

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	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
RR7	標準	S 24mm	R モーター折返し	65 ? 65mm	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
DRR7	デジタルスピコン	H 16mm M 8mm L 4mm		? 315 ? 315mm (50mm毎)		



(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	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	-
フット金具	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	-
クレビス金具 (注4)	QR	279	-
クレビス金具 + 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	-
アプソリュートエンコーダー仕様	WL	282	-
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) 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。

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) 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7) (両端コネクタ付き)
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) ロボットケーブルです。

■メインスペック

項目	内容					
	項目	内容				
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
最高加減速度 (G)		1	1	1	1	
垂直	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	
	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	
	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)	182	273	547	1094	
	押付け最高速度 (mm/s)	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)	3	8	18	19	
ストローク	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	±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	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
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

■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	20	18	15	12	3	3	0	50	40	35	30	8	8
200	20	18	15	12	3	3	140	50	40	35	30	8	8
400	20	14	12	8	3	3	280	50	35	25	20	7	7
420	17	12	10	6	3	3	420	25	18	14	10	4.5	4
600	14	6	5	4	2.5	2	560	10	5	3	1.5	1	1
640	5	3	2	1.5	2	1	700	1					
800	5	1	1										
860	2	0.5											

■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	0.7	0.3
0	18	9.5	3	0	40	25	5
200	18	9.5	3	140	40	25	5
420	10	5	1.5	280	18	12	2
630	1			420	1.5	1	

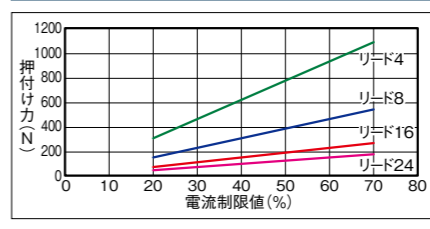
■ストロークと最高速度

リード (mm)	省電力設定	65~215 (50mm毎)	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>		
	有効	210		
4	無効	160<140>		
	有効	105		

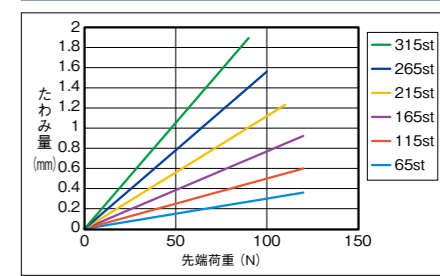
(単位はmm/s)

(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)



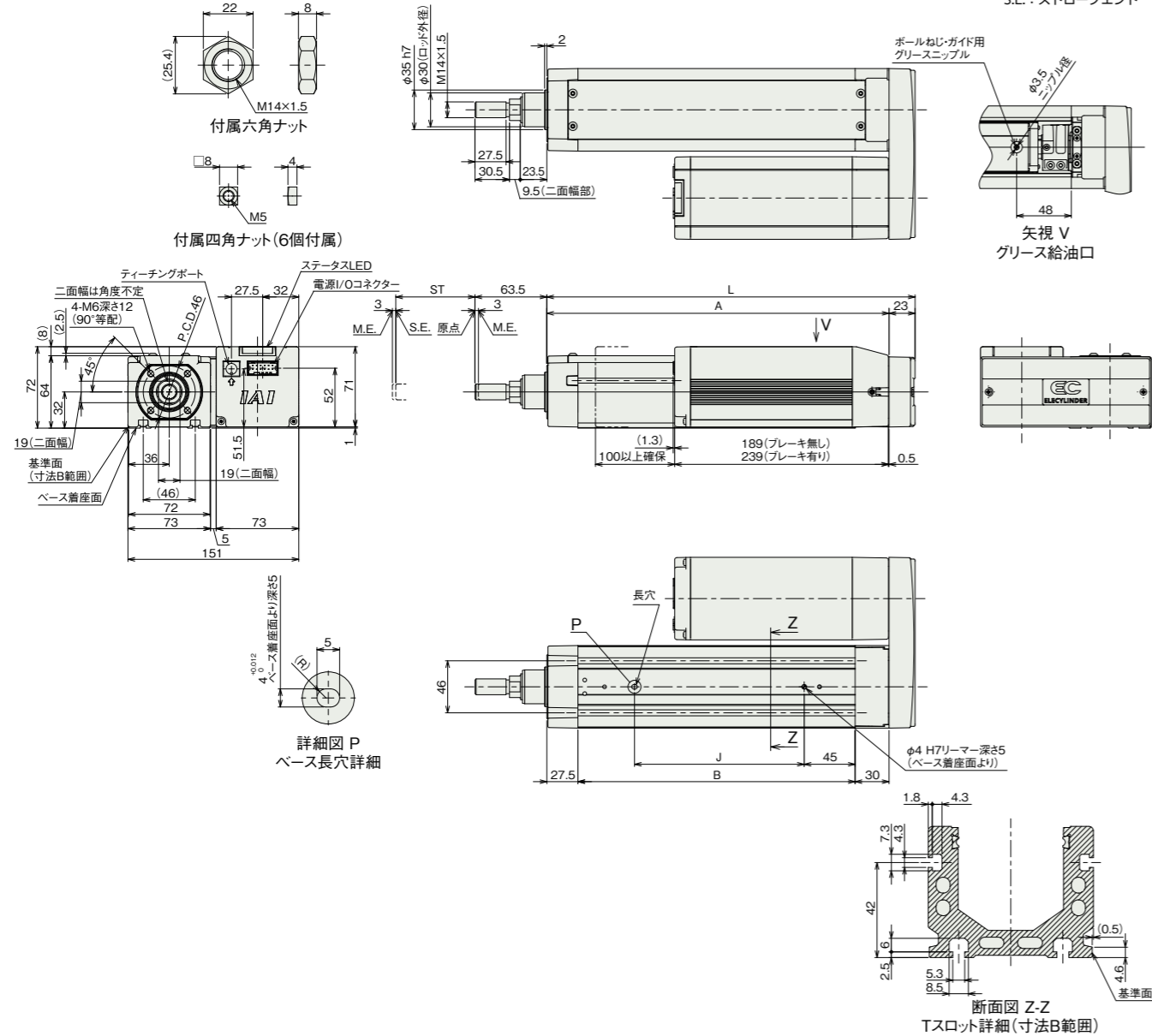
寸法図

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-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

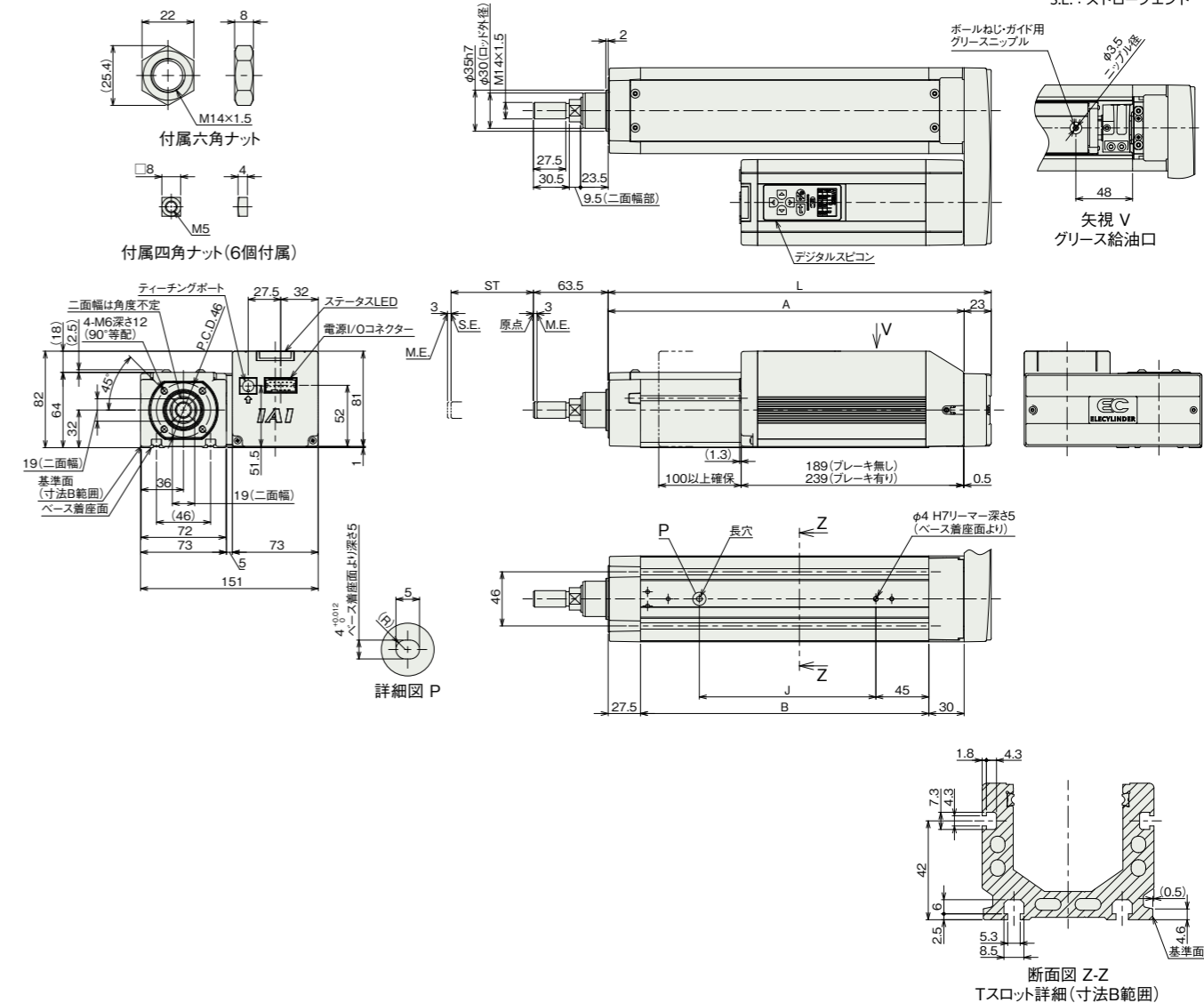
ストローク	65	115	165	215	265	315
L	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5
A	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5
B	195	245	295	345	395	445
J	100	150	200	250	300	350

■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
	ブレーキ有り	4.9	5.3	5.6	6.0	6.3

■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	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
	ブレーキ有り	5.1	5.4	5.8	6.2	6.5

■適用コントローラー

(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。

