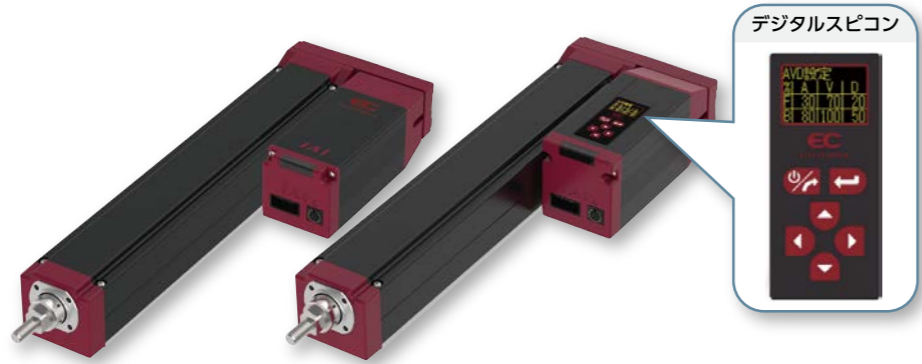


EC-RR6□AHR

EC-DRR6□AHR (デジタルスピコン付き)

モーター折返し
本体幅 60mm
24Vパルスモーター

EC				AHR			
シリーズ	タイプ	リード	仕様	ストローク	電源・I/Oケーブル長	オプション	
RR6	標準	S 20mm	AHR 高剛性折返し	50 400	50mm 400mm (50mm毎)	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
DRR6	デジタルスピコン	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	
	RR6□AHR	DRR6□AHR		RR6□AHR	DRR6□AHR
50	-	-	250	-	-
100	-	-	300	-	-
150	-	-	350	-	-
200	-	-	400	-	-

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 (注2)	B	271	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	271	-
フランジ (前) (注2)	FL	272	-
フート金具	FT	273	-
モーター左折返し仕様 (注3)	ML	276	-
モーター右折返し仕様 (注3)	MR	276	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	277	-
ナックルジョイント (注4)	NJ	277	-
ナックルジョイント + 揺動受け金具 (注4)	NJPB	278	-
原点逆仕様	NM	279	-
PNP仕様	PN	279	-
フレビス金具 (注4)	QR	279	-
フレビス金具 + 揺動受け金具 (注4)	QRPB	280	-
電源2系統仕様	TMD2	281	-
バッテリーレス	WA	281	-
アブソリュートエンコーダー仕様	WL	282	-
無線通信仕様	WL2	282	-
無線軸動対応仕様			-

(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 (50mm) の場合、ブレーキ (B) とフランジ (FL) と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) フレビス金具 (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。

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。
- 使用周囲温度によって、デューティの制限が必要です。詳細は389ページをご参照ください。
- 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6) (両端コネクター付き)
0	ケーブルなし	- (注5)	CB-REC-PWBIO□□□-RB付属
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288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7) 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)
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8) ロボットケーブルです。

メインスペック

項目	内容	20				12				6				3				
		速度 (mm/s)	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5	0.7	1	0.3	0.5	0.7	1
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (省電力無効)	6	25	40	60	6	25	40	40	6	25	40	40	6	25	40	40
	速度/加速度	最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	6	25	40	40	6	25	40	40	6	25	40	40	6	25	40	40
		最高速度 (mm/s)	800	700	450	225	800	700	450	225	800	700	450	225	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4	25	15	8	4	25	15	8	4	25	15	8	4
		定格加速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	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	4	10	20	1.5	4	10	20	1.5	4	10	20	1.5	4	10	20
	速度/加速度	最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	1	4	10	20	1	4	10	20	1	4	10	20	1	4	10	20
		最高速度 (mm/s)	800	700	450	225	800	700	450	225	800	700	450	225	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4	25	15	8	4	25	15	8	4	25	15	8	4
		定格加速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
押付け	押付け時最大推力 (N)	67	112	224	449	67	112	224	449	67	112	224	449	67	112	224	449	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	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	4	10	20	1.5	4	10	20	1.5	4	10	20	1.5	4	10	20	
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	最大ストローク (mm)	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
ストローク	最大ストローク (mm)	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400	400
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	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	±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	φ25mm 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
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角度を表します。

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	0.7	1	0.3	0.5	0.7	1							
0	6	6	5	5	1.5	1.5	0	25	18	16	12	4	4	0	40	35	30	25	10	10
160	6	6	5	5	1.5	1.5	50	40	35	30	25	10	10	50	40	35	30	25	10	10
320	6	6	5	3	1.5	1.5	100	40	35	30	25	10	10	100	40	35	30	25	10	10
480	6	6	5	3	1.5	1.5	200	40	30	25	20	10	10	200	40	30	25	20	10	10
640	6	4	3	2	1.5	1.5	250	40	27.5	22.5	18	9	8	350	30	14	12	10	5	4.5
800	4	3			1	1	400	18	10	6	2	3	2.5	450	8	3			1	0.5

■省電力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

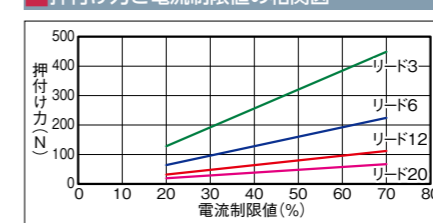
姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直						
		加速度 (G)			加速度 (G)						
		0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3				
0	6	5	1	0	25	10	4	0	40	20	10
160	6	5	1	50	40	20	10	50	40	20	10
320	6	5	1	100	40	20	10	100	40	20	10
480	4	3	1	200	20	8	3	150	40	20	8
640	3	1	0.5	400	10	5	2	200	35	18	5
				500	5	2	1	250	10	6	3

ストロークと最高速度

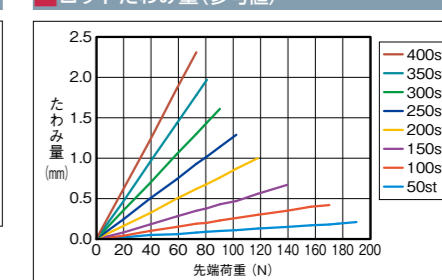
リード (mm)	省電力設定	50~400 (50mm毎)
20	無効	800
	有効	640
12	無効	700
	有効	500
6	無効	450
	有効	250
3	無効	225
	有効	125

(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)



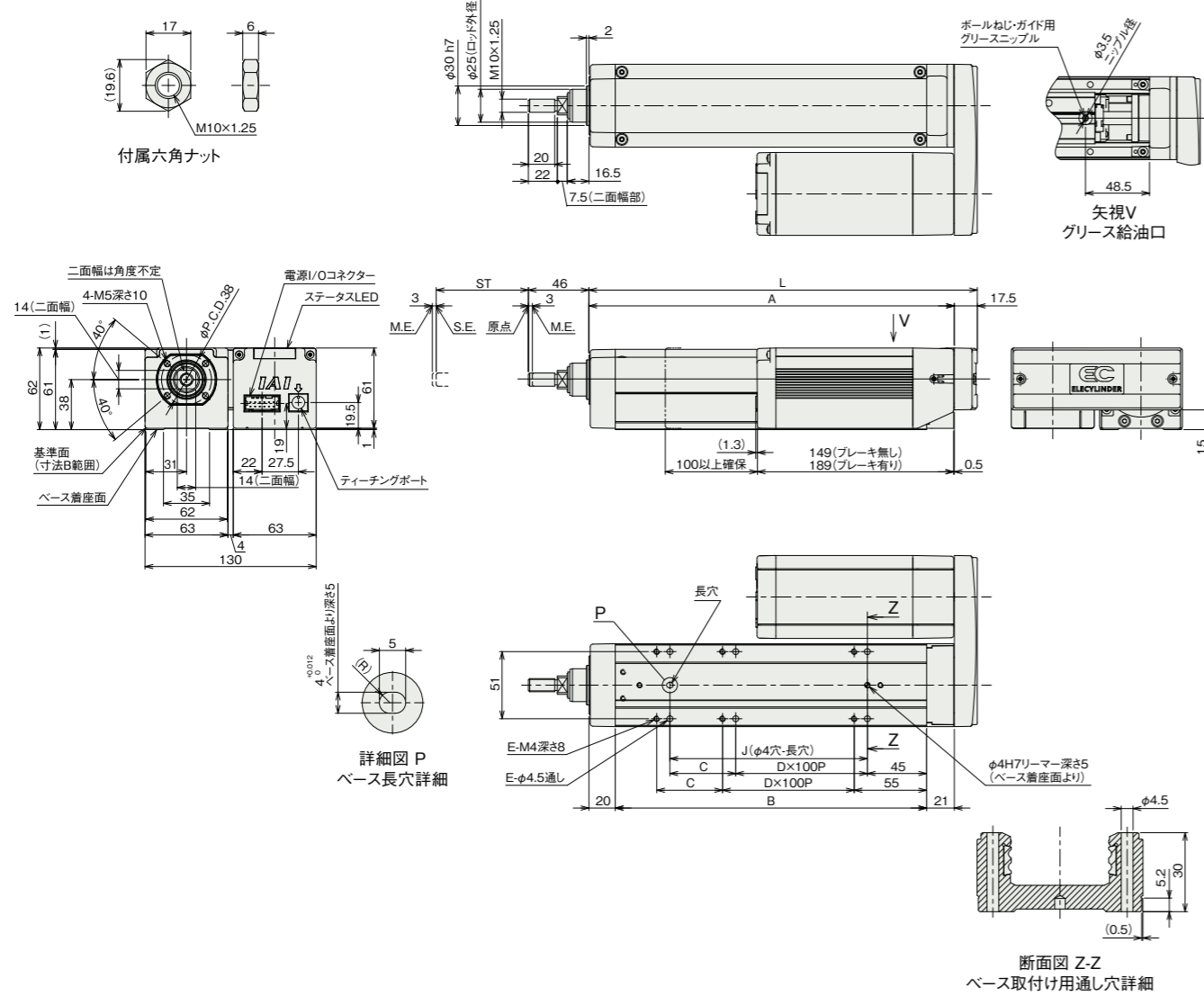
寸法図

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-RR6□AHR

(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

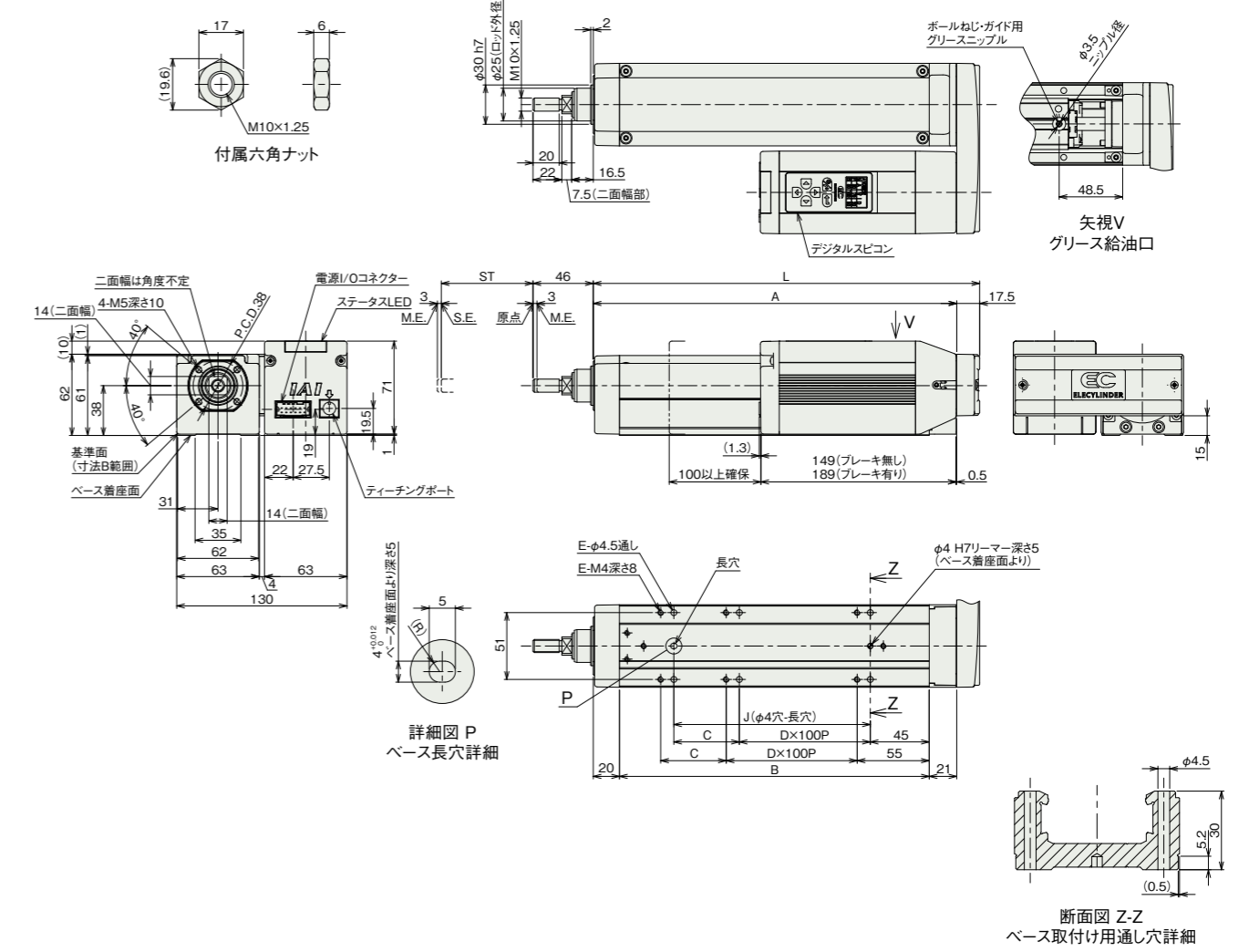
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	245	295	345	395	445	495	545	595
A	227.5	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5
B	186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5
C	0	50	0	50	0	50	0	50
D	1	1	2	2	3	3	4	4
E	4	6	6	8	8	10	10	12
J	100	150	200	250	300	350	400	450

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)								
ブレーキ無し	2.3	2.5	2.8	3.1	3.3	3.6	3.9	4.1
ブレーキ有り	2.6	2.8	3.1	3.4	3.6	3.9	4.2	4.4

■EC-DRR6□AHR<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辺物との干渉にご注意ください。
(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	50	100	150	200	250	300	350	400
L	245	295	345	395	445	495	545	595
A	227.5	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5
B	186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5
C	0	50	0	50	0	50	0	50
D	1	1	2	2	3	3	4	4
E	4	6	6	8	8	10	10	12
J	100	150	200	250	300	350	400	450

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
質量 (kg)								
ブレーキ無し	2.4	2.7	3.0	3.2	3.5	3.8	4.0	4.3
ブレーキ有り	2.7	3.0	3.3	3.5	3.8	4.1	4.3	4.6

■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。

