

# EC-CTC3

薄型  
モーター  
ストレート  
本体幅  
40mm  
24V  
ACサーボ  
モーター  
すべり  
ねじ

■型式項目

**EC** - **CTC3**

シリーズ	タイプ	リード	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
		M   4mm L   2mm	30   30mm 50   50mm	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



(注) 上写真はテーブル左取付け (GT4) 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	
	RCON-EC接続仕様 (注1)	NPN/PNP仕様 (注2)
30	-	-
50	-	-

(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交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5)	<b>ACR</b>	2-741	-
ブレーキ	<b>B</b>	2-741	-
テーブル右取付け (注4)	<b>GT2</b>	2-752	-
テーブル下取付け (注4)	<b>GT3</b>	2-752	-
テーブル左取付け (注4)	<b>GT4</b>	2-752	-
原点逆仕様	<b>NM</b>	2-758	-
PNP仕様 (注3)	<b>PN</b>	2-758	-
スパイラルカバー付き仕様	<b>SRC</b>	2-761	-
電源2系統仕様 (注3)	<b>TMD2</b>	2-762	-
無線通信仕様 (注5)	<b>WL</b>	2-763	-
無線軸動作対応仕様 (注5)	<b>WL2</b>	2-763	-

(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交換ケーブルは付属しません。  
(注4) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。  
(注5) 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交換ケーブル、電源・I/Oケーブルを手配してください。詳細は2-765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、担当営業までお問い合わせください。

## 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 交換ケーブル	CB-CVN-BJ002	2-765	-
RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (標準コネクタケーブル)	CB-REC-PWBIO□□□-RB	2-777	-
RCON-EC接続仕様 電源・I/Oケーブル (4方向コネクタケーブル)	CB-REC2-PWBIO□□□-RB	2-777	-
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-CVNW-L-CB-ACR	2-765	-

(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**

- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 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1-315ページをご確認ください。
- テーブル取付け方向は、オプション価格表よりオプション記号を必ず選択してください。
- 張出し負荷長の目安は、テーブル先端方向 50mm 以下、テーブル上面・側面方向 90mm 以下です。張出し負荷長については2-109ページの説明をご確認ください。

## 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	標準価格
<b>1 ~ 5</b>	1 ~ 5m	-
<b>6 ~ 10</b>	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)

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	(注7)
<b>0</b>	ケーブル無し	-	-
<b>1 ~ 3</b>	1 ~ 3m	-	-
<b>4 ~ 5</b>	4 ~ 5m	-	-
<b>6 ~ 9</b>	6 ~ 9m	-	-

(注7) 端子台コネクタのみ付属します。詳細は2-775ページをご確認ください。  
(注) ロボットケーブルです。

## 4方向コネクタケーブル

ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 (バラ線)	
		CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属	(注)
<b>S1 ~ S3</b>	1 ~ 3m	-	-
<b>S4 ~ S5</b>	4 ~ 5m	-	-
<b>S6 ~ S9</b>	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	すべりねじリード (mm)	4   2	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2   4
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200   100
		最高加減速度 (G)	0.4   0.1
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	0.5   1.25
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	200   100
		最高加減速度 (G)	0.4   0.1
押付け	押付け時最大推力 (N)	34.2   63.7	
	押付け最高速度 (mm/s)	20   20	
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 (kgf)	0.5   1.25	
ストローク	最小ストローク (mm)	30   30	
	最大ストローク (mm)	50   50	
	ストロークピッチ (mm)	20   20	

項目	内容
駆動方式	すべりねじ φ4mm 転速C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
ロストモーション	- (2点間位置決め機能のため、表記できません。)
静的許容モーメント	Ma : 5.8 N·m
	Mb : 5.8 N·m
	Mc : 15.3 N·m
動的許容モーメント (注8)	Ma : 3.2 N·m
	Mb : 3.2 N·m
	Mc : 8.4 N·m
走行寿命	水平1000万回往復動作 (50ST走行距離1,000km)、垂直500万回往復動作
使用周囲温度・湿度	0~40℃、10~85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター (φ30) (電源容量: 最大2.8A)
エンコーダ種類	インクリメンタル
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注8) 基準定格寿命1,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-276ページにて走行寿命をご確認ください。

## テーブルタイプモーメント方向



## 速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。

### リード4

姿勢	水平		垂直
	加速度 (G)		
速度 (mm/s)	0.4   0.4		
0	2	0.5	
200	2	0.5	

### リード2

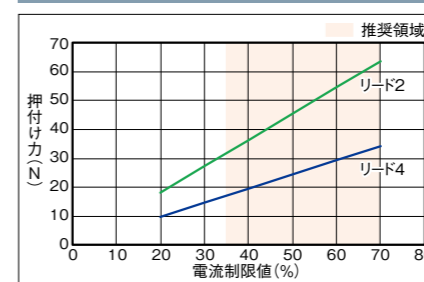
姿勢	水平		垂直
	加速度 (G)		
速度 (mm/s)	0.1   0.1		
0	4	1.25	
100	4	1.25	

## ストロークと最高速度

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

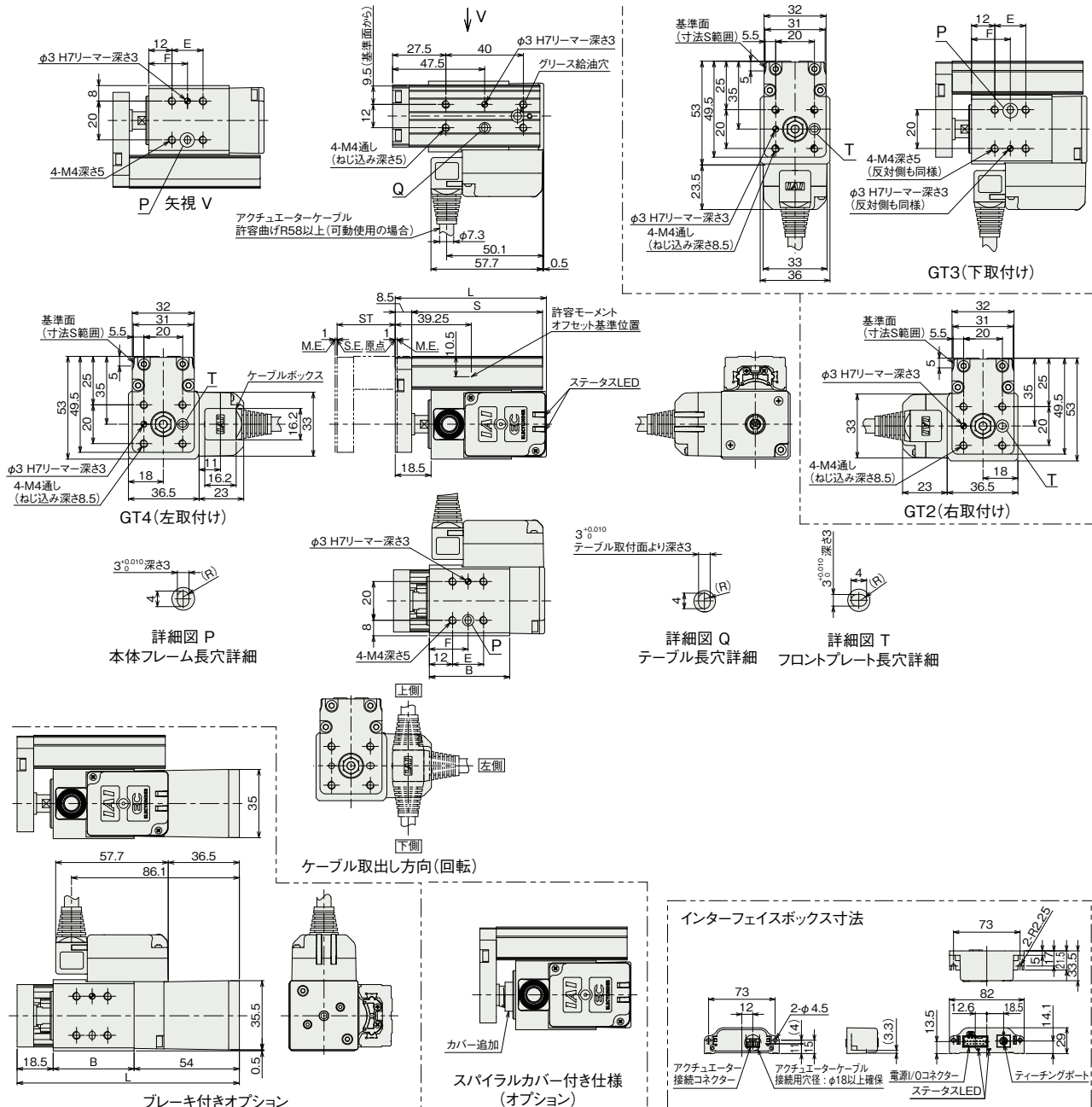
(単位はmm/s)

## 押付け力と電流制限値の相関図



(注) 原点復帰を行った場合は、テーブルが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。  
 (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-接続)  
 ケーブル取出し方向はケーブルボックスの方向変更で変更することができます。  
 (注) ケーブル取出し方向の変更回数は5回を目安としてください。

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

	ストローク	30	50
L	ブレーキ無し	78	98
	ブレーキ有り	114	134
	S	67.5	87.5
	B	41.5	61.5
	E	16	36
	F	20	31.5

■ストローク別質量

	ストローク	30	50
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.47	0.54
	ブレーキ有り	0.59	0.66

■適応コントローラ

(注) ECシリーズはコントローラ-内蔵です。内蔵コントローラ-の詳細は、2-769ページをご確認ください。