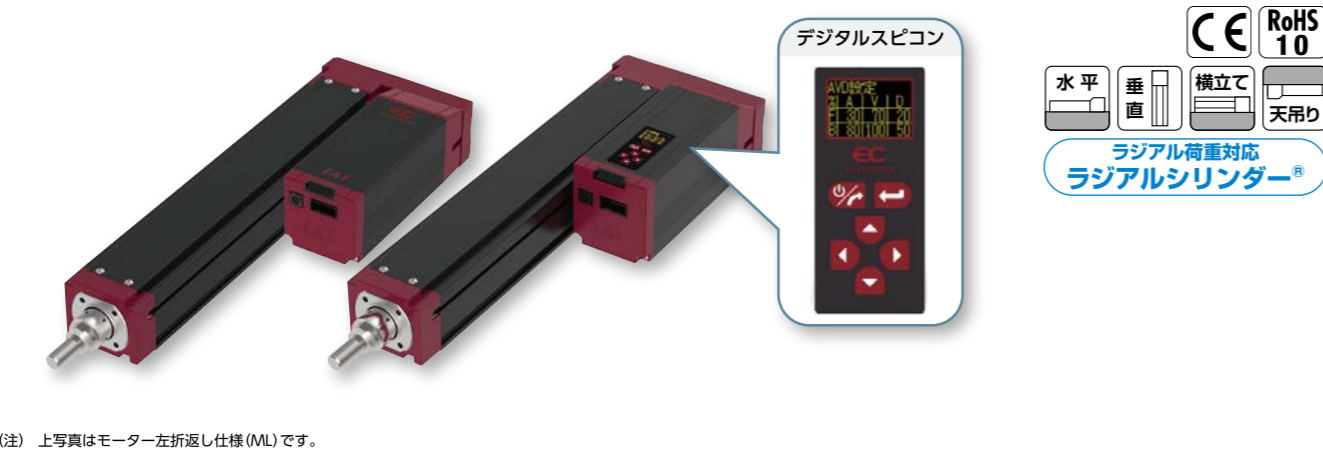


EC-RR7□R

EC-DRR7□R (デジタルスピコン付き)

モーター折返し
本体幅 70mm
24Vパルスモーター

■型式項目	
EC	R
シリーズ	仕様
タイプ	ストローク
標準	65mm
デジタルスピコン	315mm (50mmごと)
リード	電源・I/Oケーブル長
S 24mm	下記電源・I/Oケーブル長
H 16mm	価格表参照
M 8mm	
L 4mm	
	オプション
	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	
	RR7□R	DRR7□R		RR7□R	DRR7□R
65	-	-	215	-	-
115	-	-	265	-	-
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	2-741	-
ブレーキ (注2)	B	2-741	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	2-744	-
フランジ (前) (注2)	FL	2-745	-
フート金具	FT	2-748	-
指定グリース塗布仕様	G5	2-752	-
モーター左折返し仕様 (注3)	ML	2-755	-
モーター右折返し仕様 (注3)	MR	2-755	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	2-755	-
ナックルジョイント (注4)	NJ	2-756	-
ナックルジョイント + 揺動受け金具 (注4)	NJPB	2-757	-
原点逆仕様	NM	2-758	-
PNP仕様	PN	2-758	-
クレビス金具 (注4)	QR	2-759	-
クレビス金具 + 揺動受け金具 (注4)	QRPB	2-760	-
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	WL	2-763	-
無線通信仕様	WL2	2-763	-
無線軸動作対応仕様			-

(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。

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 2-91 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 1-326 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 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)

ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 (パラ線)	RCON-EC接続仕様 (注6) (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5)	-
1~3	1~3m	-	-
4~5	4~5m	-	-
6~7	6~7m	-	-
8~10	8~10m	-	-

(注5) 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6) 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。

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 (パラ線)	RCON-EC接続仕様 (注7) (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7) 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	項目				
		24	16	8	4	
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (省電力無効)	20	50	60	80
		最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	18	40	50	55
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	860	700	320	160
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
定格加減速度 (G)		0.3	0.3	0.3	0.3	
垂直	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)	3	8	18	19
		最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	3	5	17.5	19
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	640	560	280	140
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5
定格加減速度 (G)		0.3	0.3	0.3	0.3	
押付け	最高加減速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094	
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)	3	8	18	19	
	最小ストローク (mm)	65	65	65	65	
	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 φ12mm 転速C10
繰返し位置決め精度	リード4/8/16: ±0.02mm、リード24: ±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	φ30mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注8)	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
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 (□56) (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8) 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 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。

姿勢	速度 (mm/s)	加速度 (G)					
		水平		垂直		垂直	
		0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5
0	20	18	15	12	3	3	3
200	20	18	15	12	3	3	3
400	20	14	12	8	3	3	3
420	17	12	10	6	3	3	3
600	14	6	5	4	2.5	2	2
640	5	3	2	1.5	2	1	1
800	5	1	1				
860	2	0.5					

■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。

姿勢	速度 (mm/s)	加速度 (G)					
		水平		垂直		垂直	
		0.3	0.7	0.3	0.3	0.3	0.3
0	18	9.5	3				
200	18	9.5	3				
420	10	5	1.5				
630	1						

<「G5」(指定グリース塗布仕様) オプション選択時の注意事項>

使用周囲温度10℃以下で使用する場合は、下記の速度以下でご使用ください。

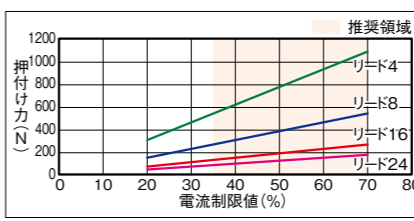
- ・リード16: 560mm/s以下
- ・リード8: 280mm/s以下
- ・リード4: 140mm/s以下

ストロークと最高速度

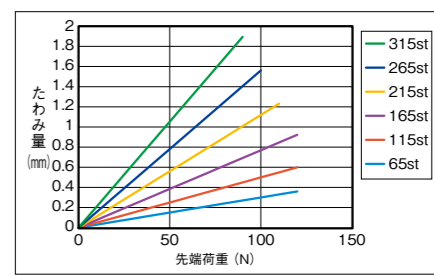
リード (mm)	省電力設定	65~215 (50mmごと)	265 (mm)	315 (mm)
24	無効	860<640>		
	有効	630<420>		
16	無効	700<560>		
	有効	420<280>		
8	無効	320<280>	210	
	有効	210		
4	無効	160<140>	105	
	有効	105		

(注) < >内は垂直使用の場合です。(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)



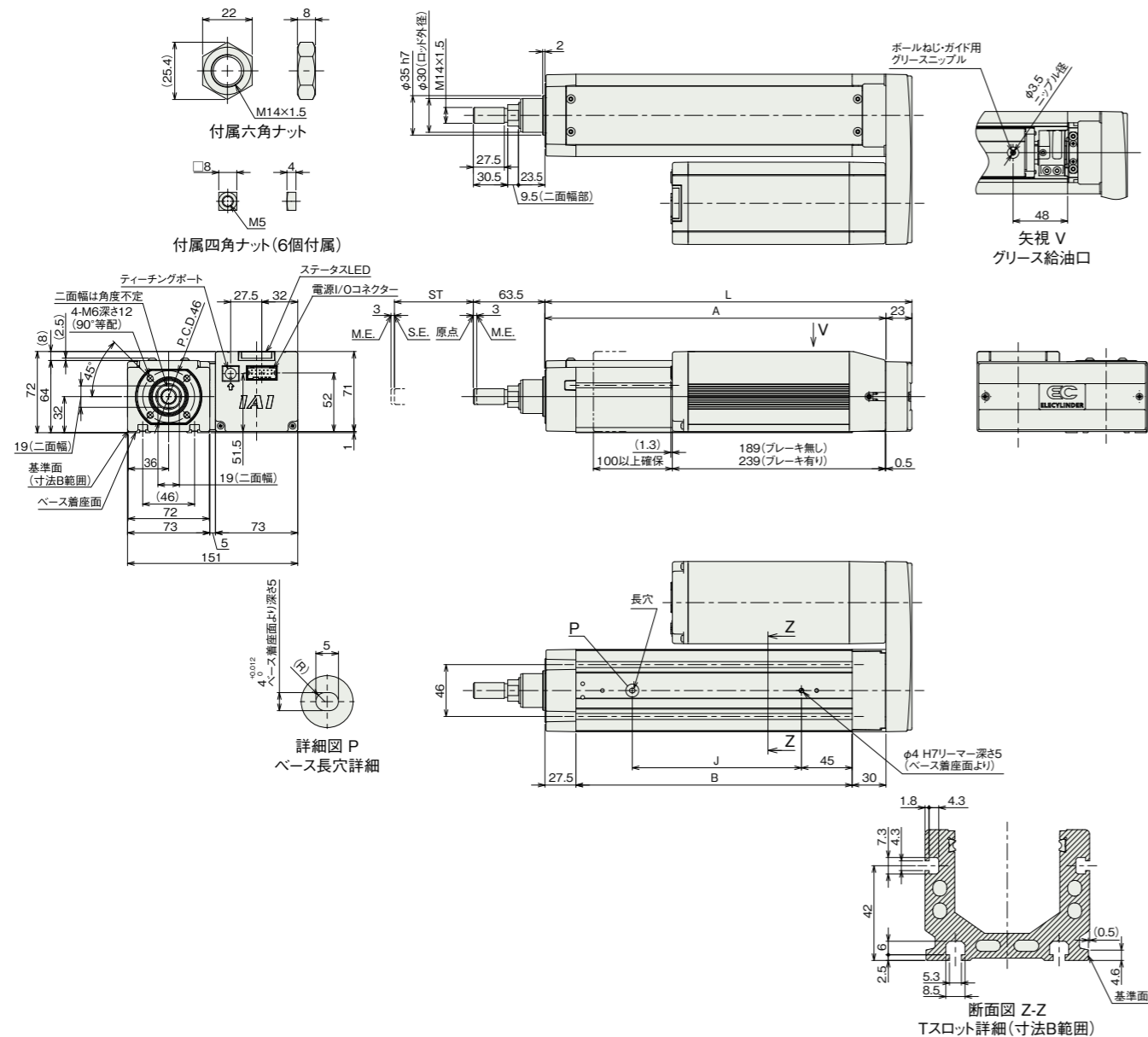
寸法図

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



■EC-RR7□R

(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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



■ストローク別寸法

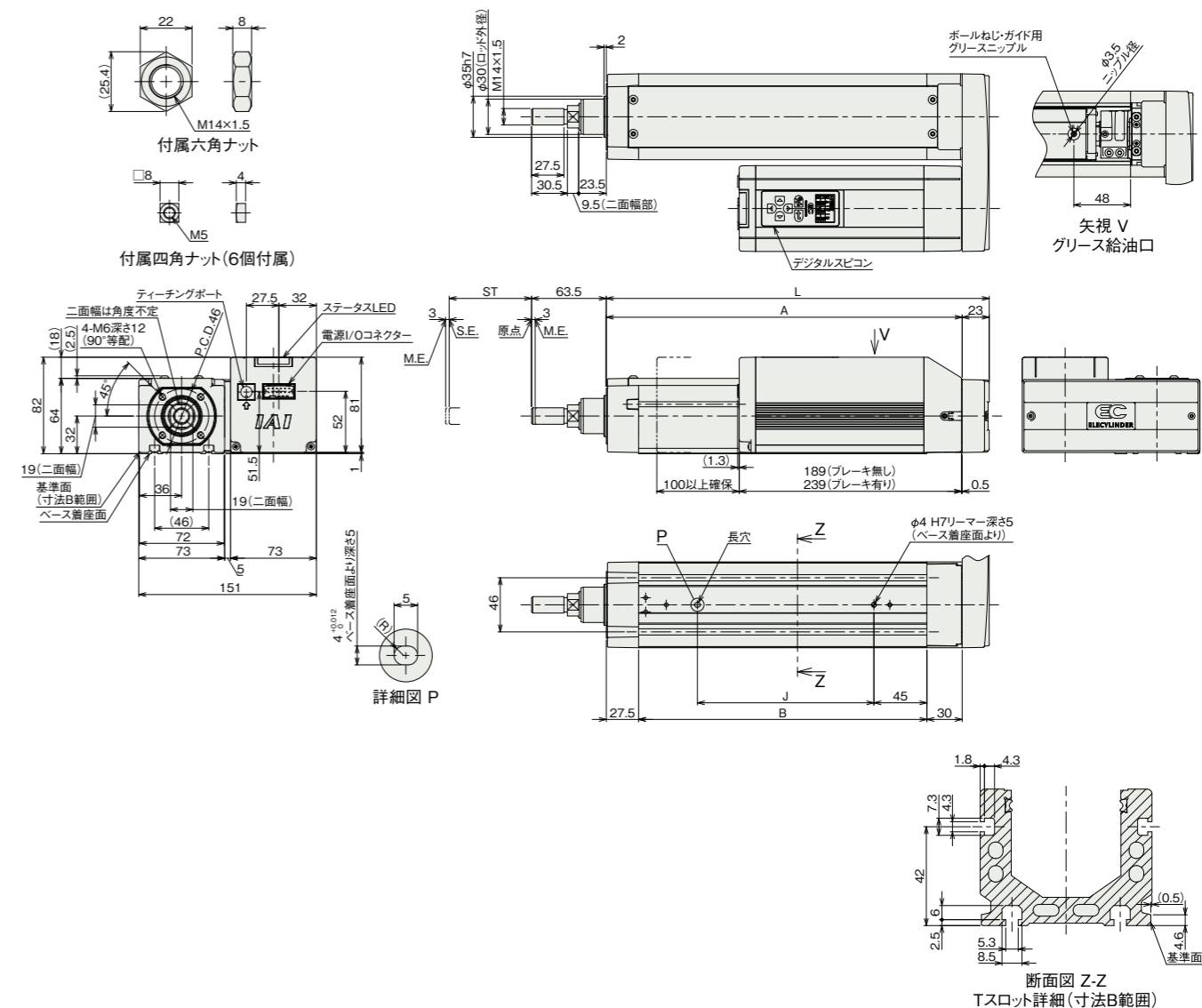
ストローク	65	115	165	215	265	315
L	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5
A	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5
B	195	245	295	345	395	445
J	100	150	200	250	300	350

■ストローク別質量

ストローク	65	115	165	215	265	315	
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.4	4.8	5.1	5.5	5.8	6.2
	ブレーキ有り	4.9	5.3	5.6	6.0	6.3	6.7

■EC-DRR7□R<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。
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。



■ストローク別寸法

ストローク	65	115	165	215	265	315
L	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5
A	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5
B	195	245	295	345	395	445
J	100	150	200	250	300	350

■ストローク別質量

ストローク	65	115	165	215	265	315	
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.5	4.8	5.2	5.6	5.9	6.3
	ブレーキ有り	5.1	5.4	5.8	6.2	6.5	6.9

■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、2-769ページをご確認ください。

