

EC-RR6□AHR

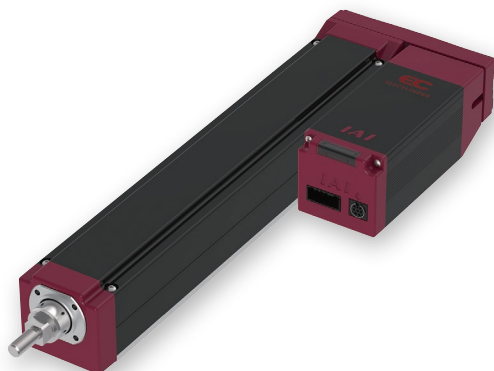


本体幅
60
mm

24v
パルス
モーター

■型式項目

EC	-	RR6	□	AHR	-	□	-	□	-	□
シリーズ	-	タイプ	リード	仕様	-	ストローク	-	ケーブル長	-	オプション
		S	20mm	AHR		50	50mm	0		端子台タイプ
		H	12mm			400	400mm (50mm毎)	1		コネクタ付き
		M	6mm					10		1m
		L	3mm							10m
										下記オプション 価格表参照



ラジアル荷重対応
ラジアルシリンダー®

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) 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	ストローク (mm)	標準価格
50	-	250	-
100	-	300	-
150	-	350	-
200	-	400	-

■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	143	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	143	-
フランジ (前)	FL	144	-
フット金具	FT	145	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	147	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	147	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	148	-
ナックルジョイント (注2)	NJ	149	-
ナックルジョイント + 揺動受け金具 (注2)	NJPB	149	-
原点逆仕様	NM	150	-
PNP仕様	PN	150	-
クレビス金具 (注2)	QR	150	-
クレビス金具 + 揺動受け金具 (注2)	QRPB	151	-
電源2系統仕様	TMD2	151	-
バッテリーレス	WA	151	-
アブソリュートエンコーダー仕様	WA	151	-
無線通信仕様	WL	151	-
無線軸動作対応仕様	WL2	151	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。

(注2) クレビス金具 (QRもしくはQRPB) とナックルジョイント (NJもしくはNJPB) はセットでの購入となります。組付はお客様にてご対応ください。

■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。



- (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。省電力設定を有効にする場合は、メインスペックが変わりますので、詳細は「速度・加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。ロッドに作用するラジアル荷重についての詳細は 153 ページをご確認ください。
- (3) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
- (4) 押付け動作を行う場合は「押付け力と電流制限値の相關図」をご参照ください。押付け力は目安の値です。
- (5) 使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は 155 ページをご参照ください。
- (6) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 33 ページをご参照ください。

■メインスペック

項目		内容				
リード	ボールねじリード(mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量(kg) (省電力無効)	6	25	40	60
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg) (省電力有効)	6	25	40	40
		最高速度(mm/s)	800	700	450	225
	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	1	1	1	1
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg) (省電力無効)	1.5	4	10	20
		最大可搬質量(kg) (省電力有効)	1	4	10	20
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	700	450	225
		最低速度(mm/s)	25	15	8	4
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
		最高加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.5
押付け	押付け時最大推力(N)	67	112	224	449	
	押付け最高速度(mm/s)	20	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)	1.5	4	10	20	
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)	400	400	400	400	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

項目		内容
駆動方式	ボールねじ φ10mm 転造C10	
繰返し位置決め精度	±0.05mm	
ロストモーション	-	
リニアガイド	直動無限循環型	
ロッド	φ25mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理	
ロッド不回転精度(注3)	0度	
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 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/バッテリーレスアブソリュート	
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3) 無負荷時のロッド回転方向変位角を表します。

■速度・加速度別可搬質量表

■省電力設定無効 可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直	
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	6	6	5	5	1.5	1.5
160	6	6	5	5	1.5	1.5
320	6	6	5	3	1.5	1.5
480	6	6	5	3	1.5	1.5
640	6	4	3	2	1.5	1.5
800	4	3		1	1	

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直	
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	25	18	16	12	4	4
100	25	18	16	12	4	4
200	25	18	16	10	4	4
400	20	14	10	6	4	4
500	15	8	6	4	3.5	3
700	6	2			2	1

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直	
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	40	35	30	25	10	10
50	40	35	30	25	10	10
100	40	35	30	25	10	10
200	40	30	25	20	10	10
250	40	27.5	22.5	18	9	8
350	30	14	12	10	5	4.5
400	18	10	6	2	3	2.5
450	8	3			1	0.5

リード3

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直	
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	60	50	45	40	20	20
50	60	50	45	40	20	20
100	60	50	45	40	20	20
125	60	50	40	30	10	10
175	40	35	25	20	6	5
200	35	23	15	5	5	4
225	16				2	

■省電力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

リード20

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	6	5	1	
160	6	5	1	
320	6	5	1	
480	4	3	1	
640	3	1	0.5	

リード12

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	25	10	4	4
100	25	10	4	4
200	25	10	4	4
300	20	8	3	
400	10	5	2	
500	5	2	1	

リード6

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	40	20	10	10
50	40	20	10	10
100	40	20	10	10
150	40	20	8	
200	35	18	5	
250	10	6	3	

リード3

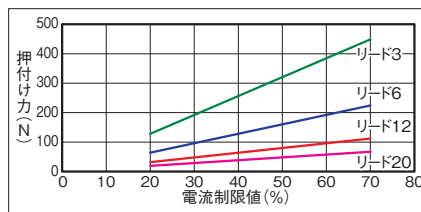
姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	0.3
0	40	25	20	20
25	40	25	20	
50	40	25	20	
75	40	25	12	
100	40	25	9	
125	40	25	5	

■ストロークと最高速度

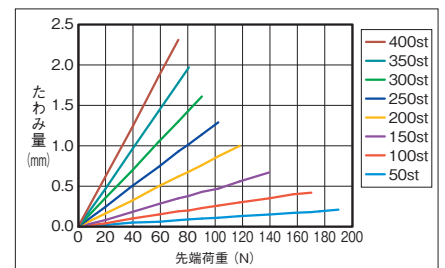
リード (mm)	省電力 設定	50~400 (50mm毎)
20	無効	800
	有効	640
12	無効	700
	有効	500
6	無効	450
	有効	250
3	無効	225
	有効	125

(単位はmm/s)

■押付け力と電流制限値の相関図



■ロッドたわみ量(参考値)



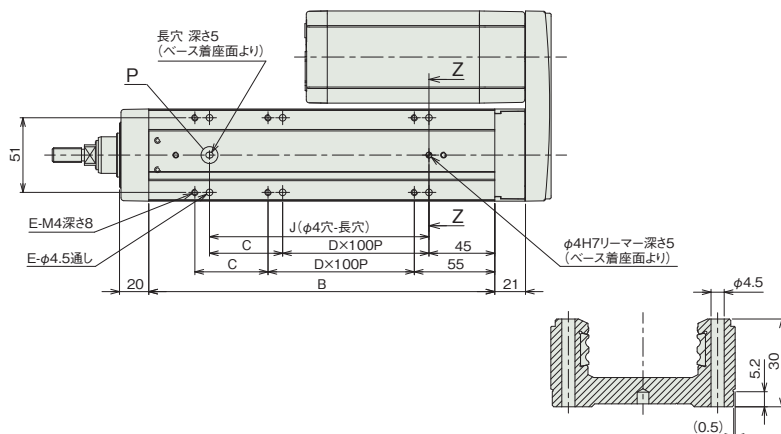
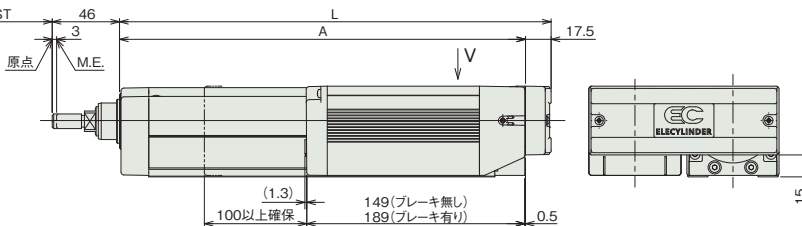
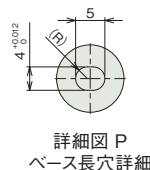
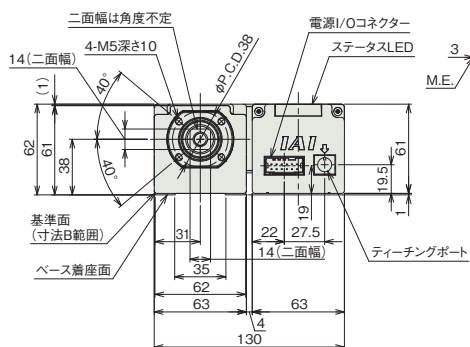
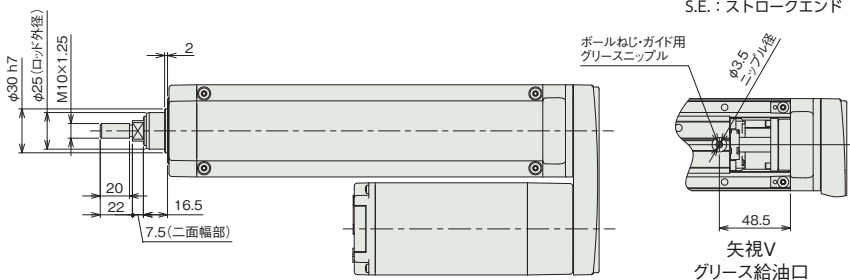
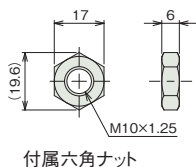
寸法図

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

(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辺物との干渉にご注意ください。
(注) 下図はモーター左折返し仕様 (ML) の場合です。

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



断面図 Z-Z
ベース取り付け用通し穴詳細

■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	245	295	345	395	445	495	545	595
A	227.5	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5
B	186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5
C	0	50	0	50	0	50	0	50
D	1	1	2	2	3	3	4	4
E	4	6	6	8	8	10	10	12
J	100	150	200	250	300	350	400	450

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.3	2.5	2.8	3.1	3.3	3.6	3.9	4.1
	ブレーキ有り	2.6	2.8	3.1	3.4	3.6	3.9	4.2	4.4

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、156ページをご確認ください。