

EC-T3

马达
直联型

本体宽度
30
mm

24v
脉冲马达

滑动
丝杆

型号项目

EC	T3						
系列	类型	导程	行程	驱动轴电缆长度	电源·I/O电缆长度	选项	
	M	4mm	10	参阅 下述驱动轴电缆长度	参阅下述电源·I/O 电缆长度	参阅下述 选项	
	L	2mm	50				
			10mm				
			50mm (每10mm)				



水平
垂直

侧立
吊顶

CE

RoHS
10

不同行程

行程 (mm)	对应	
	RCON-EC连接规格(注1)	NPN/PNP规格(注2)
10	○	○
20	○	○
30	○	○
40	○	○
50	○	○

(注1) 经由R-unit连接到现场网络时的必须选择"ACR"选型。
(注2) 包含接口盒和转换电缆。

选项

名称	选项记号	参考页
RCON-EC连接规格(注3)(注4)	ACR	23
刹车	B	23
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	23
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	23
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	23
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	23
反原点规格	NM	23
PNP规格(注3)	PN	23
电源2系统规格(注3)	TMD2	23
无线通信规格(注4)	WL	23
无线通信轴动作对应规格(注4)	WL2	23

(注3) 选择RCON-EC连接规格(ACR)时, 无法选择PNP规格(PN)和电源2系统规格(TMD2)。此外, 不附带接口盒与转换电缆。
(注4) 选择RCON-EC连接规格(ACR)时, 无法选择无线通信规格(WL)和无线通信轴动作对应规格(WL2)。通过RCON-EC连接进行无线通信时, 请订购另售选项的接口盒与转换电缆、电源·I/O电缆。请参考第27页。

另售选项

名称	型号	参考页
接口盒转换电缆	CB-CVN-BJ002	32
RCON-EC连接规格 电源·I/O电缆 (标准接口电缆)	CB-REC-PWBIO□□□-RB	33
RCON-EC连接规格 电源·I/O电缆 (4方向接口电缆)	CB-REC2-PWBIO□□□-RB	33
气缸 兼容安装板	EC-CSB-T3-(行程)	24
RCON-EC连接规格 电源2系统用 接口盒(无线规格)	ECW-CVNW-L-CB-ACR	32

(注) 电源·I/O电缆为柔性电缆。
□□□填写电缆长度。(例: 010=1m)

选型注意



- "主要规格"中的负载质量表示为最大值。详细内容请参考"不同速度·加速度下的负载质量表"。
- 用于推压动作时, 请参阅"推压力与电流限制值的关系图"。推压力数值为参考值。注意事项请参考第26页。
- 根据不同的安装姿势, 需要加以注意。详情请参阅第5页。
- 平台的变位量请参考使用说明书。

驱动轴电缆长度

电缆记号	电缆长度	驱动轴电缆长度
1~3	1~3m	○
4~5	4~5m	○
6~10	6~10m(注5)	○

(注5) 经由接口盒连接时, 最长可选择9m。
(注) 选择时, 电源和I/O电缆的合计长度请控制在10m以下。

电源·I/O电缆长度

电缆记号	电缆长度	用户配线规格 (散线)
0	无电缆	(注6)
1~3	1~3m	附带 CB-EC-PWBIO□□□-RB
4~5	4~5m	
6~7	6~7m	
8~9	8~9m	

(注6) 仅附带端子台连接器。通过选项选择RCON-EC连接规格(ACR)时, 请选择"0"。不附带端子台连接器。详情请参阅第30页。
(注) 标准配备柔性电缆。

4路接口电缆

电缆记号	电缆长度	用户配线规格 (散线)
S1~S3	1~3m	附带 CB-EC2-PWBIO□□□-RB
S4~S5	4~5m	
S6~S7	6~7m	
S8~S9	8~9m	

(注) 标准配备柔性电缆。

主要规格

项目		内容	
导程	丝杆导程(mm)	4	2
水平	负载质量	最大负载质量(kg)	1 2
		最高速度(mm/s)	200 100
	速度/加减速	最低速度(mm/s)	20 10
		额定加减速(G)	0.5 0.3
		最高加减速(G)	0.5 0.3
垂直	负载质量	最大负载质量(kg)	0.4 0.8
		最高速度(mm/s)	200 100
	速度/加减速	最低速度(mm/s)	20 10
		额定加减速(G)	0.5 0.3
		最高加减速(G)	0.5 0.3
推压	推压时最大推力(N)	10 17	
	推压最高速度(mm/s)	20 20	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车	
	刹车保持力(kgf)	0.4 0.8	
行程	最小行程(mm)	10 10	
	最大行程(mm)	50 50	
	行程间距(mm)	10 10	

项目	内容
驱动方式	滑动丝杆 φ4mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.05mm
空转	—(由于是2点定位功能, 无法标记。)
静态允许负载力矩	Ma : 1.90 N·m(10ST) 5.08 N·m(20ST) 11.7 N·m(30ST以上)
	Mb : 1.90 N·m(10ST) 5.08 N·m(20ST) 11.7 N·m(30ST以上)
	Mc : 7.99 N·m(10ST) 14.0 N·m(20ST) 22.0 N·m(30ST以上)
动态允许负载力矩	Ma : 1.04 N·m(10ST) 2.35 N·m(20ST) 4.71 N·m(30ST以上)
	Mb : 1.04 N·m(10ST) 2.35 N·m(20ST) 4.71 N·m(30ST以上)
	Mc : 4.37 N·m(10ST) 6.46 N·m(20ST) 8.84 N·m(30ST以上)
行走寿命(注7)	水平1000万次往复动作、垂直500万次往复动作
使用环境温度与湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振动、耐冲击	4.9m/s ²
对应国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲马达(φ20)
编码器种类	增量型
编码器分辨率	32768 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

(注7) 行走寿命因运行条件、安装状态、润滑状态不同而发生变化。

■平台型力矩方向



不同速度·加速度下的负载质量表

负载质量的单位为kg。

导程4

姿势	水平	垂直
	加速度(G)	
速度 (mm/s)	0.5	0.5
0	1	0.4
100	1	0.4
150	1	0.4
200	1	0.4

导程2

姿势	水平	垂直
	加速度(G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.3
0	2	0.8
20	2	0.8
50	2	0.8
100	2	0.8

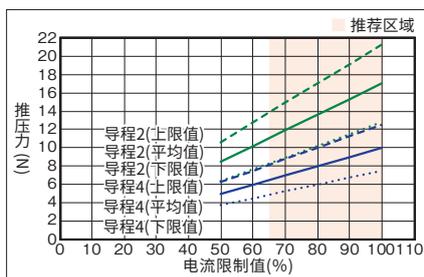
行程与最高速度

导程 (mm)	10 (mm)	20 (mm)	30 (mm)	40 (mm)	50 (mm)
4	200<200>				
2	100<100>				

(单位为mm/s)

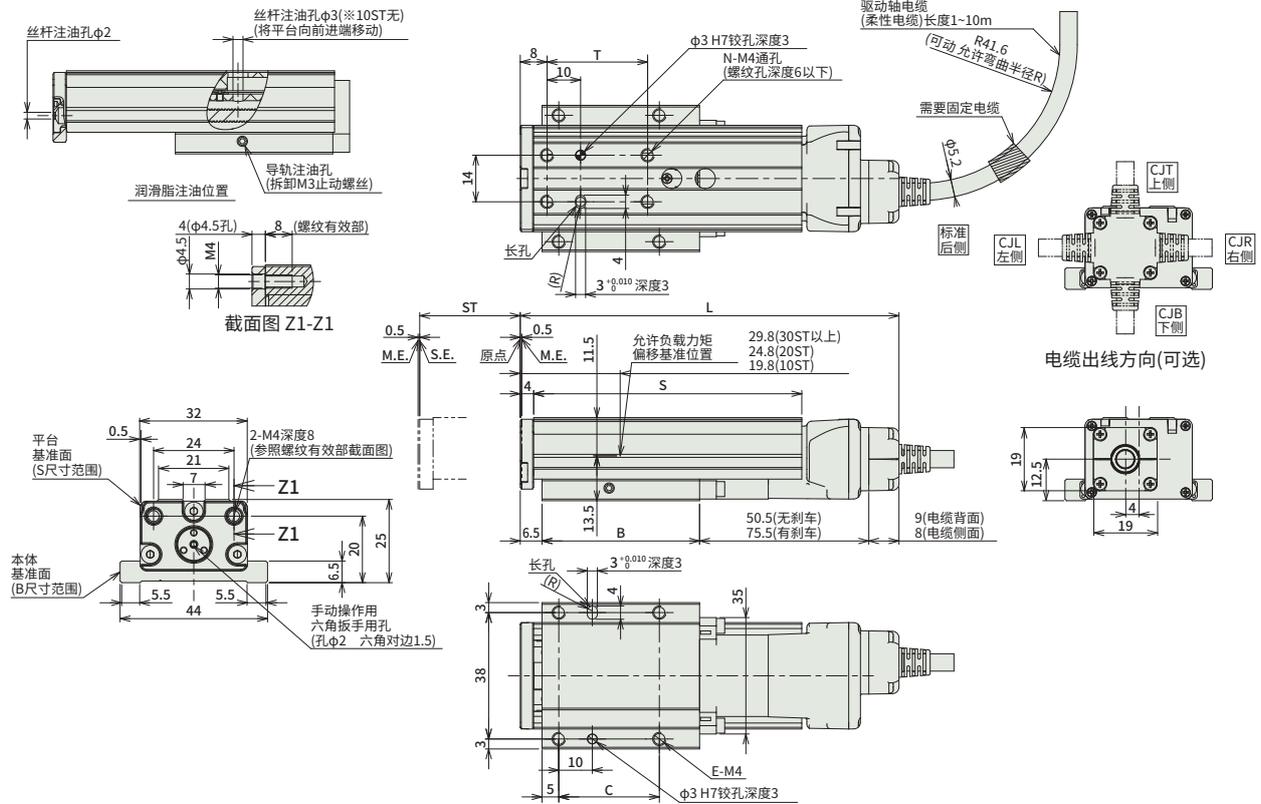
(注) < >内为垂直使用时的数值。

推压力与电流限制值的关系图



(注) 进行原点复位时, 平台会移动至M.E.处, 请不要与周围物品产生干涉。
(注) 请固定驱动轴电缆, 避免电缆根部松动。
电缆可以分离和更换。(通过接线盒内的插头连接)
通过电缆出线方向变更的选项指定电缆出现方向。(可选)

ST: 行程
M.E.: 机械终端
S.E.: 行程终端



各行程尺寸

行程		10	20	30	40	50
L (注8)	无刹车	93	103	113	123	133
	有刹车	118	128	138	148	158
B		27	37	47	57	67
C		15	20	30	40	50
E		4	4	4	4	4
N		4	4	4	4	4
S		40	60	80	90	100
T		20	20	30	40	50

(注8) 选择了电缆出线方向变更的选项(可选)时, 尺寸L减少1mm。

各行程质量

行程		10	20	30	40	50
质量 (kg)	无刹车	0.15	0.18	0.21	0.23	0.25
	有刹车	0.17	0.20	0.23	0.25	0.27

适用控制器

(注) EC系列为控制器内置。内置控制器的详情请参阅第28页。

