

# EC-S4□BR

二次電池  
露点温度  
-80℃

簡易防護

モーター  
折返し

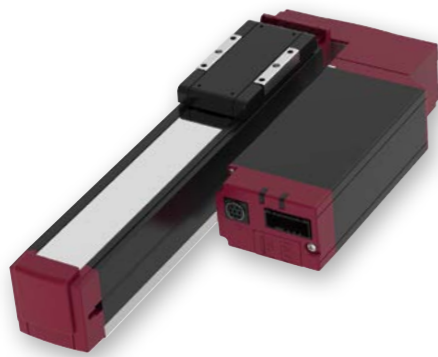
本体幅  
40  
mm

24v  
パルス  
モーター

■型式項目

EC - S4 □ B R

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
		S 16mm H 10mm M 5mm L 2.5mm	B 二次電池製造工程対応製品	R モーター折返し	50 300 50mm 300mm (50mmごと)	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	下記オプション 価格表参照



(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
50	-	200	-
100	-	250	-
150	-	300	-

## 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	507	-
ブレーキ	B	507	-
フード金具	FT	510	-
3ポジション切替仕様	MF	513	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	513	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	513	-
原点逆仕様	NM	516	-
PNP仕様 (注1)	PN	516	-
スライダ部ローラー仕様	SR	518	-
ステンレス吸引継手取付け仕様 (左側) (注3)	SVL	519	-
ステンレス吸引継手取付け仕様 (右側) (注3)	SVR	519	-
電源2系統仕様 (注1)	TMD2	519	-
バッテリーレス アプソリュートエンコーダー仕様	WA	519	-
無線通信仕様	WL	519	-
無線軸動作対応仕様	WL2	519	-

(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。

(注3) 継手取付け位置はモーター折返し方向と逆側のみ選択可能です。

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] をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は総合カタログ・1巻の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。詳細は総合カタログ・1巻の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5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総合カタログ・2巻の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、動作条件を繰りかえりご確認ください。
- 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。

## 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)	
		CB-EC-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC-PWBIO□□□-RB付属
0	ケーブル無し	- (注4)	-
1~3	1~3m	-	-
4~5	4~5m	-	-
6~7	6~7m	-	-
8~10	8~10m	-	-

(注4) 電源・I/Oコネクタのみ付属します。詳細は総合カタログ・2巻のページをご確認ください。

(注5) オプションでRCON-EC接続仕様 (ACR) を選択した場合です。ただし、e-ワイヤリングシステムと接続する場合は、ケーブル無しを選択してください。

(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)	
		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6) オプションでRCON-EC接続仕様 (ACR) を選択した場合です。ただし、e-ワイヤリングシステムと接続する場合は、選択できません。

(注) ロボットケーブルです。

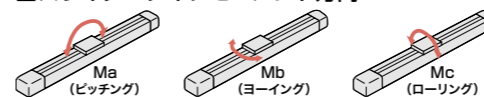
## メインスペック

項目	内容	リード				
		16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (省電力無効)	5	8.5	10.5	12.5
		最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	3	7	8.5	10
	速度/加速度	最高速度 (mm/s)	800	525	260	135
		最低速度 (mm/s)	40	30	7	4
		定格/最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (省電力無効)	1	1.5	3.5	4.5
		最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	0.5	1.5	3	4.5
	速度/加速度	最高速度 (mm/s)	700	435	215	105
		最低速度 (mm/s)	40	30	7	4
		定格/最高加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
押付け	押付け時最大推力 (N)	39	62	124	263	
	押付け最高速度 (mm/s)	40	30	20	20	
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)	1	1.5	3.5	4.5	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	アルミニウム合金 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: 13.0 N・m
	Mb: 18.6 N・m
	Mc: 25.3 N・m
動的許容モーメント (注7)	Ma: 5.0 N・m
	Mb: 7.1 N・m
	Mc: 9.7 N・m
使用周囲温度・湿度	10~40℃、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、UL規格
モーター種類	パルスモーター (□35) (電源容量: 最大4.2A)
エンコーダー種類	インクリメンタル/バッテリーレスアプソリュート
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注7) 基準定格寿命5,000km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・1巻の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 ※出荷時は省電力設定無効です。詳細は総合カタログ・1巻の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。

### リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直	
	加速度 (G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	5	4	4	3.5	1	1
140	5	4	4	3.5	1	1
280	5	4	4	3.5	1	1
420	5	4	3.5	3	1	1
560	5	4	3	2	1	1
700	4	1.5	1.5	1	1	1
800		1				

### リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直	
	加速度 (G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	8.5	7.5	7	7	1.5	1.5
175	8.5	7.5	7	7	1.5	1.5
350	8.5	6.5	6.5	5	1.5	1.5
435	8.5	3.5	3	1.5	1.5	1.5
525	4	2				

### リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直	
	加速度 (G)					
	0.3	0.5	0.3	0.5		
0	10.5	10	10	3.5	3	
85	10.5	10	10	3.5	3	
130	10.5	10	10	3.5	3	
215	10.5	6	3.5	3		
260	5	5				

### リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度 (G)			
	0.3	0.3	0.3	
0	12.5		4.5	
40	12.5		4.5	
85	12.5		4.5	
105	12.5		4.5	
135	6.5			

## ■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。

### リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直	
	加速度 (G)					
	0.3	0.7	0.3			
0	3	2.5	0.5			
140	3	2.5	0.5			
280	3	2.5	0.5			
420	3	2.5	0.5			
560	3	2	0.5			
700	2	1.5				

### リード10

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直	
	加速度 (G)					
	0.3	0.7	0.3			
0	7	5.5	1.5			
175	7	5.5	1.5			
350	6.5	4	1			
435	5	3.5	1			

### リード5

姿勢 速度 (mm/s)	水平				垂直	
	加速度 (G)					
	0.3	0.3				
0	8.5	3				
85	8.5	3				
130	8.5	2				
215	7	2				

### リード2.5

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直	
	加速度 (G)			
	0.3	0.3		
0	10	4.5		
40	10	4.5		
85	10	3.5		
105	10	3.5		

## ■ストロークと最高速度

リード (mm)	省電力設定	最高速度 (mm/s)		
		50~200 (50mmごと)	250 (mm)	300 (mm)
16	無効	800<700>	760<700>	540
	有効	700<560>	540	540
10	無効	525<435>	470<435>	320
	有効	435	320	320
5	無効	260<215>	240<215>	160
	有効	215	160	160
2.5	無効	135<105>	120<105>	85
	有効	105	85	85

(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

