

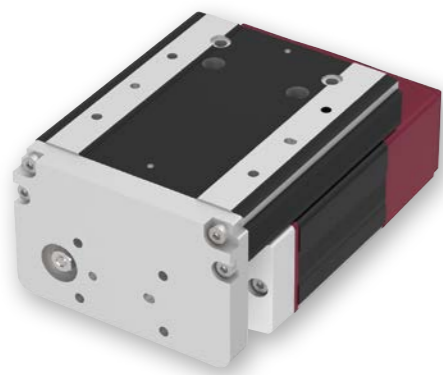
EC-TW4

細小型
モーター
折返し
本体幅
80mm
24V
パルス
モーター

■型式項目

EC - TW4

シリーズ	タイプ	リード	ストローク	電源・I/Oケーブル長	オプション
		H 6mm M 4mm L 2mm	30 30mm 50 50mm	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



- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。
- 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。
- 張出し負荷長の目安は、Ma方向のテーブル上面方向100mm以下、テーブル先端方向50mm以下、Mb・Mc方向120mm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。

ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

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	-
指定グリース塗布仕様	G5	2-752	-
原点逆仕様	NM	2-758	-
PNP仕様	PN	2-758	-
電源2系統仕様	TMD2	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			
無線通信仕様	WL	2-763	-
無線軸動対応仕様	WL2	2-763	-

(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)	RCON-EC接続仕様(注3)(両端コネクタ付き)
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)	RCON-EC接続仕様(注4)(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。

メインスペック

項目	内容	
リード	ボールねじリード(mm) 6 4 2	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) 2.5 4 8 最高速度(mm/s) 300 200 100
	速度/加減速度	最低速度(mm/s) 7.5 5 2.5 定格加減速度(G) 0.3 0.3 0.3 最高加減速度(G) 1 1 0.3
	可搬質量	最大可搬質量(kg) 1 1.5 2.5 最高速度(mm/s) 300 200 100
	速度/加減速度	最低速度(mm/s) 7.5 5 2.5 定格加減速度(G) 0.3 0.3 0.3 最高加減速度(G) 0.5 0.5 0.3
押付け	押付け時最大推力(N) 30 45 90 押付け最高速度(mm/s) 20 20 20	
	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 2.5
ストローク	最小ストローク(mm) 30 30 30 最大ストローク(mm) 50 50 50	
	ストロークピッチ(mm) 20 20 20	

項目	内容	
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.02mm	
ロストモーション	- (2点間位置決め機能のため、表記できません。)	
静的許容モーメント	Ma: 8.3N·m Mb: 8.3N·m Mc: 26.3N·m	
	動的許容モーメント(注5)	Ma: 5.4N·m Mb: 5.4N·m Mc: 17.2N·m
	走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	-	
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	パルスモーター(□28) (電源容量: 最大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5) 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。1-276ページにて走行寿命をご確認ください。

テーブル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6

姿勢 速度 (mm/s)	加速度(G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	2.5	2.5	1.5	1.5	1	1
300	2.5	2.5	1.5	1.5	1	1

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	加速度(G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	4	4	2	2	1.5	1.5
200	4	4	2	2	1.5	1.5

リード2

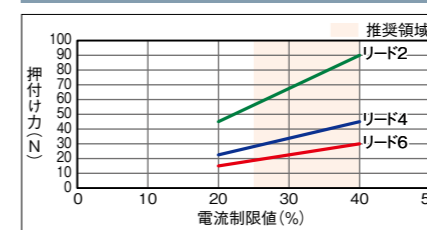
姿勢 速度 (mm/s)	加速度(G)		
	0.3	0.3	0.3
0	8	8	2.5
100	8	8	2.5

ストロークと最高速度

リード (mm)	30 (mm)	50 (mm)
6		300
4		200
2		100

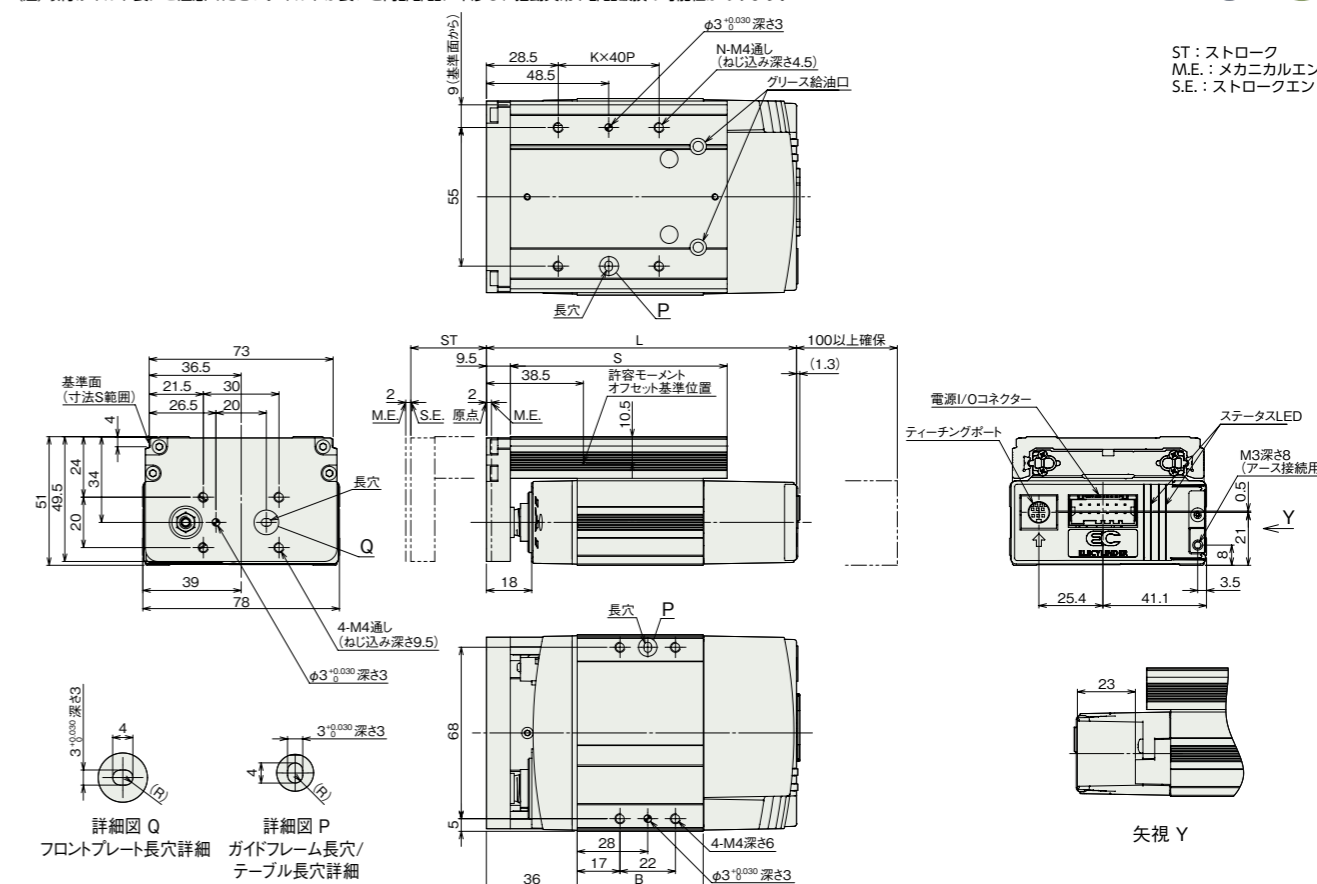
(単位はmm/s)

押付け力と電流制限値の相関図



寸法図

(注) 原点復帰を行った場合は、ロッドが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) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、振動異常や部品破損の可能性があります。



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

2次元 CAD
3次元 CAD

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

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		
	ストローク		ストローク		
L	ブレーキ無し	30	50	30	50
	ブレーキ有り	123	143	143	143
	ブレーキ無し	153	153	173	173
B	ブレーキ無し	50	70	70	70
	ブレーキ有り	80	80	100	100
	ブレーキ有り	86	106	86	106
K	1	2	1	2	
N	4	6	4	6	

ストローク別質量

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		
	ストローク		ストローク		
質量(kg)	ブレーキ無し	0.8	0.9	0.8	0.9
	ブレーキ有り	0.9	1.0	1.0	1.0

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。