

EC-RR4

モーター
ストレート
本体幅
40
mm
24v
パルス
モーター

■型式項目

EC - **RR4**

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
		S 16mm H 10mm M 5mm L 2.5mm	50 ? 300 50mm ? 300mm (50mm毎)	0 ? 1 ? 10 端子台タイプ コネクタ付き	下記オプション 価格表参照



(注) 上写真はモーター取付方向上側(MOT)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	-	200	-
100	-	250	-
150	-	300	-

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	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	3-552	-
フランジ(前)	FL	3-553	-
フート金具	FT	3-556	-
モーター取付方向変更(下側)(注1)	MOB	3-562	-
モーター取付方向変更(左側)(注1)	MOL	3-562	-
モーター取付方向変更(右側)(注1)	MOR	3-562	-
モーター取付方向変更(上側)(注1)	MOT	3-562	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	3-563	-
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	-
アプソリュートエンコーダー仕様	WA	3-571	-
無線通信仕様	WL	3-572	-
無線軸動作対応仕様	WL2	3-572	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの記号をご記入ください。

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。

POINT
選定上の注意

- 「メインスペック」の可搬質量は最大値を表記しています。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。
- 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1-465ページをご確認ください。
- 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。
- 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。
- 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)	16	10	5	2.5	
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)(省電力無効)	7	16	25	35
		最大可搬質量(kg)(省電力有効)	5	10	22	35
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	700	350	175
		最低速度(mm/s)	40	30	7	4
		定格加減速度(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)	1.5	2.5	5	6.5
		最大可搬質量(kg)(省電力有効)	1	2	4.5	6.5
押付け	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	700	350	150
		最低速度(mm/s)	40	30	7	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	0.3	
	押付け時最大推力(N)	41	66	132	263	
ブレーキ	押付け最高速度(mm/s)	40	30	20	20	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	2.5	5	6.5	
	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

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16

姿勢 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)						加速度(G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	7	6	5	3.5	1.5	1.25						
140	7	6	5	3.5	1.5	1.25						
280	7	6	4.5	3.5	1.5	1.25						
420	7	6	3.5	2.5	1.5	1.25						
560	6.5	5.5	3.5	2.5	1.5	1.25						
700	5.5	3.5	2.5	1.5	1	1						
800	1	1	1	1	1	1						

リード10

姿勢 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)						加速度(G)					
	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	16	15	13	11	2.5	2						
175	16	15	13	11	2.5	2						
350	16	11	11	7.5	2.5	2						
435	15	9	8	6.5	2.5	2						
525	11	7	5.5	4.5	2.5	2						
600	7	4.5	3.5	2.5	2	2						
700	2.5	1.5				1						

リード5

姿勢 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)						加速度(G)					
	0.3	0.5	0.3	0.5	0.3	0.5	0.3	0.5	0.3	0.5	0.3	0.5
0	25	22	5	4.5								
85	25	22	5	4.5								
130	25	22	5	4.5								
215	25	22	5	4.5								
260	25	22	5	4.5								
300	22	18	5	4								
350	18	11	3	3								

リード2.5

姿勢 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)						加速度(G)					
	0.3	0.5	0.3	0.5	0.3	0.5	0.3	0.5	0.3	0.5	0.3	0.5
0	35											
40	35											
85	35											
105	35											
135	32											
150	30											
175	28											

■省電力設定有効 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16

姿勢 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)						加速度(G)					
	0.3	0.7	0.3				0.3	0.7	0.3			
0	5	3	1									
140	5	3	1									
280	5	3	1									
420	4	3	1									
560	3	1.5	1									

リード10

姿勢 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)						加速度(G)					
	0.3	0.7	0.3				0.3	0.7	0.3			
0	10	6.5	2									
175	10	6.5	2									
350	9	6.5	2									
435	5	2.5	1.5									
525	1		1									

リード5

姿勢 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)						加速度(G)					
	0.3	0.3					0.3	0.3				
0	22	4.5										
85	22	4.5										
130	22	4.5										
215	18	3										
260	12	2										

リード2.5

姿勢 (mm/s)	水平						垂直					
	加速度(G)						加速度(G)					
	0.3	0.3					0.3	0.3				
0	35	6.5										
40	35	6.5										
85	35	6.5										
105	30	6										
135	25	3.5										

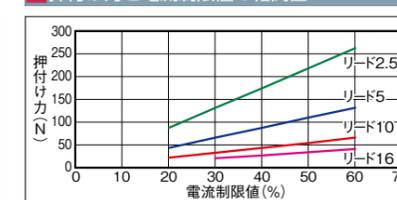
ストロークと最高速度

リード (mm)	省電力設定	50~150 (50mm毎)	200 (mm)	250 (mm)	300 (mm)
16	無効	800	600	440	440
	有効	560		440	
10	無効	700	570	390	290
	有効	525		390	290
5	無効	350	280	190	140
	有効	260		190	140
2.5	無効	175 <150>	135	90	70
	有効	135		90	70

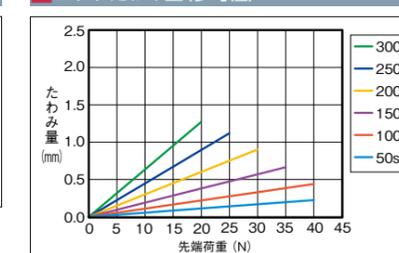
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

押付け力と電流制限値の相関図



ロッドたわみ量(参考値)

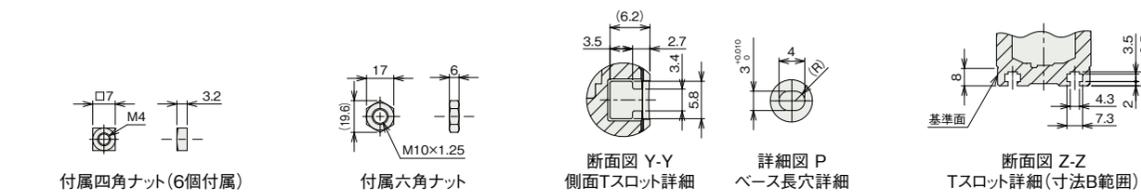
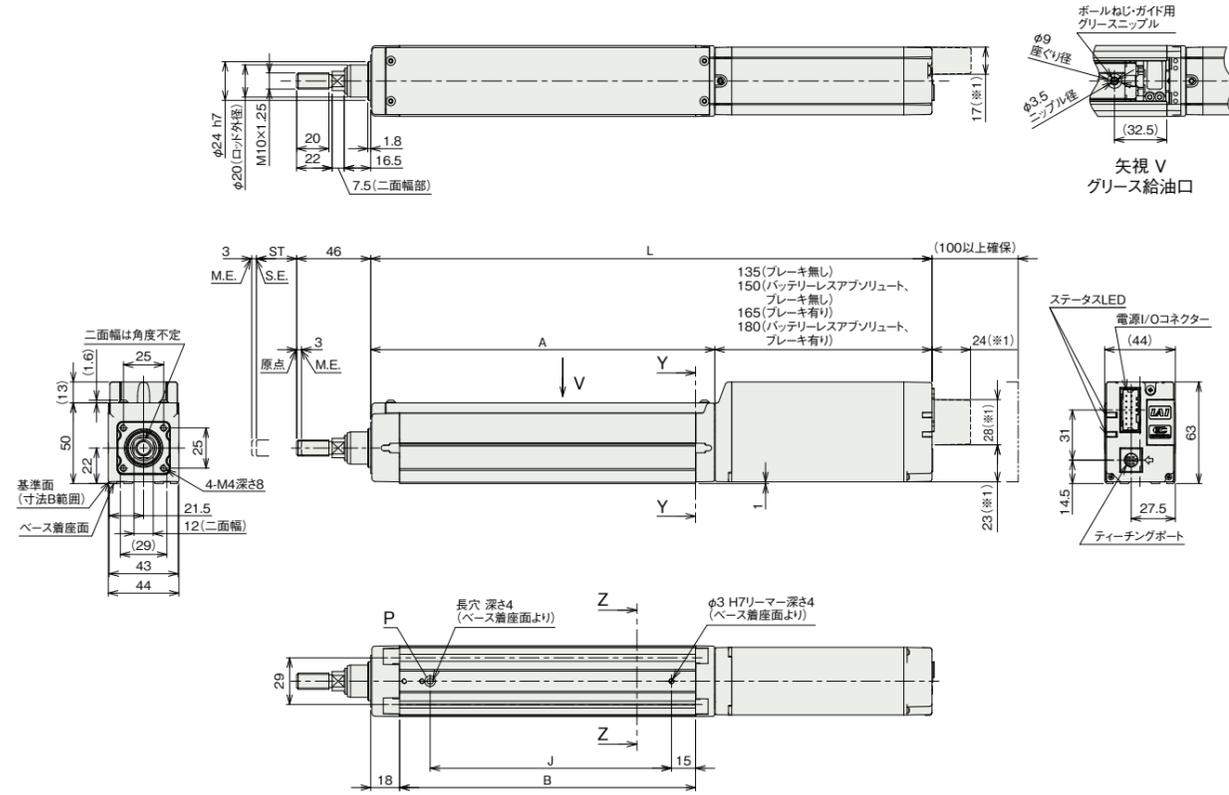


寸法図

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

※1 無線通信仕様(オプション)または無線軸動対応仕様(オプション)を選択した場合の寸法となります。
(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) 下図はモーター取付方向上側(MOT)です。



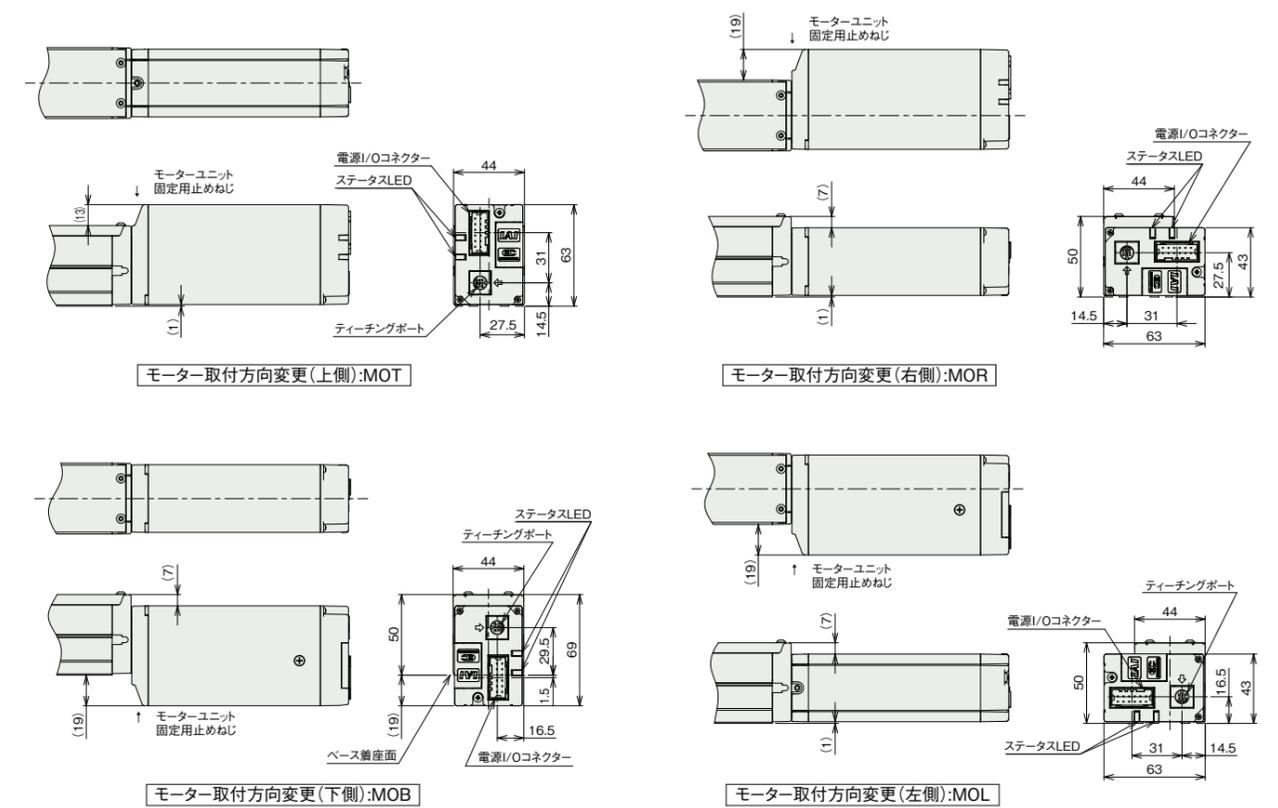
■ストローク別寸法

L	ストローク		50	100	150	200	250	300
	インクリメンタル	ブレーキ無し	299	349	399	449	499	549
ブレーキ有り		329	379	429	479	529	579	
バッテリーレス アップリユート	ブレーキ無し	314	364	414	464	514	564	
	ブレーキ有り	344	394	444	494	544	594	
A		164	214	264	314	364	414	
B		134	184	234	284	334	384	
J		100	150	200	250	300	350	

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク		50	100	150	200	250	300
		ブレーキ無し	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3
	ブレーキ有り	1.5	1.7	1.9	2.1	2.2	2.4	

■モーター取付方向変更(オプション)



■適用コントローラー

(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。