

EC-S4□AR

EC-DS4□AR

(デジタルスピコン付き)



■型式項目

シリーズ	タイプ	リード	仕様	仕様	ストローク	電源・I/Oケーブル長	オプション
S4	標準	S 16mm	A 長ストローク対応	R 1 モーター折返し	250 250mm	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
DS4	デジタルスピコン	H 10mm M 5mm L 2.5mm			500 500mm (50mmごと)		



(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		ストローク (mm)	標準価格	
	S4□AR	DS4□AR		S4□AR	DS4□AR
250	-	-	400	-	-
300	-	-	450	-	-
350	-	-	500	-	-

■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	-
ブレーキ	B	2-817	-
フート金具	FT	2-824	-
指定グリース塗布仕様	G5	2-828	-
3ポジション切替仕様	MF	2-829	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	2-831	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	2-831	-
原点逆仕様	NM	2-835	-
PNP仕様 (注1)	PN	2-835	-
スライダ部ローラー仕様	SR	2-838	-
電源2系統仕様 (注1)	TMD2	2-839	-
バッテリーレス	WA	2-840	-
アプソリュートエンコーダー仕様	WL	2-840	-
無線通信仕様	WL2	2-840	-
無線軸動作対応仕様			-

(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。

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。省電力設定を有効にする場合は、メインスペックが変わりますので、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」をご確認ください。押付け力は目安の値です。注意点は1-321ページをご確認ください。
- 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1-332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1-313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 150mm 以下です。張出し負荷長については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。

■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 (パラ線)	RCON-EC接続仕様 (注4) (両端コネクタ付き)
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方向コネクタケーブル

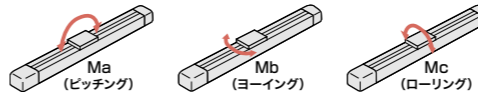
ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 (パラ線)	RCON-EC接続仕様 (注5) (両端コネクタ付き)
S1 ~ S3	1 ~ 3m	-	-
S4 ~ S5	4 ~ 5m	-	-
S6 ~ S7	6 ~ 7m	-	-
S8 ~ S10	8 ~ 10m	-	-

(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	項目				
		16	10	5	2.5	
水平	リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (省電力無効)	7	12	15	18
		最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	4	10	12	14
	速度/加速度	最高速度 (mm/s)	800	700	350	175
		最低速度 (mm/s)	40	30	7	4
定格加速度 (G)		0.3	0.3	0.3	0.3	
最高加速度 (G)		1	1	0.5	0.3	
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (省電力無効)	1.5	2.5	5	6.5
	最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	1	2	4.5	6.5	
	最高速度 (mm/s)	800	600	350	150	
	最低速度 (mm/s)	40	30	7	4	
	定格加速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	
押付け	最高加速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.3	
	押付け時最大推力 (N)	39	62	124	263	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	40	30	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5	2.5	5	6.5	
	最小ストローク (mm)	250	250	250	250	
ストローク	最大ストローク (mm)	500	500	500	500	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

■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 ※出荷時は省電力設定無効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

■省電力設定無効 (パワーモード)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.3	0.5	0.7	1
140	7	6	6	5
280	7	6	6	5
420	7	6	5	4
560	7	6	4.5	3
700	6	4	3.5	3
800	3	2.5	2	1

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.3	0.5	0.7	1
175	12	11	10	10
350	12	9	9	7
435	12	8	7	5
525	11	7	6	4
600	8	5	4	2
700	3	2	1	1

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.3	0.5	0.3	0.5
85	15	14	5	4.5
130	15	14	5	4.5
215	15	14	5	4.5
260	15	14	5	4.5
300	15	14	4	4
350	13	10	2	2

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.3	0.3		
40	18	6.5		
85	18	6.5		
105	18	6.5		
135	18	6.5		
150	18	6		
175	18			

■省電力設定有効 (省エネモード)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.3	0.7	0.3	
140	4	3.5	1	
280	4	3.5	1	
420	4	3.5	1	
560	4	3	1	
700	3	2		
800		1		

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.3	0.7	0.3	
175	10	8	2	
350	9	6	2	
435	7	3	1	
525	4	1		

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.3	0.3		
85	12	4.5		
130	12	4		
215	10	4		
260	9	2.5		

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

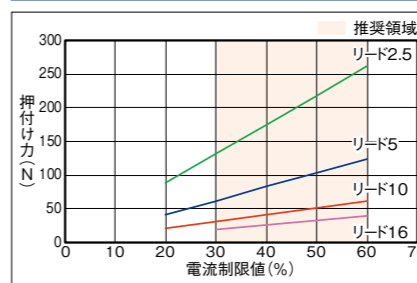
姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)	加速度 (G)	速度 (mm/s)	加速度 (G)
0	0.3	0.3		
40	14	6.5		
85	14	6.5		
105	14	4		
135	14	2		

■ストロークと最高速度

リード (mm)	省電力設定	250~450 (50mmごと)	500 (mm)
16	無効	800	
	有効	800<560>	
10	無効	700<600>	600
	有効	525<435>	
5	無効	350	300
	有効	260	
2.5	無効	175<150>	150
	有効	135	

(注) <>内は垂直使用の場合です。

■押付け力と電流制限値の相関図



寸法図

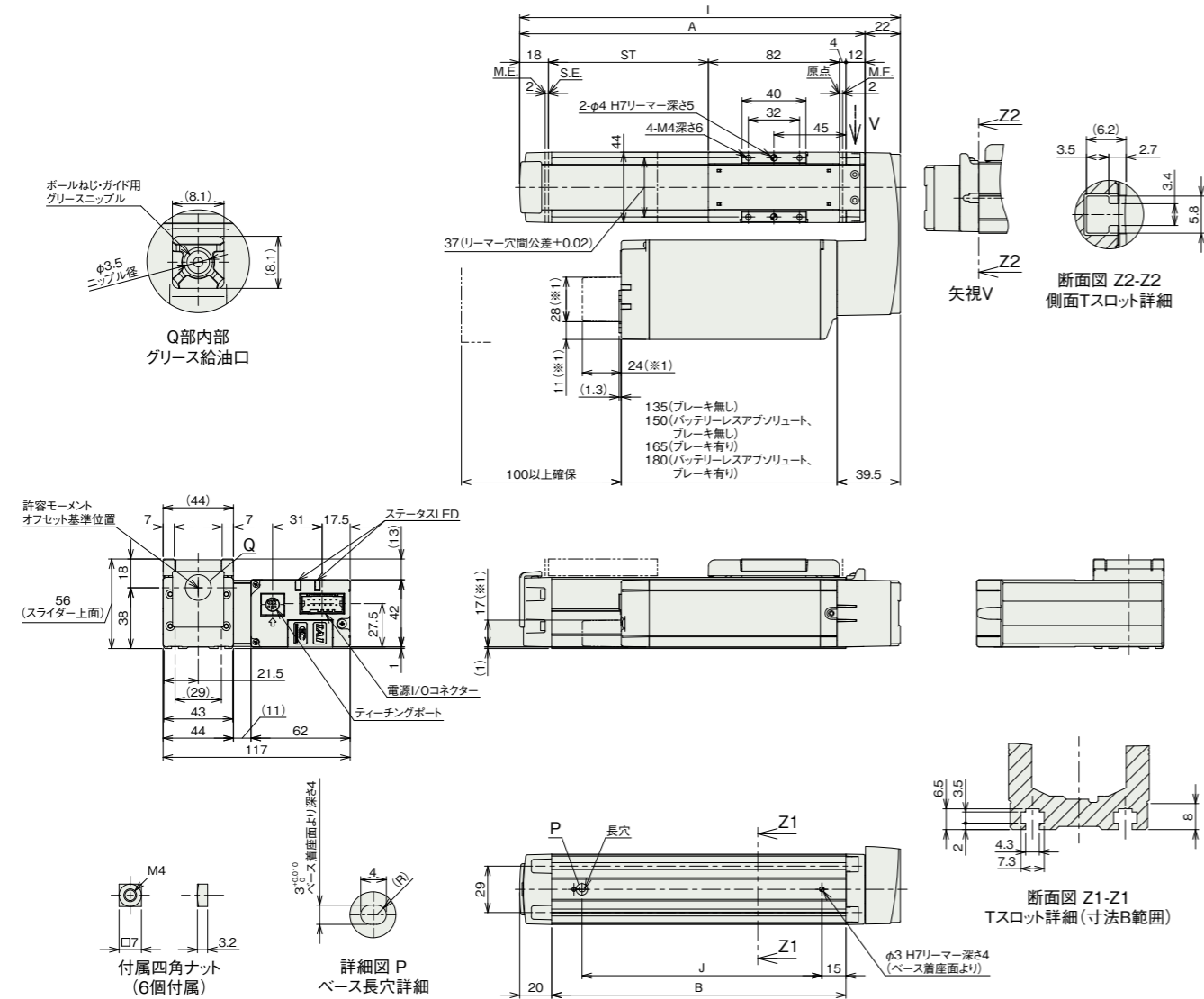
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp



■EC-S4□AR

※1 寸法は、WL/WL2オプション選択時に適用する寸法です。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダが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) 四角ナットにはナットホルダー(6個)が付属されます。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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	250	300	350	400	450	500
L	388	438	488	538	588	638
A	366	416	466	516	566	616
B	334	384	434	484	534	584
J	300	350	400	450	500	550

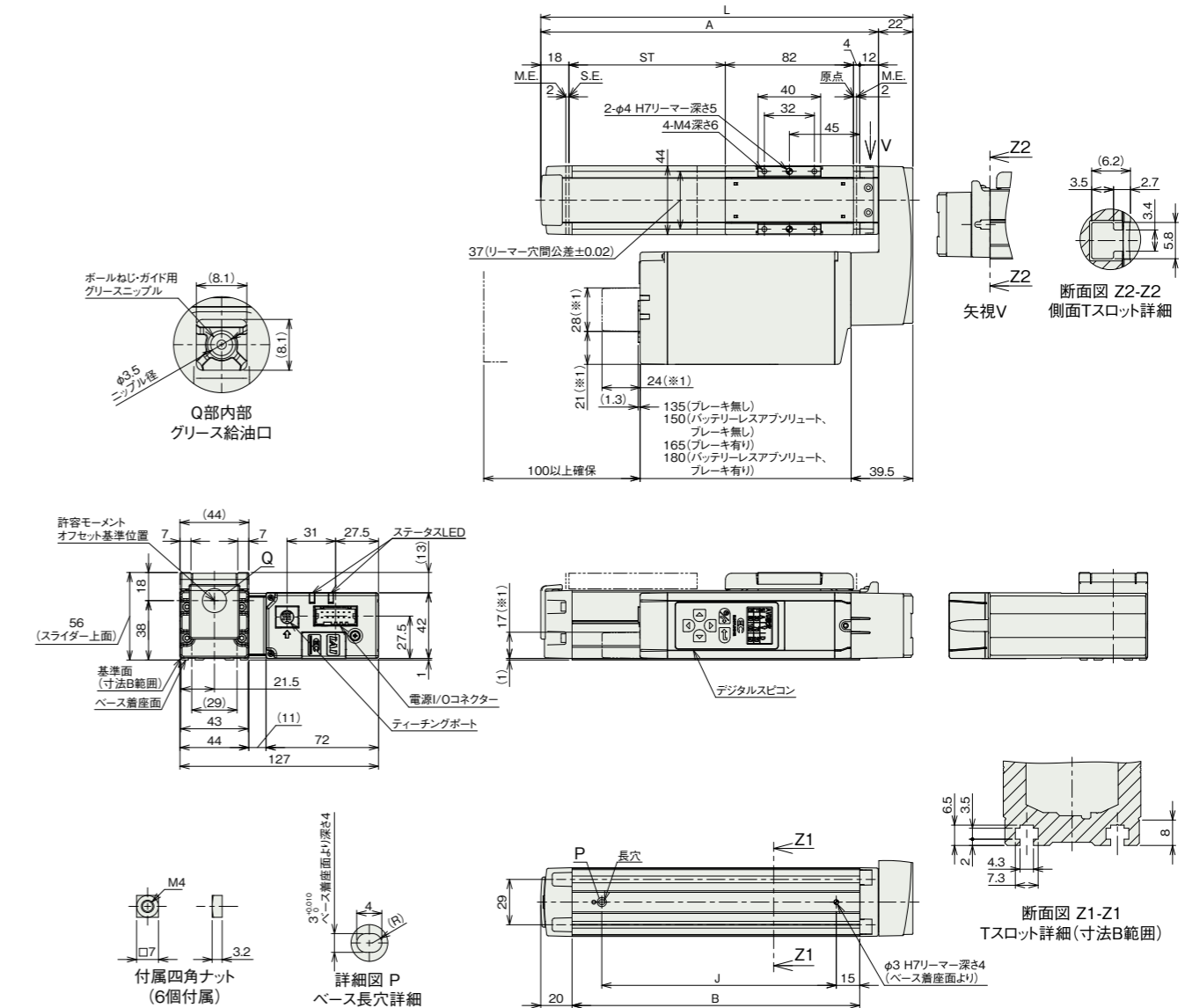
■ストローク別質量

ストローク	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7
	ブレーキ有り	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9

■EC-DS4□AR(デジタルスピコン付き)

※1 寸法は、WL/WL2オプション選択時に適用する寸法です。
(注) 原点復帰を行った場合は、スライダが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) 四角ナットにはナットホルダー(6個)が付属されます。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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	250	300	350	400	450	500
L	388	438	488	538	588	638
A	366	416	466	516	566	616
B	334	384	434	484	534	584
J	300	350	400	450	500	550

■ストローク別質量

ストローク	250	300	350	400	450	500	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8
	ブレーキ有り	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0

■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、2-845ページをご確認ください。

