

EC-S6□CR

EC-DS6□CR

(デジタルスピコン付き)

クリーン

モーター
ストレート

本体幅
60mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

EC				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	オプション		
S6	標準	S 20mm	CR	50	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		
DS6	デジタルスピコン	H 12mm		50mm				
		M 6mm		400				
		L 3mm		400mm (50mmごと)				



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格 S6□CR	標準価格 DS6□CR	ストローク (mm)	標準価格 S6□CR	標準価格 DS6□CR
50	—	—	250	—	—
100	—	—	300	—	—
150	—	—	350	—	—
200	—	—	400	—	—

■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	2-741	—
ブレーキ	B	2-741	—
フート金具	FT	2-748	—
原点逆仕様	NM	2-758	—
PNP仕様	PN	2-758	—
電源2系統仕様	TMD2	2-762	—
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	2-762	—
バッテリーレス	WA	2-763	—
アプソリュートエンコーダー仕様	WL	2-763	—
無線通信仕様	WL2	2-763	—
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。

■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

ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 (バラ線) CB-EC-PWVBI□□□-RB付属	RCON-EC接続仕様(注3) (両端コネクター付き) CB-REC-PWVBI□□□-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) 端子台コネクターのみ付属します。詳細は2-775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。

■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-PWVBI□□□-RB付属	RCON-EC接続仕様(注4) (両端コネクター付き) CB-REC2-PWVBI□□□-RB付属
S1 ~ S3	1 ~ 3m	—	—
S4 ~ S5	4 ~ 5m	—	—
S6 ~ S7	6 ~ 7m	—	—
S8 ~ S10	8 ~ 10m	—	—

(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。

選定上の
注意

(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。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。

(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 1-315 ページをご確認ください。

(4) 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 1-326 ページをご参照ください。

(5) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご確認ください。

(6) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 220mm 以下です。張出し負荷長については 2-109 ページの説明をご確認ください。

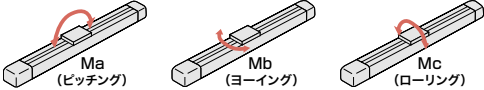
(7) 取付け物体の重心位置は、張出し距離の 1/2 以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。

■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード(mm) 20 12 6 3
水平	可搬質量 最大可搬質量(kg) (省電力無効) 15 26 32 40
	最大可搬質量(kg) (省電力有効) 8 14 20 25
	最高速度(mm/s) 800 700 450 225
	最低速度(mm/s) 25 15 8 4
	定格加減速度(G) 0.3 0.3 0.3 0.3
垂直	最高加減速度(G) 1 1 1 1
	可搬質量 最大可搬質量(kg) (省電力無効) 1 2.5 6 12.5
	最大可搬質量(kg) (省電力有効) 0.75 2 5 10
	最高速度(mm/s) 800 700 450 225
	最低速度(mm/s) 25 15 8 4
押付け	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 0.5
	押付け時最大推力(N) 67 112 224 449
	押付け最高速度(mm/s) 20 20 20 20
	クリーンルーム仕様 吸引量(NL/min) (注5) 60 60 40 30
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 2.5 6 12.5
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) 400 400 400 400
	ストロークピッチ(mm) 50 50 50 50

(注5) 最高速度時における吸引量の目安です。

■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。

リード20

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	15	10	8	7	1	1
160	15	10	8	7	1	1
320	12	10	8	6	1	1
480	12	9	8	6	1	1
640	12	8	6	5	1	1
800	10	6.5	4.5	3	1	1

リード12

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	26	18	16	14	2.5	2.5
80	26	18	16	14	2.5	2.5
200	26	18	16	14	2.5	2.5
320	26	18	14	12	2.5	2.5
440	26	18	12	10	2.5	2.5
560	20	12	8	7	2.5	2.5
700	15	9	5	4	2	1

リード6

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	32	26	24	20	6	6
40	32	26	24	20	6	6
100	32	26	24	20	6	6
160	32	26	24	20	6	6
220	32	26	24	20	6	6
280	32	26	24	15	6	5.5
340	32	20	18	12	5	4.5
400	22	12	11	8	3.5	3.5
450	15	8	6	4	2	2

リード3

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	40	35	35	35	12.5	12.5
50	40	35	35	35	12.5	12.5
80	40	35	35	30	12.5	12.5
110	40	35	35	30	12.5	12.5
140	40	35	35	28	12.5	12.5
170	40	32	32	24	12.5	12
200	35	28	23	20	10	9
225	28	20	16	12	6	

■省電力設定有効(省エネモード)

可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直
	加速度(G)		
	0.3	0.7	
0	8	5	0.75
160	8	5	0.75
320	8	5	0.75
480	8	4	0.75
640	6	3	0.75
800	4	1.5	0.75

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直
	加速度(G)		
	0.3	0.7	
0	14	10	2
80	14	10	2
200	14	10	2
320	14	10	2
440	11	7	1.5
560	7	2.5	1
680	4	1	0.5

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直
	加速度 (G)		
	0.3	0.7	0.3
0	20	14	5
40	20	14	5
100	20	14	5
160	20	14	5
220	16	14	4
280	13	7	2.5
340	10	1	1

リード3

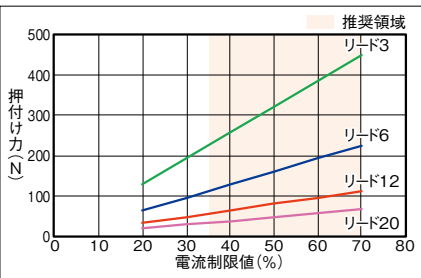
姿勢 速度 (mm/s)	水平		垂直
	加速度 (G)		
	0.3	0.7	0.3
0	25	22	10
20	25	22	10
50	25	22	10
80	25	22	10
110	20	14	8
140	15	11	5
170	11	9	2

■ストロークと最高速度

リード (mm)	省電力設定	50~200 (50mmごと)	250 (mm)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)
20	無効	800			727	566
	有効	800			727	566
12	無効	700	521		392	305
	有効	680	521		392	305
6	無効	450	371	265	199	155
	有効	340		265	199	155
3	無効	225	188	134	100	78
	有効	170		134	100	78

(単位:mm/s)

■押付け力と電流制限値の相関図



寸法図

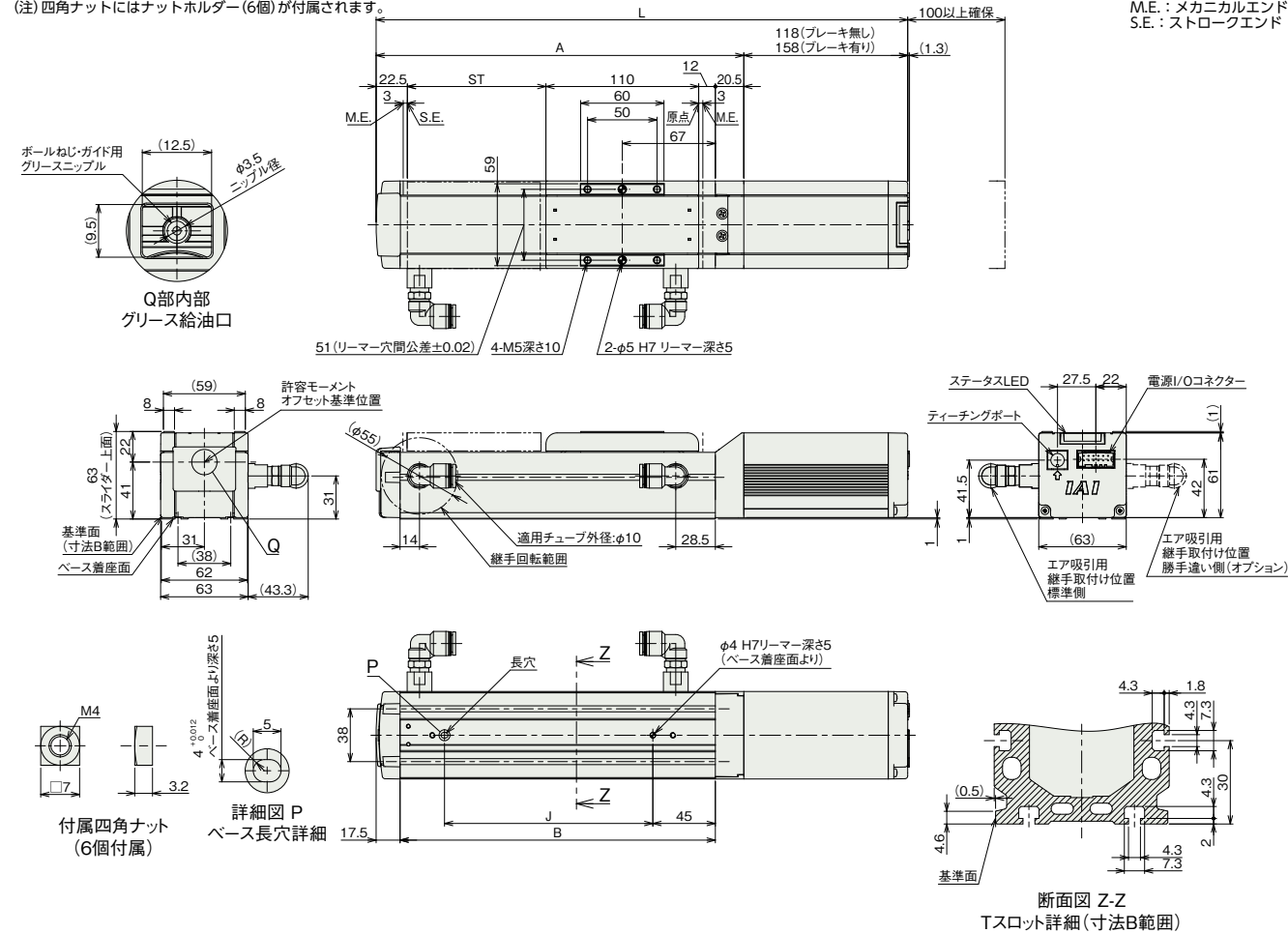
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

3次元
CAD

■ EC-S6 □ CR

(注) 原点復帰を行った場合は、スライダーが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。

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

L	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
	ブレーキ無し	333	383	433	483	533	583	633	683
	ブレーキ有り	373	423	473	523	573	623	673	723
	A	215	265	315	365	415	465	515	565
	B	177	227	277	327	377	427	477	527
	J	100	150	200	250	300	350	400	450

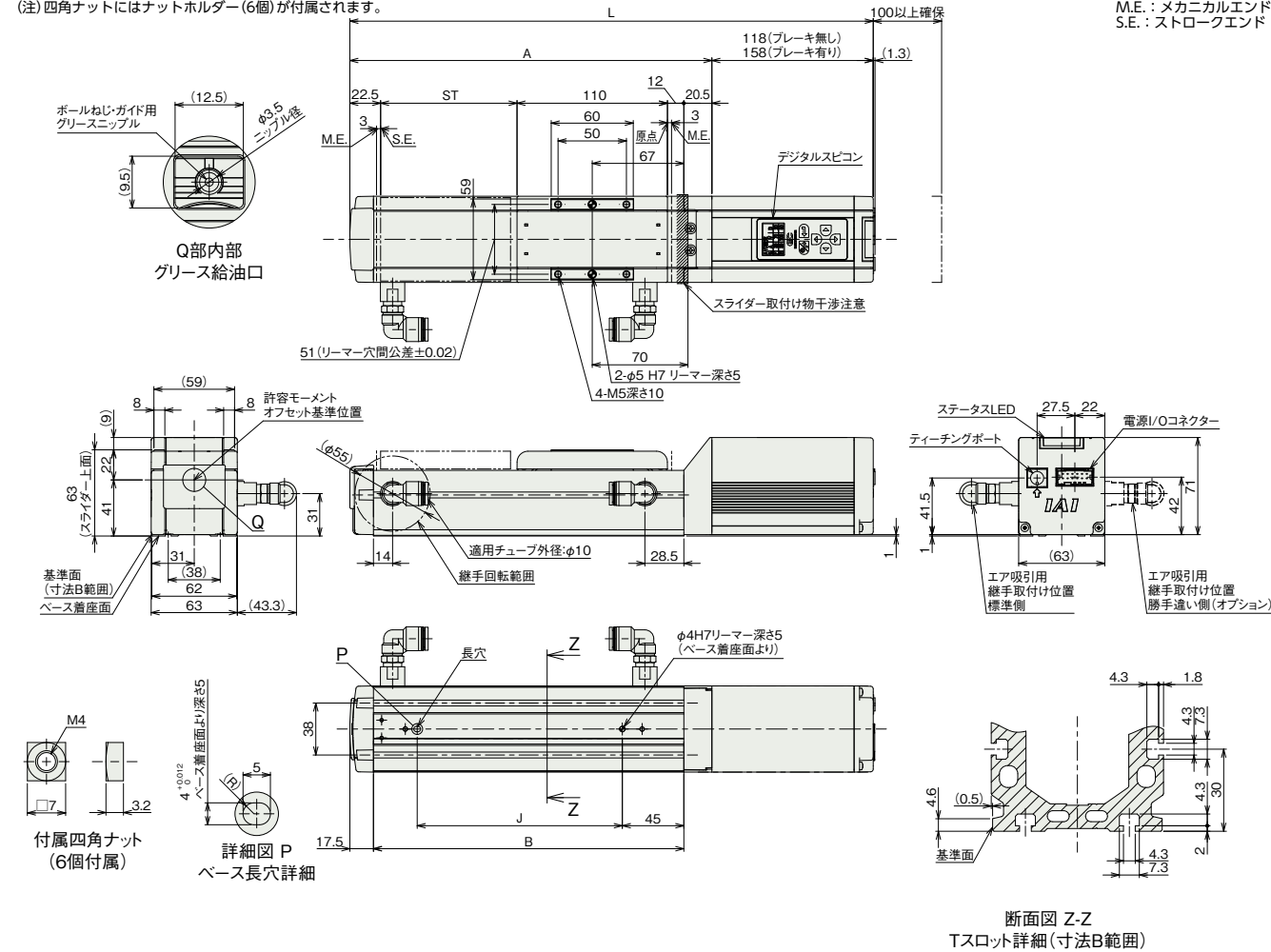
■ストローク別質量

	ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2
	ブレーキ有り	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.4

■EC-DS6□CR〈デジタルスピコン付き〉

(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。

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

L	ストローグ	50	100	150	200	250	300	350	400
	プレーキ無し	333	383	433	483	533	583	633	683
	プレーキ有り	373	423	473	523	573	623	673	723
	A	215	265	315	365	415	465	515	565
	B	177	227	277	327	377	427	477	527
	J	100	150	200	250	300	350	400	450

■ストローク別質量

	ストローフ	50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)	プレーキ無し	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2
	プレーキ有り	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

■ 適応コントローラー

(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、2-769ページをご確認ください。