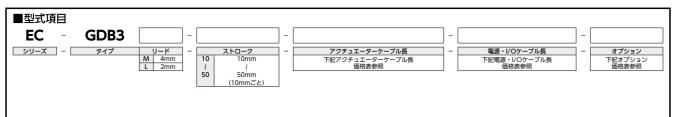
EC-GDB3



















ストローク別価格表(標準価格)

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

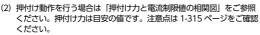
名称	オプション記号	参照頁	標準価格
RCON-EC接続仕様(注3)(注4)	ACR	2-741	_
ブレーキ	В	2-741	_
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	2-742	_
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	2-742	_
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	2-742	_
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	2-742	_
原点逆仕様	NM	2-758	_
PNP仕様(注3)	PN	2-758	_
電源2系統仕様(注3)	TMD2	2-762	_
無線通信仕様(注4)	WL	2-763	_
無線軸動作対応仕様(注4)	WL2	2-763	_

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	2-765	_
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	2-777	_
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	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-CVNWL-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)

(1)「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。



- (3) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照 ください。
- (4) ロッドにラジアル荷重およびモーメント荷重がかかる場合は、取扱説 明書を参照ください。
- (5) ストッパー用途では使用できません。

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
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。

選定上の 注意

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2-775ページをご確認ください。

■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。

00.0800-888-0088

×12×192								
	項目							
リード		ねじリード(mm)	4	2				
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	1	2				
		最高速度(mm/s)	200	100				
水平	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	20	10				
	还反/ 川枫还反	定格加減速度(G)	0.5	0.3				
		最高加減速度(G)	0.5	0.3				
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	0.4	0.8				
	直 速度/加減速度	最高速度(mm/s)	200	100				
垂直		最低速度(mm/s)	20	10				
		定格加減速度(G)	0.5	0.3				
		最高加減速度(G)	0.5	0.3				
押付け		押付け時最大推力(N)	10	17				
לונואנ		押付け最高速度(mm/s)	20	20				
ブレー	+	ブレーキ仕様	無励磁作動電	電磁ブレーキ				
70-	+	ブレーキ保持力(kgf)	0.4	8.0				
		最小ストローク(mm)	10	10				
ストロ	 一ク	最大ストローク (mm)	50	50				
		ストロークピッチ(mm)	10	10				

リード2

項目	内容
駆動方式	すべりねじ φ4mm 転造C10
繰返し位置決め精度	(10ST) ±0.1mm、(20ST以上) ±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。)
ロッド不回転精度	-
ガイドロッド	直動無限循環型
走行寿命(注7)	水平1000万回往復動作、垂直500万回往復動作
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(φ20) (電源容量:最大1.1A)
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	32768 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注7) 走行寿命は運転条件、取付け状態、潤滑状態によって異なります。

速度・加速度別可搬質量表

メインスペック

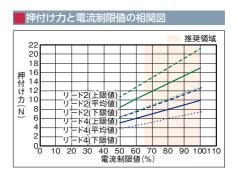
可搬質量の単位はkgです。

リード4

姿勢	水平	垂直	姿勢
速度	加速度(G)		速度
(mm/s)	0.5	0.5	(mm/s)
0	1	0.4	0
50	1	0.4	30
100	1	0.4	70
200	1	0.4	100

ストロークと最高速度 リード 10 20 30 40 50 (mm) (mm) (mm) (mm) (mm) 200<200> 100<100> (単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。



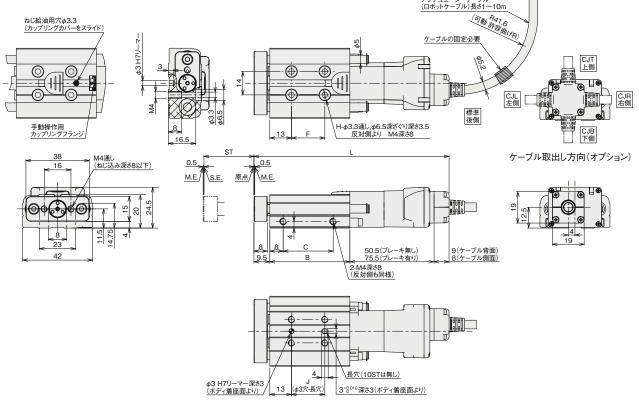
水平 垂直 加速度(G) 0.3 0.3 0.8 2 0.8 0.8 0.8

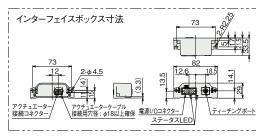
IAI

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囲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





■ストローク別寸法

ストローク		10	20	30	40	50
L	ブレーキ無し ブレーキ有り	97	107	117	127	137
(注8)	ブレーキ有り	122	132	142	152	162
В		28	38	48	58	68
С		10	20	30	40	50
F		0	10	20	30	40
Н		2	4	4	4	4
J		0	10	20	30	40

(注8) ケーブル取出し方向(オプション)を選択したの場合、1を引いた寸法となります。

■ストローク別質量

ストローク		10	20	30	40	50
質量	ブレーキ無し	0.14	0.17	0.19	0.21	0.23
(kg)	ブレーキ有り	0.16	0.19	0.21	0.23	0.25

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、2-769ページをご確認ください。

018_EC-GDB3_JPN_1.10. indd 4 2024/03/11 10:48:20