプ	リード	仕様	ストローク	電源・I/Oケーブル長	モーター電源ケーブル長	オプション
	H	40mm	CR	100	100mm	0	下記オプション
	M	20mm	クリーンルーム仕様	1600	1600mm (50mmごと)	1	下記オプション
	L	10mm				10	下記オプション



ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	ストローク (mm)	標準価格
100	-	900	-
150	-	950	-
200	-	1000	-
250	-	1050	-
300	-	1100	-
350	-	1150	-
400	-	1200	-
450	-	1250	-
500	-	1300	-
550	-	1350	-
600	-	1400	-
650	-	1450	-
700	-	1500	-
750	-	1550	-
800	-	1600	-
850	-		-

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	総合カタログ2025・2-817	-
ブレーキ	B	総合カタログ2025・2-817	-
吊り金具	EB	総合カタログ2025・2-819	-
3ポジション切替仕様	MF	総合カタログ2025・2-829	-
原点逆仕様	NM	総合カタログ2025・2-835	-
PNP仕様(注1)	PN	総合カタログ2025・2-835	-
電源2系統仕様(注1)	TMD2	総合カタログ2025・2-839	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	総合カタログ2025・2-839	-
無線通信仕様	WL	総合カタログ2025・2-840	-
無線輪動対応仕様	WL2	総合カタログ2025・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。

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)	RCON-EC接続仕様(注3) (両端コネクタ付)
		CB-EC-PWBIO□□-RB付属	CB-REC-PWBIO□□-RB付属
0	ケーブル無し	- (注2)	-
1~3	1~3m	-	-
4~5	4~5m	-	-
6~7	6~7m	-	-
8~10	8~10m	-	-

(注2) 電源・I/Oコネクタのみ付属します。詳細は総合カタログ2025・2-859ページをご確認ください。
 (注3) 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。
 (注) 4方向コネクタケーブルを使用される場合、アクチュエーター型式の電源・I/Oケーブル長は「0」を指定し、ケーブルを別途手配してください。手配型は以下となります。
 □□□はケーブル長を記入。(例)080=8m
 ユーザー配線仕様：CB-EC2-PWBIO□□-RB
 RCON-EC接続仕様：CB-REC2-PWBIO□□-RB

選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「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。
- 押付け動作を行うことはできません。
- 動作させるにはモーター駆動用DC電源「PSA-200」が必要です。詳細は総合カタログ2025・2-861ページをご確認ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度)によって使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は総合カタログ2025・1-336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。詳細は総合カタログ2025・1-313ページをご確認ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向900mm以下です。張出し負荷長については総合カタログ2025・2-117ページの説明をご確認ください。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。
- e-ワイヤリングシステムとの接続方法は、カタログ「e-ワイヤリングシステム/現場置き電源(CJ0429)」の3ページをご参照ください。

モーター電源ケーブル長価格表(標準価格)

ケーブル記号	ケーブル長	標準価格
		CB-EC-PW□□-RB付属
0	ケーブル無し	-
1~3	1~3m	-
4~5	4~5m	-
6~10	6~10m	-

(注) ロボットケーブルです。

メインスペック

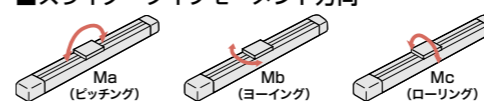
項目	内容				
リード	ボールねじリード(mm)	40	20	10	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	120	150
		最高速度(mm/s)	2000	1000	500
		速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3
水平	速度/加減速度	最高加減速度(G)	1	1	0.7
		最大可搬質量(kg)	10	26	65
		最高速度(mm/s)	2000	1000	500
	垂直	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3
最高加減速度(G)		0.7	0.7	0.5	
定格推力(N)		255	510	1020	
推力	クリーンルーム仕様	吸引量(NL/min)(注4)	140	140	25
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)	10	26	65	
ストローク	最小ストローク(mm)	100	100	100	
	最大ストローク(mm)	1600	1600	1600	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	

(注4) 最高速度時における吸引量の目安です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ20mm 転造C10相当
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	専用アルミ押出材(A6063S5-T6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 : 1030 N・m
	Mb : 1030 N・m
	Mc : 2510 N・m
動的許容モーメント(注5)	Ma : 214 N・m
	Mb : 214 N・m
	Mc : 520 N・m
クリーン度	ISOクラス2.5 (ISO 14644-1規格)
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	ACサーボモーター(200V)
モーター定格容量	600W
エンコーダ種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注5) 基準定格寿命10,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2025・1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

スライダタイプモーメント方向



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40

姿勢 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)						加速度(G)					
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	
0	60	34	23	14	10	8	6					
2000	60	34	23	14	10	8	6					

リード20

姿勢 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)						加速度(G)					
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7					
0	120	72	52	31	26	23	17.5					
1000	120	72	52	31	26	23	17.5					

リード10

姿勢 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)						加速度(G)					
	0.3	0.5	0.7	0.3	0.5	0.7						
0	150	90	45	65	38							
500	150	90	45	65	38							

ストロークと最高速度

ストローク リード(mm)	100~750 (50mmごと)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)	1150 (mm)	1200 (mm)	1250 (mm)	1300 (mm)	1350 (mm)	1400 (mm)	1450 (mm)	1500 (mm)	1550 (mm)	1600 (mm)
40	2000	1811	1640	1492	1364	1251	1152	1064	986	916	853	797	746	699	657	619	584	551
20	1000	905	820	746	682	626	576	532	493	458	427	398	373	350	329	309	292	276
10	500	453	410	373	341	313	288	266	246	229	213	199	186	175	164	155	146	138

(単位はmm/s)

