

# EC-RP4

細小型

モーター  
折返し

本体幅  
**30**  
mm

24v  
パルス  
モーター

## ■型式項目

<b>EC</b>	-	<b>RP4</b>					
シリーズ	-	タイプ	リード	ストローク	ケーブル長	オプション	
		H 6mm M 4mm L 2mm	30 30mm 50 50mm	0 1 ? 10	端子台タイプ コネクタ付き 1m ? 10m	下記オプション 価格表参照	



- POINT

選定上の  
注意

  - (1) 送りねじに回り止め機構が付いていませんので、ご使用時は送りねじ先端にガイド等の回り止め機構を追加してご使用ください。(回り止めがないと送りねじが回転し前後に移動が来ません) また回り止め機構とロッドを連結する際は、フローティングジョイント類は使用しないでください。取付方法、条件等は 27 ~ 35 ページをご参照ください。
  - (2) 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。
  - (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力は、かけないでください。
  - (4) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相関図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。注意点は 155 ページをご確認ください。
  - (5) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 33 ページをご確認ください。

### ■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格
30	-
50	-

### ■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	<b>B</b>	143	-
PNP仕様	<b>PN</b>	150	-
電源2系統仕様	<b>TMD2</b>	151	-
バッテリーレス	<b>WA</b>	151	-
アブソリュートエンコーダー仕様	<b>WL</b>	151	-
無線通信仕様	<b>WL2</b>	151	-
無線軸動作対応仕様			

### ■ケーブル長価格表(標準価格)

ケーブル記号	ケーブル長	標準価格
<b>0</b>	ケーブルなし(コネクタ付属)	-
<b>1 ~ 3</b>	1 ~ 3m	-
<b>4 ~ 5</b>	4 ~ 5m	-
<b>6 ~ 10</b>	6 ~ 10m	-

(注) ロボットケーブルです。

### ■メインスペック

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

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ6mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	-
ロッド不回転精度	-
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup> 100Hz以下
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
エンコーダー種類	インクリメンタル/バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

### ■速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

#### リード6

姿勢	水平					垂直				
	速度 (mm/s)		加速度 (G)			速度 (mm/s)		加速度 (G)		
0	0.3	0.5	2.5	1	0.3	0.5	2.5	1	0.3	0.5
300	0.3	0.5	2.5	1	0.3	0.5	2.5	1	0.3	0.5

#### リード4

姿勢	水平					垂直				
	速度 (mm/s)		加速度 (G)			速度 (mm/s)		加速度 (G)		
0	0.3	0.5	4	1.5	0.3	0.5	4	1.5	0.3	0.5
200	0.3	0.5	4	1.5	0.3	0.5	4	1.5	0.3	0.5

#### リード2

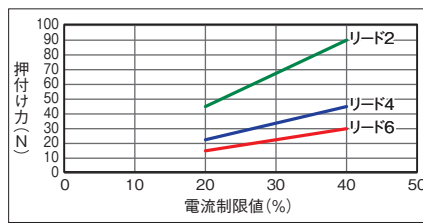
姿勢	水平		垂直	
	速度 (mm/s)		加速度 (G)	
0	0.3	0.3	8	2.5
100	0.3	0.3	8	2.5

■ ストロークと最高速度

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

(単位はmm/s)

■ 押付け力と電流制限値の相関図



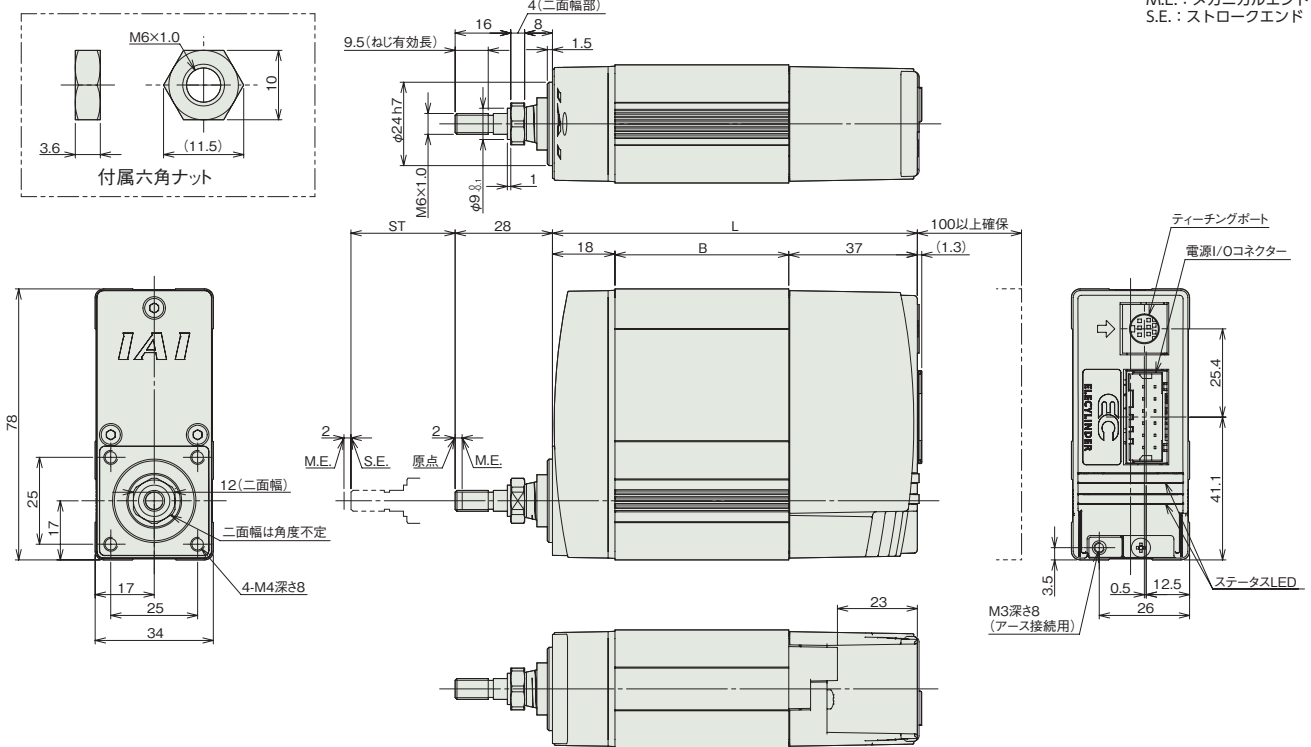
■ 寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合は、ロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ ストローク別寸法

エンコーダー種類		インクリメンタル		バッテリーレスアブソリュート	
ストローク		30	50	30	50
L	ブレーキ無し	105	125	125	125
	ブレーキ有り	135	135	155	155
B	ブレーキ無し	50	70	70	70
	ブレーキ有り	80	80	100	100

■ ストローク別質量

エンコーダー種類		インクリメンタル		バッテリーレスアブソリュート	
ストローク		30	50	30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.5	0.6	0.6	0.6
	ブレーキ有り	0.7	0.7	0.7	0.7

■ 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、156ページをご確認ください。