

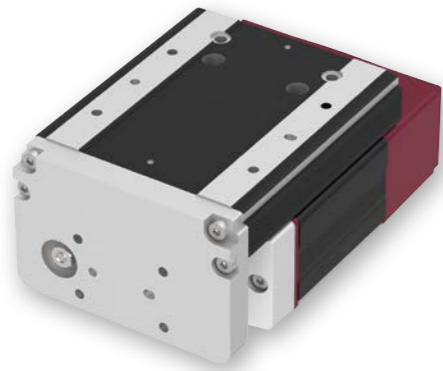
# EC-TW4

細小型  
モーター  
折返し  
本体幅  
80  
mm  
24v  
パルス  
モーター

■型式項目

EC - TW4

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 端子台タイプ 1 1m 2 2m 3 3m 4 4m 5 5m 6 6m 7 7m 8 8m 9 9m 10 10m	下記オプション 価格表参照



- POINT**  
設定上の注意
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。
  - 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1-431ページをご確認ください。
  - 張出し負荷長の目安は、Ma方向のテーブル上面方向100mm以下、テーブル先端方向50mm以下、Mb・Mc方向120mm以下です。
  - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-361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	3-551	-
原点逆仕様	NM	3-567	-
PNP仕様	PN	3-568	-
電源2系統仕様	TMD2	3-571	-
バッテリーレス	WA	3-571	-
アプリケーションエンコーダー仕様			-
無線通信仕様	WL	3-572	-
無線軸動対応仕様	WL2	3-572	-

## 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
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2.5	4
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200
		最低速度 (mm/s)	7.5	5
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1	1.5
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	300	200
		最低速度 (mm/s)	7.5	5
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3
		最高加減速度 (G)	0.5	0.5
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	無励磁作動電磁ブレーキ		
	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

## 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
0	ケーブルなし(コネクタ付属)	-
1~3	1~3m	-
4~5	4~5m	-
6~10	6~10m	-

(注) ロボットケーブルです。

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	-
静的許容モーメント	Ma: 8N・m
	Mb: 8N・m
	Mc: 26N・m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 5N・m
	Mb: 5N・m
	Mc: 17N・m
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	-
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/バッテリーレスアプリケーション
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

(注1) 基準定格寿命5,000km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。1-342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6

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

### リード4

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

### リード2

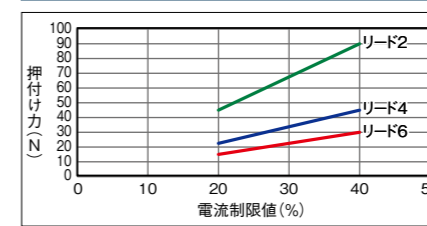
姿勢	加速度 (G)	
	水平	垂直
速度 (mm/s)	0.3	0.3
0	8	2.5
100	8	2.5

## ストロークと最高速度

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

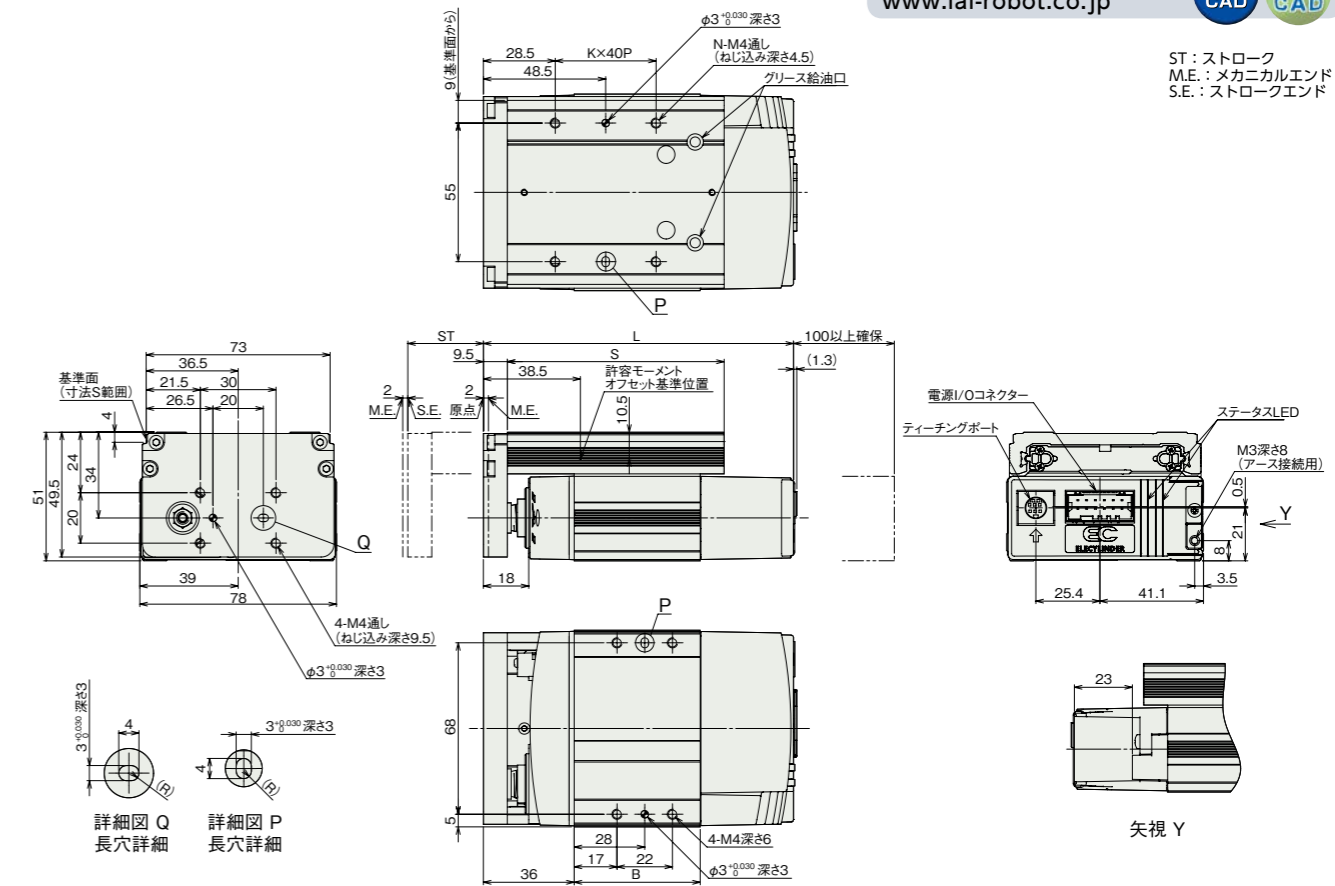
(単位はmm/s)

## 押付け力と電流制限値の相関図



## 寸法図

(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物との干渉にご注意ください。



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  
3次元 CAD

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		バッテリーレスアプリケーション		
	ストローク		ストローク		
L	ブレーキ無し	30	50	30	50
	ブレーキ有り	123	143	143	143
	ブレーキ無し	153	153	173	173
	ブレーキ有り	50	70	70	70
B	ブレーキ無し	80	80	100	100
	ブレーキ有り	86	106	86	106
S		1	2	1	2
K		4	6	4	6

## ストローク別質量

エンコーダー種類	インクリメンタル		バッテリーレスアプリケーション		
	ストローク		ストローク		
質量 (kg)	ブレーキ無し	0.8	0.9	0.8	0.9
	ブレーキ有り	0.9	1.0	1.0	1.0

## 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、7-21ページをご確認ください。

