

# EC-RP4

細小型  
モーター  
折返し  
本体幅  
30mm  
24V  
パルス  
モーター

■型式項目

EC - RP4

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



- POINT**  
選定上の注意
- 送りねじに回り止め機構が付いていないので、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できません) 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388ページをご参照ください。
  - 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。
  - 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。
  - 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396ページをご確認ください。
  - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は379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
RCON-EC接続仕様(注1)	ACR	271	-
ブレーキ	B	271	-
PNP仕様	PN	279	-
電源2系統仕様	TMD2	281	-
バッテリーレス	WA	281	-
アブソリュートエンコーダー仕様			
無線通信仕様	WL	282	-
無線動作対応仕様	WL2	282	-

(注1) RCON-EC接続仕様(ACR)選択時は、PNP仕様(PN)および電源2系統仕様(TMD2)を選択できません。

## ■電源・I/Oケーブル長価格表 (標準価格)

■標準コネクタケーブル

ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 (パラ線)	RCON-EC接続仕様(注3) (両端コネクタ付き)
0	ケーブルなし	- (注2)	CB-REC-PWBIO□□□□-RB付属
1~3	1~3m	-	-
4~5	4~5m	-	-
6~7	6~7m	-	-
8~10	8~10m	-	-

(注2) 端子台コネクタのみ付属します。詳細は288ページをご確認ください。  
(注3) オプションでRCON-EC接続仕様(ACR)を選択した場合です。  
(注4) ロボットケーブルです。

## ■4方向コネクタケーブル

ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 (パラ線)	RCON-EC接続仕様(注4) (両端コネクタ付き)
S1~S3	1~3m	CB-EC2-PWBIO□□□□-RB付属	CB-REC2-PWBIO□□□□-RB付属
S4~S5	4~5m	-	-
S6~S7	6~7m	-	-
S8~S10	8~10m	-	-

(注4) オプションでRCON-EC接続仕様(ACR)を選択した場合です。  
(注) ロボットケーブルです。

## ■メインスペック

項目	内容			
リード	ボールねじリード (mm)	6	4	2
	最大可搬質量 (kg)	2.5	4	8
水平	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)	1	1	0.3
	最大可搬質量 (kg)	1	1.5	2.5
垂直	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
	最大可搬質量 (kg)	1	1.5	2.5
押付け	押付け時最大推力 (N)	30	45	90
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ		
	ブレーキ保持力 (kgf)	1	1.5	2.5
ストローク	最小ストローク (mm)	30	30	30
	最大ストローク (mm)	50	50	50
	ストロークピッチ (mm)	20	20	20

## ■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)	
速度	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5	0.3	0.5
0	2.5	2.5	1.5	1.5	1	1	1	1
300	2.5	2.5	1.5	1.5	1	1	1	1

### リード4

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

### リード2

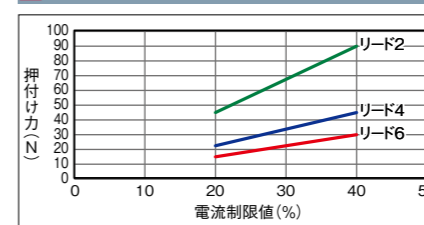
姿勢	水平			垂直	
	速度 (mm/s)		加速度 (G)		
速度	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
0	8	8	2.5	2.5	2.5
100	8	8	2.5	2.5	2.5

## ■ストロークと最高速度

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

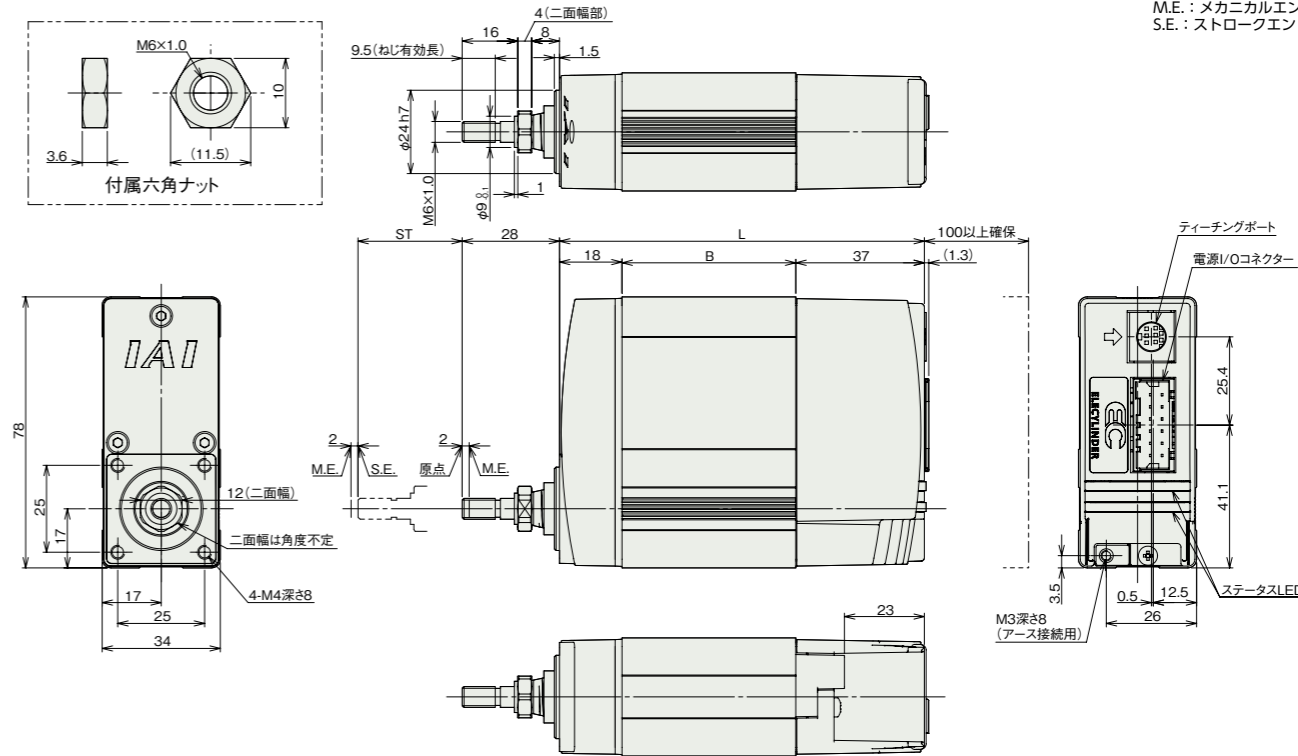
(単位はmm/s)

## ■押付け力と電流制限値の相関図



## ■寸法図

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



## ■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	インクリメンタル	ストローク	インクリメンタル
L	ブレーキ無し	105	125	125
	ブレーキ有り	135	135	155
B	ブレーキ無し	50	70	70
	ブレーキ有り	80	80	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	インクリメンタル	ストローク	インクリメンタル
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.5	0.6	0.6
	ブレーキ有り	0.7	0.7	0.7

## ■適用コントローラー

(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、285ページをご確認ください。

