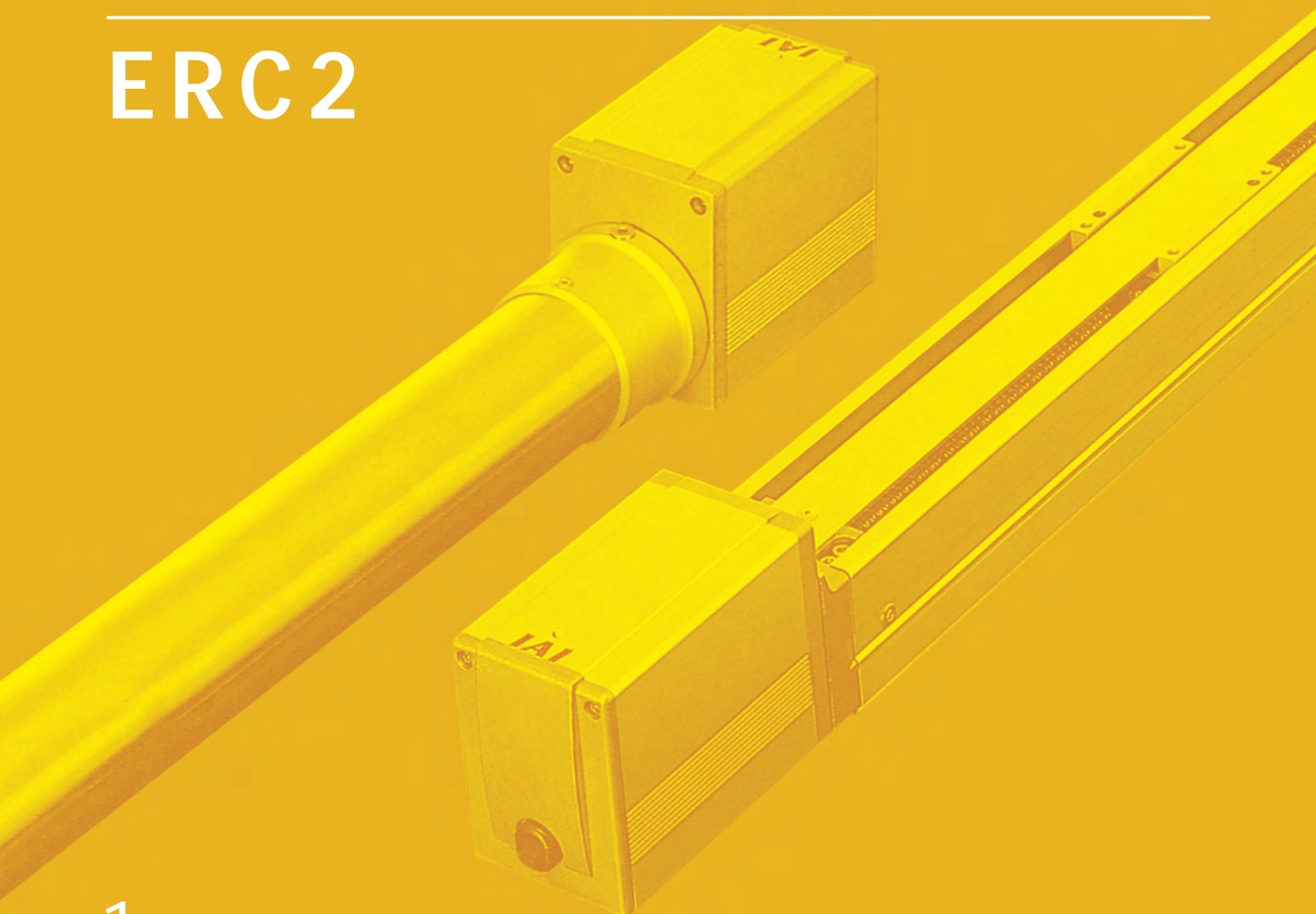




コントローラ 一体型

ERC2



ERC2 series

スライダタイプ	モータストレートタイプ	幅58mm	ERC2-SA6C	3	
		幅68mm	ERC2-SA7C	5	
ロッドタイプ	標準タイプ	幅58mm	ERC2-RA6C	7	
		幅68mm	ERC2-RA7C	9	
	ガイド付タイプ	シングルガイド付タイプ	幅58mm	ERC2-RGS6C	11
			幅68mm	ERC2-RGS7C	13
	ダブルガイド付タイプ	幅58mm	ERC2-RGD6C	15	
		幅68mm	ERC2-RGD7C	17	

コントローラ
一体型

スライダ
タイプ

ロッド
タイプ

シングル
タイプ

ダブル
タイプ

クリーン
対応

防滴
対応

コントローラ

58
mm

68
mm

パルスモータ

20w

30w

60w

100w

150w

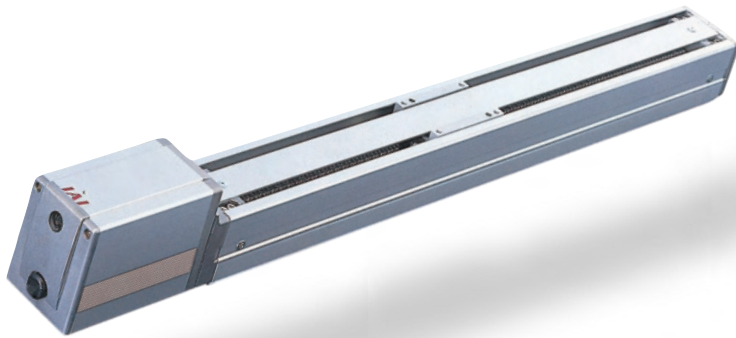
「一体型」コントローラ
スライダタイプ
ロードタイプ
アルミニウムタイプ
ステンレスタイプ
クリーン対応
防滴対応
コントローラ

ERC2-SA6C

コントローラー型 スライダタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

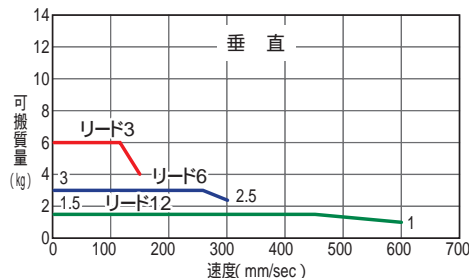
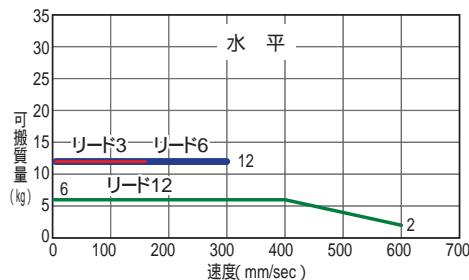
型式項目	ERC2	-	SA6C	-	I	-	PM	-		-		-		-		-	
	シリーズ	-	タイプ	-	エンコーダ種別	-	モータ種類	-	リード	-	ストローク	-	I/Oタイプ	-	ケーブル長	-	オプション
					Iインクリメンタル仕様		PM:パルスモータ		12:12mm 6:6mm 3:3mm		50:50mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定)		NP:PIO (NPN)タイプ PN:PIO (PNP)タイプ SE:SIOタイプ		N:無し P:1m B:ブレーキ S:3m M:5m NM:原点逆仕様 X:長さ指定 W:両端コネクタケーブル R:ロボットケーブル RW:ロボット両端コネクタケーブル		

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



POINT
選定上のポイント

- (1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- (2) ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- (3) 可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
ERC2-SA6C-I-PM-12-□-□-□-□	12	~6	~1.5	50~600 (50mm毎)
ERC2-SA6C-I-PM-6-□-□-□-□	6	12	~3	
ERC2-SA6C-I-PM-3-□-□-□-□	3	12	~6	

記号説明 □ストローク □I/Oタイプ □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~550 (50mm毎)	600 (mm)
12	600	515
6	300	255
3	150	125

(単位はmm/s)

ストローク / I/Oタイプ別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA6C	
	I/Oタイプ別	
	NP/PN	SE
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	W01(1m) ~ W03(3m)	-
両端コネクタ	W04(4m) ~ W05(5m)	-
	W06(6m) ~ W10(10m)	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01(1m) ~ RW03(3m)	-
	RW04(4m) ~ RW05(5m)	-
	RW06(6m) ~ RW10(10m)	-

内はSEタイプの場合です。保守用のケーブルは304ページをご参照下さい。

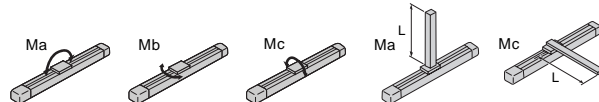
オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
線り返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシュ	0.1mm以下
許容負荷モーメント	Ma:8.9N・m Mb:12.7N・m Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向



58mm
68mm

パルスモータ

20w

30w

60w

100w

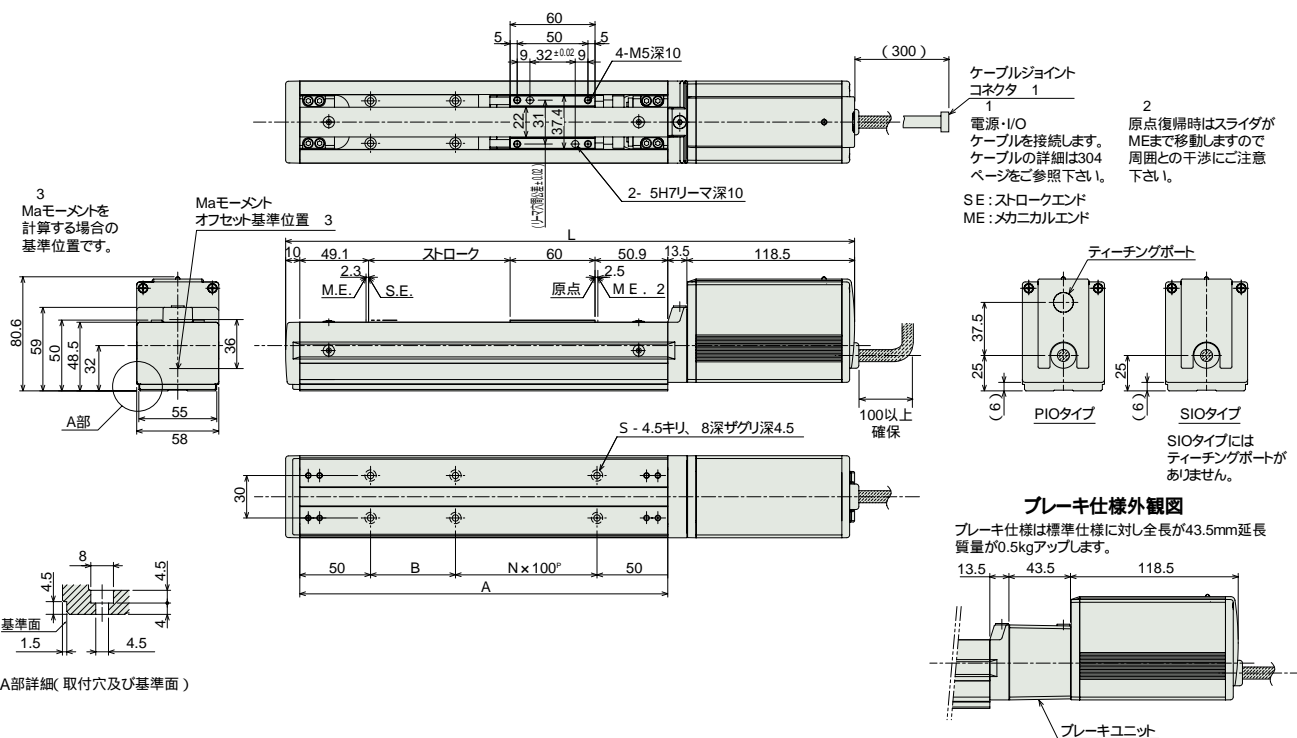
150w

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

原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
A	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760
B	10	60	10	60	10	60	10	60	10	60	10	60
N	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
S	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
質量(kg)	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4

I/Oタイプ (コントローラ本体搭載)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN仕様)		ERC2-SA6C-I-PM- -NP- -	最大16点の 位置決め可能な 簡単制御タイプ	16	DC24V	最大2A	-	P295
PIO タイプ (PNP仕様)		ERC2-SA6C-I-PM- -PN- -	海外で多く使われる PNP仕様の I/Oに対応した タイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-SA6C-I-PM- -SE- -	フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

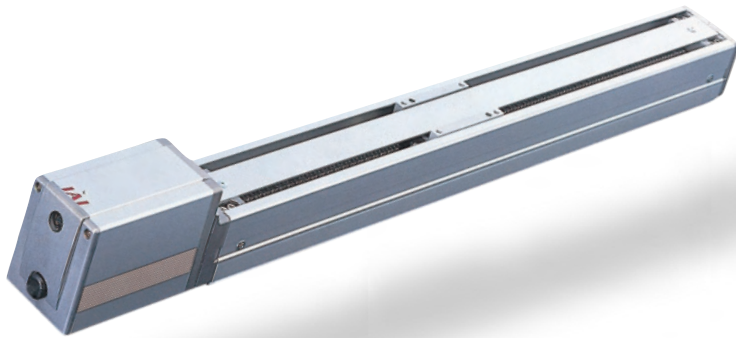
「一体型」コントローラ
 スライダタイプ
 ロッドタイプ
 アルミシロートタイプ
 ペーパータイプ
 クリーン対応
 防滴対応
 コントローラ

ERC2-SA7C

コントローラー型 スライダタイプ 本体幅68mm パルスモータ ストレート形状

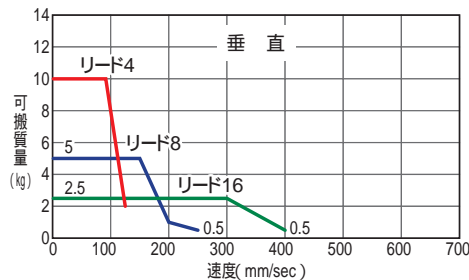
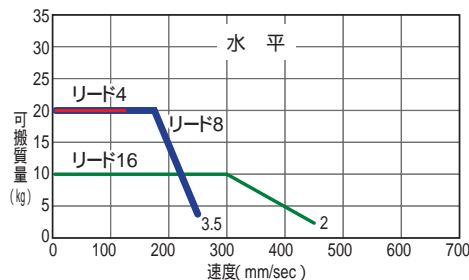
型式項目	ERC2	-	SA7C	-	I	-	PM	-		-		-		-		-	
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種別		モータ種類		リード		ストローク		I/Oタイプ		ケーブル長		オプション
					トインクリメンタル仕様		PM:パルスモータ		16:16mm 8:8mm 4:4mm		50:50mm 600:600mm (50mmピッチ毎設定)		NP:PIO (NPN)タイプ PN:PIO (PNP)タイプ SE:SIOタイプ		N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 W:両端コネクタケーブル R:ロボットケーブル RW:ロボット両端コネクタケーブル		B:ブレーキ NM:原点逆仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



POINT
 選定上のポイント

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)	
ERC2-SA7C-I-PM-16-□-□-□-□	16	~ 10	~ 2.5	50~600 (50mm毎)
ERC2-SA7C-I-PM-8-□-□-□-□	8	~ 20	~ 5	
ERC2-SA7C-I-PM-4-□-□-□-□	4	20	~ 10	

記号説明 □ストローク □I/Oタイプ □ケーブル長 □オプション

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (mm/sec)
50 - 600 (50mm毎)	400
16	450
8	250
4	125

内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

ストローク / I/Oタイプ別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 SA7C	
	NP/PN	SE
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-
350	-	-
400	-	-
450	-	-
500	-	-
550	-	-
600	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	W01(1m) ~ W03(3m)	-
	W04(4m) ~ W05(5m)	-
両端コネクタ	W06(6m) ~ W10(10m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	RW01(1m) ~ RW03(3m)	-
	RW04(4m) ~ RW05(5m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06(6m) ~ RW10(10m)	-

内はSEタイプの場合です。保守用のケーブルは304ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

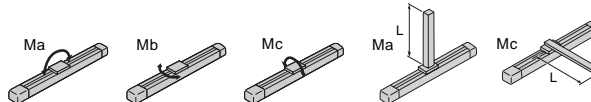
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
線り返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシュ	0.1mm以下
許容負荷モーメント	Ma:13.8N・m Mb:19.7N・m Mc:29.0N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

許容負荷モーメント方向

張り出し負荷長



58mm
68mm

パルスモータ

20w

30w

60w

100w

150w

ERC2-RA6C

コントローラー一体型 ロッドタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

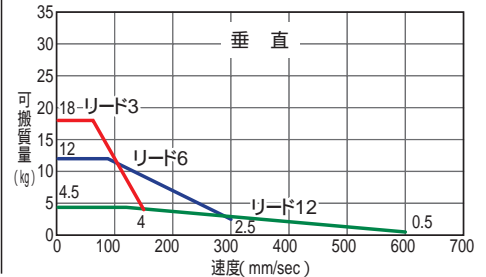
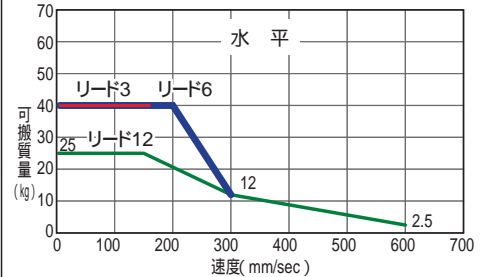
型式項目	ERC2	-	RA6C	-	I	-	PM	-		-		-		-		-	
	シリーズ		タイプ		エンコーダ種別		モータ種類		リード		ストローク		I/Oタイプ		ケーブル長		オプション
					トインクリメンタル仕様		PM: パルスモータ		12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm		50: 50mm 300: 300mm (50mmピッチ毎設定)		NP: PIO (NPN)タイプ PN: PIO (PNP)タイプ SE: SIOタイプ		N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 W: 両端コネクタケーブル R: ロボットケーブル RW: ロボット両端コネクタケーブル		B: ブレーキ FT: フート金具 NM: 原点逆仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上のポイント
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
 - 可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
ERC2-RA6C-I-PM-12-□-□-□-□	12	~ 25	~ 4.5	78	50 ~ 300 (50mm毎)
ERC2-RA6C-I-PM-6-□-□-□-□	6	~ 40	~ 12	157	
ERC2-RA6C-I-PM-3-□-□-□-□	3	40	~ 18	304	

記号説明 □ストローク □I/Oタイプ □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは406ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

ストローク / リード	50 ~ 250 (50mm毎)	300 (mm)
12	600	500
6	300	250
3	150	125

(単位はmm/s)

ストローク / I/Oタイプ別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RA6C	
	I/Oタイプ別	
	NP/PN	SE
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
両端コネクタ	W01(1m) ~ W03(3m)	-
	W04(4m) ~ W05(5m)	-
	W06(6m) ~ W10(10m)	-
ロボットケーブル	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW01(1m) ~ RW03(3m)	-
	RW04(4m) ~ RW05(5m)	-
	RW06(6m) ~ RW10(10m)	-

内はSEタイプの場合です。保守用のケーブルは304ページをご参照下さい。

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	P381	-
フート金具	FT	P383	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

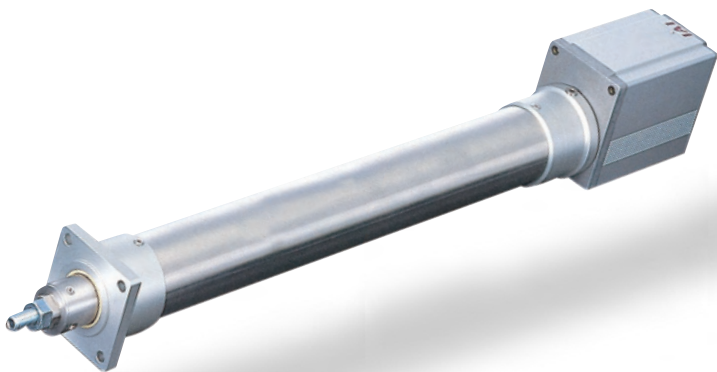
項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ロッド径	22mm 専用SUSパイプ
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

ERC2-RA7C

コントローラー一体型 ロッドタイプ 本体幅68mm パルスモータ ストレート形状

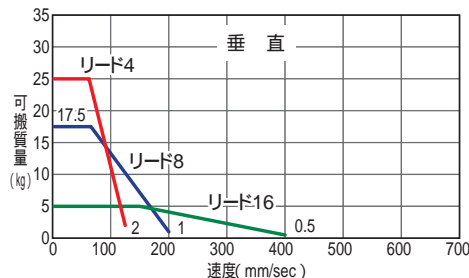
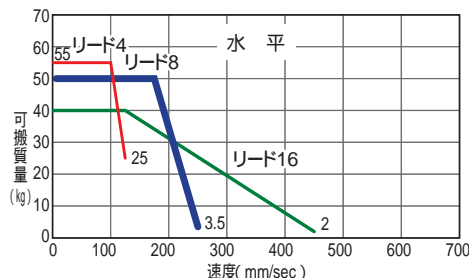
型式項目	ERC2	-	RA7C	-	I	-	PM	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	I/Oタイプ	ケーブル長	オプション									
		トインクリメンタル仕様	PM: パルスモータ	16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	50: 50mm 300: 300mm (50mmピッチ毎設定)	NP: PIO (NPN)タイプ PN: PIO (PNP)タイプ SE: SIOタイプ	N: 無し P: 1m S: 3m M: 5m X: 長さ指定 W: 両端コネクタケーブル R: ロボットケーブル RW: ロボット両端コネクタケーブル	B: ブレーキ FT: フート金具 NM: 原点逆仕様									

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



POINT
選定上のポイント

- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
- ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。
- 可搬質量は加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
- 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
ERC2-RA7C-I-PM-16-□-□-□-□	16	~40	~5	220	50~300 (50mm毎)
ERC2-RA7C-I-PM-8-□-□-□-□	8	~50	~17.5	441	
ERC2-RA7C-I-PM-4-□-□-□-□	4	~55	~25	873	

記号説明 □ストローク □I/Oタイプ □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは406ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (mm/s)
50~300 (50mm毎)	
16	450 400
8	250 200
4	125

内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

ストローク / I/Oタイプ別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RA7C	
	I/Oタイプ別	
	NP/PN	SE
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	W01(1m) ~ W03(3m)	-
	W04(4m) ~ W05(5m)	-
両端コネクタ	W06(6m) ~ W10(10m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	RW01(1m) ~ RW03(3m)	-
	RW04(4m) ~ RW05(5m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06(6m) ~ RW10(10m)	-

内はSEタイプの場合です。保守用のケーブルは304ページをご参照下さい。

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	P381	-
フート金具	FT	P384	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ロッド径	30mm 専用SUSパイプ
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

コントローラー
一体型
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミニウム
タイプ
ステンレス
タイプ
クリーン
対応
防滴対応
コントローラー

58mm
68mm

パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

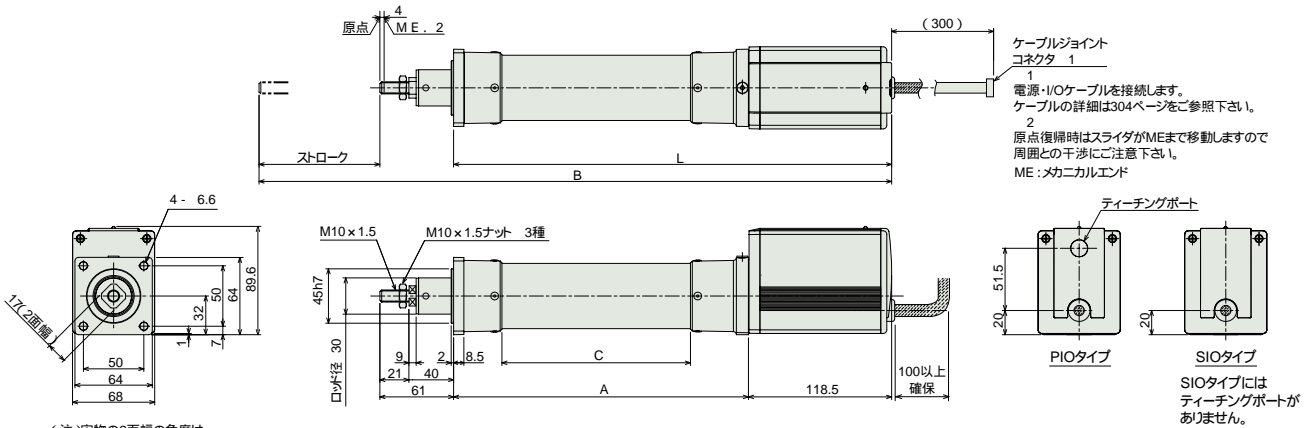
寸法図

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

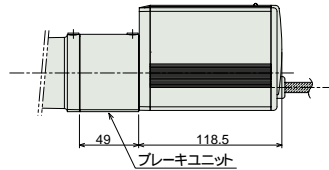
ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力を
かけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がか
かるとまわり止めが破損する場合があります。



ブレーキ仕様外觀図

ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が49mm延長
質量が0.5kgアップします。



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5
A	194	244	294	344	394	444
B	423.5	523.5	623.5	723.5	823.5	923.5
C	106	156	206	256	306	356
質量(kg)	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5

I/Oタイプ (コントローラ本体内蔵)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN仕様)		ERC2-RA7C-I-PM- -NP- -	最大16点の 位置決めが可能な 簡単制御タイプ	16	DC24V	最大2A	-	P295
PIO タイプ (PNP仕様)		ERC2-RA7C-I-PM- -PN- -	海外で多く使われる PNP仕様の I/Oに対応した タイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RA7C-I-PM- -SE- -	フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

「一体型」
コントローラ
タイプ
スライダ
タイプ
ロッド
タイプ
アルミ
タイプ
パイプ
タイプ
クリップ
対応
防滴
対応
コントローラ

58
mm
68
mm

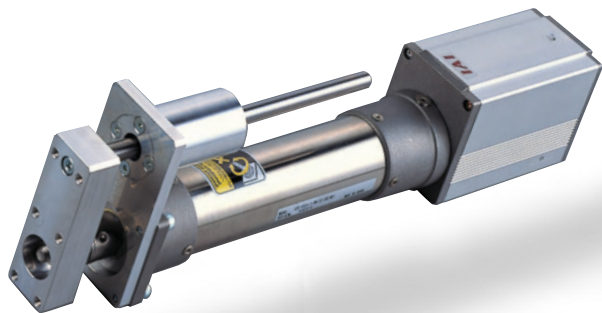
パルスモータ
20w
30w
60w
100w
150w

ERC2-RGS6C

コントローラー型 シングルガイド付ロッドタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

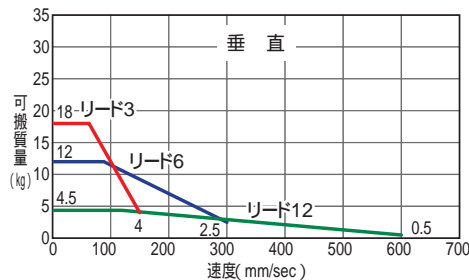
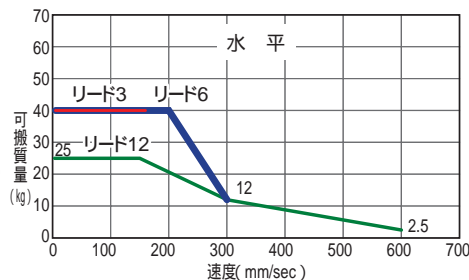
型式項目	ERC2-RGS6C	-	I	-	PM	-		-		-		-		-	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	I/Oタイプ	ケーブル長	オプション							
		1:インクリメンタル仕様	PM:パルスモータ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN)タイプ PN:PIO (PNP)タイプ SE:SIOタイプ	N:無し P:1m B:ブレーキ S:3m M:5m FT:フット金具 X:長さ指定 NM:原点逆仕様 W:両端コネクタケーブル R:ロボットケーブル RW:ロボット両端コネクタケーブル								

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上のポイント
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用下さい。
 - 可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
ERC2-RGS6C-I-PM-12-□-□-□-□	12	~25	~4.5	78	50~300 (50mm毎)
ERC2-RGS6C-I-PM-6-□-□-□-□	6	~40	~12	157	
ERC2-RGS6C-I-PM-3-□-□-□-□	3	40	~18	304	

記号説明 □ストローク □I/Oタイプ □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは406ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
12	600	500
6	300	250
3	150	125

(単位はmm/s)

ストローク / I/Oタイプ別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RGS6C	
	NP/PN	SE
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	W01(1m) ~ W03(3m)	-
	W04(4m) ~ W05(5m)	-
両端コネクタ	W06(6m) ~ W10(10m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	RW01(1m) ~ RW03(3m)	-
	RW04(4m) ~ RW05(5m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06(6m) ~ RW10(10m)	-

内はSEタイプの場合です。保守用のケーブルは304ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

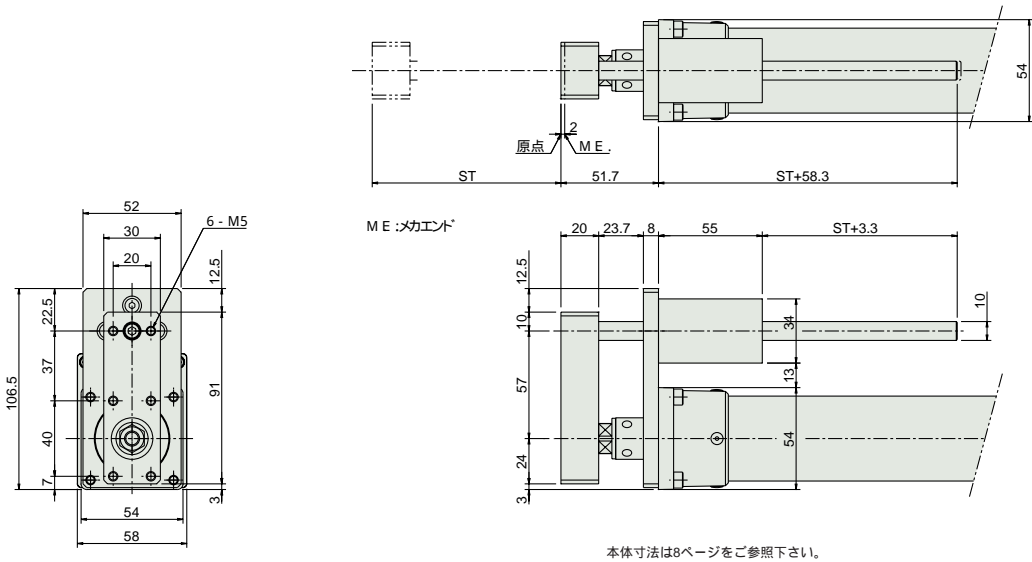
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P383	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ロッド径	22mm 専用SUSパイプ
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

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



本体寸法は8ページをご参照下さい。

ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ガイド質量(kg)	0.2	0.2	0.3	0.3	0.3	0.4
ガイド+本体質量(kg)	1.8	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6

I/Oタイプ (コントローラ本体内置)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN仕様)		ERC2-RGS6C-I-PM- -NP- -	最大16点の位置決めが可能な 簡単制御タイプ	16	DC24V	最大2A	-	P295
PIO タイプ (PNP仕様)		ERC2-RGS6C-I-PM- -PN- -	海外で多く使われる PNP仕様の I/Oに対応した タイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RGS6C-I-PM- -SE- -	フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

「一体型」コントローラ
スライダタイプ
ロッドタイプ
アルミニウムタイプ
ステンレスタイプ
クリーン対応
防滴対応
コントローラ

ERC2-RGS7C

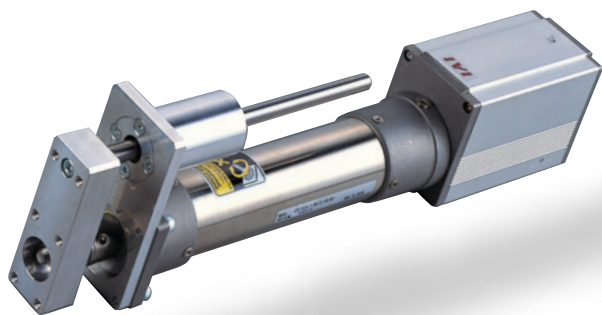
コントローラ一体型 ロッドタイプ 本体幅68mm パルスモータ ストレート形状

型式項目 **ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-□-□-□**

シリーズ — タイプ — エンコーダ種別 — モータ種類 — リード — ストローク — I/Oタイプ — ケーブル長 — オプション

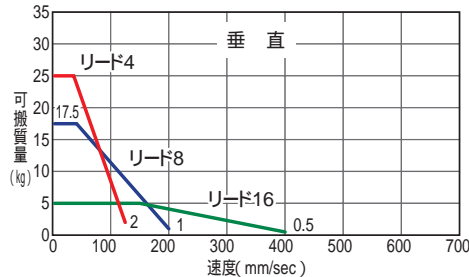
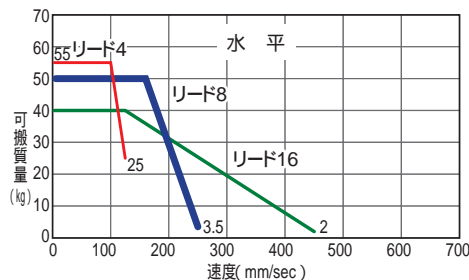
1:インクリメンタル仕様 PM:パルスモータ 16:16mm 50:50mm NP:PIO (NPN)タイプ N:無し P:1m B:ブレーキ
8:8mm } 300:300mm (50mmピッチ毎設定) PN:PIO (PNP)タイプ S:3m M:5m FT:フット金具
4:4mm SE:SIOタイプ W:両端コネクタケーブル X:長さ指定 NM:原点逆仕様
R:ロボットケーブル RW:ロボット両端コネクタケーブル

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上のポイント
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用下さい。
 - 可搬質量は加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
ERC2-RGS7C-I-PM-16-□-□-□-□	16	~40	~5	220	50~300 (50mm毎)
ERC2-RGS7C-I-PM-8-□-□-□-□	8	~50	~17.5	441	
ERC2-RGS7C-I-PM-4-□-□-□-□	4	~55	~25	873	

記号説明 □ストローク □I/Oタイプ □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは406ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (50mm毎)
16	450 400
8	250 200
4	125

内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

ストローク / I/Oタイプ別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RGS7C I/Oタイプ別	
	NP/PN	SE
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	W01(1m) ~ W03(3m)	-
	W04(4m) ~ W05(5m)	-
両端コネクタ	W06(6m) ~ W10(10m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	RW01(1m) ~ RW03(3m)	-
	RW04(4m) ~ RW05(5m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06(6m) ~ RW10(10m)	-

内はSEタイプの場合です。保守用のケーブルは304ページをご参照下さい。

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	P381	-
フット金具	FT	P384	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ロッド径	30mm 専用SUSパイプ
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

58mm
68mm

パルスモータ

20w

30w

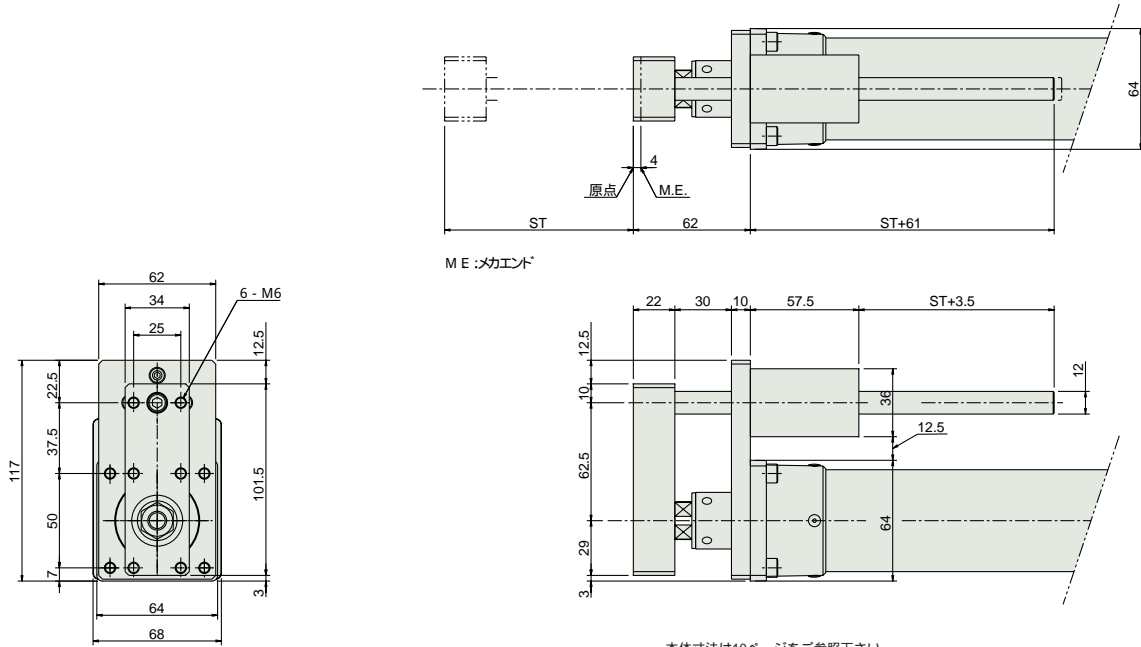
60w

100w

150w

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



本体寸法は10ページをご参照下さい。

ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ガイド質量(kg)	0.3	0.3	0.4	0.4	0.5	0.5
ガイド+本体質量(kg)	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0

I/Oタイプ (コントローラ本体内置)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

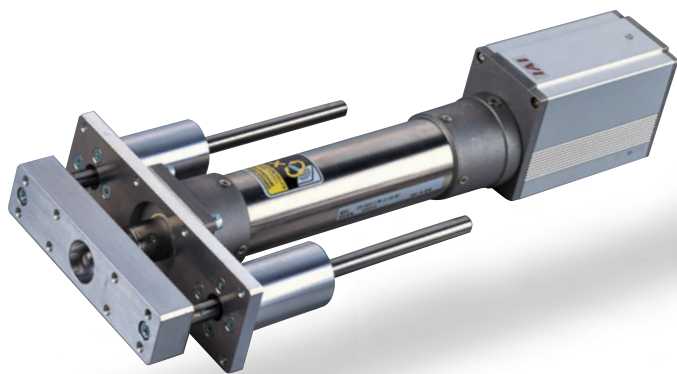
名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN仕様)		ERC2-RGS7C-I-PM- - -NP- -	最大16点の 位置決めが可能な 簡単制御タイプ	16				
PIO タイプ (PNP仕様)		ERC2-RGS7C-I-PM- - -PN- -	海外で多く使われる PNP仕様の I/Oに対応した タイプです。	16	DC24V	最大2A	-	P295
SIO タイプ		ERC2-RGS7C-I-PM- - -SE- -	フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

ERC2-RGD6C

コントローラー型体 ダブルガイド付ロッドタイプ 本体幅58mm パルスモータ ストレート形状

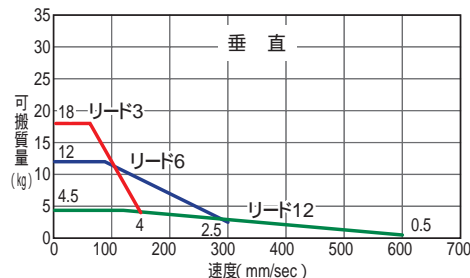
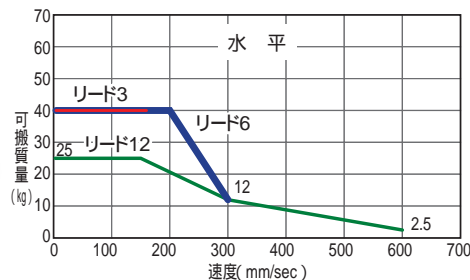
型式項目	ERC2-RGD6C-I-PM-□-□-□-□-□							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
		トインクリメンタル仕様	PM:パルスモータ	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN)タイプ PN:PIO (PNP)タイプ SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m FT:長さ指定 X:両端コネクタケーブル W:ロボットケーブル R:ロボットケーブル RW:ロボット両端コネクタケーブル	B:ブレーキ FT:フット金具 NM:原点逆仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上のポイント
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用下さい。
 - 可搬質量は加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
ERC2-RGD6C-I-PM-12-□-□-□-□	12	~25	~4.5	78	50~300 (50mm毎)
ERC2-RGD6C-I-PM-6-□-□-□-□	6	~40	~12	157	
ERC2-RGD6C-I-PM-3-□-□-□-□	3	40	~18	304	

記号説明 □ストローク □I/Oタイプ □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは406ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

ストローク / リード	50~250 (50mm毎)	300 (mm)
12	600	500
6	300	250
3	150	125

(単位はmm/s)

ストローク / I/Oタイプ別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RGD6C	
	I/Oタイプ別	
	NP/PN	SE
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	W01(1m) ~ W03(3m)	-
	W04(4m) ~ W05(5m)	-
両端コネクタ	W06(6m) ~ W10(10m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	RW01(1m) ~ RW03(3m)	-
	RW04(4m) ~ RW05(5m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06(6m) ~ RW10(10m)	-

内はSEタイプの場合です。保守用のケーブルは304ページをご参照下さい。

オプション価格表(標準価格)

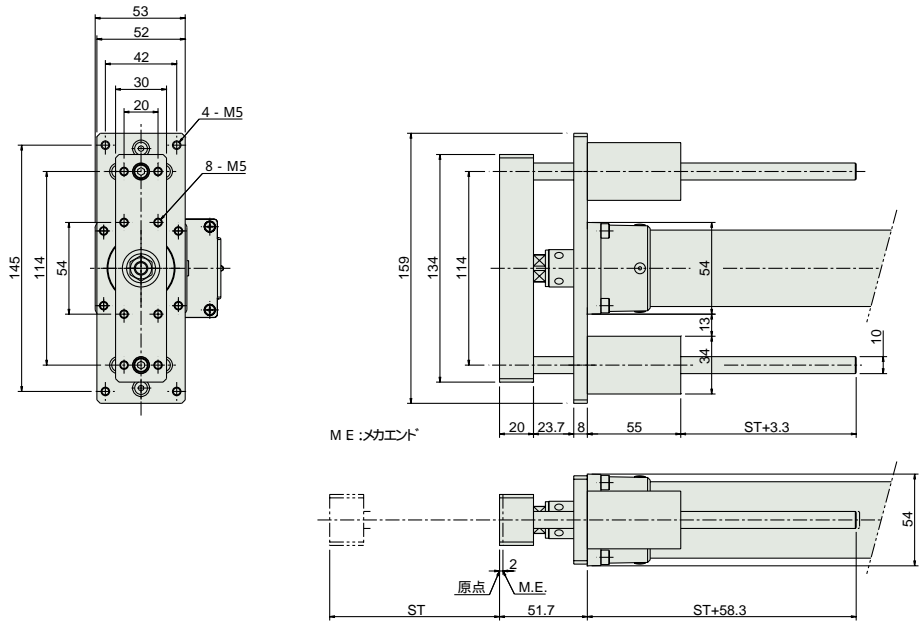
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	P381	-
フット金具	FT	P383	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ロッド径	22mm 専用SUSパイプ
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

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



本体寸法は8ページをご参照下さい。

ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ガイド質量(kg)	0.4	0.4	0.5	0.6	0.6	0.7
ガイド+本体質量(kg)	2.0	2.1	2.3	2.6	2.7	2.9

I/Oタイプ (コントローラ本体内蔵)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内蔵コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

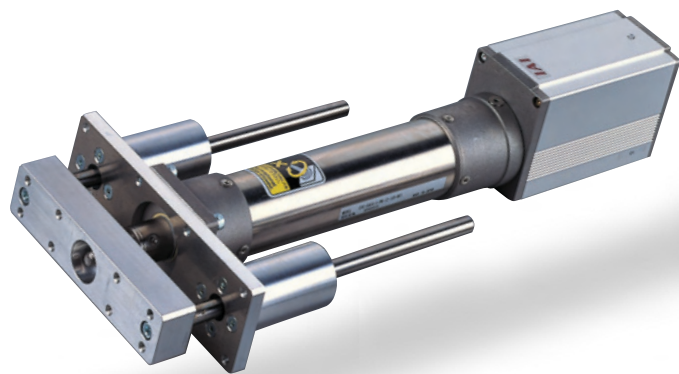
名称	外觀	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN仕様)		ERC2-RGD6C-I-PM- -NP- -	最大16点の位置決めが可能な 簡単制御タイプ	16	DC24V	最大2A	-	P295
PIO タイプ (PNP仕様)		ERC2-RGD6C-I-PM- -PN- -	海外で多く使われる PNP仕様の I/Oに対応した タイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RGD6C-I-PM- -SE- -	フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				

ERC2-RGD7C

コントローラー体型 ロッドタイプ 本体幅68mm パルスモータ ストレート形状

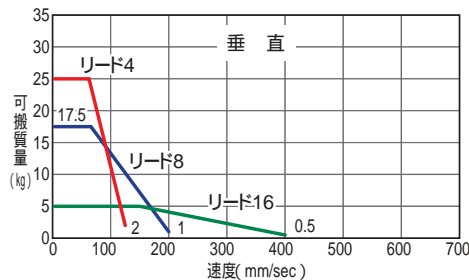
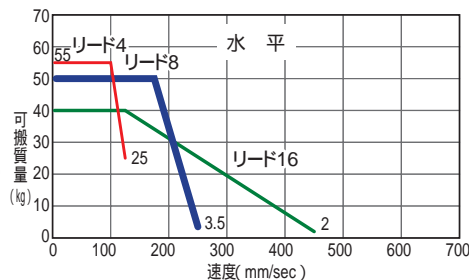
型式項目	ERC2-RGD7C-I-PM-□-□-□-□-□							
シリーズ	タイプ	エンコーダ種別	モータ種類	リード	ストローク	I/Oタイプ	ケーブル長	オプション
		Iインクリメンタル仕様	PM:パルスモータ	16:16mm 8:8mm 4:4mm	50:50mm 300:300mm (50mmピッチ毎設定)	NP:PIO (NPN)タイプ PN:PIO (PNP)タイプ SE:SIOタイプ	N:無し P:1m S:3m M:5m X:長さ指定 W:両端コネクタケーブル R:ロボットケーブル RW:ロボット両端コネクタケーブル	B:ブレーキ FT:フット金具 NM:原点逆仕様

型式項目の内容は前付31ページをご参照ください。



速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、パルスモータの特性上速度が上がると可搬質量が低下します。下記表から希望する速度と可搬質量が満たされているか確認してください。



- POINT** 選定上のポイント
- ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
 - ERC2シリーズはパルスモータを使用していますので、高速になると可搬質量が低下します。右記の速度と可搬質量の相関図にて、希望する速度の可搬質量を確認して下さい。又可搬質量は、ガイドの質量(右頁参照)を引いた値でご使用下さい。
 - 可搬質量は加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。加速度は上記値が上限となります。
 - 水平可搬質量は外付ガイドを併用した場合の数値です。

アクチュエータスペック

リードと可搬質量

(注1) 速度が上がると最大可搬は低下しますのでご注意ください。

型式	リード (mm)	最大可搬質量(注1)		最大押付力 (N)(注2)	ストローク (mm)
		水平(kg)	垂直(kg)		
ERC2-RGD7C-I-PM-16-□-□-□-□	16	~40	~5	220	50~300 (50mm毎)
ERC2-RGD7C-I-PM-8-□-□-□-□	8	~50	~17.5	441	
ERC2-RGD7C-I-PM-4-□-□-□-□	4	~55	~25	873	

記号説明 □ストローク □I/Oタイプ □ケーブル長 □オプション

(注2) 押付力のグラフは406ページをご参照下さい。

ストロークと最高速度

リード	ストローク	50~300 (50mm毎)
16		450 400
8		250 200
4		125

内は垂直使用の場合 (単位はmm/s)

ストローク / I/Oタイプ別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	タイプ記号 RGD7C I/Oタイプ別	
	NP/PN	SE
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
標準タイプ	P(1m)	-
	S(3m)	-
	M(5m)	-
長さ特殊	X06(6m) ~ X10(10m)	-
	W01(1m) ~ W03(3m)	-
	W04(4m) ~ W05(5m)	-
両端コネクタ	W06(6m) ~ W10(10m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	RW01(1m) ~ RW03(3m)	-
	RW04(4m) ~ RW05(5m)	-
両端コネクタ ロボットケーブル	RW06(6m) ~ RW10(10m)	-

内はSEタイプの場合です。保守用のケーブルは304ページをご参照下さい。

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	P381	-
フット金具	FT	P384	-
原点逆仕様	NM	P385	-

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールネジ 12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ロッド径	30mm 専用SUSパイプ
ロッド不回転精度	±1.5度
使用周囲温度・湿度	0~40、85%RH以下(結露無きこと)

「制御」
コントローラ

「駆動」
スライダ
タイプ

「構造」
ロード
タイプ

「材質」
アルミ
タイプ

「仕様」
IP67
タイプ

「機能」
クリーン
対応

「環境」
防滴
対応

「制御」
コントローラ

58
mm

68
mm

パルスモータ

20w

30w

60w

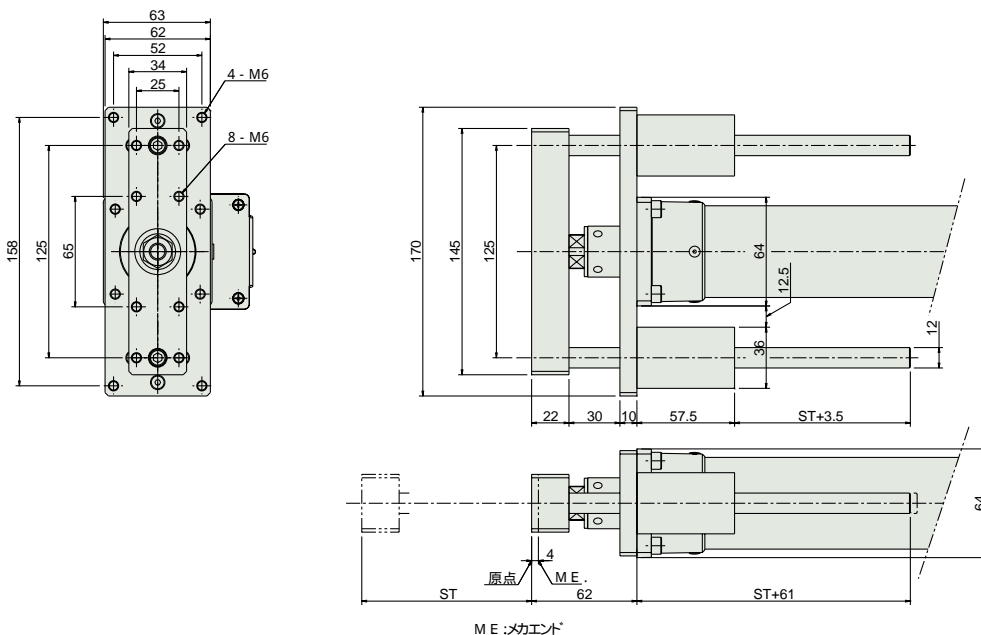
100w

150w

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



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ガイド質量(kg)	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
ガイド+本体質量(kg)	3.2	3.5	3.7	4.0	4.2	4.5

I/Oタイプ (コントローラ本体内置)

I/Oタイプ

ERC2シリーズの内置コントローラは、外部入出力(I/O)の種類によって下記の3種類から選択が出来ます。用途に応じたタイプをご選択下さい。

名称	外観	型式	特徴	最大位置決め点数	入力電源	電源容量	標準価格	参照ページ
PIO タイプ (NPN仕様)		ERC2-RGD7C-I-PM- -NP- -	最大16点の 位置決め可能な 簡単制御タイプ	16	DC24V	最大2A	-	P295
PIO タイプ (PNP仕様)		ERC2-RGD7C-I-PM- -PN- -	海外で多く使われる PNP仕様の I/Oに対応した タイプです。	16				
SIO タイプ		ERC2-RGD7C-I-PM- -SE- -	フィールドネットワーク接続 専用タイプ (ゲートウェイユニット使用)	64				