





#### ストローク別価格表(標準価格)

ストローク	標準	標準価格 ストローク		標準価格		
(mm)	RR6	DRR6	(mm)	RR6	DRR6	
65	_	_	215	_	_	
115	_	_	265	_	_	
165		_	215		_	

#### 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	В	2-741	_
先端アダプター(フランジ)	FFA	2-744	_
フランジ(前)	FL	2-745	_
フート金具	FT	2-748	_
指定グリース塗布仕様	G5	2-752	_
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	2-755	_
ナックルジョイント(注2)	NJ	2-756	_
ナックルジョイント	NJPB	2-757	_
+揺動受け金具(注2)			
原点逆仕様	NM	2-758	_
PNP仕様	PN	2-758	_
クレビス金具(注2)	QR	2-759	_
クレビス金具	QRPB	2-760	_
+揺動受け金具(注2)	_		
電源2系統仕様	TMD2	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			
無線通信仕様	WL	2-763	_
無線軸動作対応仕様	WL2	2-763	_
(注1) DCON EC按结件样(ACD) 湿切時け DNI	D/+ 柱 (DNI) お F7%電流2	玄統44 /T	MD2)を選択で

- (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) 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。

  ユー+

(1) 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。

- (2)「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。
- (3) 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 2-91 ページをご確認ください。
- (4) 水平可搬質量は、外付けガイドを併用した場合です。
- (5) 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。 (6) 使用周囲温度によって、デューティー比の制限が必要です。詳細は
- 1-326 ページをご参照ください。 (7) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照 ください。

# 電源・I/Oケーブル長価格表(標準価格)

### ■標準コネクターケーブル

選定上の 注意

5	ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 (バラ線) CB-EC-PWBIO□□□-RB付属	RCON-EC接続仕様(注4) (両端コネクター付き) CB-REC-PWBIO□□□-RB付属
Г	0	ケーブル無し	- (注3)	-
	1~3	1 ~ 3m	_	_
	4~5	4 ~ 5m	_	_
	6~7	6 ~ 7m	_	_
	8 ~ 10	8 ~ 10m	_	_

(注3) 端子台コネクターのみ付属します。詳細は2-775ページをご確認ください。 (注4) 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。

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) (両端コネクター付き)		
		CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC2-PWBIORB付属		
S1 ~ S3	1 ~ 3m	_	_		
S4 ~ S5	4 ~ 5m	_	_		
S6 ~ S7	6 ~ 7m	_	_		
SR ~ S10	2 ~ 10m	_	_		

**S8 ~ S10** 8 ~ 10m − (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。

### 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	
	<b>り</b> 放貝里	最大可搬質量(kg)(省電力有効)	6	25	40	40	
水平		最高速度(mm/s)	800	700	450	225	
小十	速度/加減速度	最低速度(mm/s)	25	15	8	4	
	述反/ 川减述反	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	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(省電力無効)	1.5	4	10	12.5	
	<b>り</b> 放貝里	最大可搬質量(kg)(省電力有効)	1	4	10	12.5	
垂直	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	800	700	450	225	
亜世		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	
J#I'JIJ		押付け最高速度(mm/s)	20	20	20	20	
ブレー	+	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
70-	T	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	4	10	12.5	
		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	- (2点間位置決め機能のため、表記できません。)
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6)	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 <sup>2</sup>
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(□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6) 無負荷時のロッド回転方向	可変位角です。

リード6

リード6

#### 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。 リード12

リード12

## リード20

姿勢		水平				直
速度		7	加速度	(G)		
(mm/s)	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	1.5	1.5		
800	4	3			1	1

姿勢		水平				直
速度			加速度	₹(G)		
(mm/s)	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

姿勢		水	垂	直		
速度			加速度	(G)		
(mm/s)	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	5
400	18	10	6	5	3	3
450	8	3			2	1

姿勢		水	<del>T</del>		垂	直
速度			加速	度(0	5)	
(mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	60	50	45	40	12.5	12.5
50	60	50	45	40	12.5	12.5
100	60	50	45	40	12.5	12.5
125	60	50	40	30	10	10
175	40	35	25	20	6	5
200	35	30	20	14	5	4.5
225	16	16	10	6	5	4

リード3

リード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。

リード20

姿勢	水	<del>Ψ</del>	垂直
速度		加速度(0	i)
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	6	5	1
160	6	5	1
320	6	5	1
480	4	3	1
640	3	1	0.5

姿勢	水	<del>Ψ</del>	垂直
速度		加速度(0	i)
(mm/s)	0.3	0.7	0.3
0	25	10	4
100	25	10	4
200	25	10	4
300	20	8	3
400	10	5	2
500	5	2	1

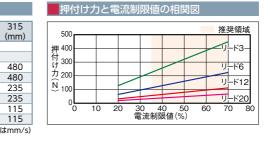
姿勢	水	平	垂直				
速度		加速度(0	6)				
(mm/s)	0.3 0.7 0.3						
0	40	20	10				
50	40	10					
100	40	20	10				
150	40	20	8				
200	35	18	5				
250	10	6	3				

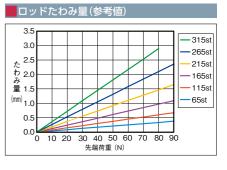
_						
	姿勢	水	垂直			
	速度	加速度(G)				
	(mm/s)	0.3	0.3			
1	0	40	25	12.5		
	25	40	25	12.5		
	50	40	25	12.5		
	75	40	25	12		
	100	40	25	9		
	125	40	25	5		

#### ストロークと最高速度 65~215 | 265 | 315 省電力設定 (50mmごと) (mm) (mm) 800 20 有効 480 700 660 12

有効

500 325 235 450 無効 6 250 235 225 160 115 115 (単位はmm/s)



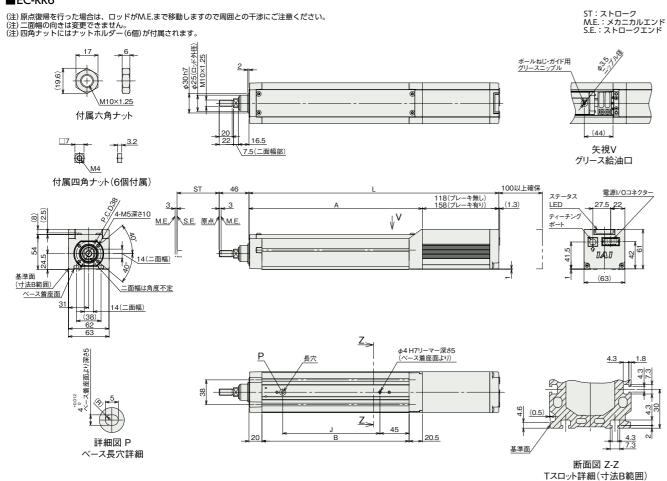


IAI

018\_EC-RR6\_DRR6\_JPN\_1.10.indd 2-3 2024/03/11 10:51:25



### ■EC-RR6



# ■ストローク別寸法

ストローク		65	115	165	215	265	315
L	ブレーキ無し	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	ブレーキ有り	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5
A		217.5	267.5	317.5	367.5	417.5	467.5
В		177	227	277	327	377	427
J		100	150	200	250	300	350

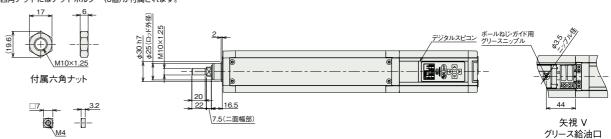
# ■ストローク別質量

■ハーローノが良主							
ストローク		65	115	165	215	265	315
質量 ブ (kg) ブ	レーキ無し	1.7	2.0	2.2	2.5	2.7	3.0
(kg) ブ	レーキ有り	1.9	2.2	2.4	2.7	3.0	3.2

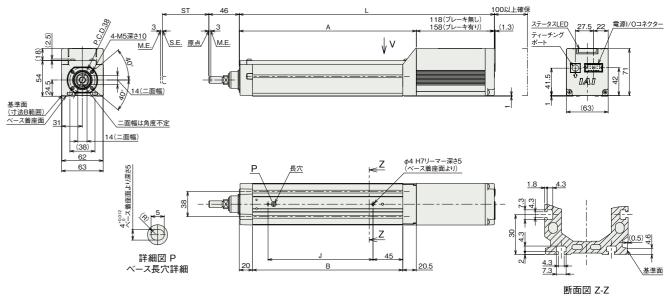
## ■EC-DRR6〈デジタルスピコン付き〉

(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囲との干渉にご注意ください。 (注) 二面幅の向きは変更できません。 (注) 四角ナットにはナットホルダー(6個) が付属されます。 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

Tスロット詳細(寸法B範囲)



付属四角ナット(6個付属)



# ■ストローク別寸法

ストローク		65	115	165	215	265	315
L	ブレーキ無し	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	ブレーキ有り	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5
A		217.5	267.5	317.5	367.5	417.5	467.5
В		177	227	277	327	377	427
J		100	150	200	250	300	350

# ■ストローク別質量

	<del>八</del> 工						
	ストローク	65	115	165	215	265	315
質量 (kg)	ブレーキ無し	1.8	2.1	2.3	2.6	2.8	3.1
	ブレーキ有り	2.1	2.4	2.6	2.9	3.1	3.4

#### 適応コントローラ-

(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、2-769ページをご確認ください。



018\_EC-RR6\_DRR6\_JPN\_1.10. indd 4-5