

# EC-WS10□CR

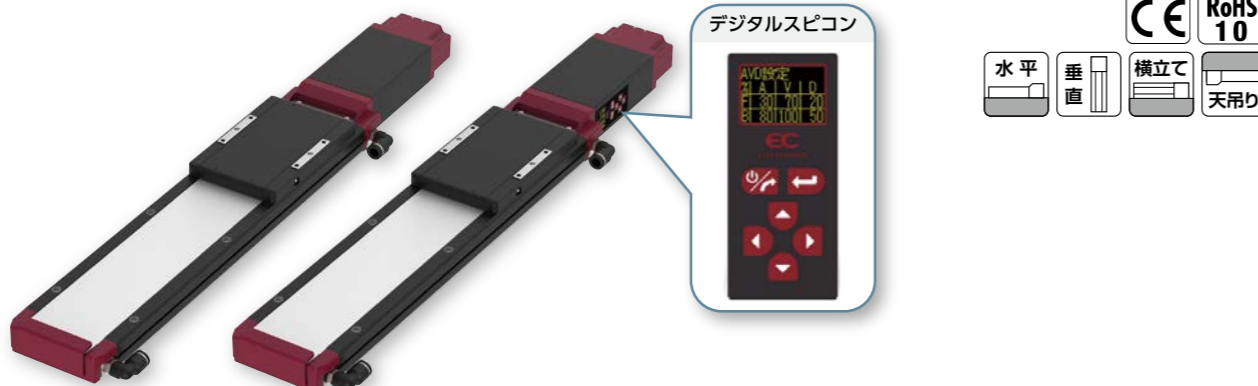
# EC-DWS10□CR (デジタルスピコン付き)

クリーン モーターストレート 本体幅 100mm 24Vパルスモーター

EC		CR	
シリーズ	タイプ	リード	仕様
WS10	標準	S 20mm	CR クリーンルーム仕様
DWS10	デジタルスピコン	H 12mm	
		M 6mm	
		L 3mm	

ストローク	電源・I/Oケーブル長	オプション
50 ↓ 500	50mm ↓ 500mm (50mmごと)	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



## ストローク別価格表(標準価格)

ストローク (mm)	標準価格		ストローク (mm)	標準価格	
	WS10□CR	DWS10□CR		WS10□CR	DWS10□CR
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

## 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	2-741	-
ブレーキ	B	2-741	-
エアシリンダー互換取付けプレート	CS	2-742	- (注2)
デジタルスピコン取付方向(左側)(注3)	DL	2-743	-
デジタルスピコン取付方向(右側)(注3)	DR	2-743	-
原点逆仕様	NM	2-758	-
PNP仕様	PN	2-758	-
電源2系統仕様	TMD2	2-762	-
吸引用継手取付け位置勝手違い	VR	2-762	-
バッテリーレス	WA	2-763	-
アブソリュートエンコーダー仕様	WL	2-763	-
無線通信仕様	WL2	2-763	-
無線軸動作対応仕様	WL2	2-763	-

(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。  
 (注2) ストローク50mmごとに価格が¥1,000アップします。ストローク別価格については、参照頁をご確認ください。  
 (注3) DWS10□CRのみ選択可能です。型式項目のオプション欄に必ずどちらかの型式をご記入ください。

**選定上の注意**

- ストロークによって最高速度が変化します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。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。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-307ページをご確認ください。
- リードS、Hは、垂直で設置することはできません。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向400mm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。
- 取付け物体の重心位置は、張出し距離の1/2以下としてください。張出し距離や負荷モーメントが許容値内であっても、動作中に異常な振動や音などが発生する場合は、動作条件を緩めてご使用ください。

## 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)	RCON-EC接続仕様(注5)(両端コネクタ付き)
0	ケーブル無し	- (注4)	CB-REC-PWBIO□□□-RB付属
1~3	1~3m	-	-
4~5	4~5m	-	-
6~7	6~7m	-	-
8~10	8~10m	-	-

(注4) 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5) 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。

## 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)	RCON-EC接続仕様(注6)(両端コネクタ付き)
S1~S3	1~3m	-	-
S4~S5	4~5m	-	-
S6~S7	6~7m	-	-
S8~S10	8~10m	-	-

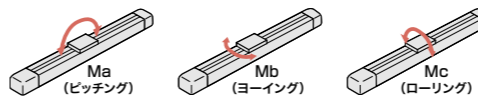
(注6) オプションでRCON-EC接続仕様(ACR)を選択した場合です。  
 (注) ロボットケーブルです。

## メインスペック

項目	内容	20				12				6				3							
		速度/加速度				速度/加速度				速度/加速度				速度/加速度							
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(省電力無効)				4				15				25				44			
		最大可搬質量(kg)(省電力有効)				4				15				25				40			
		最高速度(mm/s)				900				640				400				160			
		最低速度(mm/s)				25				15				8				4			
		定格加速度(G)				0.3				0.3				0.3				0.3			
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(省電力無効)				-				-				4				7			
		最大可搬質量(kg)(省電力有効)				-				-				4				7			
		最高速度(mm/s)				-				-				360				110			
		最低速度(mm/s)				-				-				8				4			
		定格加速度(G)				-				-				0.3				0.3			
押付け	押付け時最大推力(N)	34				57				114				228							
クリーンルーム仕様	押付け最高速度(mm/s)	25				20				20				20							
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ																			
ストローク	最小ストローク(mm)	50				50				50				50							
	最大ストローク(mm)	500				500				500				500							
	ストロークピッチ(mm)	50				50				50				50							

(注7) 最高速度時における吸引量の目安です。

## ■スライダタイプモーメント方向



速度・加速度別可搬質量表 ※出荷時は省電力設定無効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

## ■省電力設定無効(パワーモード) 可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				姿勢	速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				姿勢	速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)			
		0.3	0.5	0.7	1			0.3	0.5	0.7	1			0.3	0.5	0.3	0.5
0	4	3.5	3	2	0	15	11	9	6	0	25	20	4	3.5	0	44	7
320	4	3.5	3	2	160	15	11	9	6	140	25	20	4	3.5	60	44	7
480	4	3.5	3	2	280	15	11	9	6	180	25	20	4	3.5	80	44	7
600	4	3.5	3	2	320	15	10	8	5	220	25	20	4	3.5	110	40	7
700	4	2.5	2	1.5	400	12	8	6	4	270	20	15	4	3	135	37	
800	3	2	1.5	1	480	10	6.5	5	3	320	15	9	3	2	160	30	
900		1	1		560	8	5	4	2	360	11	6	2	1			
					640	6	4	2		400	7	3					

## ■省電力設定有効(省エネモード) 可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		姿勢	速度 (mm/s)	水平 加速度(G)		姿勢	速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)			姿勢	速度 (mm/s)	水平 垂直 加速度(G)		
		0.3	0.7			0.3	0.7			0.3	0.3	0.3			0.3		
0	4	3		0	15	7		0	25	4		0	40	7			
320	4	3		160	15	7		140	25	4		60	40	7			
480	4	3		280	13	6		180	20	4		80	40	7			
600	4	2		320	11	5		220	15	3		110	35	4.5			
700	2.5	1		400	8	3.5		270	10	1.5		135	25				
800	1			480	5	2		320	4								
				560	3												

## ■ストロークと最高速度

リード (mm)	省電力設定	50~200 (50mmごと)	250 (mm)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
		20	無効	900	800	800	700	600
12	有効	800	800	700	600	480		
	無効	640	560	480	400	320	280	
6	有効	560	480	400	320	280		
	無効	400<360>	360	270	210	180	140	120
3	有効	320<270>	270	210	180	140	120	
	無効	160<110>	135<110>	110	80	70	60	60
	有効	135<110>	110	80	70	60	60	

(注) <>内は垂直使用の場合です。(単位はmm/s)

## ■押付け力と電流制限値の相関図

