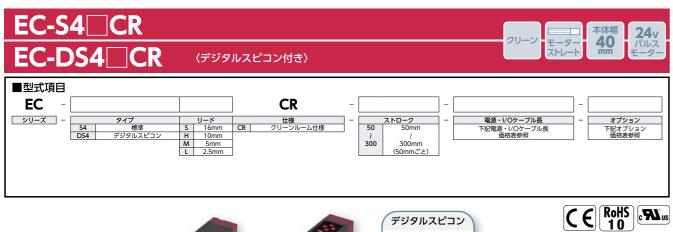
繰返し位置決め精度 ±0.02mm





(注) 上写真はモーター取付方向上側(MOT)です。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク	標準	価格	ストローク	標準	価格
(mm)	S4□CR	DS4□CR	(mm)	S4□CR	DS4□CR
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	2-817	_
ブレーキ	В	2-817	_
フート金具	FT	2-824	_
3ポジション切替仕様	MF	2-829	_
モーター取付方向変更(下側)(注2)	MOB	2-831	_
モーター取付方向変更(左側)(注2)	MOL	2-831	_
モーター取付方向変更(右側)(注2)	MOR	2-831	_
モーター取付方向変更(上側)(注2)	MOT	2-831	_
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	_
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	2-839	_
バッテリーレス	WA	2-840	
アブソリュートエンコーダー仕様	WA	2-040	_
無線通信仕様	WL	2-840	_
無線軸動作対応仕様	WL2	2-840	_
(注1) RCON-FC接続仕様(ACR) 選択時は、PNP	什様(PN)および雷源2系	統什様(TM	ID2) を選択で

- (注2)型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

(1) ストロークによって最高速度が変化します。「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。

- (2)「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。 (3) 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 1-321 ページをご確認 ください。

水平重横立て

- (4) 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。
- (5) 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。
- (6) 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)

■標準コネクターケーブル

選定上の 注意

ケーブル記号	ケーブル長	イーザー配線仕様	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-PWBIORB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) CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属	RCON-EC接続仕様(注5) (両端コネクター付き) 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	16		容	
リート	2	ボールねじリード(mm)		10	5	2.5
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(省電力無効)	7	12	15	18
	リ	最大可搬質量(kg)(省電力有効)	4	10	12	14
マレカ	水平	最高速度 (mm/s)	800	700	350	175
小十		最低速度 (mm/s)	40	30	7	4
	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	0.5	0.3
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(省電力無効)	1.5	2.5	5	6.5
	リ 放貝里	最大可搬質量(kg)(省電力有効)	1	2	4.5	6.5
垂直	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	800	700	350	150
華巴		最低速度 (mm/s)	40	30	7	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.3
押付け	+	押付け時最大推力(N)	41	66	132	263
ነተነባ፣.	,	押付け最高速度(mm/s)	40	30	20	20
クリ-	-ンルーム仕様	吸引量(NL/min)(注6)	40	30	25	20
ブレ-	_+	ブレーキ仕様	無励	磁作動電	電磁ブレ	/一キ
70-		ブレーキ保持力(kgf)	1.5	2.5	5	6.5
		最小ストローク (mm)	50	50	50	50
ストロ	コーク	最大ストローク (mm)	300	300	300	300
		ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50

ロストモーション	0.1mm
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
	Ma : 13.0 N⋅m
静的許容モーメント	Mb: 18.6 N⋅m
	Mc : 25.3 N⋅m
動的許容モーメント	Ma : 5.0 N⋅m
動的計合モースプト (注7)	Mb: 7.1 N·m
(/±/)	Mc : 9.7 N⋅m
クリーン度	ISOクラス3(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、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/バッテリーレスアブソリュート
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
(3) #3##### A F 0001	5855

内容 ボールねじ φ8mm 転造C10 ±0.02mm

(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。 1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

リード2.5

リード2.5

(注6) 最高速度時における吸引量の目安です。

■スライダータイプモーメント方向







寺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。 リード10

リード16

姿勢	水平			丑	値			
速度		加速度 (G)						
(mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5		
0	7	6	6	5	1.5	1.25		
140	7	6	6	5	1.5	1.25		
280	7	6	6	5	1.5	1.25		
420	7	6	6	5	1.5	1.25		
560	7	6	5.5	5	1.5	1.25		
700	6	5	4.5	4	1.5	1.25		
800		4	3.5	3		1		

リード5

姿勢		水	垂	直			
速度	加速度(G)						
mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5	
0	12	11	10	10	2.5	2	
175	12	11	10	10	2.5	2	
350	12	11	10	9	2.5	2	
435	12	11	9	8	2.5	2	
525	11	9	7	6	2	2	
600	10	7	5	4.5	2	1.5	
700		4	2.5	2.5		1	

安労	小	_	平 但			
速度	加速度(G)					
(mm/s)	0.3	0.5	0.3	0.5		
0	15	14	5	4.5		
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	4.5	4		
350	13	12	4	3.5		

次熱 北亚 壬古

姿勢	水平	垂直
速度	加速原	隻(G)
(mm/s)	0.3	0.3
0	18	6.5
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) リード16

姿勢	水	垂直	
速度		加速度(0	i)
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	4	3.5	1
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。 リード5 リード10

姿勢	水	平	垂直	
速度	加速度(G)			
(mm/s)	0.3	0.7	0.3	
0	10	8	2	
175	10	8	2	
350	9	6	2	
435	7	5	1.5	
525	5	2.5	1	

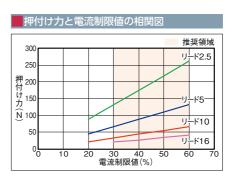
姿勢	水平	垂直			
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.3	0.3			
0	12	4.5			
85	12	4.5			
130	12	4			
215	10	4			
260	9	2.5			

姿勢	水平	垂直			
速度	加速度(G)				
(mm/s)	0.3	0.3			
0	14	6.5			
40	14	6.5			
85	14	6.5			
105	14	6.5			
135	14	5			

ストロークと最高速度

リード	省電力	50~200	250	300				
(mm)	設定	(50mmごと)	(mm)	(mm)				
16	無効	800	760	540				
10	有効	800<560>	760<560>	540				
10	無効	700	470	320				
10	有効	525	470	320				
_	無効	350	240	160				
5	有効	260	240	160				
2.5	無効	175<150>	120	85				
2.5	有効	135	120	85				
(単位はmm/s)								

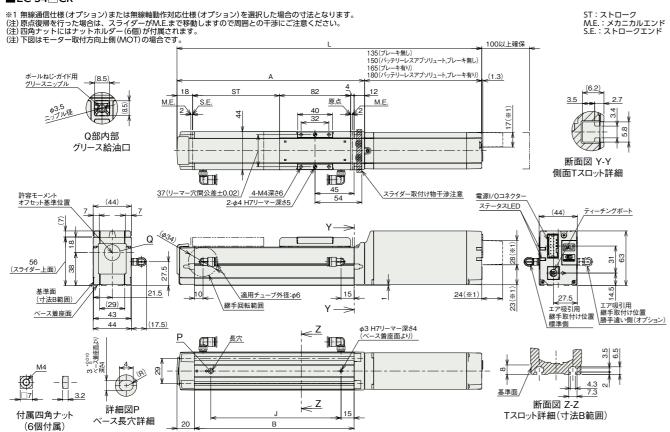
(注) < >内は垂直使用の場合です。



IAI



■EC-S4□CR



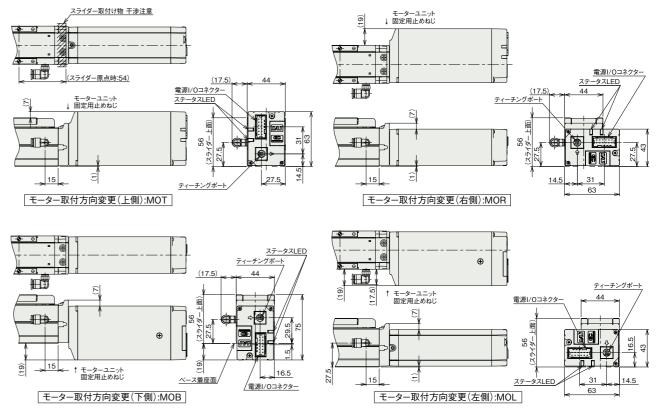
■ストローク別寸法

^	1 1 7 113 114							
ストローク			50	100	150	200	250	300
	インクリメンタル	ブレーキ無し	301	351	401	451	501	551
١,		ブレーキ有り	331	381	431	481	531	581
-	バッテリーレス アブソリュート	ブレーキ無し	316	366	416	466	516	566
		ブレーキ有り	346	396	446	496	546	596
A			166	216	266	316	366	416
	В	134	184	234	284	334	384	
			100	150	200	250	300	350

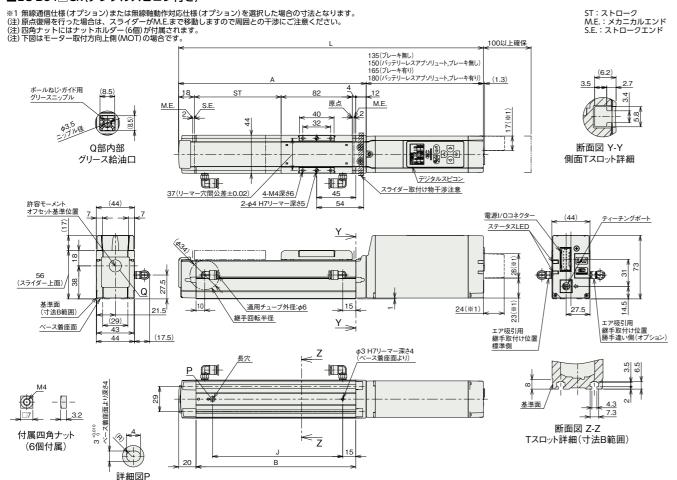
■ストローク別質量

■ハ C									
ストローク		50	100	150	200	250	300		
質量	ブレーキ無し	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9		
(kg)	ブレーキ有り	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1		

■モーター取付方向変更(オプション)







■ストローク別寸法

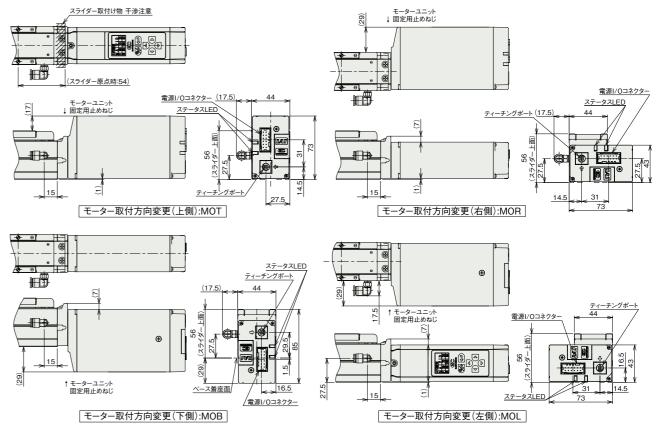
ベース長穴詳細

_^											
ストローク			50	100	150	200	250	300			
	インクリメンタル	ブレーキ無し	301	351	401	451	501	551			
١,		ブレーキ有り	331	381	431	481	531	581			
-	バッテリーレス アブソリュート	ブレーキ無し	316	366	416	466	516	566			
		ブレーキ有り	346	396	446	496	546	596			
A			166	216	266	316	366	416			
В			134	184	234	284	334	384			
J			100	150	200	250	300	350			

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	
質量	ブレーキ無し	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9	
(kg)	ブレーキ有り	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	

■モーター取付方向変更(オプション)



⁽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。



108_EC-S4_CR_DS4_CR_JPN_1. 17. indd 6-7 2025/04/21 16:35:15