

# EC-RR6 BR

二次電池  
動作温度  
-80℃

モーター  
折返し

本体幅  
60mm

24V  
パルス  
モーター

■型式項目

EC - RR6 [ ] B [ ] R [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	リード	仕様	仕様	ストローク	電源・I/Oケーブル長	オプション		
S	20mm	B	二次電池製造工程対応製品	R	モーター折返し	65 ↓ 315	65mm ↓ 315mm (50mmごと)	電源・I/Oケーブル長 下記電源・I/Oケーブル長 価格表参照	オプション 下記オプション 価格表参照
H	12mm								
M	6mm								
L	3mm								



(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
65	215	115	265
115	-	165	315

## 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	507	-
ブレーキ (注2)	B	507	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	508	-
フランジ (前) (注2)	FL	509	-
フット金具	FT	510	-
3ポジション切替仕様	MF	513	-
モーター左折返し仕様 (注3)	ML	513	-
モーター右折返し仕様 (注3)	MR	513	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	514	-
ナックルジョイント (注4)	NJ	515	-
ナックルジョイント + 揺動受け金具 (注4)	NJPB	516	-
原点逆仕様	NM	516	-
PNP仕様 (注1)	PN	516	-
クレビス金具 (注4)	QR	517	-
クレビス金具 + 揺動受け金具 (注4)	QRPB	518	-
ステンレス吸引継手取付け仕様 (左側) (注5)	SVL	519	-
ステンレス吸引継手取付け仕様 (右側) (注5)	SVR	519	-
電源2系統仕様 (注1)	TMD2	519	-
バッテリーレス アプリケーションエンコーダー仕様	WA	519	-
無線通信仕様	WL	519	-
無線動作対応仕様	WL2	519	-

(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) 最短ストローク (65mm) の場合、ブレーキ (B) とフランジ (FL) を同時に選択することはできません。  
 (注3) 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4) 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。  
 (注5) 継手取付け位置はモーター折返し方向と逆側のみ選択可能です。

**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。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総合カタログ・2巻の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。
- 使用周囲温度によって、デューティ比の制限が必要です。詳細は総合カタログ・1巻のページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は5ページをご参照ください。
- e-ワイヤリングシステムとの接続方法は、カタログ「e-ワイヤリングシステム / 現場置き電源 (CJ0429)」の3ページをご参照ください。

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

(注6) 電源・I/Oコネクターのみ付属します。詳細は総合カタログ・2巻のページをご確認ください。  
 (注7) オプションでRCON-EC接続仕様 (ACR) を選択した場合です。ただし、e-ワイヤリングシステムと接続する場合は、ケーブル無しを選択してください。  
 (注8) ロボットケーブルです。

## 4方向コネクターケーブル

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8) (両端コネクター付き)
		CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC2-PWBIO□□□-RB付属
S1 ~ S3	1 ~ 3m	-	-
S4 ~ S5	4 ~ 5m	-	-
S6 ~ S7	6 ~ 7m	-	-
S8 ~ S10	8 ~ 10m	-	-

(注8) オプションでRCON-EC接続仕様 (ACR) を選択した場合です。ただし、e-ワイヤリングシステムと接続する場合は、選択できません。  
 (注9) ロボットケーブルです。

## メインスペック

項目	内容	項目				
		20	12	6	3	
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)	4	17.5	28	42
		最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	4	17.5	28	28
	速度/加速度	最高速度 (mm/s)	800	400	200	100
		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	最高加速度 (G)	1	1	1	1	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (省電力無効)	1	3	7	8.5
		最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	0.5	3	7	8.5
	速度/加速度	最高速度 (mm/s)	800	400	200	100
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
定格加速度 (G)		0.3	0.3	0.3	0.3	
押付け	最高加速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	67	112	224	449	
ブレーキ	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	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	3	7	8.5	
	最小ストローク (mm)	65	65	65	65	
ストローク	最大ストローク (mm)	315	315	315	315	
	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	リード3/6/12 : ±0.02mm、リード20 : ±0.03mm
ロストモーション	0.1mm以下
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9)	0度
使用周囲温度・湿度	10~40℃、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令、UL規格
モーター種類	パルスモーター (□42) (電源容量: 最大4.2A)
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9) 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 ※出荷時は省電力設定無効です。詳細は総合カタログ・1巻の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。

### リード20

姿勢	速度 (mm/s)	水平				垂直	
		加速度 (G)				0.3	0.5
0	4	4	3.5	3.5	1	1	
160	4	4	3.5	3.5	1	1	
320	4	4	3.5	2	1	1	
480	4	4	3.5	2	1	1	
640	4	3	2	1.5	1	1	
800	3	2			0.5	0.5	

### リード12

姿勢	速度 (mm/s)	水平				垂直	
		加速度 (G)				0.3	0.5
0	17.5	12.5	11	8.5	3	3	
100	17.5	12.5	11	8.5	3	3	
200	17.5	12.5	11	7	3	3	
400	14	10	7	4	3	3	

### リード6

姿勢	速度 (mm/s)	水平				垂直	
		加速度 (G)				0.3	0.5
0	28	24.5	21	17.5	7	7	
50	28	24.5	21	17.5	7	7	
100	28	24.5	21	17.5	7	7	
200	28	21	17.5	14	7	7	

### リード3

姿勢	速度 (mm/s)	水平				垂直	
		加速度 (G)				0.3	0.5
0	42	35	31.5	28	8.5	8.5	
50	42	35	31.5	28	8.5	8.5	
100	42	35	31.5	28	8.5	8.5	

## ■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。

### リード20

姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直	
		加速度 (G)			0.3	0.5
0	4	3.5	0.7	0.3		
160	4	3.5	0.5			
320	4	3.5	0.5			
480	3	1.5	0.5			
640	2	0.5				

### リード12

姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直	
		加速度 (G)			0.3	0.5
0	17.5	7	3			
100	17.5	7	3			
200	17.5	7	3			
300	14	5.5	2			
400	7	3.5	1.5			

### リード6

姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直	
		加速度 (G)			0.3	0.5
0	28	14	7			
50	28	14	7			
100	28	14	7			
150	28	14	5.5			
200	24.5	12.5	3.5			

### リード3

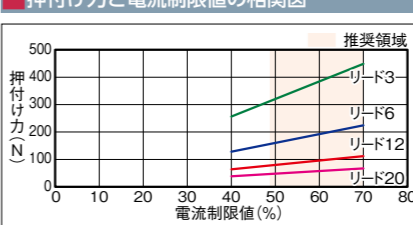
姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直	
		加速度 (G)			0.3	0.5
0	28	17.5	8.5			
25	28	17.5	8.5			
50	28	17.5	8.5			
75	28	17.5	8.5			
100	28	17.5	6.5			

## ストロークと最高速度

リード (mm)	省電力設定	65~315 (50mmごと)
20	無効	800
	有効	640
12	無効	400
	有効	400
6	無効	200
	有効	200
3	無効	100
	有効	100

(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)

