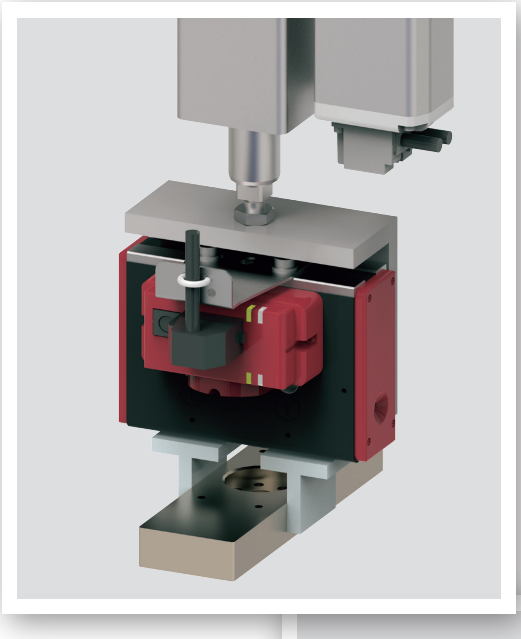
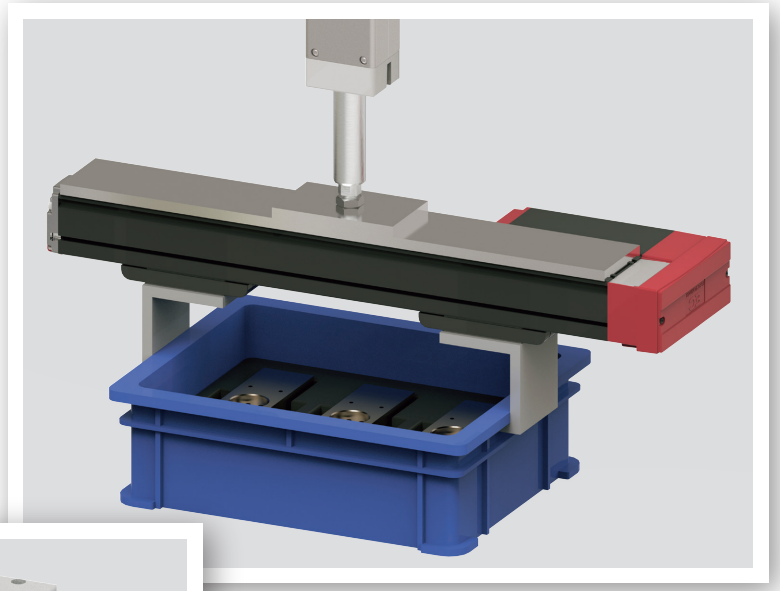
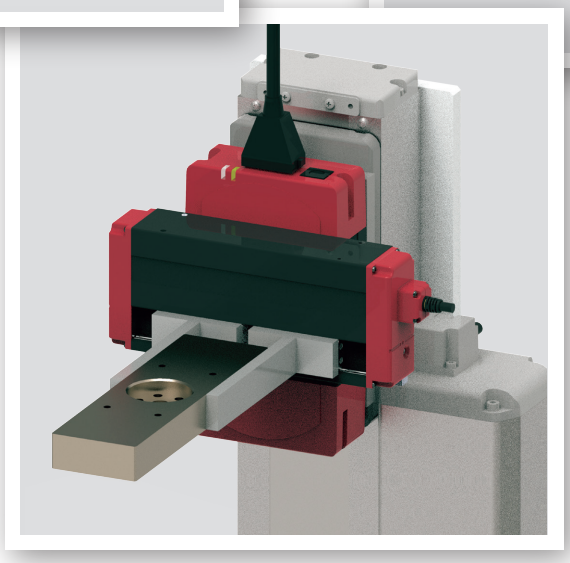
IAI
Quality and Innovation

EC-GRB□
GRC□
GRST□

エレシリンダー® グリッパータイプ









代理店

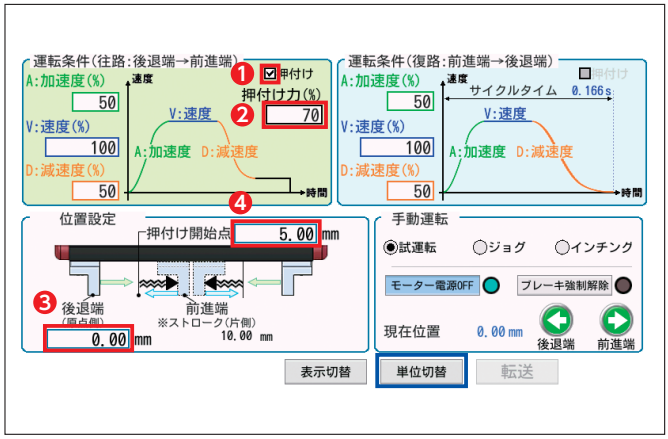
www.iai-robot.co.jp

ELECYLINDER

エレシリンダー® グリッパータイプ

簡単設定

ティーチングボックス[TB-03] 簡単データー設定画面

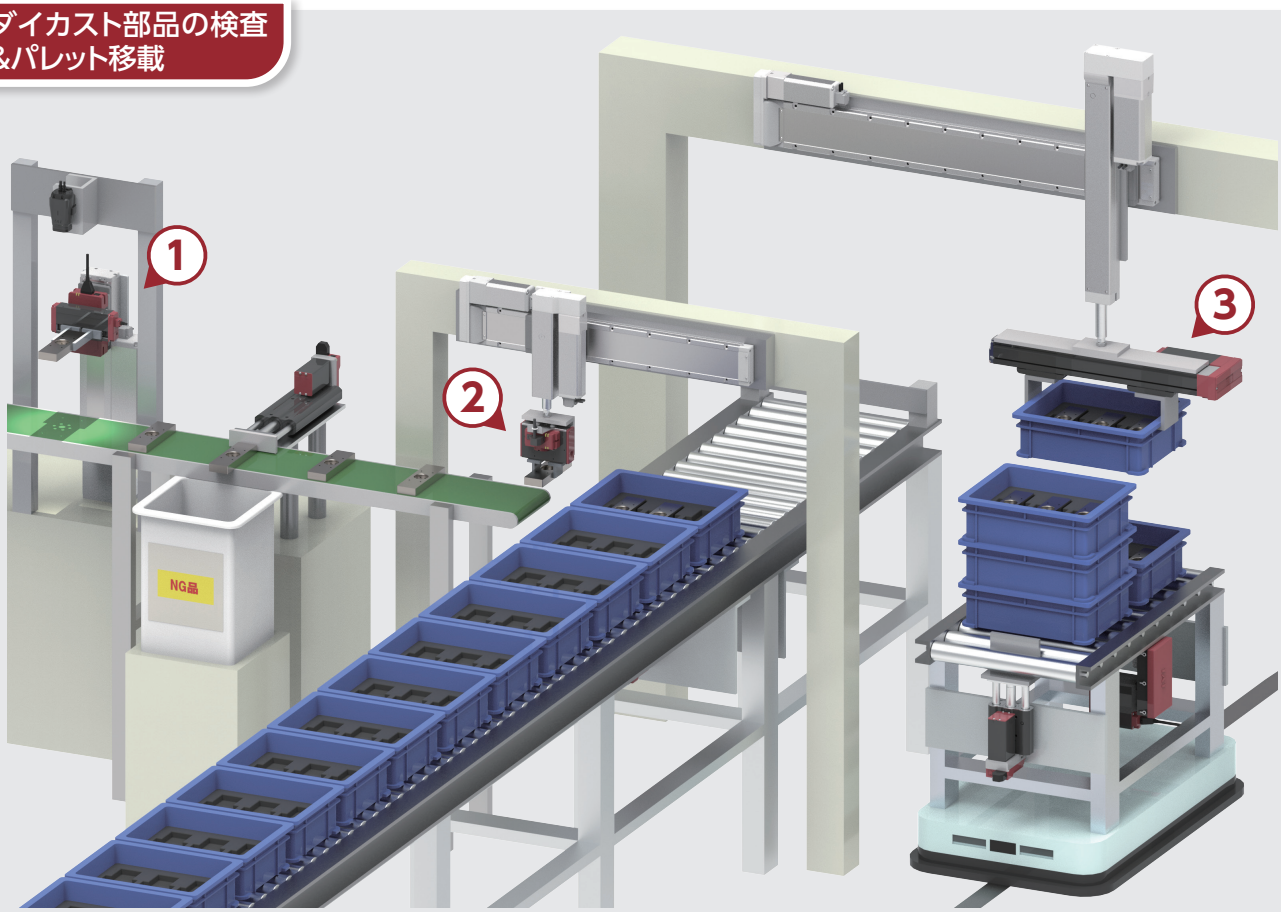


4Stepで設定完了!

Step1	『押付け』にチェック	把持は押付け動作で行います。
Step2	押付け力を設定	『単位切替』でニュートン表示(目安値)に切替えて設定することもできます。
Step3	待機位置を設定	
Step4	押付け開始点を設定	

数値で細かく設定できるため、
変形しやすいワークの把持にも対応できます。

ダイカスト部品の検査&パレット移載



①:扁平型グリッパーとロータリーを組合わせ、ワークの表裏検査を行います。
②:ロッドの先端に縦型グリッパーを取付け、ワークをパレットに運びます。
③:ロングストロークグリッパーでパレットを掴み、AGVに積み上げます。

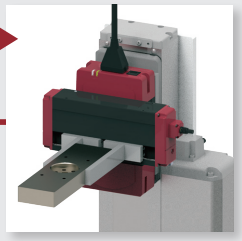
動画はこちら ▼

業界初!
コントローラー内蔵グリッパーに扁平型とロングストロークタイプが新登場

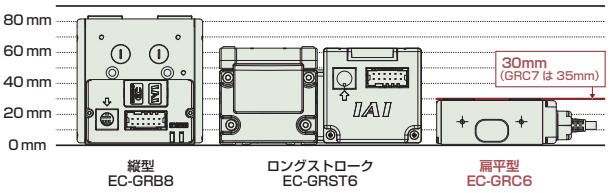
NEW

扁平型

EC-GRC



Point 高さ30/35mmの扁平形状

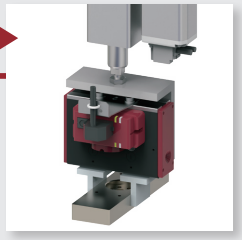


Point 業界トップクラスの仕様

機種	GRC6	GRC7	
リード	M 標準	M 標準	L 高推力
最大把持力 (両側)	36N	150N	350N
アプローチ時 最高速度	52.5mm/s	137.5mm/s	87.5mm/s
本体質量	0.32/0.4kg	0.4～0.96kg	

縦型

EC-GRB



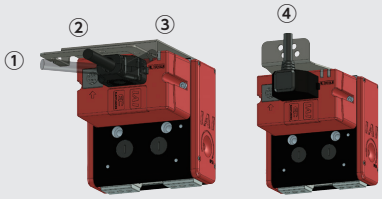
Point 組合わせ軸に最適

縦型のため、Z軸先端への取付けに適しています。

ケーブルは、Φ7.2のケーブル1本のみのため、配線処理が簡単に行えます。

ケーブル固定金具(オプション)を使用することで、より簡単かつ安定した取回しが可能です。

ケーブル固定金具(オプション)

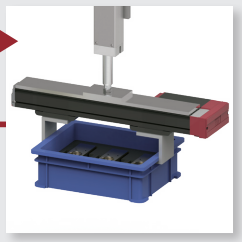


4方向のケーブル取出しに対応

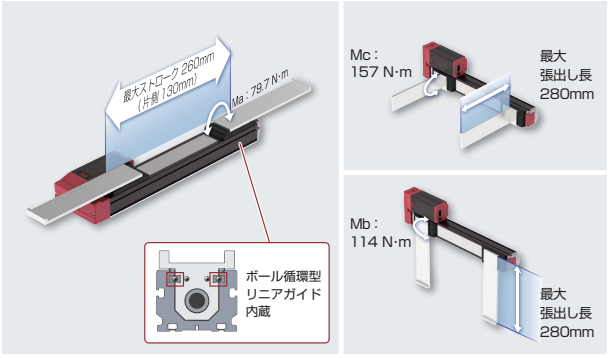
NEW

ロングストローク

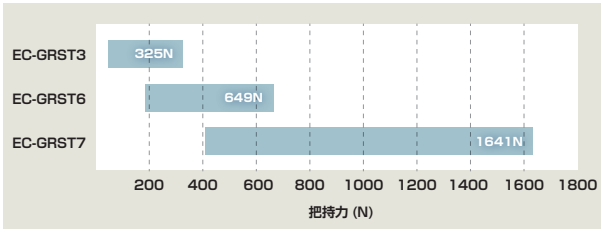
EC-GRST



Point ロングストローク&高剛性



Point 最大1641N(両側)の高把持力



型式項目

エレシリンダー® 縦型グリッパー

EC - □ □ - □ - □ - □

シリーズ / タイプ / 減速比 / ストローク(両側) / 電源・I/Oケーブル長 / オプション

タイプ	
GRB8	82mm幅
GRB10	98mm幅
GRB13	130mm幅

<GRB8>

減速比		
M		台形ねじ リード 1.5mm プーリー減速比 1.5

<GRB10>

減速比		
M		台形ねじ リード 1.5mm プーリー減速比 1.15

<GRB13>

減速比		
M	標準	台形ねじ リード 2mm プーリー減速比 1.25
L	高推力	台形ねじ リード 2mm プーリー減速比 2.5

<GRB8>

ストローク(両側)	
20	20mm (片側10mm)

<GRB10>

ストローク(両側)	
30	30mm (片側15mm)

<GRB13>

ストローク(両側)	
40	40mm (片側20mm)

電源・I/Oケーブル長	
0	ケーブルなし 電源・I/Oコネクター付属 ※
(S)1	1m
≀	≀
(S)10	10m

(1mごと)

(S):4方向コネクター付きケーブル

※ RCON-EC接続仕様(ACR)選択時は、電源・I/Oコネクターが付属しません。

オプション	
無記入	インクリメンタルエンコーダー仕様 NPN仕様、オプション無し
ACR	RCON-EC接続仕様 ※1
FST	ケーブル固定金具(前側)
NM	原点逆仕様
PN	PNP仕様 ※1
TMD2	電源2系統仕様 ※1
TST	ケーブル固定金具(上側) ※2
WA	バッテリーレスアブソリュート エンコーダー仕様 ※3
WL	無線通信仕様
WL2	無線軸動作対応仕様

※1 「ACR」選択時は、「PN」および「TMD2」を選択できません。

※2 4方向コネクター付きケーブル選択時のみ選択できます。

※3 GRB10、GRB13のみ選択できます。

エレシリンダー® 扁平型グリッパー

EC - □ □ - □ - □ - □ - □ - □

シリーズ / タイプ / 減速比 / ストローク(両側) / アクチュエーターケーブル長 / 電源・I/Oケーブル長 / オプション

タイプ	
GRC6	60mm幅
GRC7	70mm幅

<GRC6>

減速比		
M		台形ねじ リード 1.5mm プーリー減速比 1.43

<GRC7>

減速比		
M	標準	ボールねじ リード 2.5mm プーリー減速比 1.36
L	高推力	ボールねじ リード 2.5mm プーリー減速比 2.14

<GRC6>

ストローク(両側)	
20	20mm (片側10mm)
30	30mm (片側15mm)

<GRC7>

ストローク(両側)	
20	20mm (片側10mm)
40	40mm (片側20mm)
60	60mm (片側30mm)
80	80mm (片側40mm)

アクチュエーターケーブル長	
1	1m
≀	≀
10	10m

(1mごと)

(注) インターフェイスボックス経由時は最長9mまでの選択となります。

電源・I/Oケーブル長	
0	ケーブルなし 電源・I/Oコネクター付属 ※
(S)1	1m
≀	≀
(S)9	9m

(1mごと)

(S):4方向コネクター付きケーブル

※ RCON-EC接続仕様(ACR)選択時は、「0」を選択してください。電源・I/Oコネクターは付属しません。

(注) アクチュエーターケーブル長との合計が10m以下になるように選択してください。

オプション	
無記入	インクリメンタルエンコーダー仕様 NPN仕様、オプション無し
ACR	RCON-EC接続仕様 ※1 ※4
B	ブレーキ付き ※2
CJB	ケーブル取出し方向変更(下側)
CJL	ケーブル取出し方向変更(左側)
CJR	ケーブル取出し方向変更(右側)
CJT	ケーブル取出し方向変更(上側)
G1/G5	指定グリース塗布仕様 ※3
MJF1	フィンガーアタッチメント取付けジグ (開閉方向ねじ穴)
MJF2	フィンガーアタッチメント取付けジグ (側面ねじ穴)
MJF3	フィンガーアタッチメント取付けジグ (開閉方向通し穴)
NM	原点逆仕様
PN	PNP仕様 ※1
TMD2	電源2系統仕様 ※1
WA	バッテリーレスアブソリュート エンコーダー仕様
WL	無線通信仕様 ※4
WL2	無線軸動作対応仕様 ※4

※1 「ACR」選択時は、「PN」および「TMD2」を選択できません。

※2 GRC7タイプの40/60/80ストロークのみ選択できます。

※3 GRC7タイプのみ選択できます。

※4 「ACR」選択時は、「WL」および「WL2」を選択できません。(無線通信を行う場合は、別途インターフェイスボックスとケーブルを手配する必要があります。)

エレシリンダー® ロングストロークグリッパー （EC－GRST3）

EC - □ □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	減速比	ストローク(両側)	アクチュエーターケーブル長	電源・I/Oケーブル長	オプション

タイプ

GRST3	35mm幅

減速比

M	標準	ボールねじ リード 2.5mm プーリー減速比 1.05
L	高推力	ボールねじ リード 2.5mm プーリー減速比 1.64

ストローク(両側)

50	50mm (片側25mm)
100	100mm (片側50mm)
150	150mm (片側75mm)
200	200mm (片側100mm)

アクチュエーターケーブル長

1	1m
≀	≀
10	10m

(1mごと)

(注) インターフェイスボックス経由時は最長9mまでの選択となります。

電源・I/Oケーブル長

0	ケーブルなし 電源・I/Oコネクター付属 ※
(S)1	1m
≀	≀
(S)9	9m

(1mごと)

(S)：4方向コネクター付きケーブル

※ RCON-EC接続仕様(ACR)選択時は、「0」を選択してください。電源・I/Oコネクターは付属しません。

(注) アクチュエーターケーブル長との合計が10m以下になるように選択してください。

オプション

無記入	インクリメンタルエンコーダー仕様 NPN仕様、オプション無し
ACR	RCON-EC接続仕様 ※1 ※2
B	ブレーキ付き
CJB	ケーブル取出し方向変更(下側)
CJL	ケーブル取出し方向変更(左側)
CJR	ケーブル取出し方向変更(右側)
G1/G5	指定グリース塗布仕様
MJF	フィンガーアタッチメント取付けジグ
NM	原点逆仕様
PN	PNP仕様 ※1
TMD2	電源2系統仕様 ※1
WA	バッテリーレスアブソリュート エンコーダー仕様
WL	無線通信仕様 ※2
WL2	無線軸動作対応仕様 ※2

※1 「ACR」選択時は、「PN」および「TMD2」を選択できません。

※2 「ACR」選択時は、「WL」および「WL2」を選択できません。
(無線通信を行う場合は、別途インターフェイスボックスとケーブルを手配する必要があります。)

エレシリンダー® ロングストロークグリッパー （EC－GRST6／GRST7）

EC - □ □ - □ - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	減速比	ストローク(両側)	電源・I/Oケーブル長	オプション

タイプ

GRST6	63mm幅
GRST7	73mm幅

減速比

<GRST6>

M	標準	ボールねじ リード 3mm プーリー減速比 1
L	高推力	ボールねじ リード 3mm プーリー減速比 1.44

<GRST7>

M	標準	ボールねじ リード 4mm プーリー減速比 1
L	高推力	ボールねじ リード 4mm プーリー減速比 1.5

ストローク(両側)

<GRST6>

180	180mm (片側90mm)
230	230mm (片側115mm)

<GRST7>

210	210mm (片側105mm)
260	260mm (片側130mm)

電源・I/Oケーブル長

0	ケーブルなし 電源・I/Oコネクター付属 ※
(S)1	1m
≀	≀
(S)10	10m

(1mごと)

(S)：4方向コネクター付きケーブル

※ RCON-EC接続仕様(ACR)選択時は、電源・I/Oコネクターは付属しません。

オプション

無記入	インクリメンタルエンコーダー仕様 NPN仕様、オプション無し
ACR	RCON-EC接続仕様 ※1
B	ブレーキ付き
G1/G5	指定グリース塗布仕様
ML	モーター左折返し仕様 ※2
MR	モーター右折返し仕様 ※2
NM	原点逆仕様
PN	PNP仕様 ※1
SR	スライダー部ローラー仕様
TMD2	電源2系統仕様 ※1
WA	バッテリーレスアブソリュート エンコーダー仕様
WL	無線通信仕様
WL2	無線軸動作対応仕様

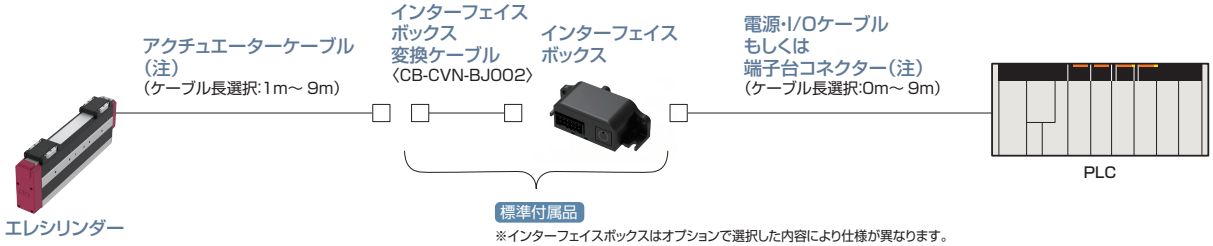
※1 「ACR」選択時は、「PN」および「TMD2」を選択できません。

※2 必ずいずれかの記号を選択してください。

PLC との接続方法

EC-GRC6/GRC7/GRST3をPLCへ接続する場合、以下3通りの接続方法があります。

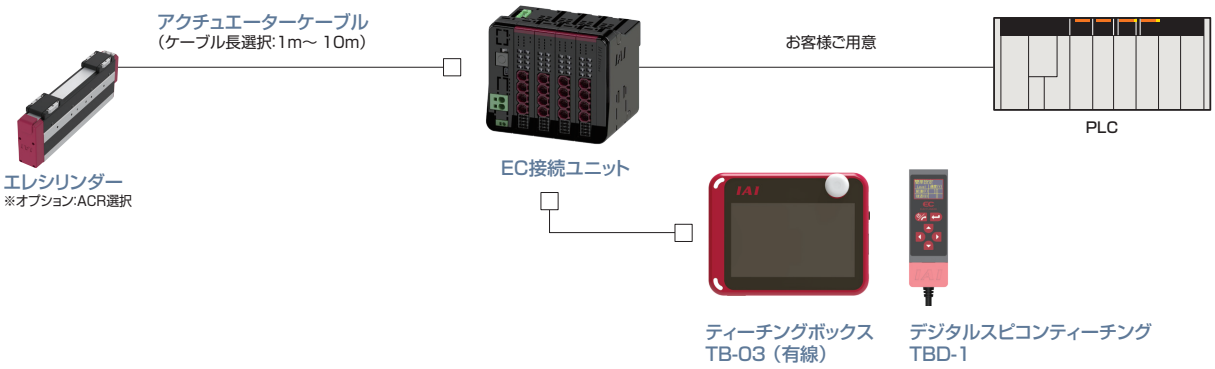
1.PLCに直接接続する場合（NPN/PNP仕様）



※インターフェイスボックスはオプションで選択した内容により仕様が異なります。
詳細はP48をご参照ください。

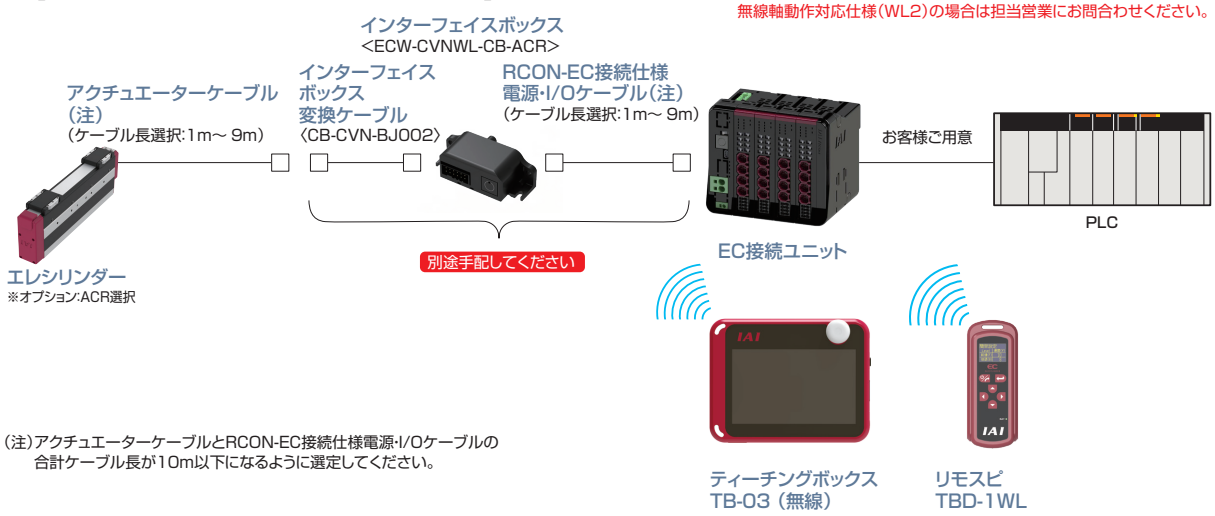
（注）アクチュエーターケーブルと電源・I/Oケーブル（端子台コネクターの場合はお客様にてご用意するケーブル）の合計ケーブル長が10m以下になるように選定してください。

2.EC接続ユニットを経由してPLCを接続する場合（RCON-EC接続仕様）【ティーチングボックスを有線にて接続】



3.EC接続ユニットを経由してPLCを接続する場合（RCON-EC接続仕様）【ティーチングボックスを無線にて接続】

下記構成は無線通信仕様（WL）の場合です。
無線軸動作対応仕様（WL2）の場合は担当営業にお問合わせください。



（注）アクチュエーターケーブルとRCON-EC接続仕様電源・I/Oケーブルの
合計ケーブル長が10m以下になるように選定してください。

スペック一覧

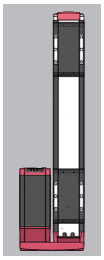
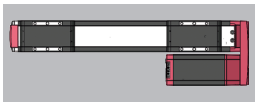
タイプ		減速比	ストローク(両側)(mm) と アプローチ時の最高速度 (mm/s) ※帯=対応ストローク ※帯の中の数字=最高速度													最大把持力(両側)[N]	標準価格	掲載ページ
			20	30	40	50	60	80	100	150	180	200	210	230	260			
縦型	GRB8	M	45													28	–	P11
	GRB10	M		95												100	–	P15
	GRB13	M			120											150	–	P19
		L			60											360		
NEW 扁平型	GRC6	M	52.5													36	–	P23
	GRC7	M	137.5		137.5		137.5									150	–	P27
		L	87.5		87.5		87.5									350		
NEW ロングストローク	GRST3	M				175			175			175				125	–	P31
		L				107			107			107				325		
	GRST6	M									225			225		449	–	P35
		L									156			156		649		
	GRST7	M											175		175	1094	–	P39
		L											117		117	1641		

自動サーボOFF機能

パソコン専用ティーチングソフト(IA-OS)またはティーチングボックス(TB-02/03)にて『自動サーボOFF機能』の設定ができます。
自動サーボOFF機能を設定した場合、把持完了または停止後、一定時間(遅延時間)経過後に自動的にサーボOFFします。
次の移動指令を入力すると自動的にサーボONし、位置決め動作を実行します。
停止時に保持電流が流れないため、電力消費量を削減することができます。
また、ブレーキオプションを選択した場合、自動サーボOFF機能を用いることで、電源遮断後、ブレーキ作動まで把持力を維持することができます。(ただし、ワークを落とさないことを保証するものではありません。)

取付け姿勢

○:設置可能

	取付け姿勢			
				
タイプ	水平平置き設置	垂直設置	水平横立て設置	水平天吊り設置
GRB□	○	○	○	○
GRC□	○	○	○	○
GRST□	○	○	○※1	○※1

※1 水平横立て、水平天吊り姿勢は、特にステンレスシートにたるみやずれが生じる可能性があります。
たるみやずれが生じたまま使用を続けるとステンレスシートの破断などの不具合が発生します。
日常点検を行い、たるみやずれが生じている場合にはステンレスシートの調整を行ってください。

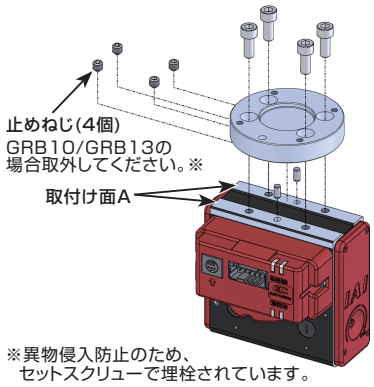
取付け上の注意点

本体設置面、ワーク取付け面の平面度は0.05mm/m以内としてください。
平面度が悪い場合、フィンガーの摺動抵抗が増大し、動作不良の原因となります。

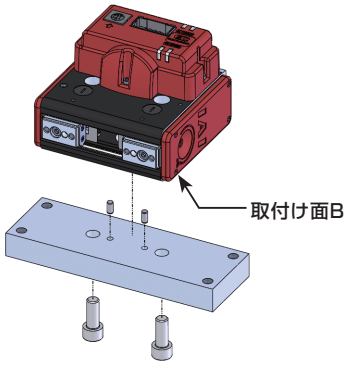
取付け方法

■本体の取付け（GRB8/GRB10/GRB13）

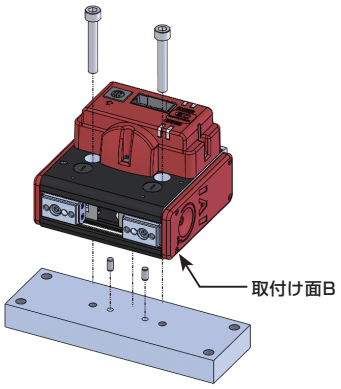
取付け面A ねじ穴固定



取付け面B ねじ穴固定

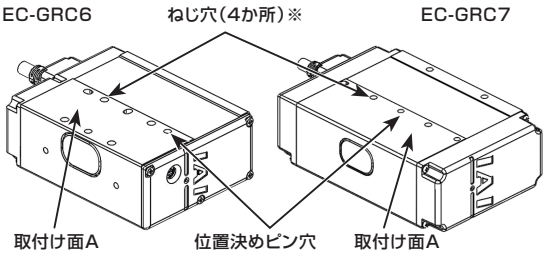


取付け面B 通し穴固定



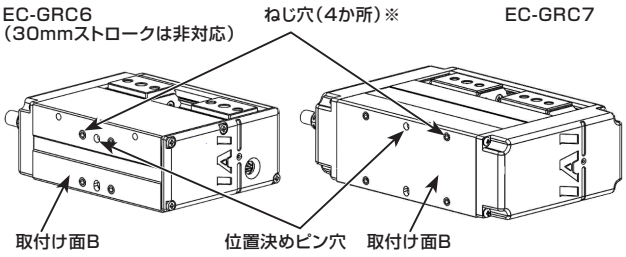
■本体の取付け（GRC6/GRC7）

取付け面A ねじ穴固定



※異物侵入防止のため、
セットスクリューで埋栓されています。
(EC-GRC7のみ)

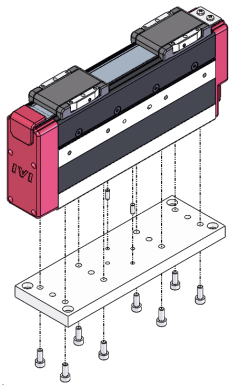
取付け面B ねじ穴固定



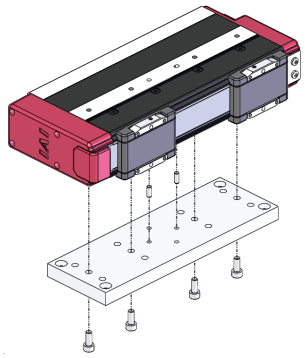
※異物侵入防止のため、
セットスクリューで埋栓されています。

■本体の取付け（GRST3）

底面 ねじ穴固定

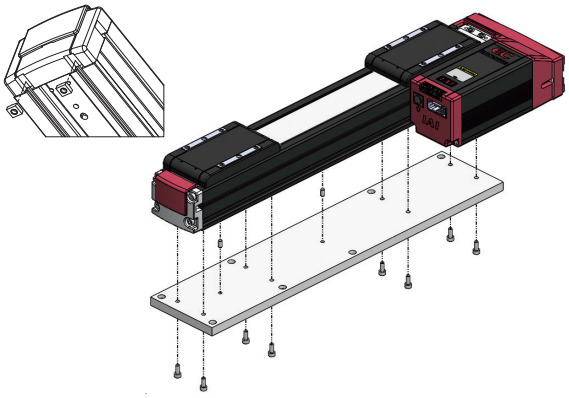


側面 ねじ穴固定



■本体の取付け（GRST6/GRST7）

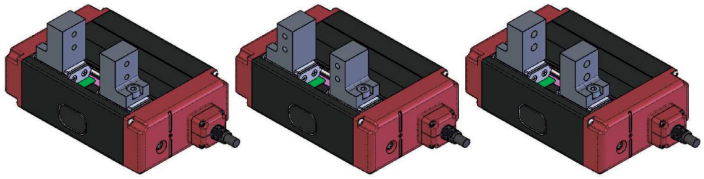
本体底面には、取付け用のTスロットがあります。
Tスロットに四角ナット(付属品)を挿入し、裏面からボルトで固定できます。



■フィンガーアタッチメントの取付け（GRC6/GRC7/GRST3）

EC-GRC6/GRC7/GRST3は、オプションにてフィンガーアタッチメントをご用意しています。詳細はP44をご参照ください。

EC-GRC6/GRC7

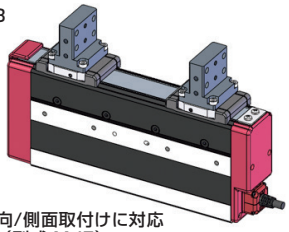


開閉方向ねじ穴
(型式:MJF1)

側面ねじ穴
(型式:MJF2)

開閉方向通し穴
(型式:MJF3)

EC-GRST3



開閉方向/側面取付けに対応
(型式:MJF)

選定方法

選定の流れ

手順1
必要把持力、搬送できるワーク質量の確認

手順2
把持点距離の確認

手順3
フィンガーに掛かる外力の確認

手順1 必要把持力、搬送できるワーク質量の確認

把持力による摩擦力でワークをグリップする場合、必要把持力は下記のように算出します。

① 通常搬送の場合

F：把持力 [N]……各フィンガー押付け力の合計値
μ：フィンガーアタッチメントとワーク間の静摩擦係数
W：重量 [N]=mg
m：ワーク質量 [kg]
g：重力加速度 =9.8[m/s²]

●ワークを静的に把持し、ワークが落下しない条件は

$$F\mu > mg \qquad F > \frac{mg}{\mu}$$

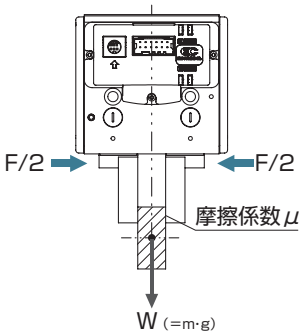
●例えば安全率を2とした場合、搬送時の必要把持力は

$$F > \frac{mg}{\mu} \times 2$$

※一般的な安全率は2～5(目安)

●摩擦係数μ0.1～0.2の時

$$F > \frac{mg}{0.1 \sim 0.2} \times 2 = (10 \sim 20) \times mg$$



通常のワーク搬送の場合(目安)

必要把持力 F	▶ワーク重量 Wの10～20倍以上
搬送できるワーク重量 W	▶把持力の1/10～1/20以下

② ワーク移送時に大きな加減速、衝撃力が加わる場合

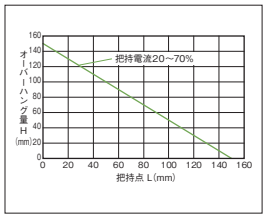
重力に加えてさらに強い慣性力がワークに働きます。
このような場合、さらに安全率(5～10目安)を大きくとって機種を選定してください。

手順2 把持点距離の確認

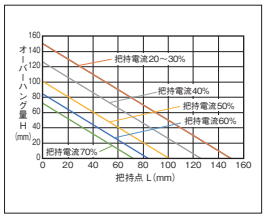
フィンガー取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)は各製品仕様ページにある『把持点距離の確認』のグラフの範囲内となるようにご使用ください。
制限範囲を超えた場合、フィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

(例) EC-GRBタイプの場合

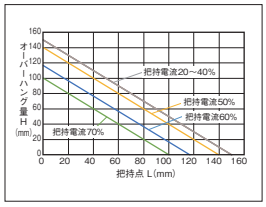
EC-GRB8M



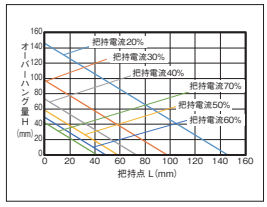
EC-GRB10M



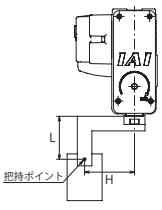
EC-GRB13M



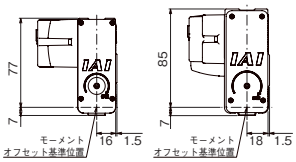
EC-GRB13L



<把持点までの距離>



<モーメント オフセット基準位置>



EC-GRB8　　EC-GRB10/13

把持点距離が制限範囲内であっても、フィンガーアタッチメントはできるだけ小形、軽量にしてください。
フィンガーが長く大きい場合や、質量が大きい場合は、開閉時の慣性力と曲げモーメントにより、性能低下やガイド部に悪影響を与える場合があります。

手順3 フィンガーに掛かる外力の確認

① 垂直方向許容荷重

各フィンガーに掛かる垂直方向許容荷重が許容値以下であることを確認してください。

② 許容負荷モーメント

Ma、Mcは、L、Mbは、Hで計算してください。各フィンガーに掛かるモーメントが最大許容負荷モーメント以下であることを確認してください。

●各フィンガーにモーメント荷重が掛かった時の許容外力は

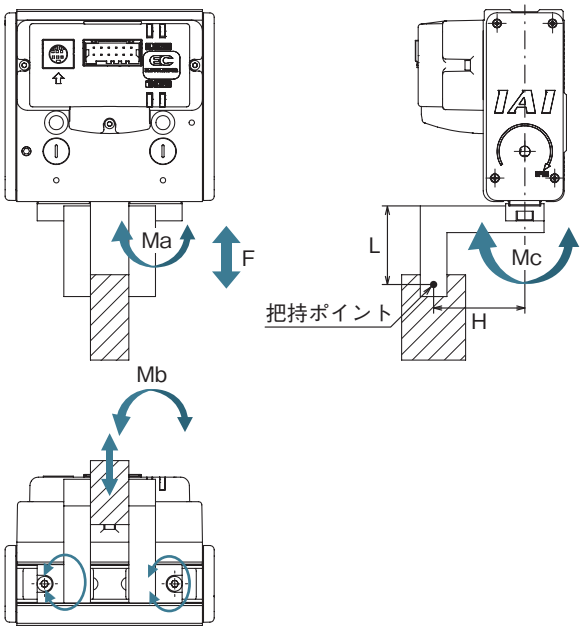
$$\text{垂直方向許容荷重 } F[N] > \frac{\text{最大許容負荷モーメント}[N\cdot m]}{L\text{またはH}[mm]\times 10^{-3}}$$

垂直方向許容荷重 F[N]は、L、Hとも算出してください。

フィンガーに掛かる外力が算出した垂直方向許容荷重 F[N](L、Hの小さい方の値)以下であることを確認してください。

型 式	垂直方向許容荷重F[N]	最大許容負荷モーメント[N·m]		
		Ma	Mb	Mc
EC-GRB8	598	3.60	3.60	10.2
EC-GRB10	598	3.60	3.60	10.2
EC-GRB13	898	7.52	7.52	15.3
EC-GRC6	20ST:398 30ST:498	20ST:2.61 30ST:3.60	20ST:2.61 30ST:3.60	20ST:8.50 30ST:10.2
EC-GRC7	20ST:498 20ST以外:798	20ST:3.60 20ST以外:7.52	20ST:3.60 20ST以外:7.52	20ST:10.2 20ST以外:15.3
EC-GRST3	810	9.9	14.2	17.2
EC-GRST6	1800	48.5	69.3	97.1
EC-GRST7	2330	79.7	114.0	157.0

1. 上記許容値は静的な値を示します。 2. フィンガー1個当たりの許容値を示します。



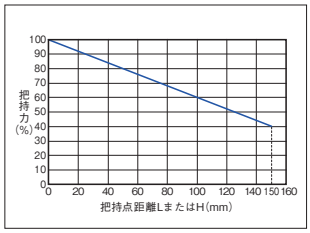
※上記負荷ポイントはフィンガーに掛かる負荷の位置を示します。
負荷の種類により位置は異なります。
・把持力による負荷:把持ポイント
・重力による負荷:重心位置
・移動時の慣性力、旋回時の遠心力:重心位置
負荷モーメントは負荷の種類ごとに計算した合計値となります。

※フィンガーの重量およびワーク重量も外力の一部となります。
また、ワークを把持した状態でグリッパーを旋回させた時の遠心力、移動時の加減速による慣性力もフィンガーに掛かる外力となります。

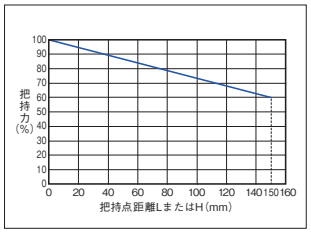
把持点距離と把持力の目安

1. グラフは最大把持力を100%とした時の把持点距離による把持力を示しています。
2. 把持点距離はフィンガー取付け面から把持点までの距離(LまたはH)を示します。
3. 把持力は個体差によりバラツキがあります。あくまでも目安としてご使用ください。

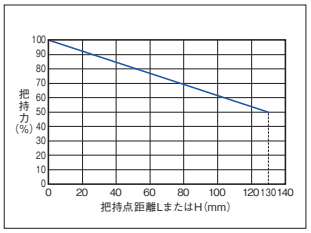
EC-GRB8M



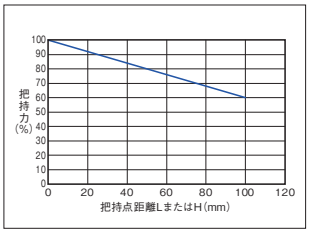
EC-GRB10M/13M/13L



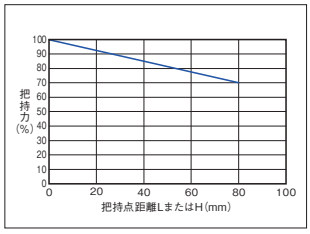
EC-GRC6M



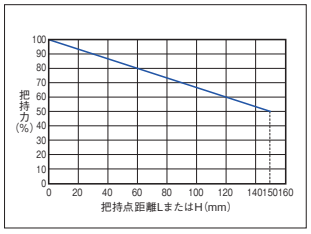
EC-GRC7M



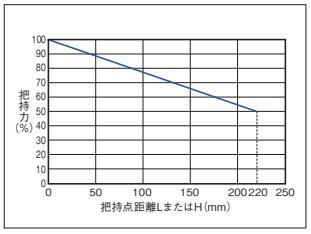
EC-GRC7L



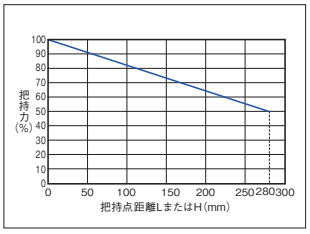
EC-GRST3M/3L



EC-GRST6M/6L



EC-GRST7M/7L



EC-GRB8

スライド　2ツ爪　本体幅 80 mm　24v パルス モーター

■型式項目

EC	–	GRB8	M	–	20	–		–	
シリーズ		タイプ	減速比		ストローク		電源・I/Oケーブル長		オプション
			M：台形ねじ リード1.5mm プーリー減速比1.5		20：20mm (片側10mm)		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

CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
20	–

■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**	43	–
ケーブル固定金具(前側)	**FST**	43	–
原点逆仕様	**NM**	45	–
PNP仕様	**PN**	45	–
電源2系統仕様	**TMD2**	46	–
ケーブル固定金具(上側)(注2)	**TST**	45	–
無線通信仕様	**WL**	46	–
無線軸動作対応仕様	**WL2**	46	–

(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) 4方向コネクターケーブル選択時のみ選択できます。

■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)	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-PWBIO□□□-RB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) 端子台コネクターのみ付属します。詳細は53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)	RCON-EC接続仕様(注5)(両端コネクター付き)
		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。

選定上の注意

(1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
(3) ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。
(4) セルフロック機構により、電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。(ただし、ワークを落とさないことを保証するものではありません。)電源遮断時に把持中のワークを除去する際は、側面の開閉ねじを回すか、フィンガーアタッチメントを取外してワークを除去してください。

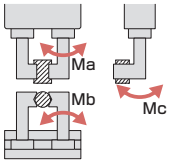
メインスペック

項目		内容
リード	台形ねじリード(mm)	1.5
	プーリー減速比	1.5
把持動作	最大把持力(N)(両側)	28
	把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s)(片側)	45
	最低速度(mm/s)(片側)	5
	定格加減速度(G)(片側)	0.3
	最高加減速度(G)(片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	−
	ブレーキ保持力(kgf)	−
ストローク(片側)	最小ストローク(mm)(片側)	10
	最大ストローク(mm)(片側)	10

項目	内容
駆動方式	台形ねじ　φ8
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
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。)
バックラッシ(片側)	0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma：3.60 N·m
	Mb：3.60 N·m
	Mc：10.2 N·m
垂直方向許容荷重(注6)	598N
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(□20)　(電源容量：最大1A)
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オプションは設定なし)
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

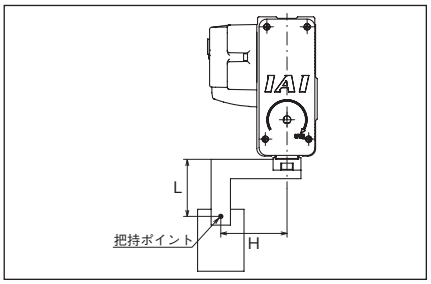
(注6) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

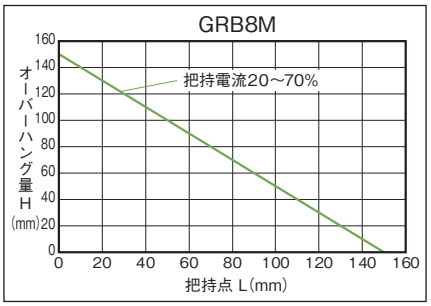
■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。

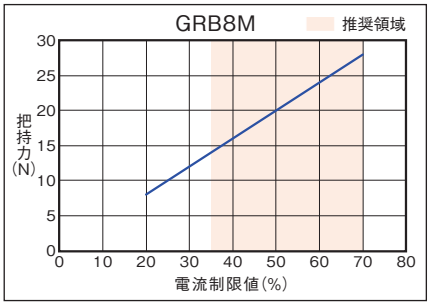




(注)　制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

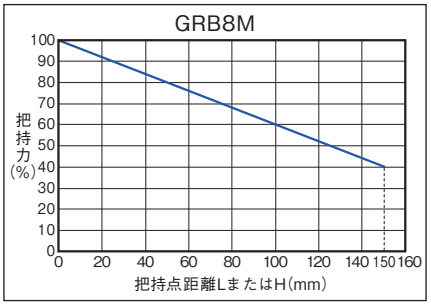
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注)　把持点距離(L、H)を0とした場合の、両フィンガーの合計値です。
(注)　目安の数字です。0～60%程度のばらつきがあります。特に推奨領域(グラフ着色域)外の電流制限値を設定した場合、ばらつきの可能性が高くなります。
(注)　把持(押付け)を行う場合は、速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



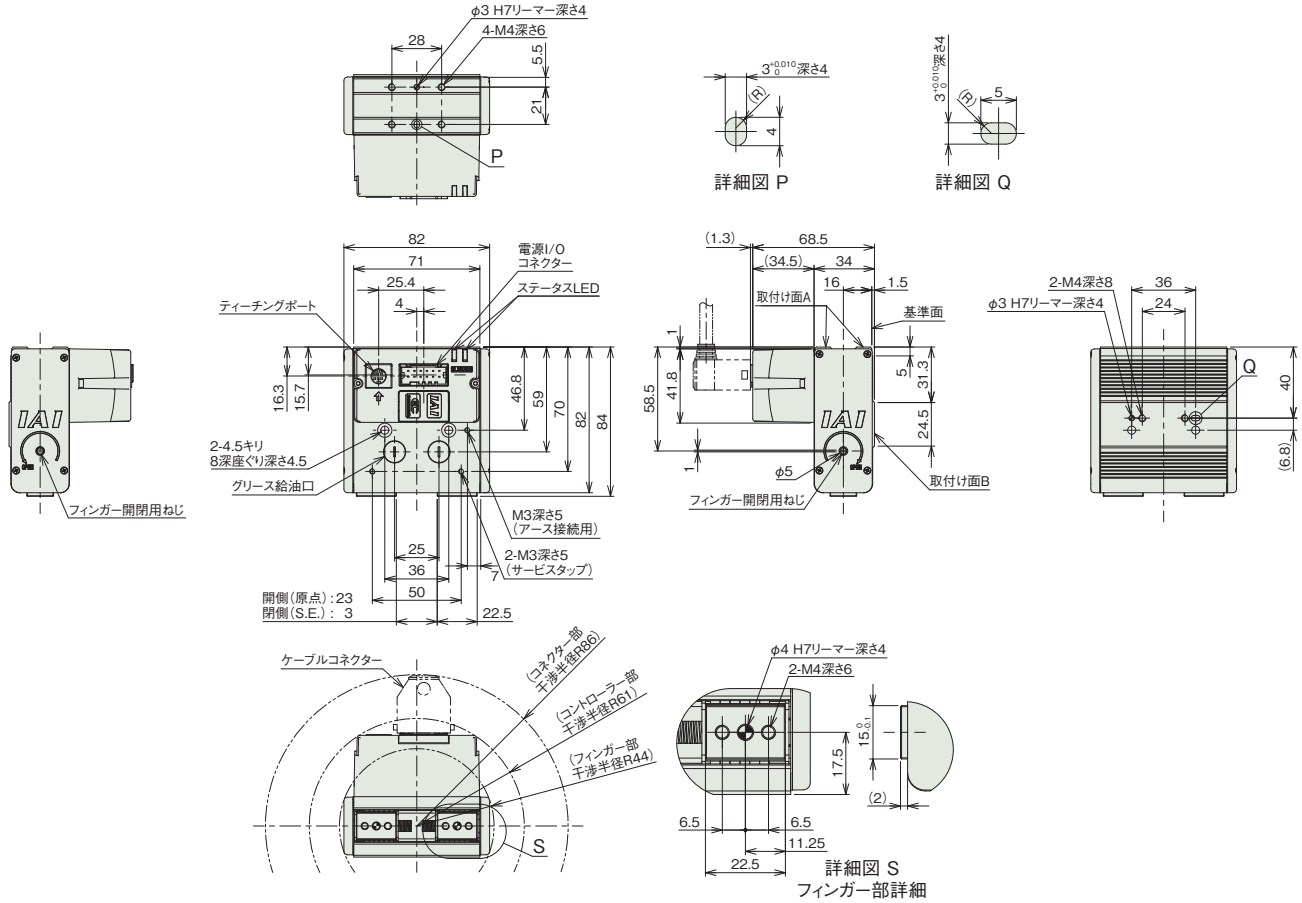
(注)　最大把持力を100%とした時の張出し位置による把持力を示しています。使用するフィンガーアタッチメントの剛性により結果が異なる可能性があります。

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
2次元CAD 3次元CAD

(注) 標準は開側が原点となります。原点を閉側にする場合はオプション(型式：NM)をご指定ください。

S.E.：ストロークエンド



■質量

項目	内容
質量	0.51kg

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、52ページをご確認ください。

EC-GRB10

スライド | 2ツ爪 | 本体幅 100 mm | 24v パルス モーター

■型式項目

EC	–	GRB10	M	–	30	–		–	
シリーズ		タイプ	減速比		ストローク		電源・I/Oケーブル長		オプション
			M：台形ねじ リード1.5mm プーリー減速比1.15		30：30mm (片側15mm)		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



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
30	–

■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	43	–
ケーブル固定金具(前側)	FST	43	–
原点逆仕様	NM	45	–
PNP仕様	PN	45	–
電源2系統仕様	TMD2	46	–
ケーブル固定金具(上側)(注2)	TST	45	–
バッテリーレス アブソリュートエンコーダー仕様	WA	46	–
無線通信仕様	WL	46	–
無線軸動作対応仕様	WL2	46	–

(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) 4方向コネクターケーブル選択時のみ選択できます。

■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)	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-PWBIO□□□-RB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) 端子台コネクターのみ付属します。詳細は53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)	RCON-EC接続仕様(注5)(両端コネクター付き)
		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。

選定上の注意

(1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
(3) ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。
(4) セルフロック機構により、電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。(ただし、ワークを落とさないことを保証するものではありません。)電源遮断時に把持中のワークを除去する際は、側面の開閉ねじを回すか、フィンガーアタッチメントを取外してワークを除去してください。

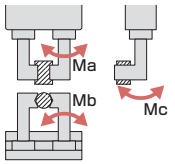
メインスペック

項目		内容
リード	台形ねじリード(mm)	1.5
	プーリー減速比	1.15
把持動作	最大把持力(N)(両側)	100
	把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s)(片側)	95
	最低速度(mm/s)(片側)	5
	定格加減速度(G)(片側)	0.3
	最高加減速度(G)(片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	–
	ブレーキ保持力(kgf)	–
ストローク(片側)	最小ストローク(mm)(片側)	15
	最大ストローク(mm)(片側)	15

項目	内容
駆動方式	台形ねじ φ8
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
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。)
バックラッシ(片側)	0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma:3.60 N·m
	Mb:3.60 N·m
	Mc:10.2 N·m
垂直方向許容荷重(注6)	598N
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(標準)/バッテリーレスアブソリュート(オプション)
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

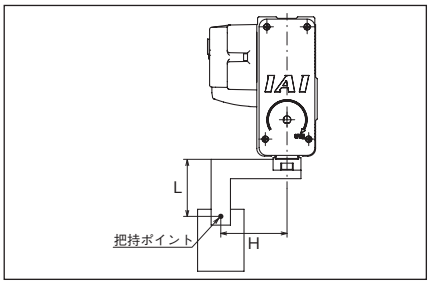
(注6) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

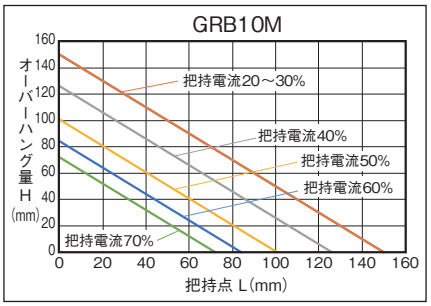
■スライドタイプモーメント方向



把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。

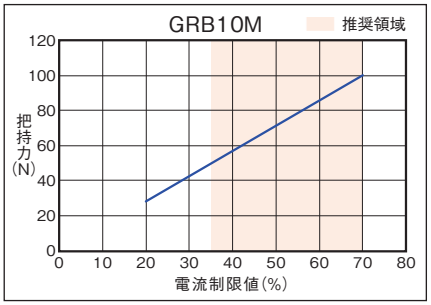




(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

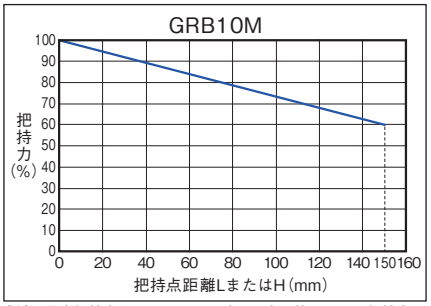
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持点距離(L、H)を0とした場合の、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。0~60%程度のばらつきがあります。特に推奨領域(グラフ着色域)外の電流制限値を設定した場合、ばらつきの可能性が高くなります。
(注) 把持(押付け)を行う場合は、速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



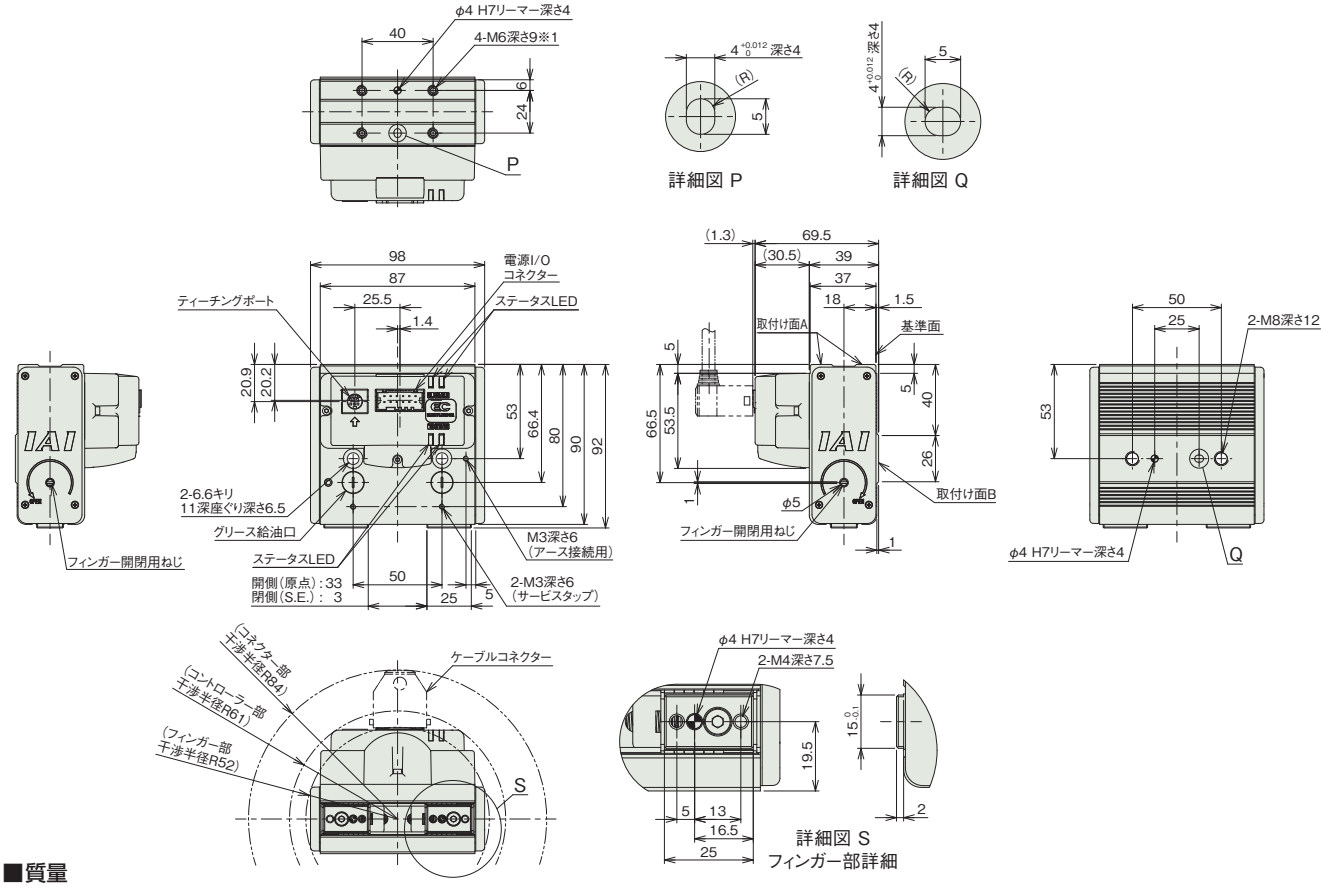
(注) 最大把持力を100%とした時の張出し位置による把持力を示しています。使用するフィンガーアタッチメントの剛性により結果が異なる可能性があります。

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付け面Aを使用する場合は取外してください。
(注) 標準は開側が原点となります。原点を閉側にする場合はオプション(型式：NM)をご指定ください。

S.E.：ストロークエンド



■質量

項目	内容
質量	0.69kg

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、52ページをご確認ください。

EC-GRB13

スライド | 2ツ爪 | 本体幅 130 mm | 24v パルスモーター

■型式項目

EC – GRB13 – [ ] – 40 – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	減速比			ストローク		電源・I/Oケーブル長	オプション
		M	標準	台形ねじ リード2mm プーリー減速比1.25	40	40mm (片側20mm)	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
		L	高推力	台形ねじ リード2mm プーリー減速比2.50				



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格
40	–

■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**	43	–
ケーブル固定金具(前側)	**FST**	43	–
原点逆仕様	**NM**	45	–
PNP仕様	**PN**	45	–
電源2系統仕様	**TMD2**	46	–
ケーブル固定金具(上側)(注2)	**TST**	45	–
バッテリーレス アブソリュートエンコーダー仕様	**WA**	46	–
無線通信仕様	**WL**	46	–
無線軸動作対応仕様	**WL2**	46	–

(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) 4方向コネクターケーブル選択時のみ選択できます。

■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)	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-PWBIO□□□-RB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) 端子台コネクターのみ付属します。詳細は53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)	RCON-EC接続仕様(注5) (両端コネクター付き)
		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。

選定上の注意

(1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
(3) ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。
(4) セルフロック機構により、電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。(ただし、ワークを落とさないことを保証するものではありません。)電源遮断時に把持中のワークを除去する際は、側面の開閉ねじを回すか、フィンガーアタッチメントを取外してワークを除去してください。

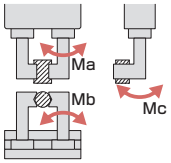
メインスペック

項目		内容	
減速比		M	L
リード	台形ねじリード(mm)	2	2
	プーリー減速比	1.25	2.50
把持動作	最大把持力(N) (両側)	150	360
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	5	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)	120	60
	最低速度(mm/s) (片側)	5	5
	定格加減速度(G) (片側)	0.3	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	–	–
	ブレーキ保持力(kgf)	–	–
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	20	20
	最大ストローク(mm) (片側)	20	20

項目	内容
駆動方式	台形ねじ　φ10
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
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。)
バックラッシ(片側)	0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma：7.52 N·m Mb：7.52 N·m Mc：15.3 N·m
垂直方向許容荷重(注6)	898N
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(標準)／バッテリーレスアブソリュート(オプション)
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

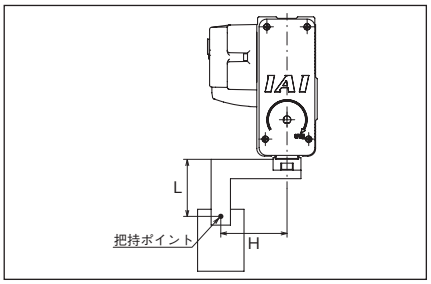
(注6) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

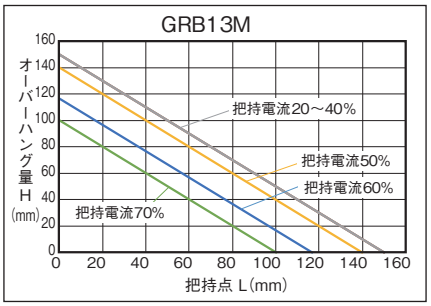
■スライドタイプモーメント方向

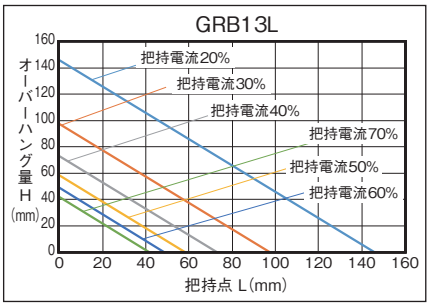


把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



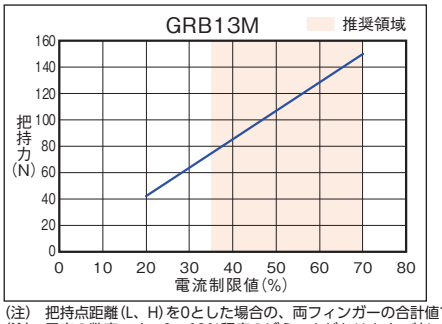


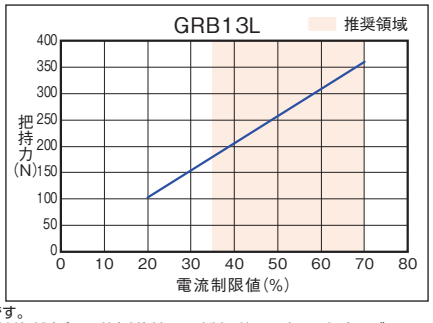


(注)　制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力

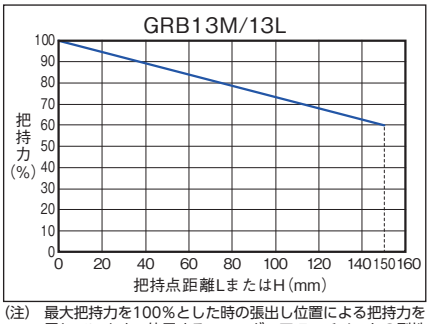
■把持力と電流制限値の相関図





(注)　把持点距離(L、H)を0とした場合の、両フィンガーの合計値です。
(注)　目安の数字です。0～60%程度のばらつきがあります。特に推奨領域(グラフ着色域)外の電流制限値を設定した場合、ばらつきの可能性が高くなります。
(注)　把持(押付け)を行う場合は、速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



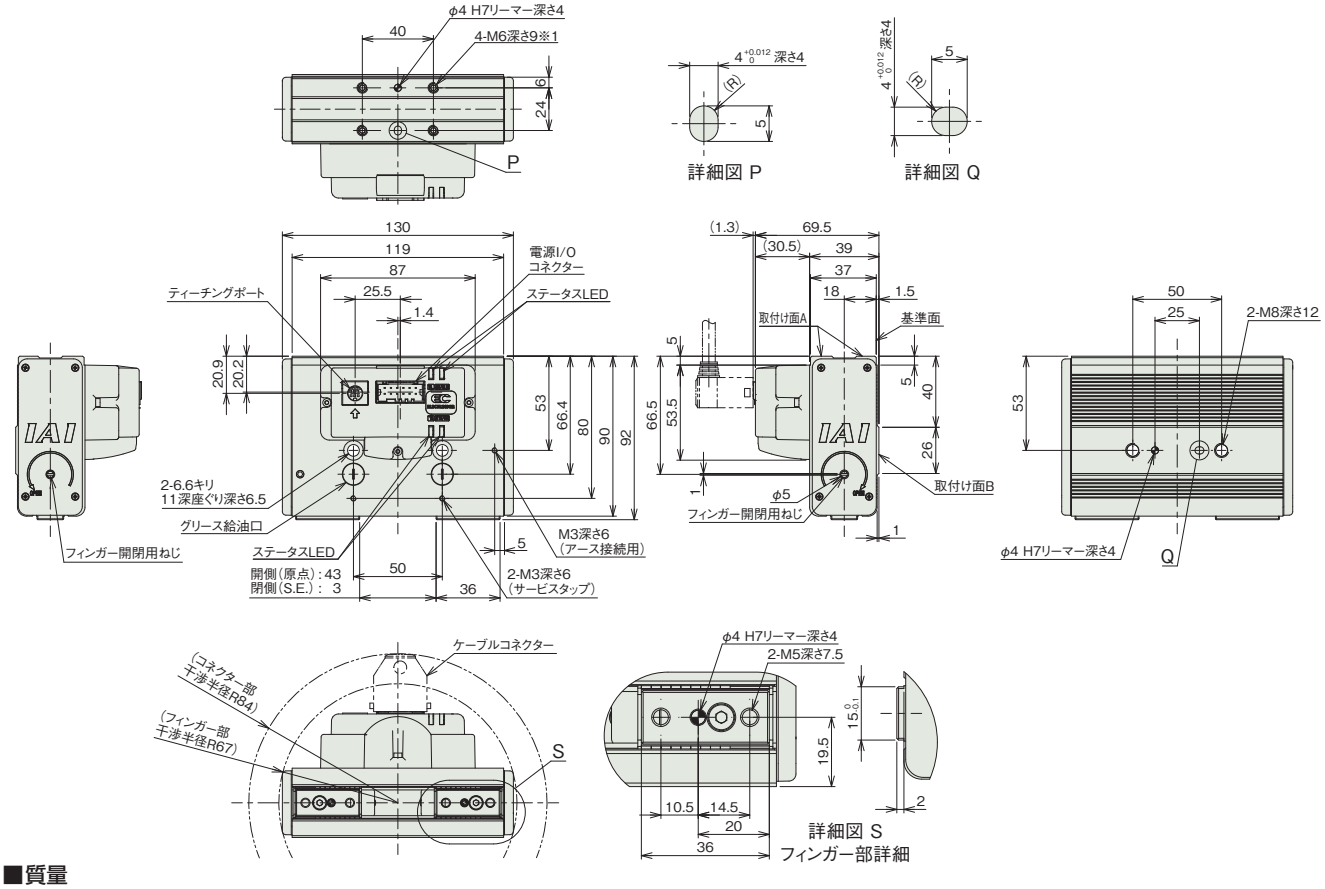
(注)　最大把持力を100%とした時の張出し位置による把持力を示しています。使用するフィンガーアタッチメントの剛性により結果が異なる可能性があります。

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付け面Aを使用する場合は取外してください。
(注) 標準は開側が原点となります。原点を閉側にする場合はオプション(型式：NM)をご指定ください。

S.E.：ストロークエンド



■質量

項目	内容
質量	0.99kg

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、52ページをご確認ください。

EC-GRC6

スライド | 2ツ爪 | 本体幅 60 mm | 24v パルス モーター

■型式項目

EC – GRC6 – M – □ – □ – □ – □

シリーズ	タイプ	減速比	ストローク	アクチュエーターケーブル長	電源・I/Oケーブル長	オプション
EC	GRC6	M 台形ねじ リード1.5mm プーリー減速比1.43	20 20mm (片側10mm) 30 30mm (片側15mm)	下記アクチュエーターケーブル長 価格表参照	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



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCON-EC接続仕様(注1)	NPN/PNP仕様(注2)
20	–	–
30	–	–

(注1) オプションにて必ず「ACR」を選択してください。
(注2) インターフェイスボックスと変換ケーブルが含まれた価格です。

■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3)(注4)	**ACR**	43	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	43	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	43	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	43	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	43	–
フィンガーアタッチメント取付けジグ (開閉方向ねじ穴)	**MJF1**	44	–
フィンガーアタッチメント取付けジグ (側面ねじ穴)	**MJF2**	44	–
フィンガーアタッチメント取付けジグ (開閉方向通し穴)	**MJF3**	44	–
原点逆仕様	**NM**	45	–
PNP仕様(注3)	**PN**	45	–
電源2系統仕様(注3)	**TMD2**	46	–
バッテリーレス アブソリュートエンコーダー仕様	**WA**	46	–
無線通信仕様(注4)	**WL**	46	–
無線軸動作対応仕様(注4)	**WL2**	46	–

(注3) 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。また、インターフェイスボックスと変換ケーブルは付属しません。
(注4) RCON-EC接続仕様(ACR)選択時は、無線通信仕様(WL)と無線軸動作対応仕様(WL2)は選択できません。RCON-EC接続にて無線通信を行う場合(WL)は、別売オプションのインターフェイスボックスと変換ケーブル、電源・I/Oケーブルを手配してください。詳細は5ページをご参照ください。無線軸動作対応仕様(WL2)の場合は、担当営業までお問合わせください。

■別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
インターフェイスボックス 変換ケーブル	CB-CVN-BJ002	54	–
RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (標準コネクターケーブル)	CB-REC-PWBIO□□□-RB	57	–
RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (4方向コネクターケーブル)	CB-REC2-PWBIO□□□-RB	57	–
RCON-EC接続仕様 電源2系統用 インターフェイスボックス (無線仕様)	ECW-CVNWL-CB-ACR	54	–

(注) 電源・I/Oケーブルはロボットケーブルです。
□□□にはケーブル長さを記入してください。(例:010=1m)

選定上の注意

(1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
(3) ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。
(4) セルフロック機構により、電源遮断時においてもワーク把持力を維持します。(ただし、ワークを落とさないことを保証するものではありません。)電源遮断時に把持中のワークを除去する際は、側面の開閉ねじを回すか、フィンガーアタッチメントを取外してワークを除去してください。

■アクチュエーターケーブル長価格表(標準価格)

ケーブル記号	ケーブル長	アクチュエーターケーブル長
1 ～ 3	1 ～ 3m	–
4 ～ 5	4 ～ 5m	–
6 ～ 10	6 ～ 10m(注5)	–

(注5) インターフェイスボックス経由の接続時は最長9mまでの選択となります。
(注) 電源・I/Oケーブル長との合計が10m以下になるように選択してください。
(注) ロボットケーブルです。

■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-PWBIO□□□-RB付属
0	ケーブル無し	– (注6)
1 ～ 3	1 ～ 3m	–
4 ～ 5	4 ～ 5m	–
6 ～ 9	6 ～ 9m	–

(注6) 端子台コネクターのみ付属します。オプションでRCON-EC接続仕様(ACR)を選択した場合は「0」を選択してください。端子台コネクターは付属されません。詳細は53ページをご確認ください。
(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
S1 ～ S3	1 ～ 3m	–
S4 ～ S5	4 ～ 5m	–
S6 ～ S9	6 ～ 9m	–

(注) ロボットケーブルです。

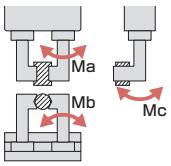
メインスペック

項目		内容
リード	台形ねじリード(mm)	1.5
	プーリー減速比	1.43
把持動作	最大把持力(N)(両側)	36
	把持動作時の最高速度(mm/s)(片側)	5
アプローチ動作	最高速度(mm/s)(片側)	52.5
	最低速度(mm/s)(片側)	10
	定格加減速度(G)(片側)	0.3
	最高加減速度(G)(片側)	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	–
	ブレーキ保持力(N)	–
ストローク(片側)	最小ストローク(mm)(片側)	10
	最大ストローク(mm)(片側)	15

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右台形すべりねじ
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
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。)
バックラッシ(片側)	0.2mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma : <20st> 2.61 N·m <30st> 3.60 N·m
	Mb : <20st> 2.61 N·m <30st> 3.60 N·m
	Mc : <20st> 8.50 N·m <30st> 10.2 N·m
垂直方向許容荷重(注7)	<20st> 398N <30st> 498N
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
モーター種類	パルスモーター(□20) (電源容量:最大1.25A)
エンコーダー種類	インクリメンタル(標準)/バッテリーレスアブソリュート(オプション)
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

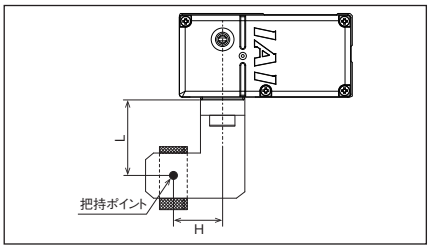
(注7) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

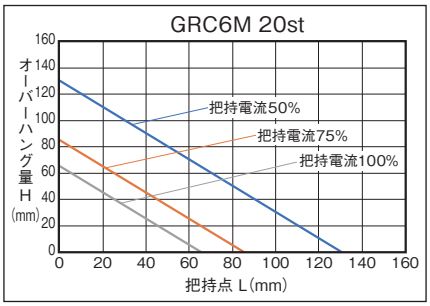
■スライドタイプモーメント方向

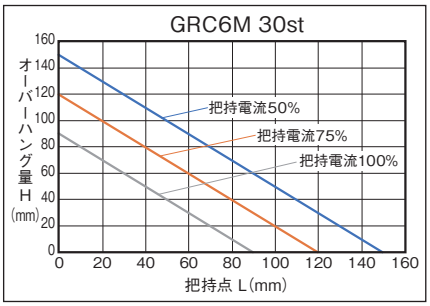


把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



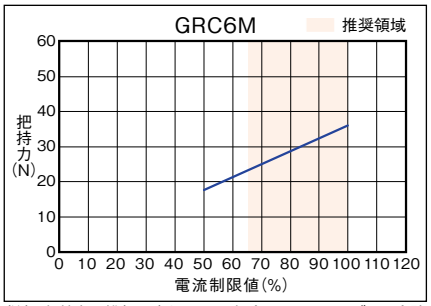




(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

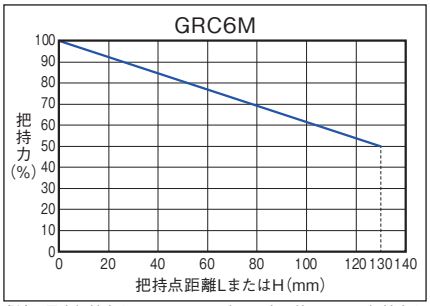
把持力

■把持力と電流制限値の相関図



(注) 把持点距離(L、H)を0とした場合の、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。0~60%程度のばらつきがあります。特に推奨領域(グラフ着色域)外の電流制限値を設定した場合、ばらつきの可能性が高くなります。
(注) 把持(押付け)を行う場合は、速度が5mm/s固定となります。

■把持点距離と把持力の目安



(注) 最大把持力を100%とした時の張出し位置による把持力を示しています。使用するフィンガーアタッチメントの剛性により結果が異なる可能性があります。

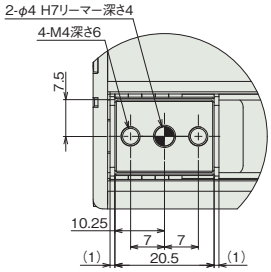
寸法図

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
2次元CAD 3次元CAD

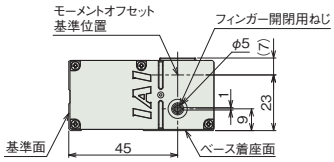
■20ストローク

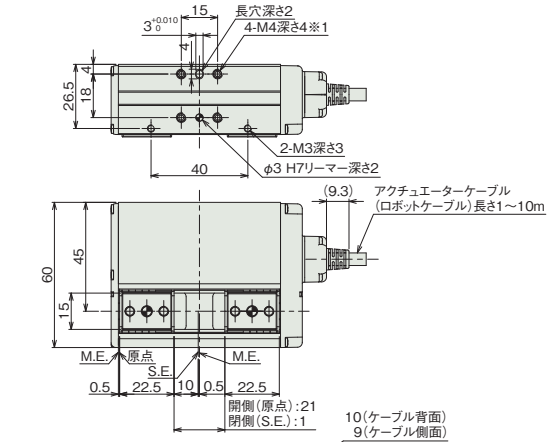
※1 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付け面として使用する場合は取外してください。
※1 図示した深さよりボルトが奥まると内部部品と干渉する恐れがあるため、使用するボルト長さにご注意ください。
(注) 標準は開側が原点となります。原点を閉側にする場合はオプション(型式：NM)をご指定ください。
(注) ケーブルを固定してケーブルの根元部分が動かないようにしてください。
ケーブルの分離と交換が可能です。(ケーブルボックス内コネクター接続)
ケーブル取出し方向(オプション)はケーブルボックスの方向変更で変えることができます。

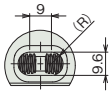
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド



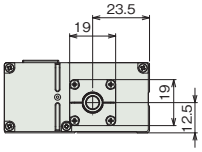
フィンガー部詳細

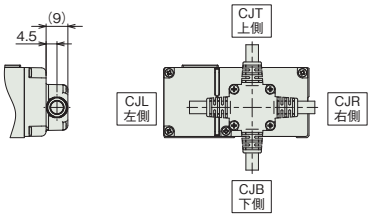




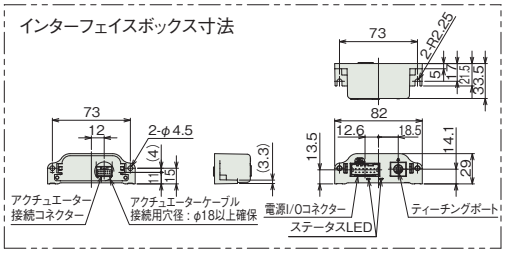


詳細図 P
グリース給油口





ケーブル取出し方向(オプション)
※標準のケーブル取出し方向は背面



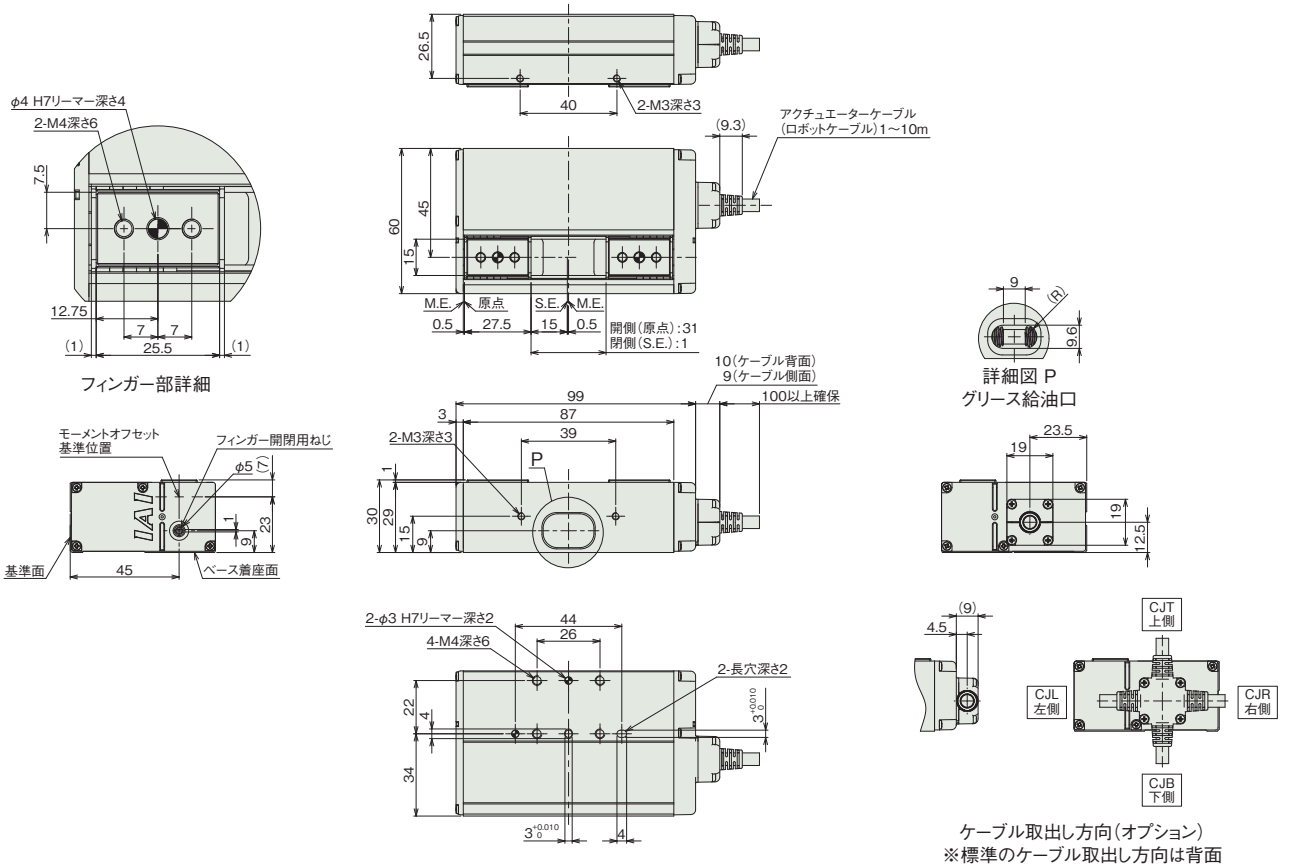
■質量

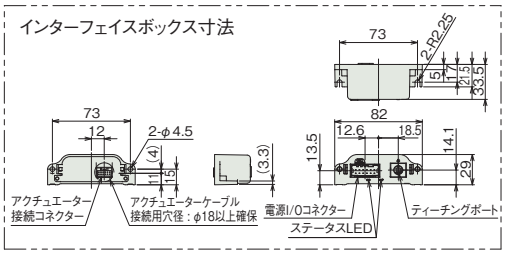
項目	内容
質量	0.32kg

■30ストローク

(注) 標準は開側が原点となります。原点を閉側にする場合はオプション(型式：NM)をご指定ください。
(注) ケーブルを固定してケーブルの根元部分が動かないようにしてください。
ケーブルの分離と交換が可能です。(ケーブルボックス内コネクター接続)
ケーブル取出し方向(オプション)はケーブルボックスの方向変更で変えることができます。

M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド





■質量

項目	内容
質量	0.40kg

■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、52ページをご確認ください。

EC-GRC7

スライド　2ツ爪　本体幅 70 mm　24v パルスモーター

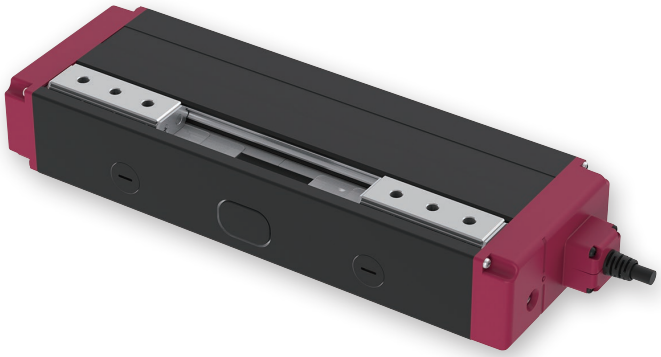
■型式項目

EC – GRC7 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	減速比			ストローク		アクチュエーターケーブル長	電源・I/Oケーブル長	オプション
EC	GRC7	M	標準	ボールねじ リード2.5mm プーリー減速比1.36	20	20mm (片側10mm)	下記アクチュエーターケーブル長 価格表参照	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
		L	高推力	ボールねじ リード2.5mm プーリー減速比2.14	40	40mm (片側20mm)			
					60	60mm (片側30mm)			
					80	80mm (片側40mm)			

CE　RoHS 10

水平　垂直　横立て　天吊り



■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCON-EC接続仕様(注1)	NPN/PNP仕様(注2)
20	–	–
40	–	–
60	–	–
80	–	–

(注1) オプションにて必ず「ACR」を選択してください。
(注2) インターフェイスボックスと変換ケーブルが含まれた価格です。

■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3)(注4)	**ACR**	43	–
ブレーキ(注5)	**B**	43	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	43	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	43	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	43	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	43	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G5**	43	–
フィンガーアタッチメント取付けジグ (開閉方向ねじ穴)	**MJF1**	44	–
フィンガーアタッチメント取付けジグ (側面ねじ穴)	**MJF2**	44	–
フィンガーアタッチメント取付けジグ (開閉方向通し穴)	**MJF3**	44	–
原点逆仕様	**NM**	45	–
PNP仕様(注3)	**PN**	45	–
電源2系統仕様(注3)	**TMD2**	46	–
バッテリーレス アブソリュートエンコーダー仕様	**WA**	46	–
無線通信仕様(注4)	**WL**	46	–
無線軸動作対応仕様(注4)	**WL2**	46	–

(注3) 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。また、インターフェイスボックスと変換ケーブルは付属しません。
(注4) RCON-EC接続仕様(ACR)選択時は、無線通信仕様(WL)と無線軸動作対応仕様(WL2)は選択できません。RCON-EC接続にて無線通信を行う場合(WL)は、別売オプションのインターフェイスボックスと変換ケーブル、電源・I/Oケーブルを手配してください。詳細は5ページをご参照ください。無線軸動作対応仕様(WL2)の場合は、担当営業までお問合わせください。
(注5) 20ストローク時は選択できません。

選定上の注意

(1)「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
(2)「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
(3) ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。
(4) 本機種はセルフロック機構がありません。ブレーキ機構が必要な場合はブレーキオプションを選択してください。自動サーボOFF機能を用いることで、電源遮断後、ブレーキ作動まで把持力を維持することができます。(ただし、ワークを落とさないことを保証するものではありません。)電源遮断時に把持中のワークを除去する際は、側面の開閉ねじを回すか、フィンガーアタッチメントを取外してワークを除去してください。

■別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
インターフェイスボックス 変換ケーブル	CB-CVN-BJ002	54	–
RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (標準コネクターケーブル)	CB-REC-PWBIO□□□-RB	57	–
RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (4方向コネクターケーブル)	CB-REC2-PWBIO□□□-RB	57	–
RCON-EC接続仕様 電源2系統用 インターフェイスボックス (無線仕様)	ECW-CVNWL-CB-ACR	54	–

(注) 電源・I/Oケーブルはロボットケーブルです。
□□□にはケーブル長さを記入してください。(例:010=1m)

■アクチュエーターケーブル長価格表(標準価格)

ケーブル記号	ケーブル長	アクチュエーターケーブル長
1 ～ 3	1 ～ 3m	–
4 ～ 5	4 ～ 5m	–
6 ～ 10	6 ～ 10m(注6)	–

(注6) インターフェイスボックス経由の接続時は最長9mまでの選択となります。
(注) 電源・I/Oケーブル長との合計が10m以下になるように選択してください。
(注) ロボットケーブルです。

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(パラ線) CB-EC-PWBIO□□□-RB付属
0	ケーブル無し	– (注7)
1 ～ 3	1 ～ 3m	–
4 ～ 5	4 ～ 5m	–
6 ～ 9	6～ 9m	–

(注7) 端子台コネクターのみ付属します。オプションでRCON-EC接続仕様(ACR)を選択した場合は「0」を選択してください。端子台コネクターは付属されません。詳細は53ページをご確認ください。
(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(パラ線) CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属
S1 ～ S3	1 ～ 3m	–
S4 ～ S5	4 ～ 5m	–
S6 ～ S9	6 ～ 9m	–

(注) ロボットケーブルです。

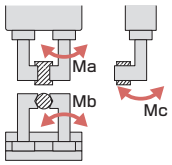
メインスペック

項目		内容	
減速比		M	L
リード	ボールねじリード(mm)	2.5	2.5
	プーリー減速比	1.36	2.14
把持動作	最大把持力(N) (両側)	150	350
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	20	20
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)	137.5	87.5
	最低速度(mm/s) (片側)	10	10
	定格加減速度(G) (片側)	0.3	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様(質量:0.2kg)	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力(N) (両側)	107	175
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	10	10
	最大ストローク(mm) (片側)	40	40

項目	内容
駆動方式	タイミングベルト+左右ボールねじ
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
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。)
バックラッシ(片側)	0.1mm以下
リニアガイド	有限ガイド
静的許容モーメント	Ma：<20st> 3.60 N·m <40/60/80st> 7.52 N·m
	Mb：<20st> 3.60 N·m <40/60/80st> 7.52 N·m
	Mc：<20st> 10.2 N·m <40/60/80st> 15.3 N·m
垂直方向許容荷重(注8)	<20st> 498N　<40/60/80st> 798N
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
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(標準)／バッテリーレスアブソリュート(オプション)
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

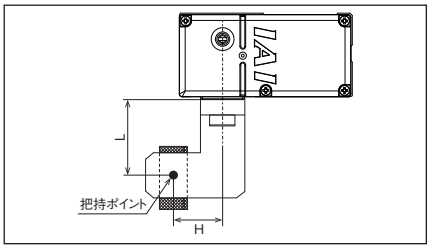
(注8) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

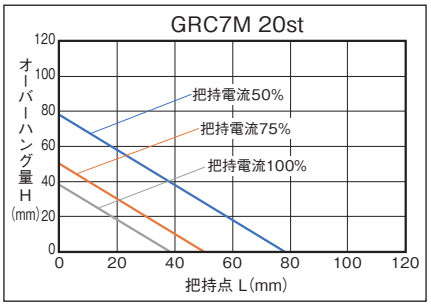
■スライドタイプモーメント方向

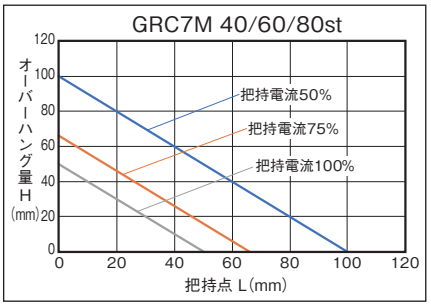


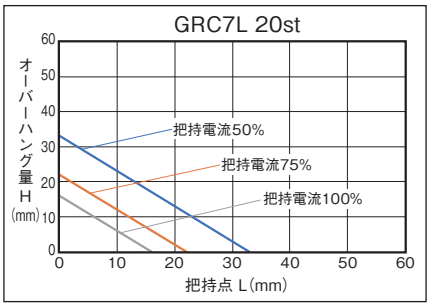
把持点距離の確認

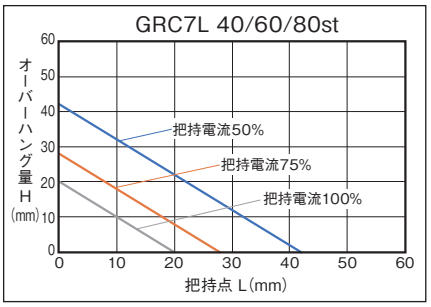
フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。







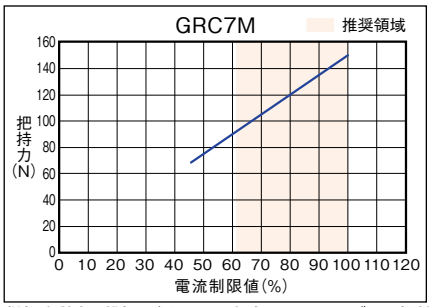


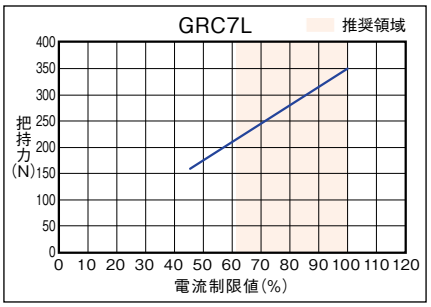


(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力

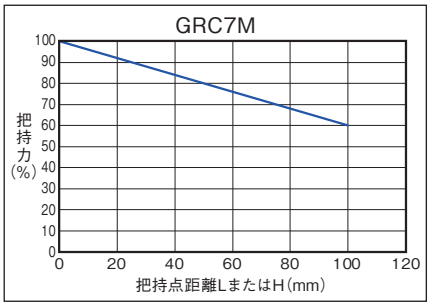
■把持力と電流制限値の相関図

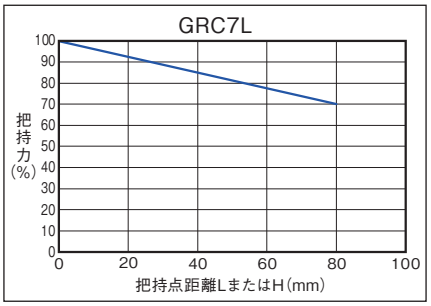




(注) 把持点距離(L、H)を0とした場合の、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。0~60%程度のばらつきがあります。特に推奨領域(グラフ着色域)外の電流制限値を設定した場合、ばらつきの可能性が高くなります。
(注) 把持(押付け)を行う場合は、速度が20mm/sとなります。アプローチ速度が20mm/s 以下の場合、アプローチ速度のまま把持を行います。

■把持点距離と把持力の目安





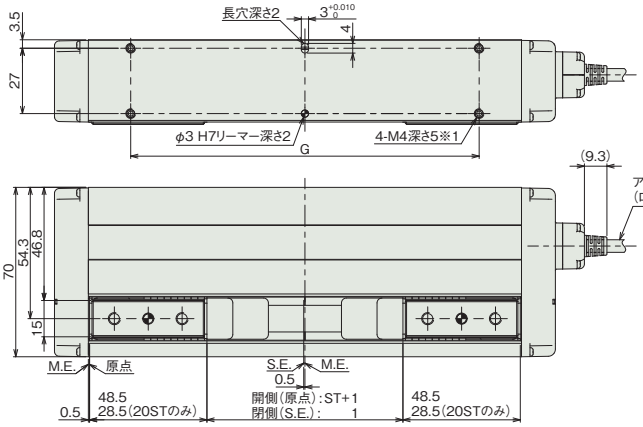
(注) 最大把持力を100%とした時の張出し位置による把持力を示しています。使用するフィンガーアタッチメントの剛性により結果が異なる可能性があります。

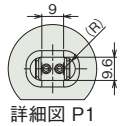
寸法図

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
2次元 CAD　3次元 CAD

※1 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付け面として使用する場合は取外してください。
※1 図示した深さよりボルトが奥まると内部部品と干渉する恐れがあるため、使用するボルト長さにご注意ください。
(注) 標準は開側が原点となります。原点を閉側にする場合はオプション(型式：NM)をご指定ください。
(注) ケーブルを固定してケーブルの根元部分が動かないようにしてください。
ケーブルの分離と交換が可能です。(ケーブルボックス内コネクター接続)
ケーブル取出し方向(オプション)はケーブルボックスの方向変更で変えることができます。

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

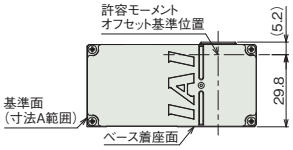


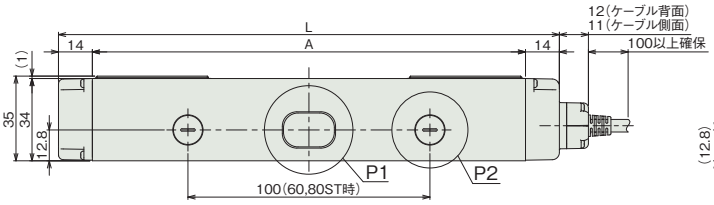


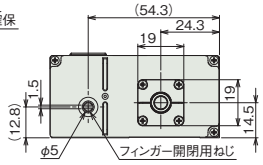
詳細図 P1
グリース給油口1

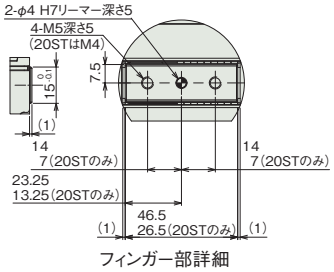


詳細図 P2
グリース給油口2
(60,80ST時のみ)

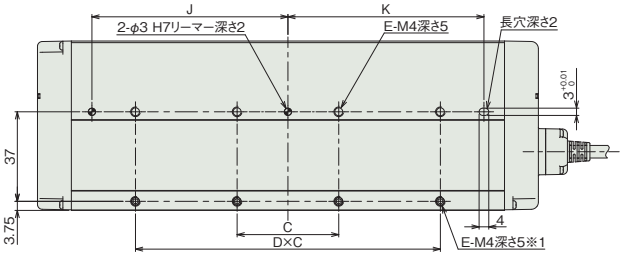


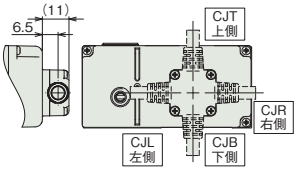




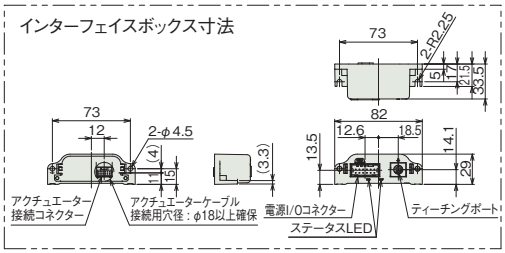


フィンガー部詳細





ケーブル取出し(オプション)
※標準のケーブル取出し方向は背面



■ストローク別寸法

ストローク	20	40	60	80
L	107	167	187	207
A	79	139	159	179
C	36	66	36	42
D	0	0	3	3
E	2	2	4	4
G	46	84	122	144
J	37	51	65	81
K	37	51	65	81

■ストローク別質量

ストローク			20	40	60	80
質量(kg)	GRC7M	ブレーキ無し	0.40	0.65	0.69	0.73
		ブレーキ有り	–	0.80	0.85	0.88
	GRC7L	ブレーキ無し	0.58	0.73	0.77	0.81
		ブレーキ有り	–	0.88	0.92	0.96

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、52ページをご確認ください。

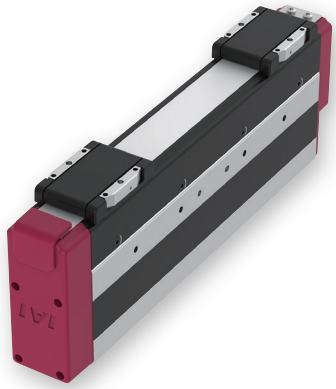
EC-GRST3

簡易防塵 | スライド | 2ツ爪 | 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 – GRST3 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	減速比			ストローク		アクチュエーターケーブル長	電源・I/Oケーブル長	オプション
EC	GRST3	M	標準	ボールねじ リード2.5mm プーリー減速比1.05	50	50mm (片側25mm)	下記アクチュエーターケーブル長 価格表参照	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
		L	高推力	ボールねじ リード2.5mm プーリー減速比1.64	100	100mm (片側50mm)			
					150	150mm (片側75mm)			
					200	200mm (片側100mm)			



CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	RCON-EC接続仕様(注1)	NPN/PNP仕様(注2)
50	–	–
100	–	–
150	–	–
200	–	–

(注1) オプションにて必ず「ACR」を選択してください。
(注2) インターフェイスボックスと変換ケーブルが含まれた価格です。

■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3)(注4)	**ACR**	43	–
ブレーキ	**B**	43	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	43	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	43	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	43	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G5**	43	–
フィンガーアタッチメント取付けジグ	**MJF**	44	–
原点逆仕様	**NM**	45	–
PNP仕様(注3)	**PN**	45	–
電源2系統仕様(注3)	**TMD2**	46	–
バッテリーレス アブソリュートエンコーダー仕様	**WA**	46	–
無線通信仕様(注4)	**WL**	46	–
無線軸動作対応仕様(注4)	**WL2**	46	–

(注3) 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。また、インターフェイスボックスと変換ケーブルは付属しません。
(注4) RCON-EC接続仕様(ACR)選択時は、無線通信仕様(WL)と無線軸動作対応仕様(WL2)は選択できません。RCON-EC接続にて無線通信を行う場合(WL)は、別売オプションのインターフェイスボックスと変換ケーブル、電源・I/Oケーブルを手配してください。詳細は5ページをご参照ください。無線軸動作対応仕様(WL2)の場合は、担当営業までお問合わせください。

■別売オプション価格表(標準価格)

名称	型式	参照頁	標準価格
インターフェイスボックス 変換ケーブル	CB-CVN-BJ002	54	–
RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (標準コネクターケーブル)	CB-REC-PWBIO□□□-RB	57	–
RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (4方向コネクターケーブル)	CB-REC2-PWBIO□□□-RB	57	–
RCON-EC接続仕様 電源2系統用 インターフェイスボックス (無線仕様)	ECW-CVNWL-CB-ACR	54	–

(注) 電源・I/Oケーブルはロボットケーブルです。
□□□にはケーブル長さを記入してください。(例:010=1m)

選定上の注意

(1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
(3) ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。
(4) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は46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7ページをご確認ください。
(6) 本機種はセルフロック機構がありません。ブレーキ機構が必要な場合はブレーキオプションを選択してください。自動サーボOFF機能を用いることで、電源遮断後、ブレーキ作動まで把持力を維持することができます。(ただし、ワークを落とさないことを保証するものではありません。)電源遮断時に把持中のワークを除去する際は、側面の開閉ねじを回すか、フィンガーアタッチメントを取外してワークを除去してください。

■アクチュエーターケーブル長価格表(標準価格)

ケーブル記号	ケーブル長	アクチュエーターケーブル長
1 ～ 3	1 ～ 3m	–
4 ～ 5	4 ～ 5m	–
6 ～ 10	6 ～ 10m(注5)	–

(注5) インターフェイスボックス経由の接続時は最長9mまでの選択となります。
(注) 電源・I/Oケーブル長との合計が10m以下になるように選択してください。
(注) ロボットケーブルです。

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(パラ線) CB-EC-PWBIO□□□-RB付属
0	ケーブル無し	– (注6)
1 ～ 3	1 ～ 3m	–
4 ～ 5	4 ～ 5m	–
6 ～ 9	6 ～ 9m	–

(注6) 端子台コネクターのみ付属します。オプションでRCON-EC接続仕様(ACR)を選択した場合は「0」を選択してください。端子台コネクターは付属されません。詳細は53ページをご確認ください。
(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(パラ線) CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属
S1 ～ S3	1 ～ 3m	–
S4 ～ S5	4 ～ 5m	–
S6 ～ S9	6 ～ 9m	–

(注) ロボットケーブルです。

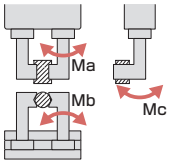
メインスペック

項目		内容	
減速比		M	L
リード	ボールねじリード(mm)	2.5	2.5
	プーリー減速比	1.05	1.64
把持動作	最大把持力(N) (両側)	125	325
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	20	20
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)	175	107
	最低速度(mm/s) (片側)	10	10
	定格加減速度(G) (片側)	0.3	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	0.3	0.3
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(N) (両側)	131	206
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	25	25
	最大ストローク(mm) (片側)	100	100

項目	内容
駆動方式	左右ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
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。)
バックラッシ(片側)	0.03mm以下
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
静的許容モーメント	Ma：9.9 N·m Mb：14.2 N·m Mc：17.2 N·m
垂直方向許容荷重(注7)	810N
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
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(標準)／バッテリーレスアブソリュート(オプション)
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

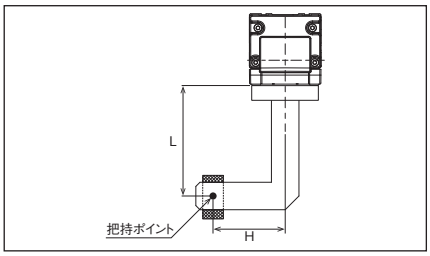
(注7) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

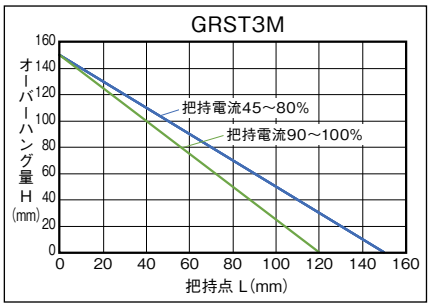
■スライドタイプモーメント方向

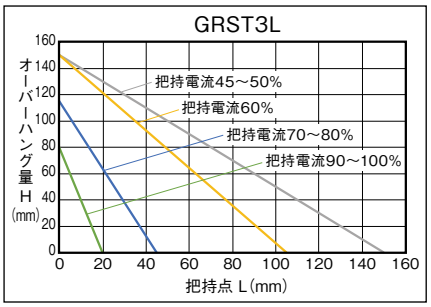


把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



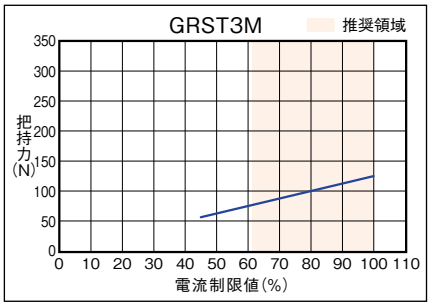


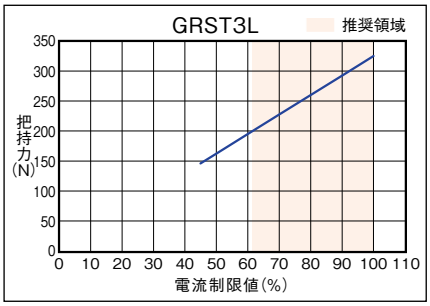


(注) 制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力

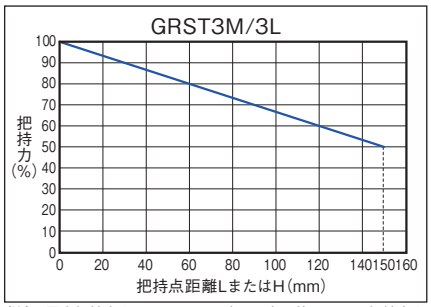
■把持力と電流制限値の相関図





(注) 把持点距離(L、H)を0とした場合の、両フィンガーの合計値です。
(注) 目安の数字です。0～60%程度のばらつきがあります。特に推奨領域(グラフ着色域)外の電流制限値を設定した場合、ばらつきの可能性が高くなります。
(注) 把持(押付け)を行う場合は、速度が20mm/sとなります。アプローチ速度が20mm/s 以下の場合、アプローチ速度のまま把持を行います。

■把持点距離と把持力の目安



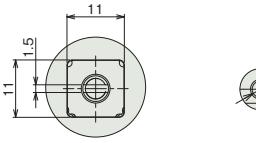
(注) 最大把持力を100%とした時の張出し位置による把持力を示しています。使用するフィンガーアタッチメントの剛性により結果が異なる可能性があります。

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合は両フィンガーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
※2 両フィンガーは同時に反対方向に移動します。
(注) 標準は開側が原点となります。原点を閉側にする場合はオプション(型式：NM)をご指定ください。
(注) ケーブルを固定してケーブルの根元部分が動かないようにしてください。
ケーブルの分離と交換が可能です。(ケーブルボックス内コネクター接続)
ケーブル取出し方向(オプション)はケーブルボックスの方向変更で変えることができます。

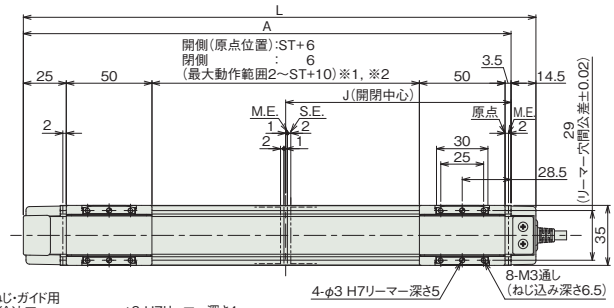
ST：ストローク
M.E.：メカニカルエンド
S.E.：ストロークエンド

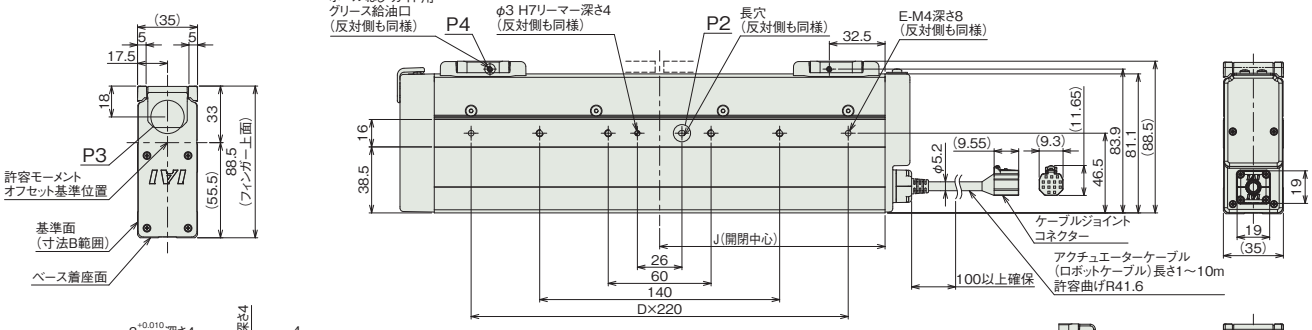


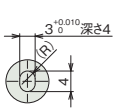
詳細図 P3
フィンガー開閉用ねじ
(シートクランプ取外し，
反時計回し開放)



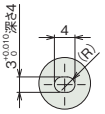
詳細図 P4
グリース給油口
(M3止めねじ取外し)



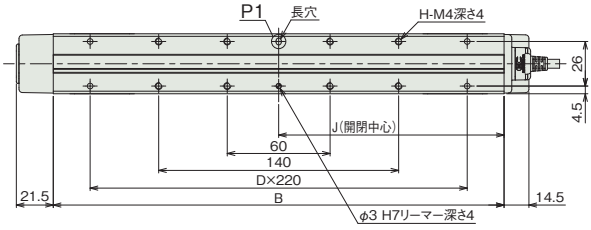


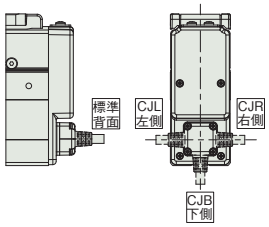


詳細図 P1
長穴詳細

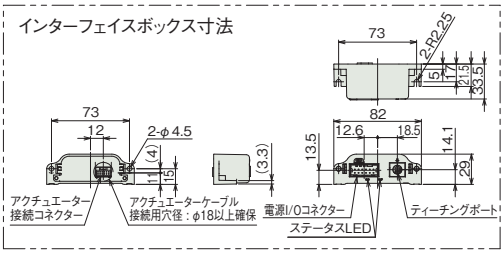


詳細図 P2
長穴詳細





ケーブル取出し方向(オプション)
※標準のケーブル取出し方向は背面



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200
L	199	249	299	349
A	184.5	234.5	284.5	334.5
B	163	213	263	313
D	0	0	1	1
E	4	4	6	6
H	8	8	12	12
J	81.5	106.5	131.5	156.5

■ストローク別質量

ストローク			50	100	150	200
質量(kg)	GRST3M	ブレーキ無し	1.0	1.1	1.3	1.4
		ブレーキ有り	1.2	1.3	1.5	1.6
	GRST3L	ブレーキ無し	1.1	1.2	1.3	1.5
		ブレーキ有り	1.3	1.4	1.5	1.7

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、52ページをご確認ください。

EC-GRST6

簡易防塵 | スライド | 2ツ爪 | モーター折返し | 本体幅 60 mm | 24v パルスモーター

■型式項目

EC – GRST6 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	減速比			ストローク		電源・I/Oケーブル長	オプション
		M	標準	ボールねじ リード3mm プーリー減速比1	180	180mm (片側90mm)	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
		L	高推力	ボールねじ リード3mm プーリー減速比1.44	230	230mm (片側115mm)		

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(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
180	–
230	–

■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	43	–
ブレーキ	B	43	–
指定グリース塗布仕様	G1/G5	43	–
モーター左折返し仕様(注2)	ML	45	–
モーター右折返し仕様(注2)	MR	45	–
原点逆仕様	NM	45	–
PNP仕様(注1)	PN	45	–
スライダー部ローラー仕様	SR	45	–
電源2系統仕様(注1)	TMD2	46	–
バッテリーレス アブソリュートエンコーダー仕様	WA	46	–
無線通信仕様	WL	46	–
無線軸動作対応仕様	WL2	46	–

(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。

■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-PWBIO□□□-RB付属	RCON-EC接続仕様(注4)(両端コネクター付き) CB-REC-PWBIO□□□-RB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) 端子台コネクターのみ付属します。詳細は53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。

選定上の注意

(1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
(3) ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。
(4) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は46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7ページをご確認ください。
(6) 本機種はセルフロック機構がありません。ブレーキ機構が必要な場合はブレーキオプションを選択してください。自動サーボOFF機能を用いることで、電源遮断後、ブレーキ作動まで把持力を維持することができます。(ただし、ワークを落とさないことを保証するものではありません。)電源遮断時に把持中のワークを除去する際は、側面の開閉ねじを回すか、フィンガーアタッチメントを取外してワークを除去してください。
(7) コントローラーの「省電力設定」は無効のみです。

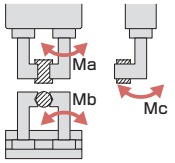
メインスペック

項目		内容	
減速比		M	L
リード	ボールねじリード(mm)	3	3
	プーリー減速比	1.00	1.44
把持動作	最大把持力(N) (両側)	449	649
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	20	20
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)	225	156
	最低速度(mm/s) (片側)	10	10
	定格加減速度(G) (片側)	0.3	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	1	1
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(N) (両側)	308	445
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	90	90
	最大ストローク(mm) (片側)	115	115

項目	内容
駆動方式	左右ボールねじ φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
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。)
バックラッシ(片側)	0.03mm以下
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
静的許容モーメント	Ma：48.5 N·m Mb：69.3 N·m Mc：97.1 N·m
垂直方向許容荷重(注6)	1800N
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
モーター種類	パルスモーター(□42)　(電源容量：最大4.2A)
エンコーダー種類	インクリメンタル(標準)／バッテリーレスアブソリュート(オプション)
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

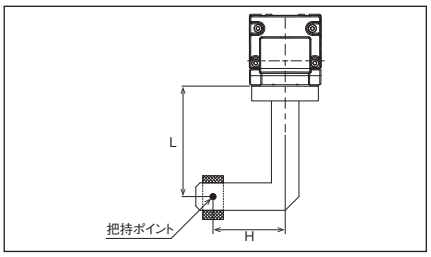
(注6) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

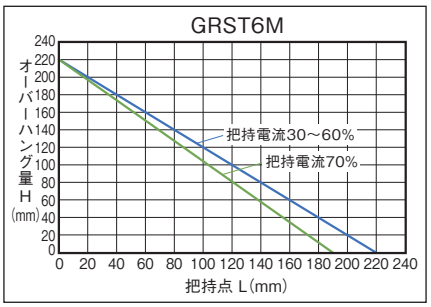
■スライドタイプモーメント方向

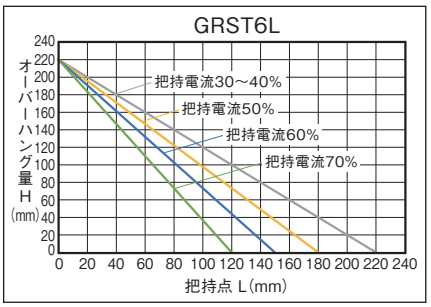


把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



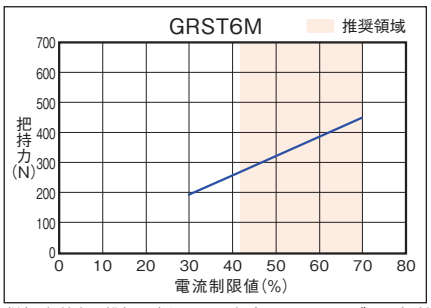


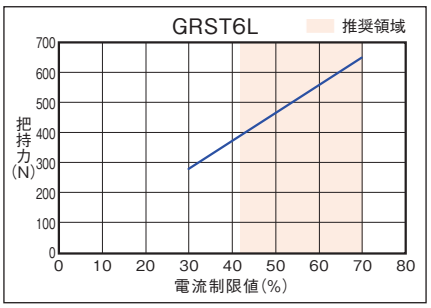


(注)　制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力

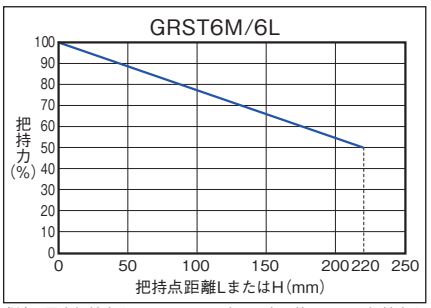
■把持力と電流制限値の相関図





(注)　把持点距離(L、H)を0とした場合の、両フィンガーの合計値です。
(注)　目安の数字です。0～60%程度のばらつきがあります。特に推奨領域(グラフ着色域)外の電流制限値を設定した場合、ばらつきの可能性が高くなります。
(注)　把持(押付け)を行う場合は、速度が20mm/sとなります。アプローチ速度が20mm/s 以下の場合、アプローチ速度のまま把持を行います。

■把持点距離と把持力の目安



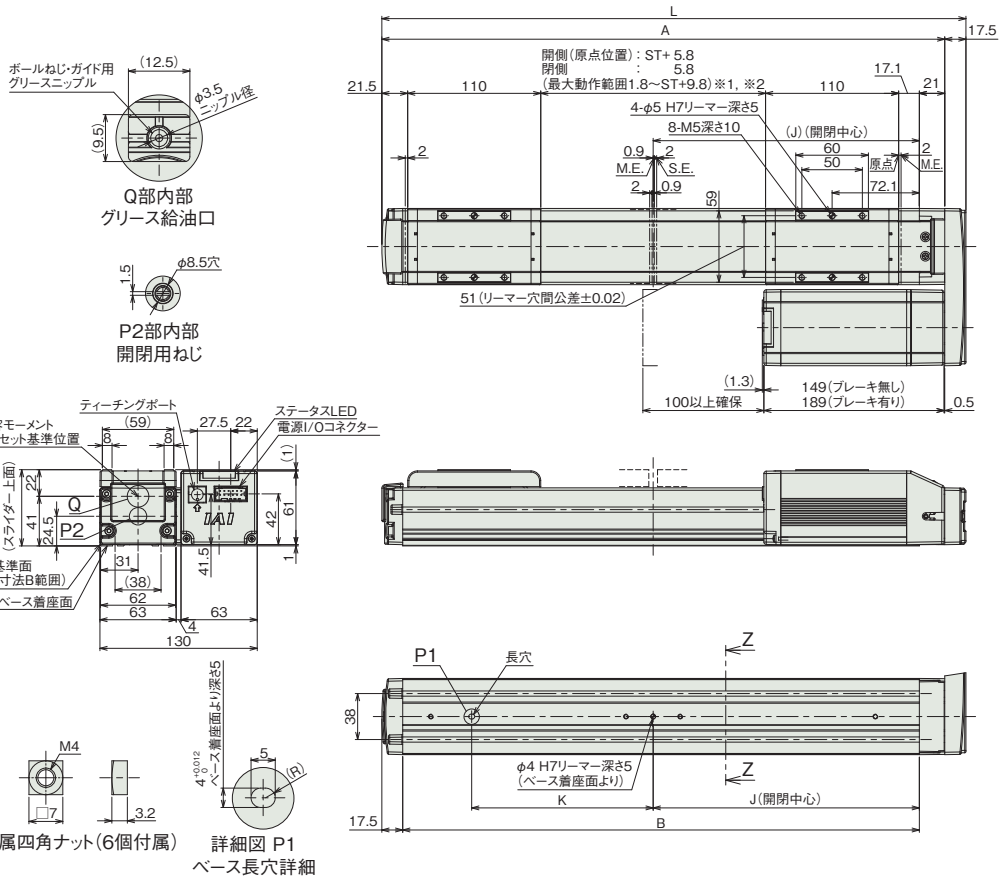
(注)　最大把持力を100%とした時の張出し位置による把持力を示しています。使用するフィンガーアタッチメントの剛性により結果が異なる可能性があります。

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合は両スライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
※2 両スライダーは同時に反対方向に移動します。
(注) 標準は開側が原点となります。原点を閉側にする場合はオプション(型式：NM)をご指定ください。
(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



付属四角ナット(6個付属)

■ストローク別寸法

ストローク	180	230
L	483	533
A	465.5	515.5
B	427	477
J	220	245
K	150	175

■ストローク別質量

ストローク			180	230
質量(kg)	GRST6M	ブレーキ無し	3.5	3.7
		ブレーキ有り	3.7	3.9
	GRST6L	ブレーキ無し	3.6	3.8
		ブレーキ有り	3.8	4.0

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、52ページをご確認ください。

EC-GRST7

簡易防塵 | スライド | 2ツ爪 | モーター折返し | 本体幅 70 mm | 24v パルスモーター

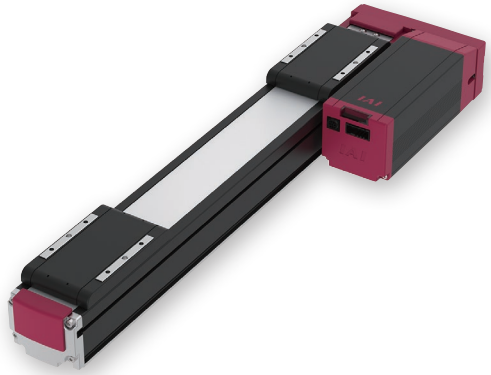
■型式項目

EC – GRST7 – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

シリーズ	タイプ	減速比			ストローク		電源・I/Oケーブル長	オプション
		M	標準	ボールねじ リード4mm プーリー減速比1	210	210mm (片側105mm)	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
		L	高推力	ボールねじ リード4mm プーリー減速比1.5	260	260mm (片側130mm)		

CE RoHS 10

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り



(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
210	–
260	–

■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**	43	–
ブレーキ	**B**	43	–
指定グリース塗布仕様	**G1/G5**	43	–
モーター左折返し仕様(注2)	**ML**	45	–
モーター右折返し仕様(注2)	**MR**	45	–
原点逆仕様	**NM**	45	–
PNP仕様(注1)	**PN**	45	–
スライダー部ローラー仕様	**SR**	45	–
電源2系統仕様(注1)	**TMD2**	46	–
バッテリーレス アブソリュートエンコーダー仕様	**WA**	46	–
無線通信仕様	**WL**	46	–
無線軸動作対応仕様	**WL2**	46	–

(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。

■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-PWBIO□□□-RB付属	RCON-EC接続仕様(注4)(両端コネクター付き) CB-REC-PWBIO□□□-RB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) 端子台コネクターのみ付属します。詳細は53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。

選定上の注意

(1) 「メインスペック」の開閉最高速度は片側の動作速度を表します。相対動作速度は2倍の値となります。
(2) 「メインスペック」の最大把持力は、把持点距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガー把持力の合計値です。実際に搬送出来るワーク質量は、「把持点距離の確認」をご参照ください。
(3) ワークを把持する際は必ず押付け動作をご使用ください。
(4) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は46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7ページをご確認ください。
(6) 本機種はセルフロック機構がありません。ブレーキ機構が必要な場合はブレーキオプションを選択してください。自動サーボOFF機能を用いることで、電源遮断後、ブレーキ作動まで把持力を維持することができます。(ただし、ワークを落とさないことを保証するものではありません。)電源遮断時に把持中のワークを除去する際は、側面の開閉ねじを回すか、フィンガーアタッチメントを取外してワークを除去してください。
(7) コントローラーの「省電力設定」は無効のみです。

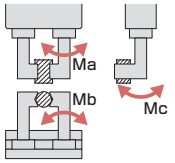
メインスペック

項目		内容	
減速比		M	L
リード	ボールねじリード(mm)	4	4
	プーリー減速比	1.00	1.50
把持動作	最大把持力(N) (両側)	1094	1641
	把持動作時の最高速度(mm/s) (片側)	20	20
アプローチ動作	最高速度(mm/s) (片側)	175	117
	最低速度(mm/s) (片側)	10	10
	定格加減速度(G) (片側)	0.3	0.3
	最高加減速度(G) (片側)	1	1
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(N) (両側)	785	1178
ストローク(片側)	最小ストローク(mm) (片側)	105	105
	最大ストローク(mm) (片側)	130	130

項目	内容
駆動方式	左右ボールねじ φ12mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
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。)
バックラッシ(片側)	0.03mm以下
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
静的許容モーメント	Ma：79.7 N·m Mb：114.0 N·m Mc：157.0 N·m
垂直方向許容荷重(注6)	2330N
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
モーター種類	パルスモーター(□56)　(電源容量：最大4.2A)
エンコーダー種類	インクリメンタル(標準)／バッテリーレスアブソリュート(オプション)
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

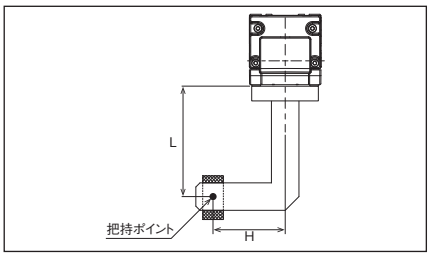
(注6) 上記値を超える負荷で使用した場合、寿命低下、破損の原因となります。

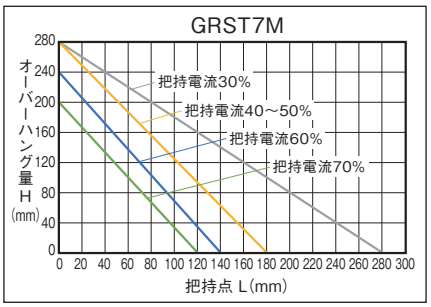
■スライドタイプモーメント方向

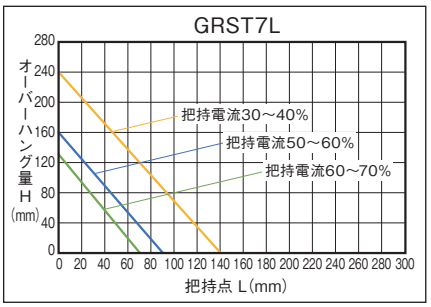


把持点距離の確認

フィンガー(爪)取付け面から把持ポイントまでの距離(L、H)をグラフの範囲内となるようにご使用ください。



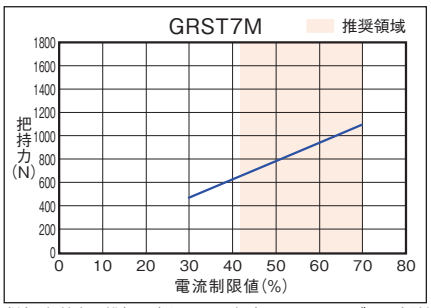


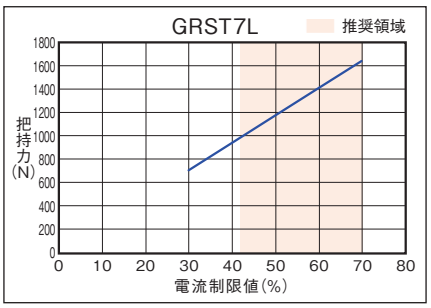


(注)　制限範囲を超えた場合はフィンガー摺動部および内部メカに過大なモーメントが作用して、寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

把持力

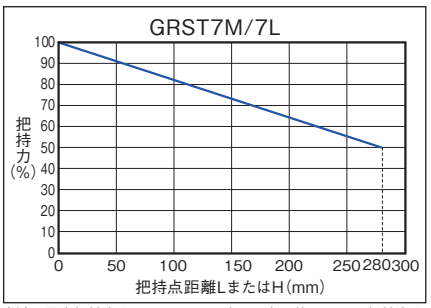
■把持力と電流制限値の相関図





(注)　把持点距離(L、H)を0とした場合の、両フィンガーの合計値です。
(注)　目安の数字です。0～60%程度のばらつきがあります。特に推奨領域(グラフ着色域)外の電流制限値を設定した場合、ばらつきの可能性が高くなります。
(注)　把持(押付け)を行う場合は、速度が20mm/sとなります。アプローチ速度が20mm/s 以下の場合、アプローチ速度のまま把持を行います。

■把持点距離と把持力の目安



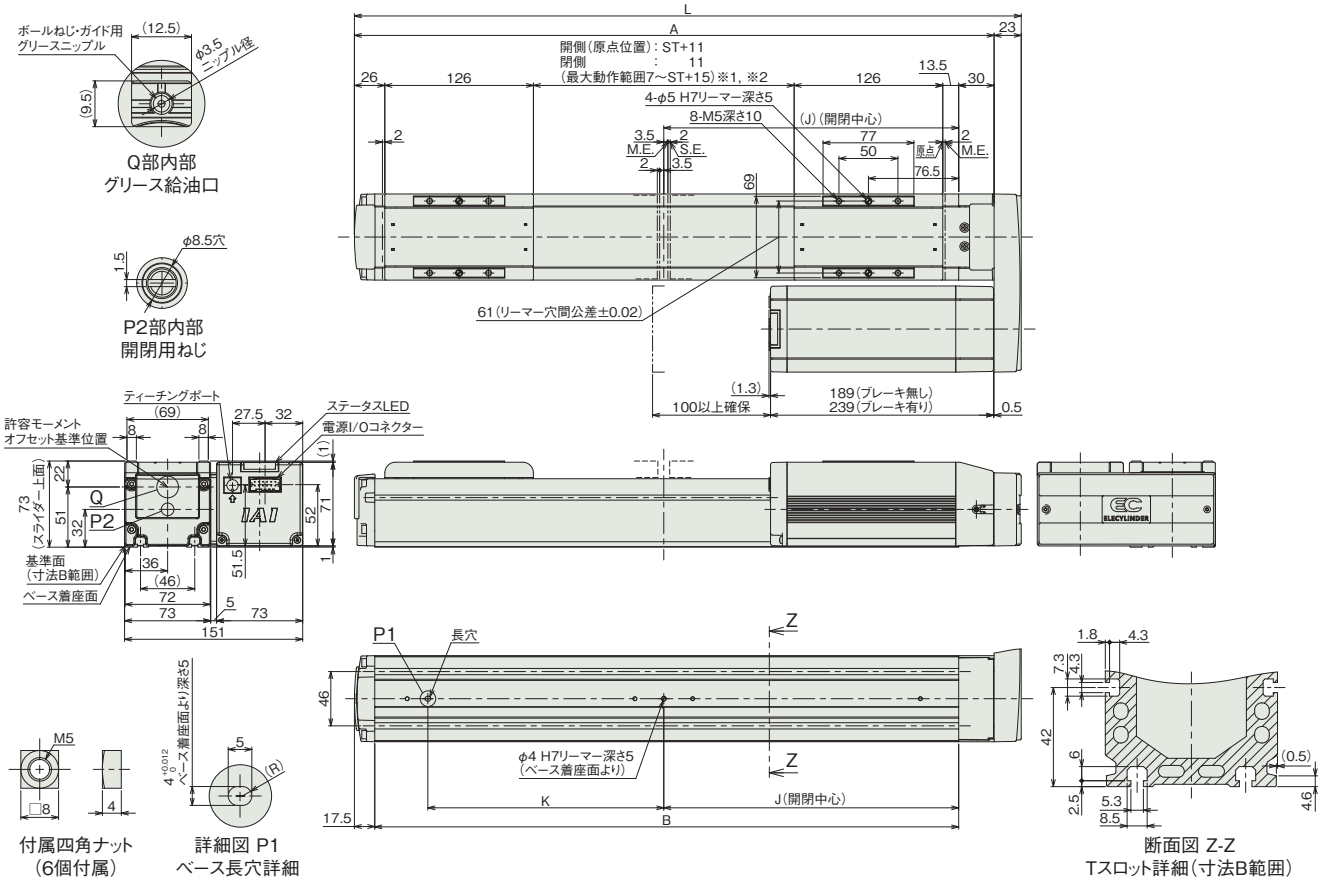
(注)　最大把持力を100%とした時の張出し位置による把持力を示しています。使用するフィンガーアタッチメントの剛性により結果が異なる可能性があります。

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
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合は両スライダーがM.E.まで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
※2 両スライダーは同時に反対方向に移動します。
(注) 標準は開側が原点となります。原点を閉側にする場合はオプション(型式：NM)をご指定ください。
(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	210	260
L	565.5	615.5
A	542.5	592.5
B	495	545
J	250	275
K	200	225

■ストローク別質量

ストローク			210	260
質量(kg)	GRST7M	ブレーキ無し	6.5	6.7
		ブレーキ有り	6.7	6.9
	GRST7L	ブレーキ無し	6.5	6.7
		ブレーキ有り	6.7	6.9

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、52ページをご確認ください。

オプション

RCON-EC接続仕様　※TMD2およびPNオプションとは同時選択できません（ACRオプションは電源2系統仕様を含む）

型　式 **ACR**　対象機種 全機種

説　明 RCON-EC経由でフィールドネットワーク接続するときに選択するオプションです。
※当オプション選択で電源が2系統になり、入出力仕様がNPNに固定されるため、TMD2、PNオプションとの同時選択はできません。

ブレーキ

型　式 **B**　対象機種 EC-GRC7（40・60・80mmストローク） / GRST3 /GRST6 / GRST7

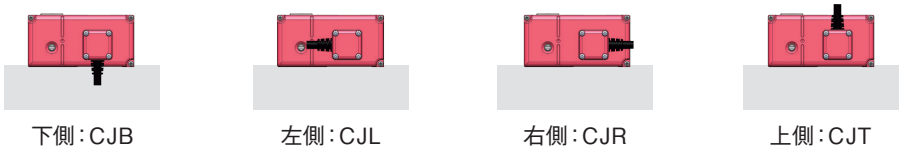
説　明 電源OFFまたはサーボOFF時に、フィンガーが移動しないように保持する機構です。

ケーブル取出し方向変更

型　式 **CJB / CJL / CJR / CJT**　対象機種 EC-GRC6 / GRC7 / GRST3（CJTは非対応）

説　明 アクチュエーターケーブルの取付け方向を上下左右に変更することができます。

※以下画像はEC-GRCの場合です。



下側：CJB　左側：CJL　右側：CJR　上側：CJT

ケーブル固定金具（前側）

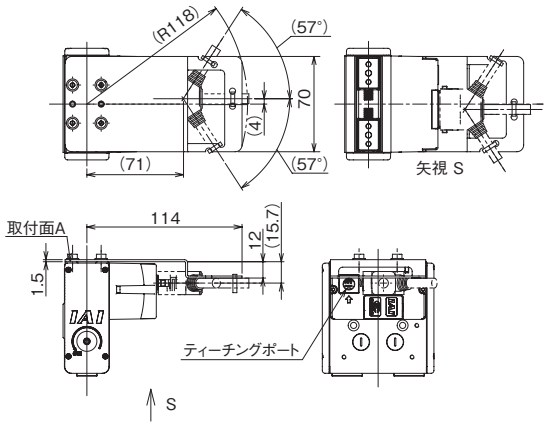
型　式 **FST**　対象機種 EC-GRB8 / GRB10 / GRB13

説　明 コネクター近くのケーブルを結束バンドで固定するための金具です。
固定金具を取付けた状態でもティーチングポートへのアクセスが可能です。
（ただし、ケーブル取出し方向がティーチングポート側の場合、干渉するためティーチングポートへアクセスできません）
※組付け出荷ではありませんので、図面を参考に取付けてください。
取付面Aでグリッパーを固定する場合は、ケーブル固定金具と共締めしてください。

EC-GRB8　EC-GRB10　EC-GRB13

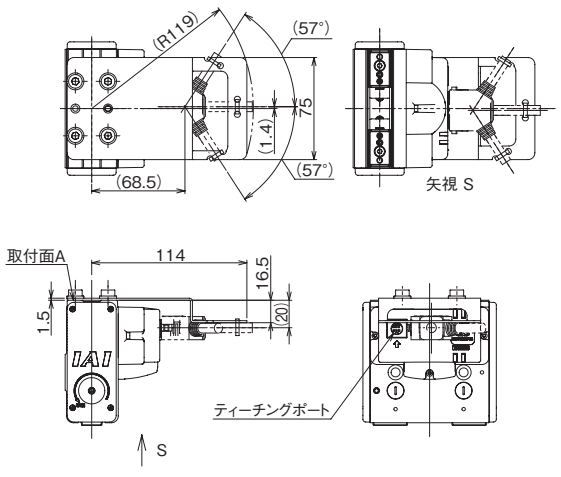


EC-GRB8　単品型式　EC-FST-GRB8
（単品質量：0.1kg/ 材質：ステンレス鋼）



◆固定金具以外の付属品
・フランジヘッド六角穴付きボルト(ステンレス)：M4 × 6（4個）
・結束バンド（1本）

EC-GRB10 / GRB13　単品型式　EC-FST-GRB1013
（単品質量：0.11kg/ 材質：ステンレス鋼）



◆固定金具以外の付属品
・フランジヘッド六角穴付きボルト(ステンレス)：M6 × 10（4個）
・結束バンド（1本）

指定グリース塗布仕様

型　式 **G1 / G5**　対象機種 EC-GRC7 / GRST3 / GRST6 / GRST7

説　明 アクチュエーターのボールねじ、リニアガイドに塗るグリースを、G1はクリーン環境用低発塵グリース（クロダCグリース）に、G5は食品機械用グリース（ホワイトアルコムグリース）に変更します。

フィンガーアタッチメント取付けジグ

型 式 **MJF / MJF1 / MJF2 /MJF3** **対象機種** EC-GRC6 / GRC7 / GRST3

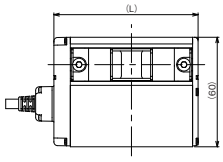
説 明 フィンガーアタッチメントをスライダーに取付けるためのジグです。(組付け出荷)

EC-GRC6

単品型式 MJF1：EC-MJF1-GRC6
MJF2：EC-MJF2-GRC6
MJF3：EC-MJF3-GRC6
(単品質量：0.02kg×2個/ 材質:アルミ)

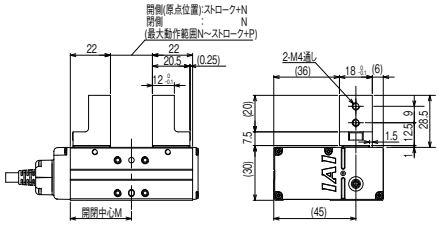
◆構成部品
アダプター:2個
六角穴付きボルト:2本
平行ピン:2個

(2個1セット)

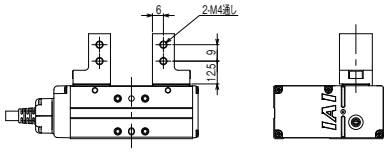


ストローク (mm)	20	30
L	79	99
M	33.5	43.5
N	3	8
P	4	9

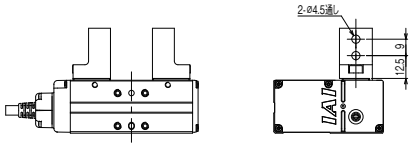
MJF1 開閉方向ねじ穴



MJF2 側面ねじ穴



MJF3 開閉方向通し穴

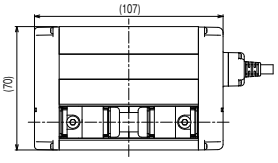


EC-GRC7　20mmストローク

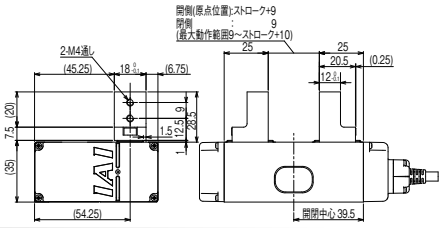
単品型式 MJF1：EC-MJF1-GRC7L
MJF2：EC-MJF2-GRC7L
MJF3：EC-MJF3-GRC7L
(単品質量：0.02kg×2個/ 材質:アルミ)

◆構成部品
アダプター:2個
六角穴付きボルト:2本
平行ピン:2個

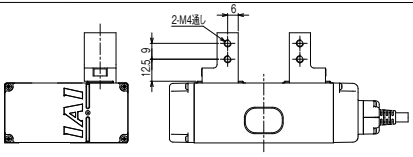
(2個1セット)



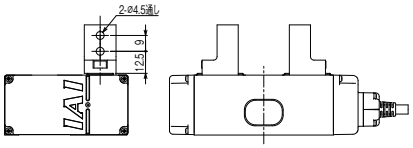
MJF1 開閉方向ねじ穴



MJF2 側面ねじ穴



MJF3 開閉方向通し穴

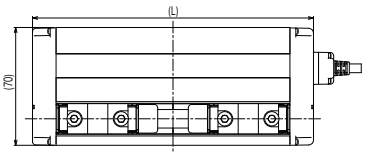


EC-GRC7　40/60/80mmストローク

単品型式 MJF1：EC-MJF1-GRC7T
MJF2：EC-MJF2-GRC7T
MJF3：EC-MJF3-GRC7T
(単品質量：0.03kg×2個/ 材質:アルミ)

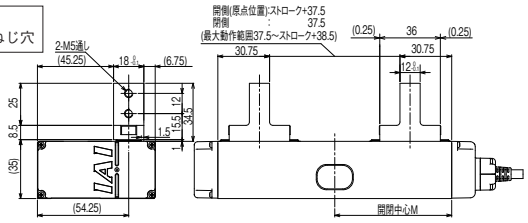
◆構成部品
アダプター:2個
六角穴付きボルト:4本
平行ピン:2個

(2個1セット)

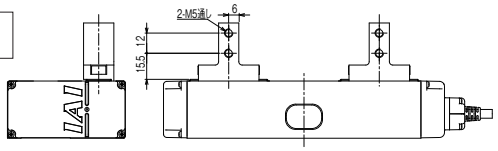


ストローク (mm)	40	60	80
L	167	187	207
M	69.5	79.5	89.5

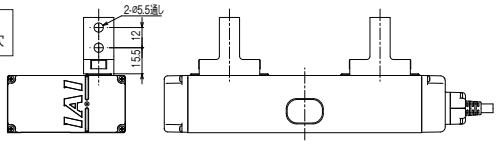
MJF1 開閉方向ねじ穴



MJF2 側面ねじ穴



MJF3 開閉方向通し穴



EC-GRST3

単品型式 EC-MJF-GRST3
(単品質量：0.05kg×2個/ 材質:アルミ)
(2個1セット)

◆構成部品
アダプター:2個
六角穴付きボルト:8本
平行ピン:4個

詳細は取扱説明書をご参照ください。

オプション

モーター折返し方向

型 式 **ML / MR** 対象機種 EC-GRST6 / GRST7

説 明 モーター折返し方向を指定する記号です。左側折返しがML、右側折返しがMRとなります。
※必ずいずれかの記号を型式にご記入ください。

原点逆仕様

型 式 **NM** 対象機種 全機種

説 明 通常原点位置はフィンガーが開く側に設定されています。
装置のレイアウトなどによって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することができます。
（原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に当社に返却していただき調整が必要となりますのでご注意ください。）

PNP仕様 ※ACRオプションはNPN仕様のため、同時選択できません。

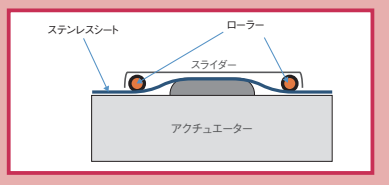
型 式 **PN** 対象機種 全機種

説 明 ECシリーズは、外部機器を接続するための入出力仕様が標準でNPN仕様です。本オプションを指定することで、入出力仕様をPNP仕様にできます。

スライダー部ローラー仕様

型 式 **SR** 対象機種 EC-GRST6 / GRST7

説 明 標準仕様のスライダー構造を、クリーンルーム仕様と同様のローラー構造に変更します。



ケーブル固定金具（上側）

型 式 **TST** 対象機種 EC-GRB8 / GRB10 / GRB13

説 明 コネクター近くのケーブルを結束バンドで固定するための金具です。
固定金具を取付けた状態でもティーチングポートへのアクセスが可能です。
※4方向コネクターケーブル選択時のみ選択できます。
※組付け出荷ではありませんので、図面を参考に取付けてください。
取付面Aでグリッパーを固定する場合は、ケーブル固定金具と共締めしてください。

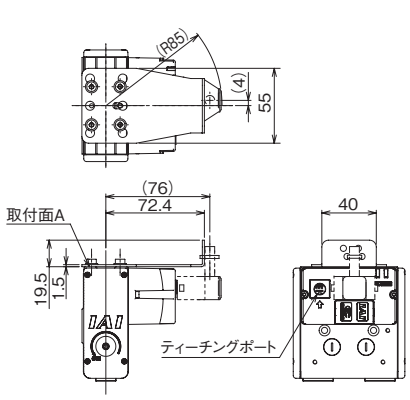
EC-GRB8



EC-GRB10
EC-GRB13

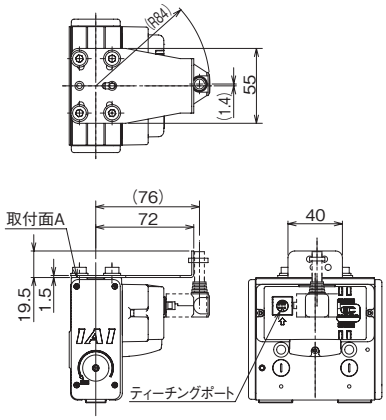


EC-GRB8　単品型式　EC-TST-GRB8
（単品質量：0.06kg/ 材質：ステンレス鋼）



◆固定金具以外の付属品
・フランジヘッド六角穴付きボルト（ステンレス）：M4 × 6（4 個）
・結束バンド（1 本）

EC-GRB10 / GRB13　単品型式　EC-TST-GRB1013
（単品質量：0.06kg/ 材質：ステンレス鋼）



◆固定金具以外の付属品
・フランジヘッド六角穴付きボルト（ステンレス）：M6 × 10（4 個）
・結束バンド（1 本）

電源2系統仕様　※ACRオプションとは同時に選択できません（RCON-EC接続仕様は電源2系統であるため）

型　式 **TMD2**　対象機種 全機種

説　明 アクチュエーターの動作停止入力がついたオプションです。アクチュエーターの駆動源のみを遮断したい場合は本オプションを選択してください。
配線の詳細は53ページをご確認ください。

バッテリーレスアブソリュートエンコーダー仕様

型　式 **WA**　対象機種 （EC-GRB8を除く）全機種

説　明 ECグリッパータイプは、標準がインクリメンタルエンコーダー仕様です。
本オプションにより、バッテリーレスアブソリュートエンコーダーを搭載します。

無線通信仕様

型　式 **WL**　対象機種 全機種

説　明 無線通信に対応するためのオプションです。本オプションを指定することで、ティーチングボックスTB-03およびリモスピと無線接続が可能になります。無線通信で、始点、終点、AVDの調整が可能です。

無線軸動作対応仕様

型　式 **WL2**　対象機種 全機種

説　明 WL2を指定することで、WLの無線通信で行える操作（始点、終点、AVDの調整）の他、軸移動の動作テスト（前進端・後退端移動、ジョグ、インチング）が行えます。ただし、自動運転を行うための機能ではありません。無線接続での軸動作に関する注意事項は、アイエイアイ総合カタログ2023-2-700ページをご確認ください。（注）WLからWL2、WL2からWLへの変更はお客様では行えません。当社までご連絡ください。

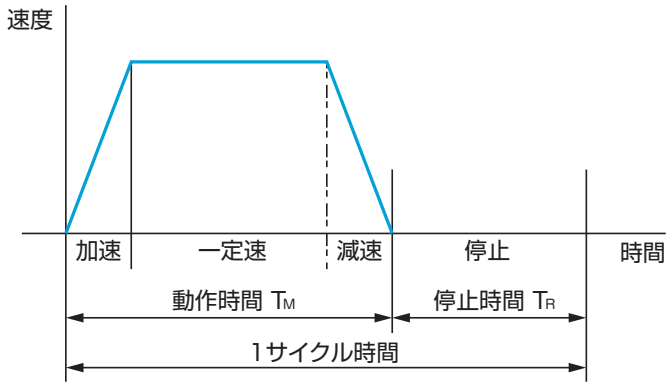
デューティー比

デューティー比とは1サイクル中にアクチュエーターが動作している時間をパーセント（%）で表した稼働率のことです。

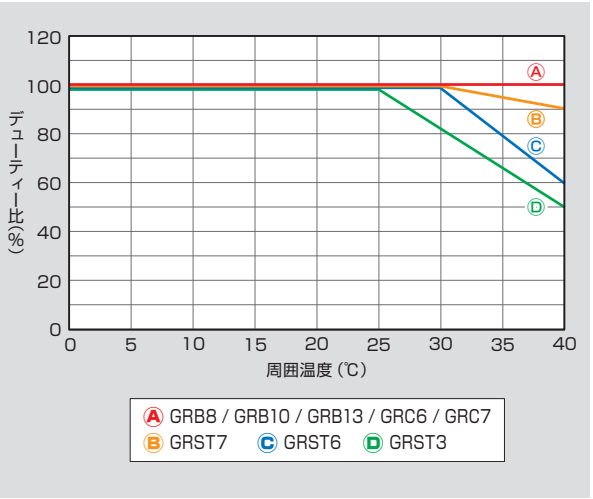
EC-GRB／GRCタイプは、デューティー比100%で動作可能です。
EC-GRSTタイプは、以下のとおりデューティー比の制限があります。
最高速度・最大加減速度でご使用の場合も以下のとおりです。

$$D = \frac{T_M}{T_M + T_R} \times 100(\%)$$

D：デューティー比
T_M: 動作時間（押付け動作を含む）
T_R: 停止時間

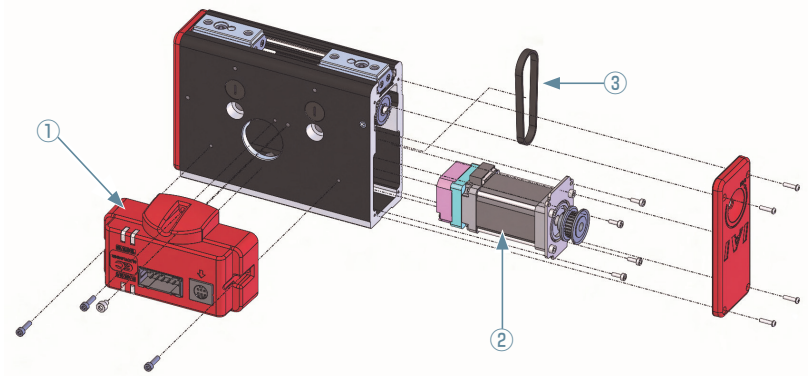


■ 周囲温度とデューティー比の関係



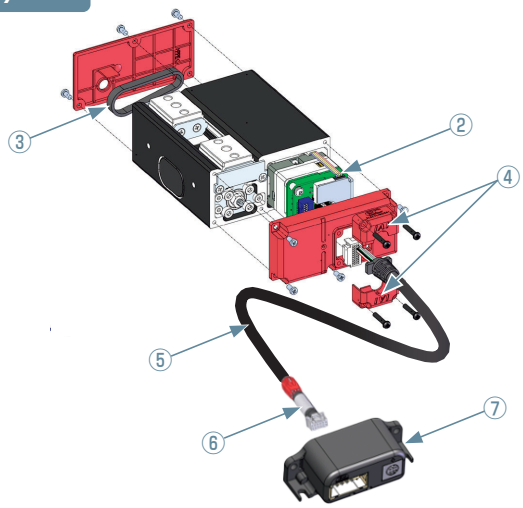
メンテナンス部品

EC-GRB8/GRB10/GRB13



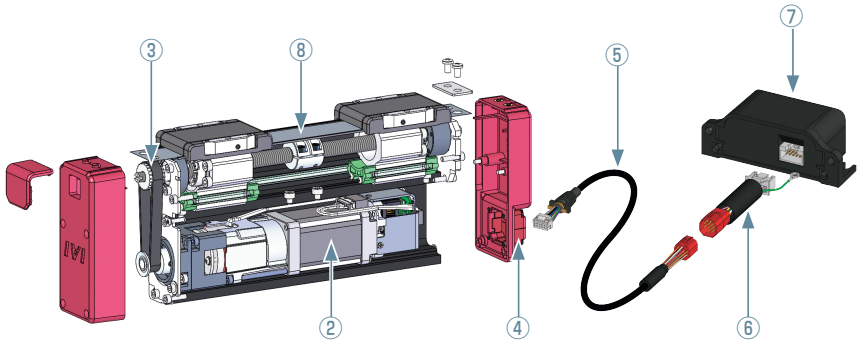
①コントローラーカバーAssy
②モーターユニット
③タイミングベルト

EC-GRC6/GRC7



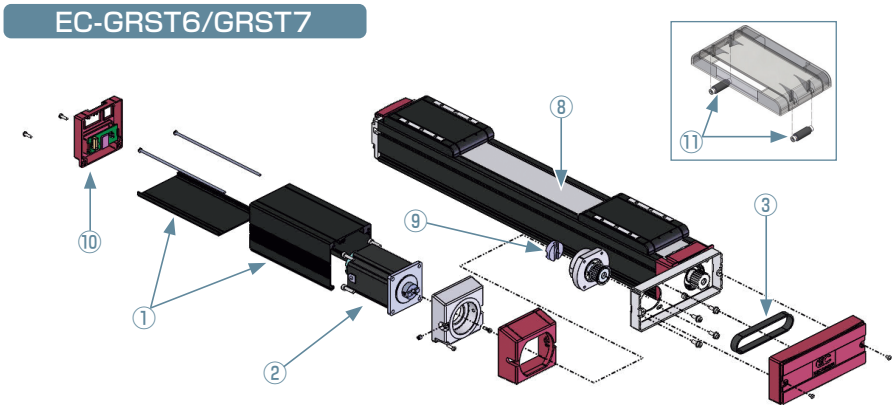
②モーターユニット
③タイミングベルト
④アクチュエーターケーブル取付けボックス
⑤アクチュエーターケーブルAssy
⑥インターフェイスボックス変換ケーブル
⑦インターフェイスボックス

EC-GRST3



②モーターユニット
③タイミングベルト
④アクチュエーターケーブル取付けボックス
⑤アクチュエーターケーブルAssy
⑥インターフェイスボックス変換ケーブル
⑦インターフェイスボックス
⑧ステンレスシート

EC-GRST6/GRST7



①モーターカバーAssy
②モーターユニット
③タイミングベルト
⑧ステンレスシート
⑨カップリングスペーサー
⑩エンドカバーAssy
⑪スライダーローラーAssy

表中のNO.は概略図内のNO.に相等いたします。
（注）メンテナンス部品には取付けねじが付属されません（④を除く）。改造目的の場合は担当営業までお問合わせください。

①-1 コントローラーカバーAssy

タイプ	I/O	無線	型式		
			標準	TMD2選択時	ACR選択時
GRB8	NPN	無し	CCA-EC-GRB8	CCA-EC-GRB8-TMD2	CCA-EC-GRB8-ACR
		WL	CCA-EC-GRB8-WL	CCA-EC-GRB8-TMD2-WL	CCA-EC-GRB8-ACR-WL
		WL2	CCA-EC-GRB8-WL2	CCA-EC-GRB8-TMD2-WL2	CCA-EC-GRB8-ACR-WL2
	PNP	無し	CCA-EC-GRB8-P	CCA-EC-GRB8-P-TMD2	
		WL	CCA-EC-GRB8-P-WL	CCA-EC-GRB8-P-TMD2-WL	
		WL2	CCA-EC-GRB8-P-WL2	CCA-EC-GRB8-P-TMD2-WL2	
GRB10 GRB13	NPN	無し	CCA-EC-GRB1013	CCA-EC-GRB1013-TMD2	CCA-EC-GRB1013-ACR
		WL	CCA-EC-GRB1013-WL	CCA-EC-GRB1013-TMD2-WL	CCA-EC-GRB1013-ACR-WL
		WL2	CCA-EC-GRB1013-WL2	CCA-EC-GRB1013-TMD2-WL2	CCA-EC-GRB1013-ACR-WL2
	PNP	無し	CCA-EC-GRB1013-P	CCA-EC-GRB1013-P-TMD2	
		WL	CCA-EC-GRB1013-P-WL	CCA-EC-GRB1013-P-TMD2-WL	
		WL2	CCA-EC-GRB1013-P-WL2	CCA-EC-GRB1013-P-TMD2-WL2	

①-2 モーターカバーAssy

【型式構成】 基本型式－（ACR選択時）－（TMD2選択時）－（WL2選択時）

タイプ	ブレーキ	I/O	基本型式	RCON-EC 接続仕様※	電源2系統 仕様※	無線軸動作 対応仕様
				型式：ACR	型式：TMD2	型式：WL2
GRST6	無し	NPN	MWB-EC-SR6	ACR (I/OはNPNのみ)	TMD2	WL2
		PNP	MWB-EC-SR6-P			
	有り	NPN	MWB-EC-SR6-B			
		PNP	MWB-EC-SR6-B-P			
GRST7	無し	NPN	MWB-EC-SR7			
		PNP	MWB-EC-SR7-P			
	有り	NPN	MWB-EC-SR7-B			
		PNP	MWB-EC-SR7-B-P			

※無線通信仕様（型式：WL）選択時も共通です。
（注）無線通信基板は付属されません。

② モーターユニット

タイプ	エンコーダー	減速比	ブレーキ	型式
GRB8	インクリ	M	無し	EC-MUGRB8
GRB10	インクリ	M		EC-MUGRB10
	バッテリーレスアブソ	M		EC-MUGRB10-WA
GRB13	インクリ	M		EC-MUGRB13M
		L		EC-MUGRB13L
	バッテリーレスアブソ	M		EC-MUGRB13M-WA
		L		EC-MUGRB13L-WA
GRC6	インクリ	M	無し	EC-MUGRST6
	バッテリーレスアブソ			EC-MUGRST6-WA
GRC7 GRST3	インクリ	M	無し	EC-MUGR37
			有り	EC-MUGR37-B
		L	無し	EC-MUGR37S
			有り	EC-MUGR37S-B
	バッテリーレスアブソ	M	無し	EC-MUGR37-WA
			有り	EC-MUGR37-WA-B
		L	無し	EC-MUGR37S-WA
			有り	EC-MUGR37S-WA-B
GRST6	インクリ	M/L 共通	無し	EC-MUSR6
			有り	EC-MUSR6-B
	バッテリーレスアブソ		無し	EC-MUSR6-WA
			有り	EC-MUSR6-WA-B
GRST7	インクリ		無し	EC-MUR7
			有り	EC-MUGRST7-B
	バッテリーレスアブソ		無し	EC-MUR7-WA
			有り	EC-MUGRST7-WA-B

③ タイミングベルト

タイプ	減速比	型式
GRB8	M	TB-EC-GRB8
GRB10	M	TB-EC-GRB10
GRB13	M	TB-EC-GRB13M
	L	TB-EC-GRB13L
GRC6	M	TB-EC-GRC6
GRC7	M	TB-EC-GRC7M
	L	TB-EC-GRC7L
GRST3	M	TB-EC-GRST3M
	L	TB-EC-GRST3L
GRST6	M	TB-EC-SRR6R
	L	TB-EC-GRST6L
GRST7	M	TB-EC-SRR7R
	L	TB-EC-GRST7L

④ アクチュエーターケーブル取付けボックス

タイプ	ケーブル 取出し方向	型式
GRC6/GRC7 GRST3	背面	EC-CASBR-SLTGD3
	側面	EC-CASBS-SLTGD3

（付属部品：ねじ）

⑤ アクチュエーターケーブルAssy

タイプ	内部結線方法	型式
GRC6/GRC7 GRST3	中継接続	CB-EC-GR367-MPA○○○-AS
	モーター直結	CB-EC-GR367D-MPA○○○-AS

※○○○はケーブル長
※モーター直結…GRC6M/GRC7L 20mmストローク
GRC7Lブレーキ有りの40mmストローク

⑥ インターフェイスボックス変換ケーブル

タイプ	型式
GRC6/GRC7 GRST3	CB-CVN-BJ002

⑧ ステンレスシート

タイプ	型式
GRST3	ST-EC-GRST3-○○○
GRST6	ST-EC-S6D-○○○
GRST7	ST-EC-S7D-○○○

※○○○はストローク

⑦ インターフェイスボックス

タイプ	無線	I/O	型式		
			標準	TMD2選択時	ACR選択時
GRC6 GRC7 GRST3	無し	NPN	ECW-CVN-CB	ECW-CVN-CB-TMD2	
		PNP	ECW-CVP-CB	ECW-CVP-CB-TMD2	
	WL/WL2	NPN	ECW-CVNWL-CB	ECW-CVNWL-CB-TMD2	ECW-CVNWL-CB-ACR
		PNP	ECW-CVPWL-CB	ECW-CVPWL-CB-TMD2	

⑨ カップリングスペーサー

タイプ	型式
GRST6	CPG-EC-SR6
GRST7	CPG-EC-SR7

⑩ エンドカバーAssy

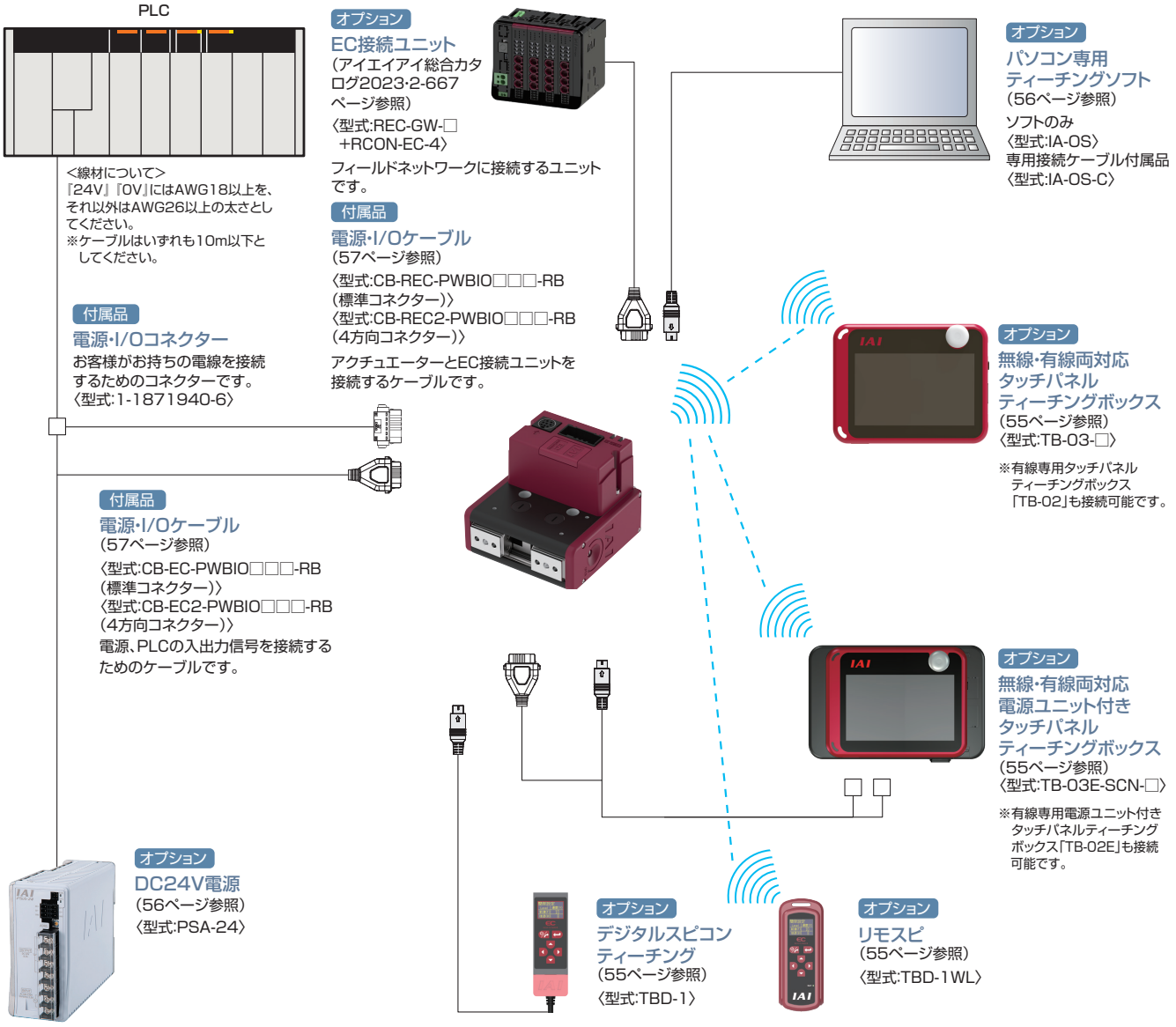
タイプ	型式
GRST6	EWB-EC-SR6
GRST7	EWB-EC-SR7

（注）無線通信基板ケーブル付きです。
非無線仕様の場合は営業担当までお問合わせください。

⑪ スライダーローラーAssy

タイプ	型式
GRST6 GRST7	EC-SR-S467

システム構成図 【EC-GRB8/GRB10/GRB13/GRST6/GRST7】



付属品一覧 【EC-GRB8/GRB10/GRB13/GRST6/GRST7】

■電源・I/O ケーブル 、コネクター

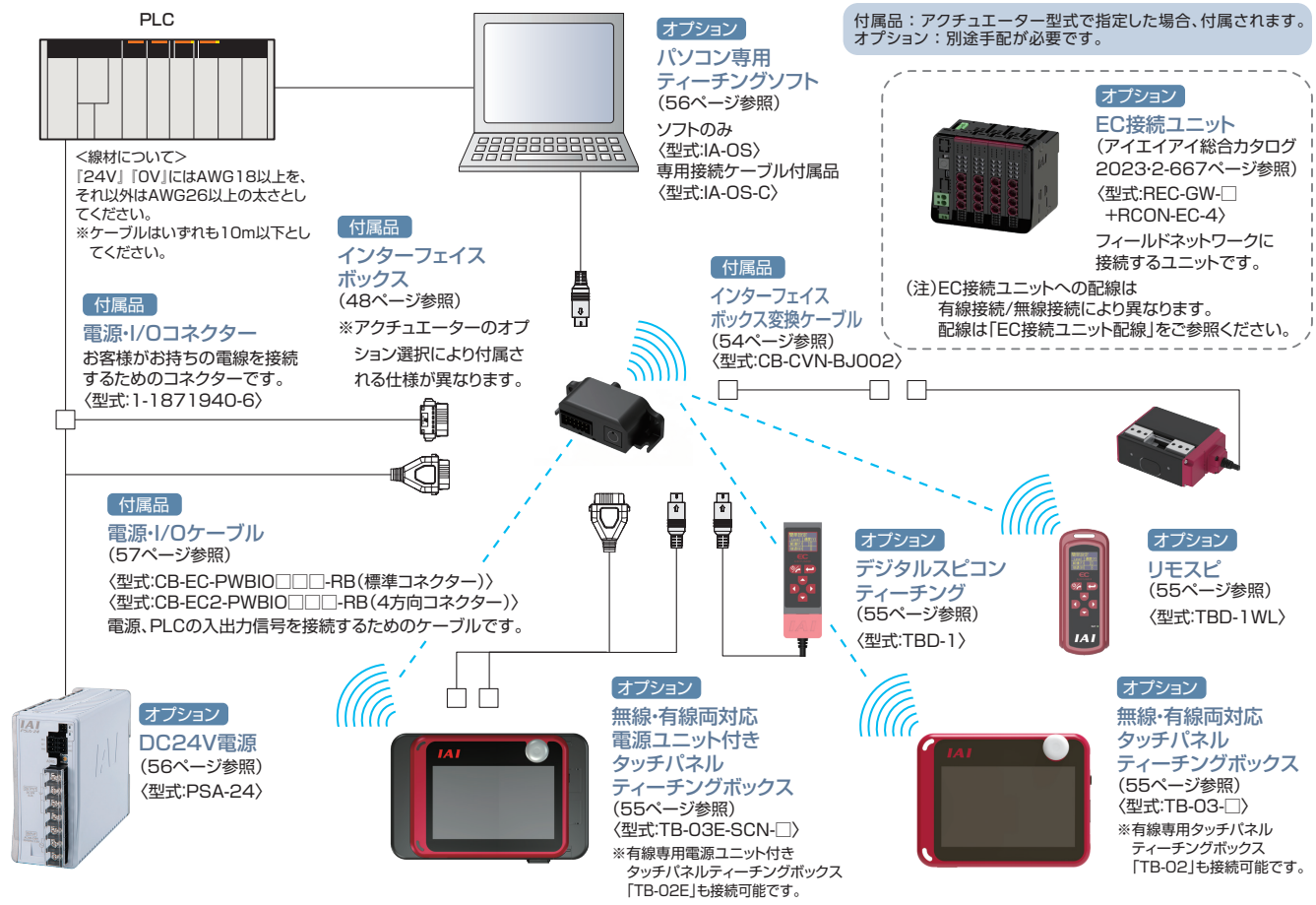
【標準コネクター】

製品分類		付属品
(アクチュエーター型式で選択した)電源・I/Oケーブル長	RCON-EC接続仕様(ACR)の選択	
0	無し	電源・I/Oコネクター (1-1871940-6)
	有り	ー
1 ～ 10	無し	電源・I/Oケーブル(CB-EC-PWBIO□□□-RB)
	有り	電源・I/Oケーブル(CB-REC-PWBIO□□□-RB)

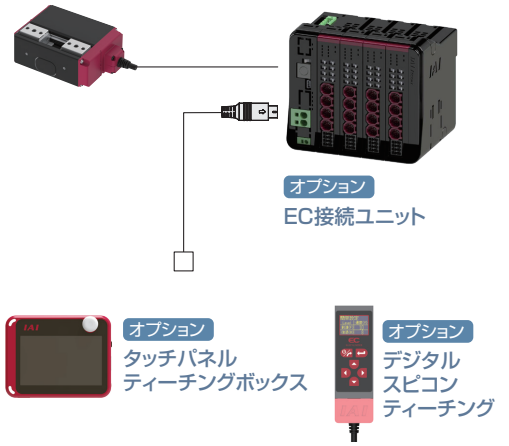
【4方向コネクター】

製品分類		付属品
(アクチュエーター型式で選択した)電源・I/Oケーブル長	RCON-EC接続仕様(ACR)の選択	
S1 ～ S10	無し	電源・I/Oケーブル(CB-EC2-PWBIO□□□-RB)
	有り	電源・I/Oケーブル(CB-REC2-PWBIO□□□-RB)

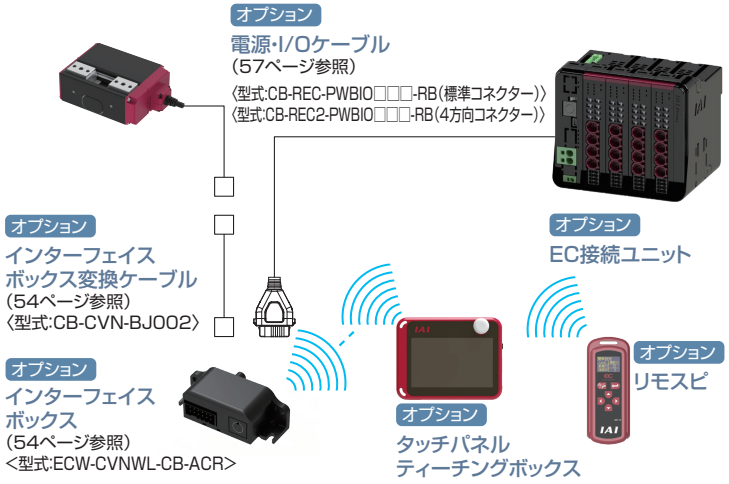
システム構成図 【EC-GRC6/GRC7/GRST3】



EC接続ユニット配線
(有線接続の場合)



(無線接続の場合)



付属品一覧 【EC-GRC6/GRC7/GRST3】

■電源・I/O ケーブル 、コネクター

【標準コネクター】

製品分類		付属品
(アクチュエーター型式で選択した)電源・I/Oケーブル長	RCON-EC接続仕様(ACR)の選択	
0	無し	電源・I/Oコネクター (1-1871940-6)
	有り	ー
1 ～9	無し	電源・I/Oケーブル(CB-EC-PWBIO□□□-RB)

【4方向コネクター】

製品分類		付属品
(アクチュエーター型式で選択した)電源・I/Oケーブル長	RCON-EC接続仕様(ACR)の選択	
S1 ～S9	無し	電源・I/Oケーブル(CB-EC2-PWBIO□□□-RB)

エレシリンダーとティーチングツールの接続可否一覧表

■エレシリンダー単体の場合

○:接続/操作可能

ティーチングツール			接続/操作可否	優先順位 (同時接続時)
有線接続	TB-02/03		○	1
	デジタルスピコン ティーチング (TBD-1)		○	1
無線接続	TB-03		○ ※1 ※2	2
	リモスピ (TBD-1WL)		○ ※1 ※2	2

※1　エレシリンダーが無線接続仕様(オプションに[WL]もしくは[WL2]がついている)の場合のみ接続可能
※2　WL仕様に接続時は試運転動作不可、WL2仕様に接続時は試運転動作可能

■ REC/RCON/RSEL にエレシリンダーを接続する場合 (RCON-EC-4 接続)

接続パターン



○:接続/操作可能　△:接続可能/一部操作不可　×:接続不可

ティーチングツール			接続パターン	オート(自動運転中)		マニュアル	
				接続/操作可否	優先順位 (同時接続時)	接続/操作可否	優先順位 (同時接続時)
有線接続	TB-02/03		Ⓐ	×		×	
			Ⓑ	△ ※3	1	○	1
	デジタルスピコン ティーチング (TBD-1)		Ⓐ	×		×	
			Ⓑ	×		×	
無線接続	TB-03		Ⓒ	△ ※1 ※3	2	○ ※1 ※2	2
	リモスピ (TBD-1WL)		Ⓒ	△ ※1 ※4	2	○ ※1 ※2	2

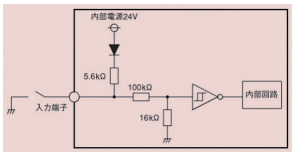
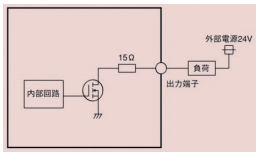
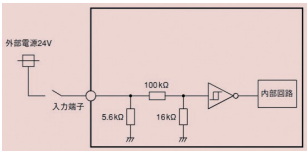
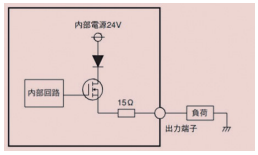
※1　エレシリンダーが無線接続仕様(オプションに[WL]もしくは[WL2]がついている)の場合のみ接続可能
※2　WL仕様に接続時は試運転動作不可、WL2仕様に接続時は試運転動作可能
※3　モニターのみ対応(動作不可)
※4　速度･加減速度の設定･操作は可能、ポジション編集と試運転動作は不可

コントローラー基本仕様

仕様項目			仕様内容
制御軸数			1軸
電源電圧			DC24V ±10%
電源容量（制御電源0.3Aを含む）（注1）		GRC6	定格0.95A　最大1.25A（省電力設定有効のみ）
		GRB8	最大1A(省電力設定有効のみ)
		GRC7/GRST3	定格1.5A　最大2A（省電力設定有効のみ）
		GRB10/GRB13	最大2A(省電力設定有効のみ)
		GRST6/GRST7	定格3.5A　最大4.2A（省電力設定無効のみ）
ブレーキ解除電源			DC24V ±10%、200mA(外部ブレーキ解除を行う場合のみ)
発熱量（デューティー比 100%時）		GRB8	2W
		GRC6	3W
		GRB10/GRB13 GRC7/GRST3	5W
		GRST6/GRST7	8W
突入電流（注2）		GRB8/GRB10 GRB13/GRC6/ GRC7/GRST3	2A
		GRST6/GRST7	8.3A (突入電流制限回路あり)
瞬時停電耐性			Max. 500μs
モーターサイズ			□20、□28、□42、□56
モーター定格電流		GRB8	0.4A
		GRC6	0.65A
		GRB10/GRB13 GRC7/GRST3 GRST6/GRST7	1.2A
モーター制御方式			弱め界磁型ベクトル制御
対応エンコーダー			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
SIO			RS-485 1ch（Modbus プロトコル準拠）
PIO	入力仕様	入力点数	3点（前進、後退、アラーム解除）
		入力電圧	DC24V ±10%
		入力電流	5mA/1回路
		漏洩電流	Max. 1mA/1点
		絶縁方式	非絶縁
	出力仕様	出力点数	3点（前進完了、後退完了、アラーム）
		出力電圧	DC24V ±10%
		出力電流	50mA/1点
		残留電圧	2V以下
		絶縁方式	非絶縁
データ設定、入力方法			パソコン専用ティーチングソフト、タッチパネルティーチングボックス、リモスピ、デジタルスピコンティーチング
データ保持メモリー			ポジション、パラメーターを不揮発性メモリーへ保存（書込み回数に制限はありません）
LED表示（注3）	コントローラー状態表示		サーボON（緑点灯）／アラーム（赤点灯）／電源投入の初期化中（橙点灯）／軽故障アラーム（赤・緑交互点滅）／ティーチングからの操作：ティーチングからの停止（赤点灯）／サーボOFF（消灯）／自動サーボOFF中（緑点滅）
	無線状態表示		無線ハードウェア初期化中または、無線未接続または、TPポートからの接続中（消灯） 無線接続中（緑点滅）／無線ハードウェア異常（赤点滅）／電源投入の初期化中（橙点灯）
予兆保全・予防保全			移動回数、走行距離が設定値を超えた場合および、過負荷警告時、LED（右側）が緑・赤交互点滅 ※あらかじめ設定した場合に限る
使用周囲温度			0～40℃
使用周囲湿度			5%RH～85%RH（結露、凍結なきこと）
使用周囲雰囲気			腐食性ガスなきこと、特に塵埃がひどくなきこと
絶縁抵抗			DC500V 10MΩ
感電保護機構			クラス1 基礎絶縁
冷却方式			自然空冷

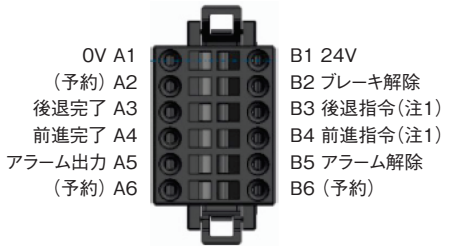
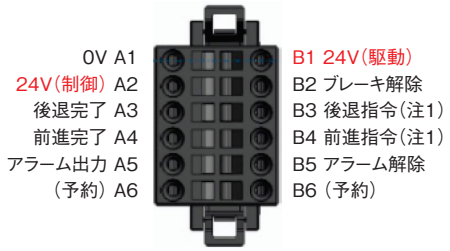
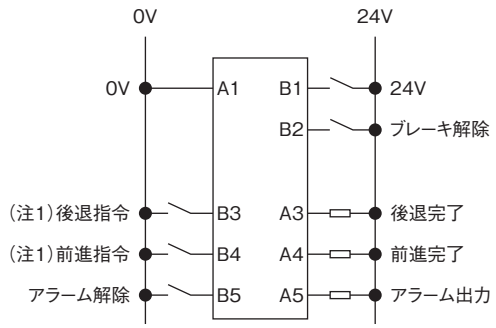
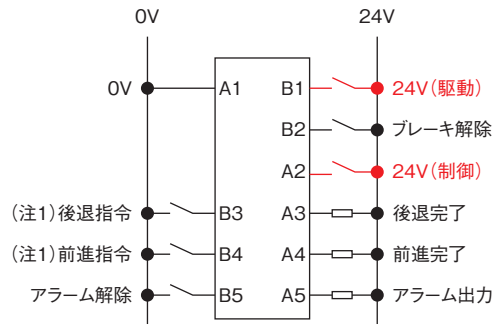
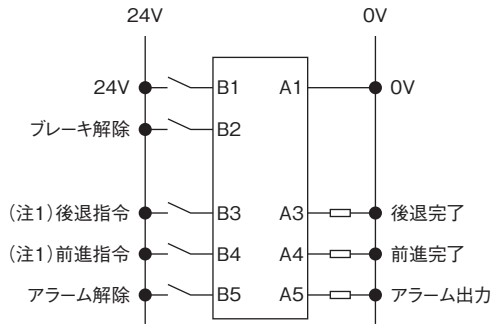
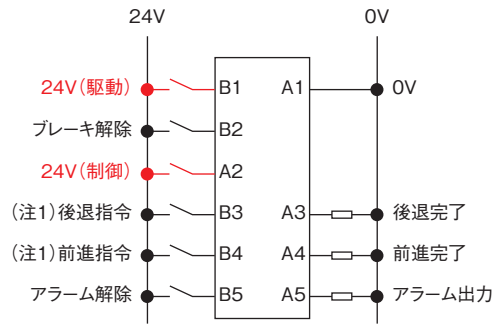
（注1）RCON-EC接続時は、制御電源0.3Aを引いた値となります。
（注2）突入電流は、電源投入後約5msの間流れます。（40℃の時）突入電流値は、電源ラインのインピーダンスにより変わります。
（注3）EC-GRC6/GRC7/GRST3は、本体にLED表示がありません。インターフェイスボックスまたはEC接続ユニットでの確認となります。

I/O仕様(入出力仕様)

I/O		入力部		出力部	
仕様		入力電圧	DC24V±10%	負荷電圧	DC24V±10%
		入力電流	5mA/1回路	最大負荷電流	50mA/1点
		ON/OFF電圧	ON電圧 Min. DC18V OFF電圧 Max. DC6V	残留電圧	2V以下
		漏れ電流	Max. 1mA/1点	漏れ電流	Max. 0.1mA/1点
絶縁方式		外部回路とは非絶縁		外部回路とは非絶縁	
I/O論理	NPN				
	PNP				

(注) 絶縁方式は非絶縁です。エレシリンダーと接続している外部機器(PLCなど)のグラウンドは、エレシリンダーのグラウンドと共通にしてください。

I/O信号配線図

I/O		標準仕様	電源2系統仕様 (オプション型式:TMD2)
電源・I/Oコネクター			TMD2仕様は駆動電源と制御電源が分離した仕様です。 
I/O論理	NPN		
	PNP		

(注1)シングルソレノイド方式にした場合、B3は「前進/後退指令」、B4は未使用となります。

I/O信号表

電源・I/Oコネクターのピンアサイン			
ピン番号	コネクター銘版名称	信号略称	機能概要
B3（注1）	後退	STO	後退指令
B4（注1）	前進	ST1	前進指令
B5	アラーム解除	RES	アラーム解除
A3	後退完了	LS0/PE0	後退完了／押付け完了
A4	前進完了	LS1/PE1	前進完了／押付け完了
A5	アラーム	*ALM	アラーム検出(b接点)
B2	ブレーキ解除	BKRLS	ブレーキの強制解除(ブレーキ付き仕様の場合)
B1（注2）	24V	24V	24V入力
A1	0V	0V	0V入力
A2（注2）	(24V)	(24V)	24V入力

(注1) シングルソレノイド方式にした場合、B3は「前進/後退」、B4は未使用となります。ただし、電源・I/Oコネクターの表示は、B3:後退、B4:前進のままです。
(注2) 電源2系統仕様(TMD2)の場合、B1が24V(駆動)、A2が24V(制御)となります。

電磁弁方式

エレシリンダーは、通常ダブルソレノイド方式となっています。
シングルソレノイド方式にする場合は、パラメーター No.9「電磁弁方式選択」を変更してください。

〈ご注意〉
RCON-ECに接続して動作させる場合、シングルソレノイド方式では動作できません。

オプション 【EC-GRC6/GRC7/GRST3】

RCON-EC接続仕様 電源2系統用インターフェイスボックス(無線対応)

型 式 **ECW-CVNWL-CB-ACR** 対象機種 EC-GRC6/GRC7/GRST3

説 明 EC接続ユニットに接続し、かつ無線ティーチングを行う場合に必要となります。

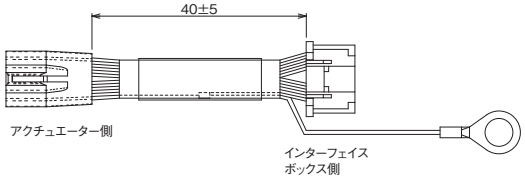
※無線通信仕様(WL)の場合です。
無線軸動作対応仕様(WL2)の場合は担当営業にお問合わせください。



インターフェイスボックス変換ケーブル

型 式 **CB-CVN-BJ002** 対象機種 EC-GRC6/GRC7/GRST3

説 明 アクチュエーターケーブルとインターフェイスボックス間を接続するケーブルです。(0.2m)



DF62B-13EP-2.2C(18)(ヒロセ電機)

色	サイズ	信号名	No.
黄	AWG26	MP	1
黒	AWG26	GND	2
桃	AWG26	IN0	3
白	AWG26	IN1	4
紫	AWG26	SD+	6
緑	AWG26	SD-	10
空	AWG26	OUT0	7
橙	AWG26	OUT1	8
茶	AWG26	OUT2	9
青	AWG26	BKRLS	11
灰	AWG26	CP	12
赤	AWG26	FG	13

PUDP-12V-S(JST)

No.	信号名	サイズ	色
4	MP	AWG26	黄
10	GND	AWG26	黒
11	sub_SD+	AWG26	桃
9	sub_SD-	AWG26	白
7	main_SD+	AWG26	紫
5	main_SD-	AWG26	緑
12	STOP_EXT	AWG26	空
3	rsv(VP5)	AWG26	橙
1	rsv	AWG26	茶
6	BK_EXT	AWG26	青
8	VP24	AWG26	灰
2	FG	AWG26	赤

0.5-5

No.	信号名	サイズ	色
1	FG	AWF22	緑

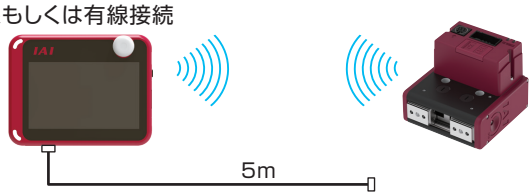
オプション

無線・有線両対応タッチパネルティーチングボックス

■ 特長　無線接続に対応した教示装置です。
始点・終点・AVD（加速度・速度・減速度）の入力や軸動作が無線接続で可能です。

■ 型式　**TB-03-□**　対応バージョンはHPをご確認ください。

■ 構成　無線もしくは有線接続



■ 仕様

定格電圧	DC24V±10%
消費電力	3.6W 以下（150mA 以下）
使用周囲温度	0～40℃（結露、凍結なきこと）
使用周囲湿度	5～85%RH（結露、凍結なきこと）
保護等級	IPX0
質量	約485g（本体）+約175g（バッテリー）
充電方法	専用アダプター／コントローラーとの有線接続
無線接続	Bluetooth4.2 class2

リモスピ（無線デジタルスピコンティーチング）

■ 特長　始点・終点・AVD（加速度・速度・減速度）の入力やジョグ動作を離れた場所から簡単に行えます。
（無線オプション付きエレシリンダー専用）

■ 型式　**TBD-1WL-□**

■ 構成　無線接続



■ 仕様

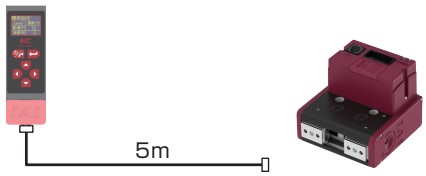
電源入力電圧範囲	DC5.9V(5.7~6.3V)【専用ACアダプターより供給】
使用周囲温度	0～40℃（結露、凍結なきこと）
使用周囲湿度	5～85%RH（結露、凍結なきこと）
保護等級	IPX0
質量	約115g（バッテリー質量55gを含む）
充電方法	専用アダプター
無線接続	Bluetooth4.2 class2

デジタルスピコンティーチング

■ 特長　始点・終点・AVD（加速度・速度・減速度）の入力やジョグ動作が簡単に行えます。コネクター接続のためエレシリンダー全機種で使用可能です。

■ 型式　**TBD-1**

■ 構成　有線接続



■ 仕様

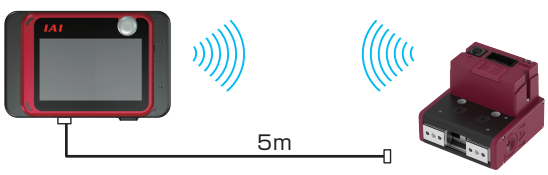
定格電圧	DC24V±10%【コントローラーより供給】
消費電力	1.44W以下（60mA以下）
使用周囲温度	0～40℃（結露、凍結なきこと）
使用周囲湿度	5～85%RH（結露、凍結なきこと）
保護等級	IP20
質量	21g（本体）+184g（本体一体型ケーブル5m）

有線・無線両対応電源ユニット付き タッチパネルティーチングボックス

■ 特長　TB-03に駆動用電源ユニットが付いているため、電気配線工事前でもブレーキ解除、試運転、データ設定ができます。

■ 型式　**TB-03E-□**　対応バージョンはHPをご確認ください。

■ 構成　無線もしくは有線接続



■ 仕様

定格入力電圧		単相 AC100～230V ± 10%
入力電流	周囲温度 25℃における定格入出力条件にて規定	1.4Atyp.（AC100V） 0.6Atyp.（AC230V）
周波数範囲		50/60Hz ± 5%
電源容量	周囲温度 25℃における定格入出力条件にて規定	141VA（AC100V） 145VA（AC230V）
出力電圧		DC24V ± 10%
質量		約 740g
冷却方式		自然空冷

パソコン専用ティーチングソフト（Windows専用）

特長　ポジションの入力、試験運転、モニター機能などを備えた立上げ支援ソフトです。
調整に必要な機能の充実により、立上げ時間短縮に貢献します。

型式　**IA-OS**（ソフトのみ、専用接続ケーブルをすでにお持ちの方向け）

対応バージョンはHPをご確認ください。



構成

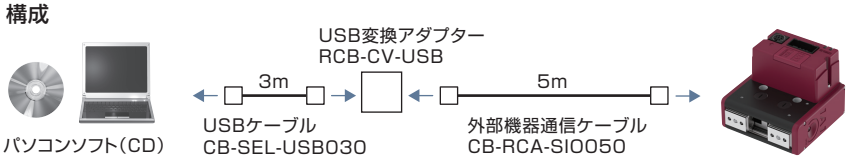


型式　**IA-OS-C**（外部機器通信ケーブル+USB変換アダプター+USBケーブル付き）

対応バージョンはHPをご確認ください。



構成



24V電源

型式　**PSA-24**（ファンなし）

型式　**PSA-24L**（ファン付き）



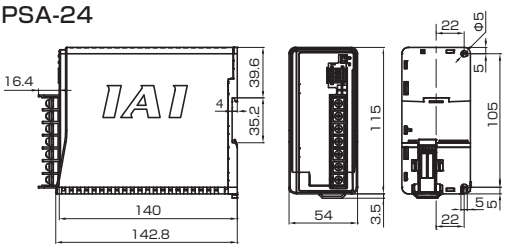
仕様表

項目	仕様	
	AC100V入力の場合	AC200V入力の場合
電源入力電圧範囲	AC100V～AC230V±10%	
入力電源電流	3.9A以下	1.9A 以下
電源容量	ファンなし：250VA ファン付き：390VA	ファンなし：280VA ファン付き：380VA
突入電流※1	ファンなし：17A(typ) ファン付き：27.4A(typ)	ファンなし：34A(typ) ファン付き：54.8A(typ)
発熱量	33W(204W連続定格時) 54W(300W連続定格時)	23W(204W連続定格時) 37W(330W連続定格時)
出力電圧範囲※2	24V±10%	
連続定格出力	ファンなし：8.5A(204W) ファン付き：13.8A(330W)	
ピーク出力	17A(408W)	
効率	86%以上	90%以上
並列接続※3	最大5台	

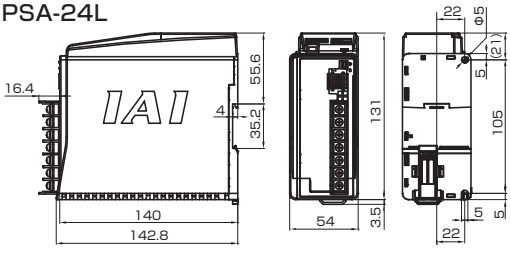
※1　突入電流が流れるパルス幅は5ms以下です。
※2　本電源は並列運転を可能とするために、負荷に応じて出力電圧を変動させる特性をもたせています。そのため、本電源はアイエイアイコントローラー専用となります。
※3　下記条件での並列接続はできません。
- PSA-24（ファンなし仕様）とPSA-24L（ファン付き仕様）の並列接続
- 本電源以外の電源ユニットとの並列接続
- PS-24との並列接続

外観寸法

PSA-24



PSA-24L



電源容量計算
「カリキュレーター」ソフト

接続したいエレシリンダー型式を入力するだけで24V電源の必要台数を確認できます。

アイエイアイ　カリキュレーター　検索

メンテナンス部品（ケーブル）

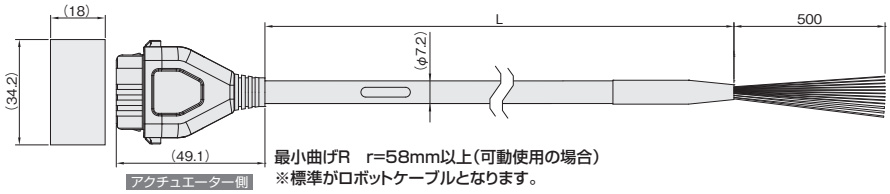
製品ご購入後、ケーブル交換などで手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

■ケーブル対応表

ケーブル種類	ケーブル型式
電源･I/Oケーブル（ユーザー配線仕様）	CB-EC-PWBIO□□□-RB
電源･I/Oケーブル（ユーザー配線仕様、4方向コネクター）	CB-EC2-PWBIO□□□-RB
電源･I/Oケーブル（RCON-EC接続仕様）	CB-REC-PWBIO□□□-RB
電源･I/Oケーブル（RCON-EC接続仕様、4方向コネクター）	CB-REC2-PWBIO□□□-RB

型式 CB-EC-PWBIO□□□-RB

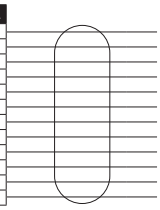
※□□□はケーブル長さ（L）を記入、
最長 10m まで対応　例）030=3m



最小曲げR　r=58mm以上（可動使用の場合）
※標準がロボットケーブルとなります。

1-1871940-6

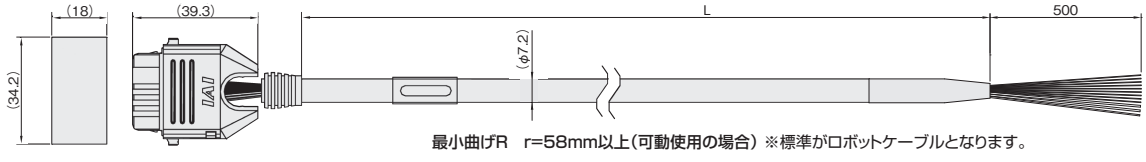
色	信号名	ピンNo.
黒(AWG18)	0V	A1
赤(AWG18)	24V	B1
水(AWG22)	（予約）(注1)	A2
橙(AWG26)	IN0	B3
黄(AWG26)	IN1	B4
緑(AWG26)	IN2	B5
桃(AWG26)	（予約）	B6
青(AWG26)	OUT0	A3
紫(AWG26)	OUT1	A4
灰(AWG26)	OUT2	A5
白(AWG26)	（予約）	A6
茶(AWG26)	BKRLS	B2



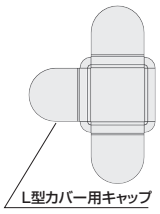
（注1）電源2系統仕様（TMD2）選択時は24V（制御）になります。
（注2）黄緑と薄灰の電線は未使用。（収縮チューブ内でカット済み）

型式 CB-EC2-PWBIO□□□-RB

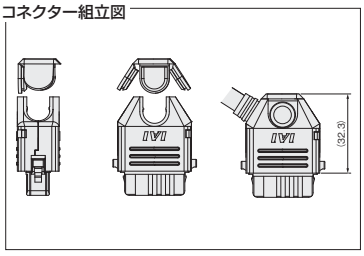
※□□□はケーブル長さ（L）を記入、
最長 10m まで対応　例）030=3m



最小曲げR　r=58mm以上（可動使用の場合）※標準がロボットケーブルとなります。

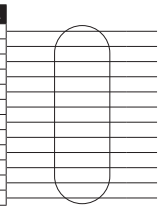


コネクター組立図



1-1871940-6

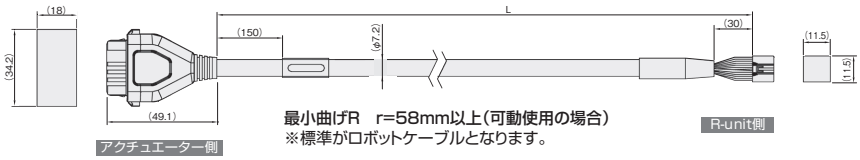
色	信号名	ピンNo.
黒(AWG18)	0V	A1
赤(AWG18)	24V	B1
水(AWG22)	（予約）(注1)	A2
橙(AWG26)	IN0	B3
黄(AWG26)	IN1	B4
緑(AWG26)	IN2	B5
桃(AWG26)	（予約）	B6
青(AWG26)	OUT0	A3
紫(AWG26)	OUT1	A4
灰(AWG26)	OUT2	A5
白(AWG26)	（予約）	A6
茶(AWG26)	BKRLS	B2



（注1）電源2系統仕様（TMD2）選択時は24V（制御）になります。
（注2）黄緑と薄灰の電線は未使用。（収縮チューブ内でカット済み）

型式 CB-REC-PWBIO□□□-RB

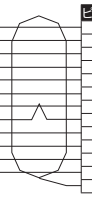
※□□□はケーブル長さ（L）を記入、
最長 10m まで対応　例）030=3m



最小曲げR　r=58mm以上（可動使用の場合）
※標準がロボットケーブルとなります。

1-1871940-6

色	信号名	ピンNo.
黒(AWG18)	0V	A1
赤(AWG18)	24V(MP)	B1
水(AWG22)	24V(CP)	A2
橙(AWG26)	IN0	B3
黄(AWG26)	IN1	B4
緑(AWG26)	IN2	B5
黄緑(AWG26)	SD+	B6
薄灰(AWG26)	SD-	A6
青(AWG26)	OUT0	A3
紫(AWG26)	OUT1	A4
灰(AWG26)	OUT2	A5
茶(AWG26)	BKRLS	B2

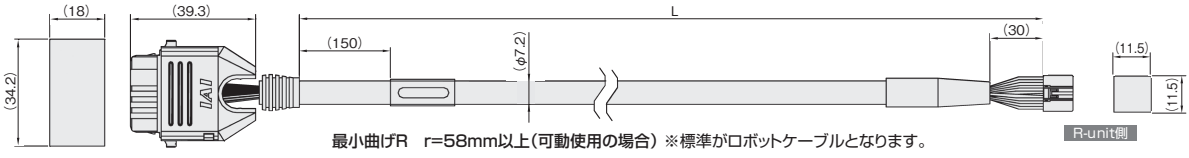


DF62E-13S-2.2C(18)

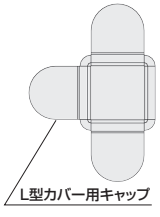
ピンNo.	信号名	色
2	0V	黒(AWG18)
1	24V(MP)	赤(AWG18)
12	24V(CP)	水(AWG22)
7	OUT0	橙(AWG26)
8	OUT1	黄(AWG26)
9	OUT2	緑(AWG26)
6	SD+	黄緑(AWG26)
10	SD-	薄灰(AWG26)
3	IN0	青(AWG26)
4	IN1	紫(AWG26)
5	IN2	灰(AWG26)
11	BKRLS	茶(AWG26)
13	FG	緑(AWG26)

型式 CB-REC2-PWBIO□□□-RB

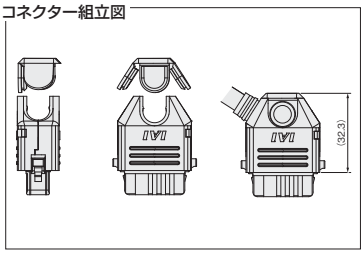
※□□□はケーブル長さ（L）を記入、
最長 10m まで対応　例）030=3m



最小曲げR　r=58mm以上（可動使用の場合）※標準がロボットケーブルとなります。

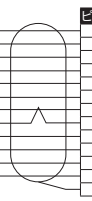


コネクター組立図



1-1871940-6

色	信号名	ピンNo.
黒(AWG18)	0V	A1
赤(AWG18)	24V(MP)	B1
水(AWG22)	24V(CP)	A2
橙(AWG26)	IN0	B3
黄(AWG26)	IN1	B4
緑(AWG26)	IN2	B5
黄緑(AWG26)	SD+	B6
薄灰(AWG26)	SD-	A6
青(AWG26)	OUT0	A3
紫(AWG26)	OUT1	A4
灰(AWG26)	OUT2	A5
茶(AWG26)	BKRLS	B2



DF62E-13S-2C(18)

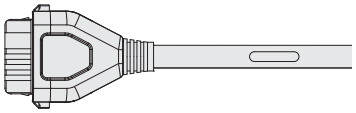
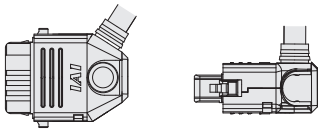
ピンNo.	信号名	色
2	0V	黒(AWG22)
1	24V(MP)	赤(AWG22)
12	24V(CP)	水(AWG22)
7	OUT0	橙(AWG26)
8	OUT1	黄(AWG26)
9	OUT2	緑(AWG26)
6	SD+	黄緑(AWG26)
10	SD-	薄灰(AWG26)
3	IN0	青(AWG26)
4	IN1	紫(AWG26)
5	IN2	灰(AWG26)
11	BKRLS	茶(AWG26)
13	FG	緑(AWG26)

メンテナンス部品（ケーブル）

4方向コネクターケーブル

エレシリンダーのケーブルコネクターの向きを4方向に変えることができるケーブルです。
コネクターのケーブル配線は、電源・I/OケーブルCB-EC-PWBIO□□□-RB / CB-REC-PWBIO□□□-RBと同じです。

□□□はケーブル長さを記入
（例） 050=5m

	標準コネクター（メカ側）	4方向コネクター（メカ側）
外観		
ユーザー配線仕様	CB-EC-PWBIO□□□-RB	CB-EC**2**-PWBIO□□□-RB
RCON-EC接続仕様	CB-REC-PWBIO□□□-RB	CB-REC**2**-PWBIO□□□-RB

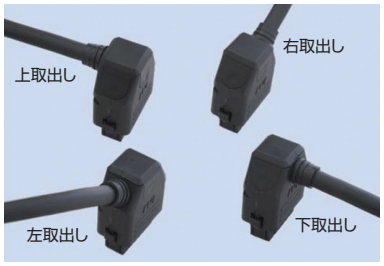
■手配方法

ケーブル長は、最短で1m、最長で10mです。
1m単位で長さを指定できます。

(例)4方向コネクター 3m/10mを手配する場合
ケーブル長3m　：CB-EC2-PWBIO030-RB
ケーブル長10m ：CB-EC2-PWBIO100-RB

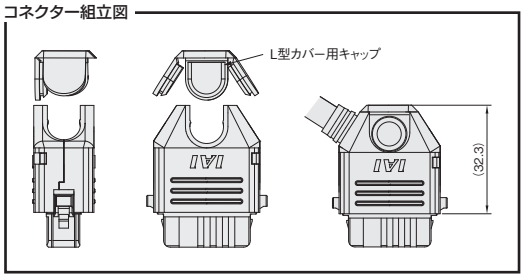
■組立て方法





取出し方向を4方向から自由に選択可能

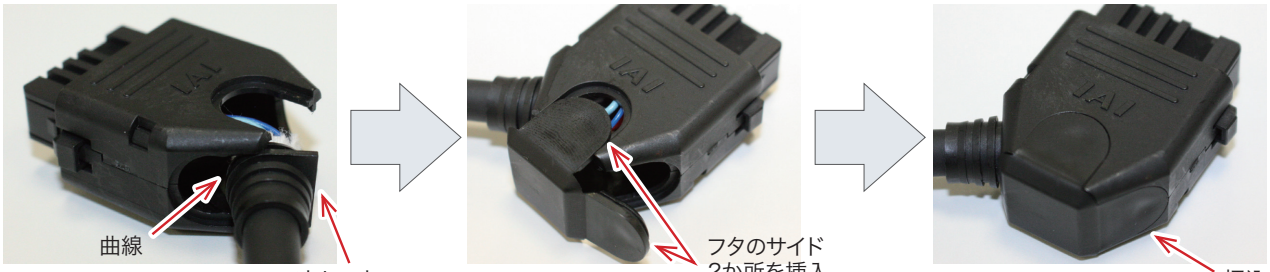
コネクター組立図



①蒲鉾形状の曲線部分から所望の方向の溝に沿って、スライドさせながら挿入してください。

②ケーブルを確実に挿入したことを確認し、フタのサイド２か所を溝に沿って挿入してください。

③最後にフタの残り１か所を押込んでください。



アイエイアイお客様センター“エイト”

安心とは24時間対応のことです

0800-888-0088

携帯PHS OK
（通話料無料）

FAX.0800-888-0099

《受付時間》　月～金 24時間（月 7:00AM～金 翌朝7:00AM）
土、日、祝日 8:00AM～5:00PM　（年末年始を除く）

（＊上記フリーダイヤルがつながらない場合は、こちらをご利用ください（通話料無料）
TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486）

アイエイアイお客様センター
エイト FAQ
お困りの方はこちら!

株式会社アイエイアイ

本　　社	〒424-0103	静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014	東京都港区芝3-24-7　芝エクセージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0005	大阪府大阪市北区中之島6-2-40 中之島インテス14F	TEL 06-6479-0331	FAX 06-6479-0236
名古屋支店				
名古屋営業所	〒460-0008	愛知県名古屋市中区栄5-28-12　名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
小牧営業所	〒485-0029	愛知県小牧市中央1-271　大垣共立銀行 小牧支店ビル6F	TEL 0568-73-5209	FAX 0568-73-5219
四日市営業所	〒510-0086	三重県四日市市諏訪栄町1-12　朝日生命四日市ビル6F	TEL 059-356-2246	FAX 059-356-2248
豊田支店				
新豊田営業所	〒471-0034	愛知県豊田市小坂本町1-5-3　朝日生命新豊田ビル4F	TEL 0565-36-5115	FAX 0565-36-5116
安城営業所	〒446-0058	愛知県安城市三河安城南町1-15-8　サンテラス三河安城4F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
盛岡営業所	〒020-0062	岩手県盛岡市長田町6-7　クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
秋田出張所	〒018-0402	秋田県にかほ市平沢字行ヒ森2-4	TEL 0184-37-3011	FAX 0184-37-3012
仙台営業所	〒980-0011	宮城県仙台市青葉区上杉1-6-6　イースタンビル7F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082	新潟県長岡市千歳3-5-17　センザイビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953	栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16　ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847	埼玉県熊谷市籠原南1-312　あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207	茨城県牛久市ひたち野東5-3-2　ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023	東京都立川市柴崎町3-14-2　BOSENビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
甲府営業所	〒400-0031	山梨県甲府市丸の内2-12-1　ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
厚木営業所	〒243-0014	神奈川県厚木市旭町1-10-6　シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852	長野県松本市島立943　ハーモネートビル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
静岡営業所	〒424-0103	静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936	静岡県浜松市中区大工町125　シャンソンビル浜松7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
金沢営業所	〒920-0024	石川県金沢市西念1-1-7　金沢けやき大通りビル2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
滋賀営業所	〒524-0033	滋賀県守山市浮気町300-21　第2小島ビル2F	TEL 077-514-2777	FAX 077-514-2778
京都営業所	〒612-8418	京都府京都市伏見区竹田向代町559	TEL 075-693-8211	FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898	兵庫県明石市樽屋町8-34　第5池内ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973	岡山県岡山市北区下中野311-114　OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0051	広島県広島市中区大手町3-1-9　広島鯉城通りビル5F	TEL 082-544-1750	FAX 082-544-1751
徳島営業所	〒770-0905	徳島県徳島市東大工町1-9-1 徳島ファーストビル 5F-B	TEL 088-624-8061	FAX 088-624-8062
松山営業所	〒790-0905	愛媛県松山市樽味4-9-22　フォーレスト21　1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013	福岡県福岡市博多区博多駅東3-13-21　エフビルWING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分営業所	〒870-0823	大分県大分市東大道1-11-1　タンネンバウムⅢ 2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0910	熊本県熊本市東区健軍本町1-1　拓洋ビル4F	TEL 096-214-2800	FAX 096-214-2801

IAI America, Inc.
Head Office : 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505, USA
Chicago Office : 110 East State Parkway, Schaumburg, IL 60173, USA

IAI Industrieroboter GmbH
Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI (Shanghai) Co., Ltd.
SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.
825 Phairojkijja Tower 7th Floor, Debaratana Rd.,
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

ホームページ　www.iai-robot.co.jp

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

ロボシリンダ／ロボシリンダー／ROBOCYLINDER／エレシリンダ／エレシリンダー／ELECYLINDER／デジタルスピコン／リモスピ／ラジアルシリンダ／ラジアルシリンダー／RADIAL CYLINDER／パルスプレス／パワーコン／パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。