

EC-RR4 EC-DRR4 (デジタルスピコン付き)

モーター
ストレータ

本体幅
40mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

EC

シリーズ	タイプ	リード	ストローク	電源・I/Oケーブル長	オプション
RR4	標準	S 16mm	50 50mm	下記電源・I/Oケーブル長 価格表参照	下記オプション 価格表参照
DRR4	デジタルスピコン	H 10mm M 5mm L 2.5mm	300 300mm (50mm毎)		



(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	
	RR4	DRR4		RR4	DRR4
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
RCON-EC接続仕様(注1)	ACR	271	-
ブレーキ	B	271	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	271	-
フランジ(前)	FL	272	-
フット金具	FT	273	-
モーター取付方向変更(下側)(注2)	MOB	276	-
モーター取付方向変更(左側)(注2)	MOL	276	-
モーター取付方向変更(右側)(注2)	MOR	276	-
モーター取付方向変更(上側)(注2)	MOT	276	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	277	-
原点逆仕様	NM	279	-
PNP仕様	PN	279	-
電源2系統仕様	TMD2	281	-
バッテリーレス アプソリュートエンコーダー仕様	WA	281	-
無線通信仕様	WL	282	-
無線軸動作対応仕様	WL2	282	-

(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) 型式項目のオプション欄に必ずどれかの型式をご記入ください。

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377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379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4) (両端コネクタ付き)
		CB-EC-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC-PWBIO□□□-RB付属
0	ケーブルなし	- (注3)	-
1~3	1~3m	-	-
4~5	4~5m	-	-
6~7	6~7m	-	-
8~10	8~10m	-	-

(注3) 端子台コネクタのみ付属します。詳細は288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。

4方向コネクタケーブル

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5) (両端コネクタ付き)
		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	項目				
		16	10	5	2.5	
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5	
	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
最高加減速度(G)		1	1	0.5	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	
	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	押付け時最大推力(N)	41	66	132	263	
	押付け最高速度(mm/s)	40	30	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	2.5	5	6.5	
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)	300	300	300	300	
	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 φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.05mm
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	φ20mm 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 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
エンコーダー種類	インクリメンタル/バッテリーレスアプソリュート
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。

姿勢 速度 (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	0.3	0.5	0.3	0.5									
0	7	6	5	3.5	1.5	1.25	0	16	15	13	11	2.5	2	0	25	22	5	4.5	0	35	6.5
140	7	6	5	3.5	1.5	1.25	175	16	15	13	11	2.5	2	85	25	22	5	4.5	40	35	6.5
280	7	6	4.5	3.5	1.5	1.25	350	16	11	11	7.5	2.5	2	130	25	22	5	4.5	85	35	6.5
420	7	6	3.5	2.5	1.5	1.25	435	15	9	8	6.5	2.5	2	215	25	22	5	4.5	105	35	6.5
560	6.5	5.5	3.5	2.5	1.5	1.25	525	11	7	5.5	4.5	2.5	2	260	25	22	5	4.5	135	32	6
700	5.5	3.5	2.5	1.5	1	1	600	7	4.5	3.5	2.5	2	2	300	22	18	5	4	150	30	6
800	1	1	1	1	1	1	700	2.5	1.5	1	1	1	1	350	18	11	3	3	175	28	6

■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。

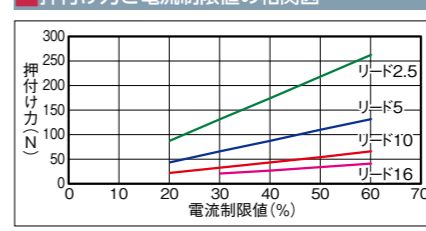
姿勢 速度 (mm/s)	水平			垂直									
	加速度(G)			加速度(G)									
	0.3	0.7	0.3	0.3	0.3	0.3							
0	5	3	1	0	10	6.5	2	0	22	4.5	0	35	6.5
140	5	3	1	175	10	6.5	2	85	22	4.5	40	35	6.5
280	5	3	1	350	9	6.5	2	130	22	4.5	85	35	6.5
420	4	3	1	435	5	2.5	1.5	215	18	3	105	30	6
560	3	1.5	1	525	1	1	1	260	12	2	135	25	3.5

ストロークと最高速度

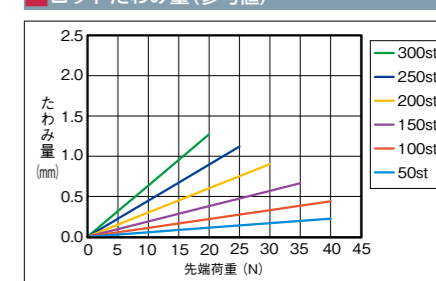
リード	省電力設定	50~150 (50mm毎)	200 (mm)	250 (mm)	300 (mm)
16	無効	800	600	440	440
	有効	560	440	440	440
10	無効	700	570	390	290
	有効	525	390	290	290
5	無効	350	280	190	140
	有効	260	190	140	140
2.5	無効	175<150>	135	90	70
	有効	135	90	70	70

(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)



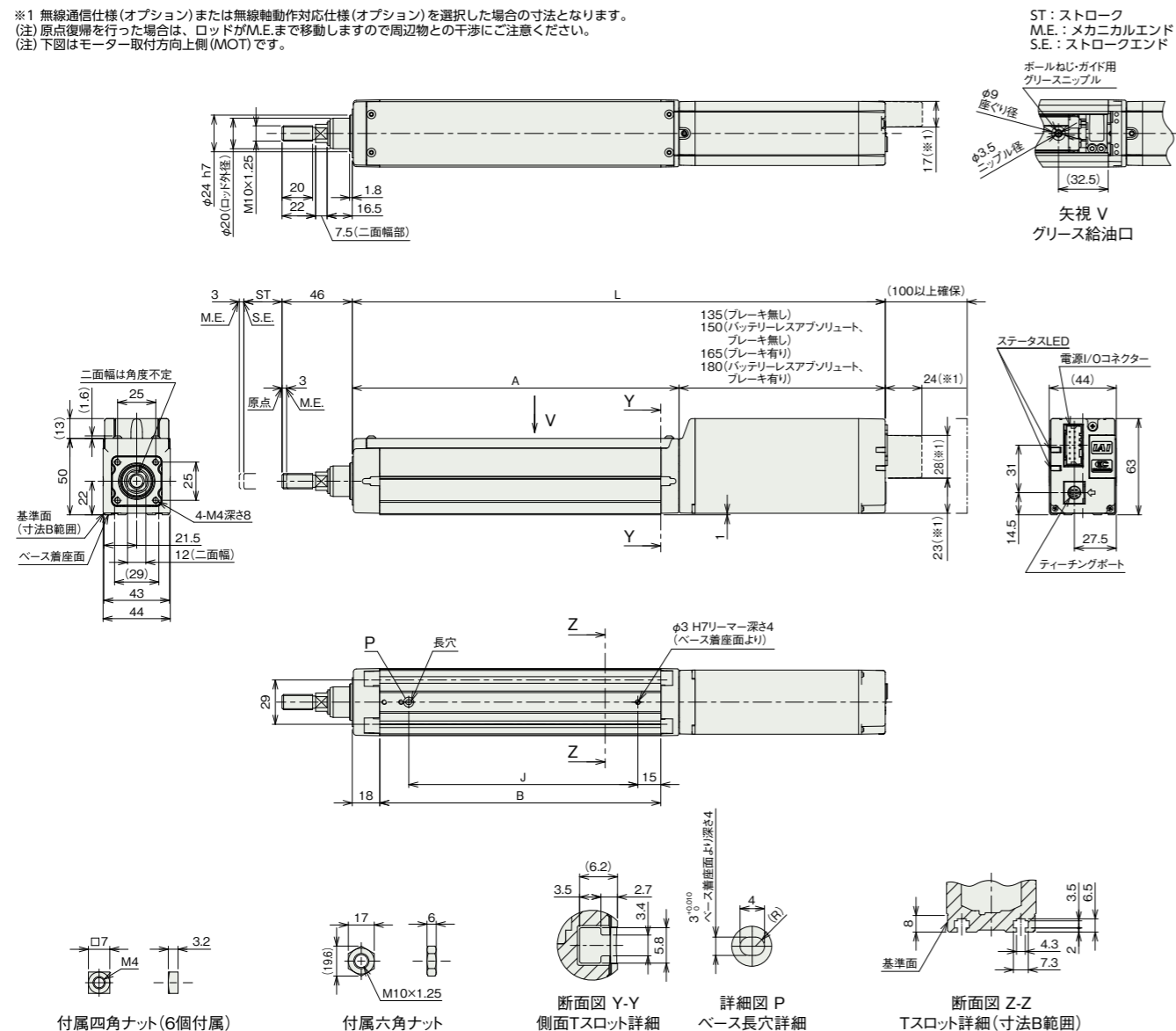
■ 寸法図

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

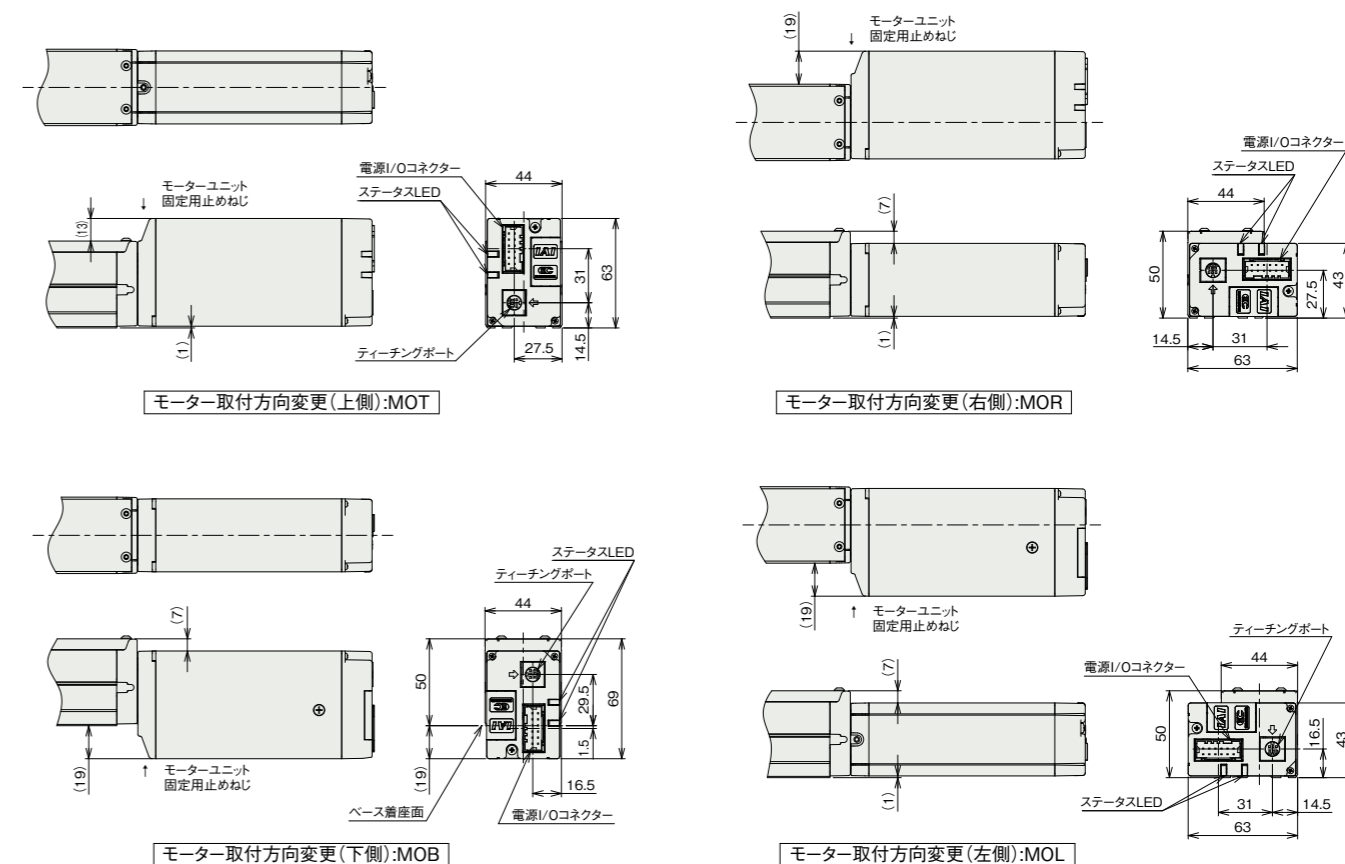


■ EC-RR4

※1 無線通信仕様(オプション)または無線輪軸動作対応仕様(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。



■ モーター取付方向変更(オプション)



■ ストローク別寸法

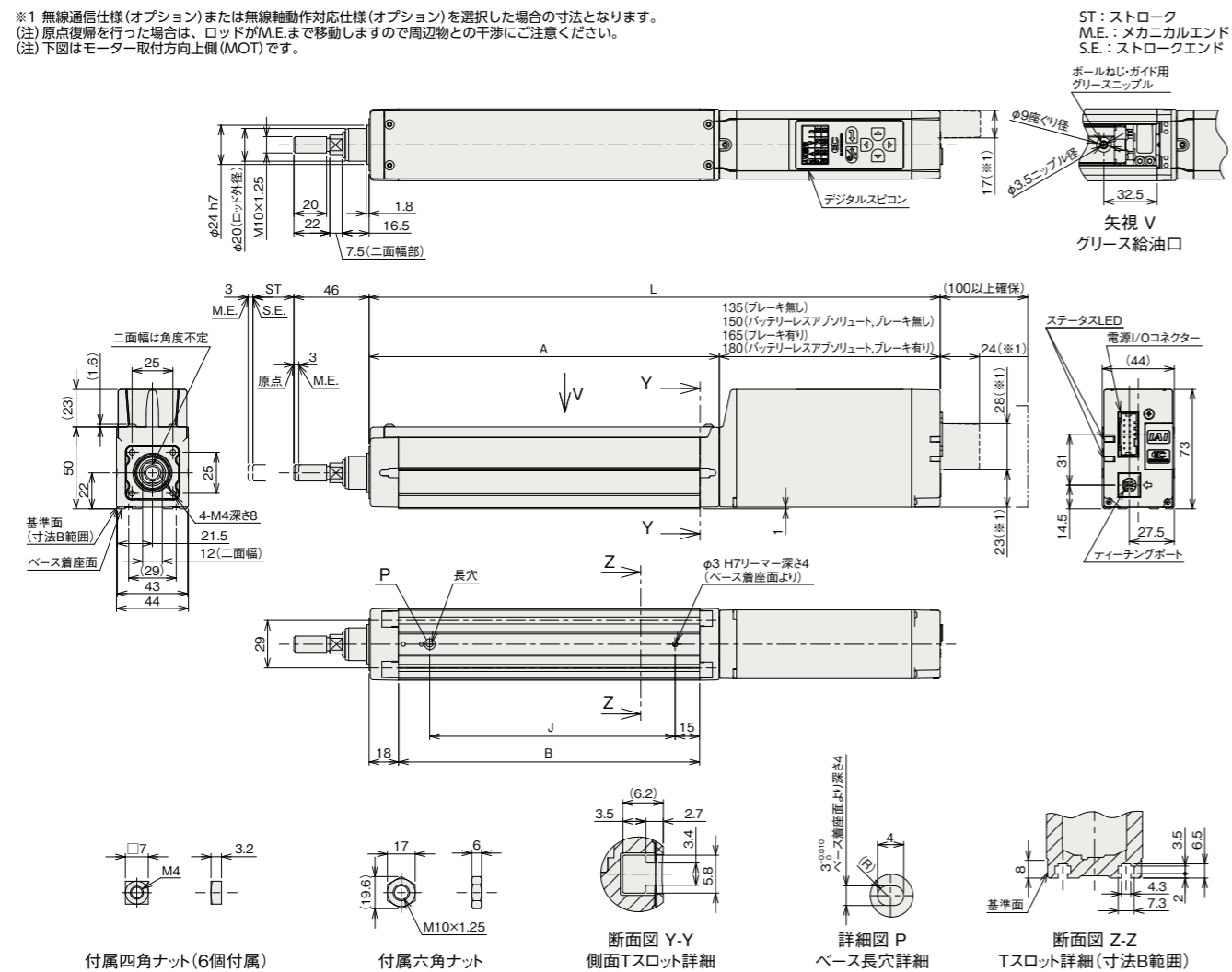
ストローク		50	100	150	200	250	300	
L	インクリメンタル	ブレーキ無し	299	349	399	449	499	549
		ブレーキ有り	329	379	429	479	529	579
	バッテリーレス アップリフト	ブレーキ無し	314	364	414	464	514	564
		ブレーキ有り	344	394	444	494	544	594
A		164	214	264	314	364	414	
B		134	184	234	284	334	384	
J		100	150	200	250	300	350	

■ ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	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

■EC-DRR4<デジタルスピコン付き>

※1 無線通信仕様(オプション)または無線軸動作対応仕様(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。



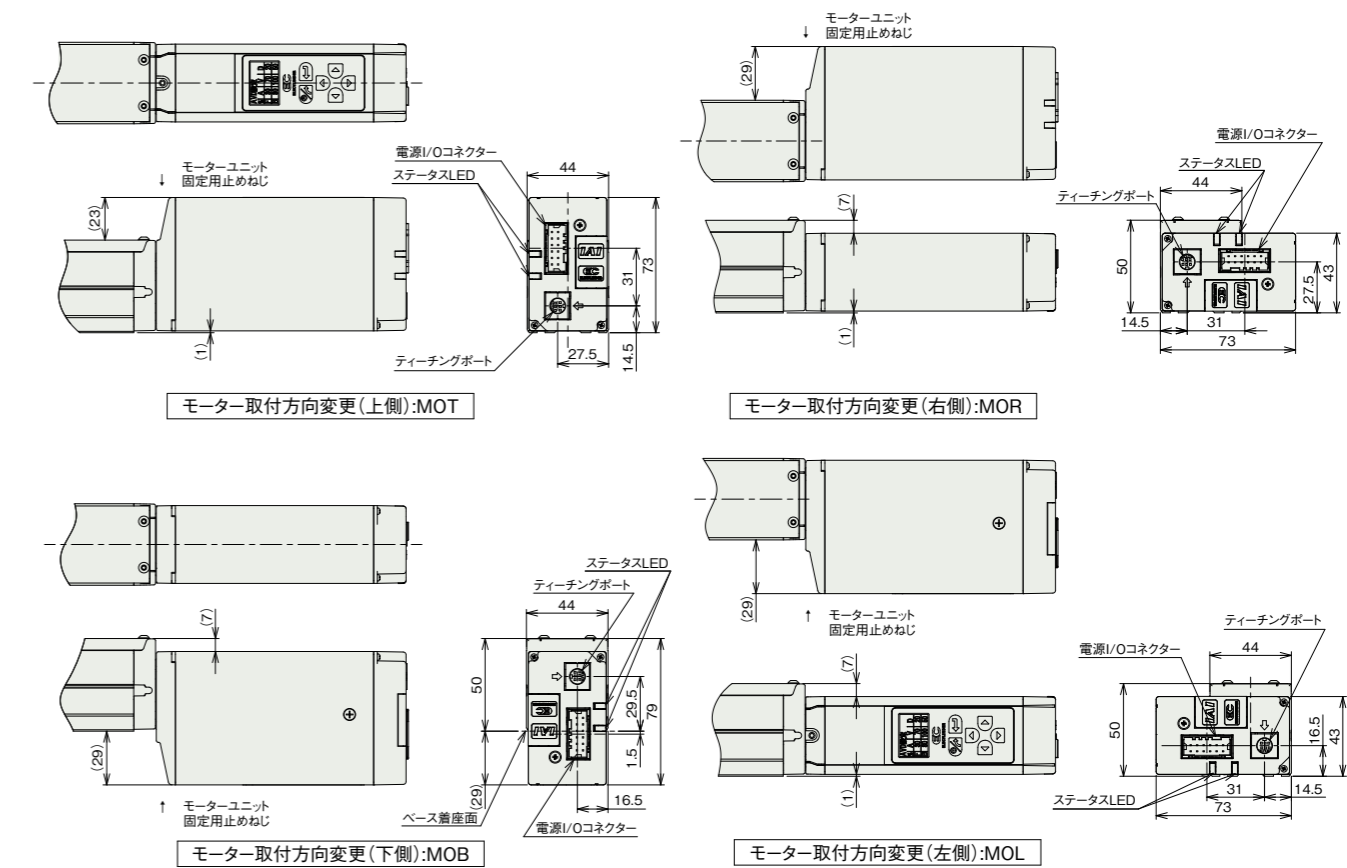
■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	
L	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
	バッテリーレスアブソリュート	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

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量 (kg)	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	2.3	2.5

■モーター取付方向変更(オプション)



■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、285ページをご確認ください。