

EC-RR6□R

EC-DRR6□R (デジタルスピコン付き)

本体幅 **60mm** 24v パルス モーター

EC		R	
シリーズ	タイプ	リード	仕様
RR6	標準	S 20mm	R モーター折返し
DRR6	デジタルスピコン	H 12mm M 6mm L 3mm	

ストローク		電源・I/Oケーブル長		オプション	
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	
115	115mm				
165	165mm				



ラジアルシリンダー®
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	
	RR6□R	DRR6□R		RR6□R	DRR6□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 アソリユ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) 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	-	-
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7) 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8) ロボットケーブルです。

メインスペック

項目	内容	項目				
		20	12	6	3	
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
		最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	6	25	40	40
	速度/加速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
定格加速度 (G)		0.3	0.3	0.3	0.3	
垂直	最高加速度 (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
		最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	1	4	10	12.5
	速度/加速度	最高速度 (mm/s)	800	700	450	225
		最低速度 (mm/s)	25	15	8	4
定格加速度 (G)		0.3	0.3	0.3	0.3	
押付け	最高加速度 (G)	0.5	0.5	0.5	0.5	
	押付け時最大推力 (N)	67	112	224	449	
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)	1.5	4	10	12.5	
	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 φ10mm 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	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°C、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/バッテリーレスアソリユート
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	6	6	5	5	1.5	1.5	0	25	18	16	12	4	4	0	40	35	30	25	10	10	0	60	50	45	40	12.5	12.5
160	6	6	5	5	1.5	1.5	100	25	18	16	12	4	4	50	40	35	30	25	10	10	100	60	50	45	40	12.5	12.5
320	6	6	5	3	1.5	1.5	200	25	18	16	10	4	4	100	40	35	30	25	10	10	200	60	50	45	40	12.5	12.5
480	6	6	5	3	1.5	1.5	400	20	14	10	6	4	4	200	40	30	25	20	10	10	400	60	50	40	30	10	10
640	6	4	3	2	1.5	1.5	500	15	8	6	4	3.5	3	250	40	27.5	22.5	18	9	8	500	40	35	25	20	6	5
800	4	3			1	1	700	6	2			2	1	350	30	14	12	10	5	5	400	35	23	15	10	5	4
														450	8	3			2	1	225	16	10			2.5	

■省電力設定有効 可搬質量の単位はkgです。

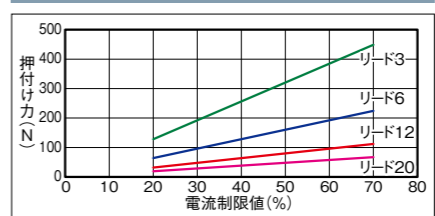
姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直										
		加速度 (G)			加速度 (G)										
		0.3	0.7	0.3	0.3	0.7	0.3								
0	6	5	1	0	25	10	4	0	40	20	10	0	40	25	12.5
160	6	5	1	100	25	10	4	50	40	20	10	25	40	25	12.5
320	6	5	1	200	25	10	4	100	40	20	10	50	40	25	12.5
480	4	3	1	300	20	8	3	150	40	20	8	75	40	25	12
640	3	1	0.5	400	10	5	2	200	35	18	5	100	40	25	9
				500	5	2	1	250	10	6	3	125	40	25	5

ストロークと最高速度

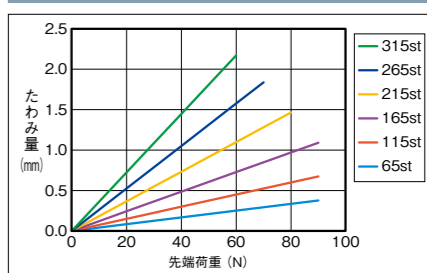
リード (mm)	省電力設定	65~215 (50mm毎)	265 (mm)	315 (mm)
20	無効	800		
	有効	640		
12	無効	700	660	480
	有効	500		480
6	無効	450	325	235
	有効	250		235
3	無効	225	160	115
	有効	125		115

(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)



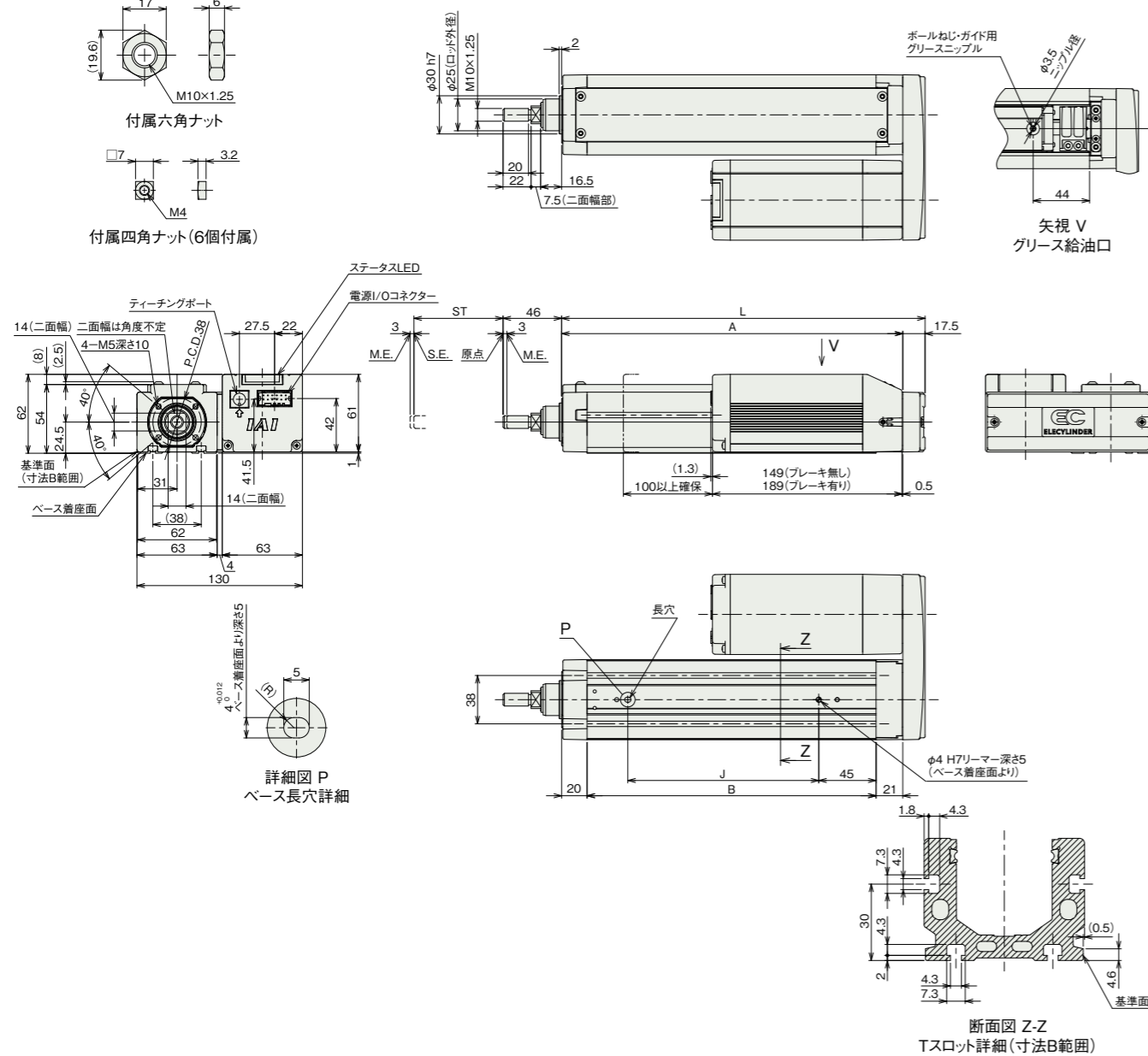
■ 寸法図

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□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

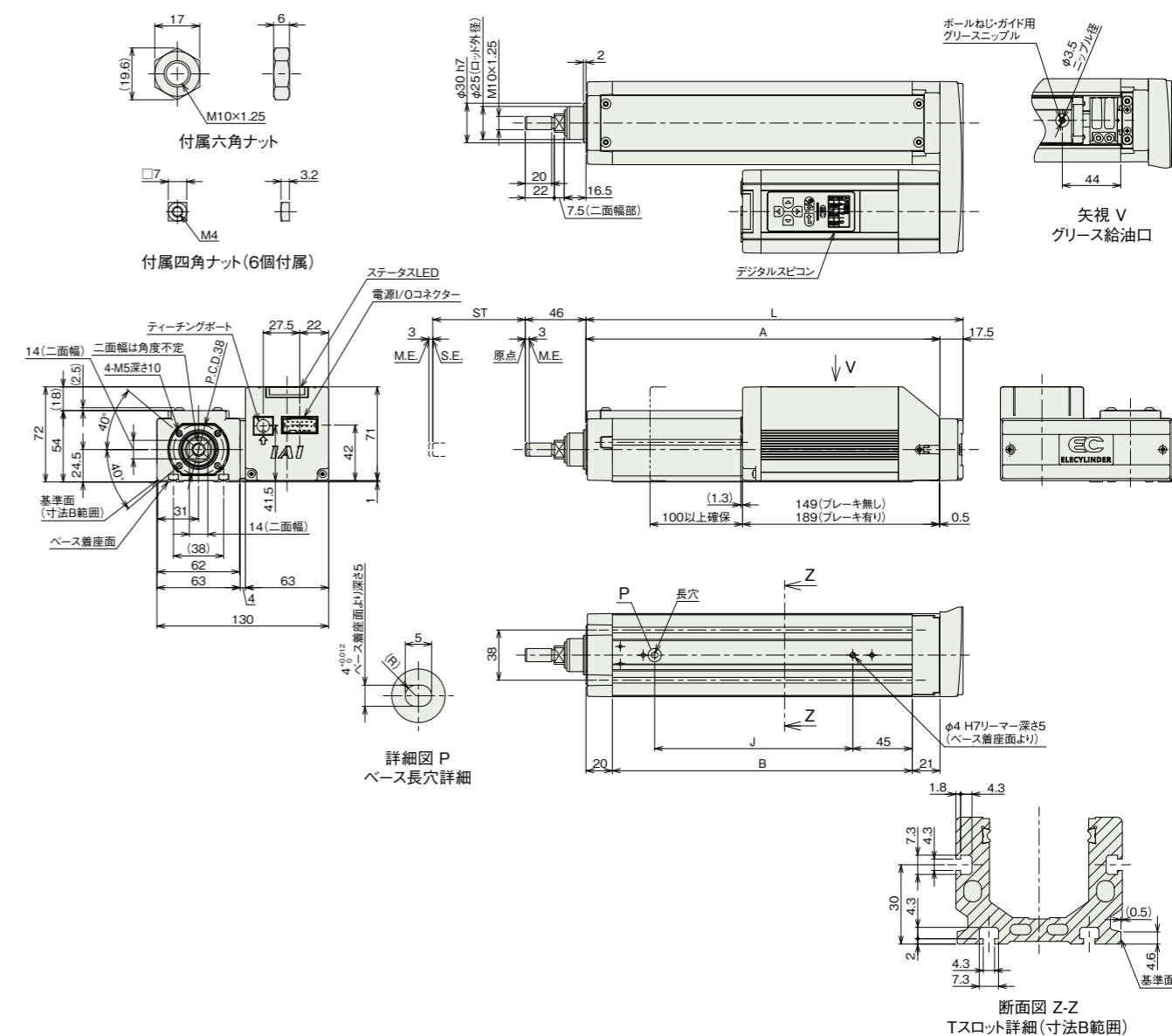
ストローク	65	115	165	215	265	315
L	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
A	218	268	318	368	418	468
B	177	227	277	327	377	427
J	100	150	200	250	300	350

■ 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	2.1	2.4	2.6	2.9	3.1
	ブレーキ有り	2.3	2.6	2.8	3.1	3.3

■ EC-DRR6□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	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
A	218	268	318	368	418	468
B	177	227	277	327	377	427
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	2.2	2.5	2.7	3.0	3.2
	ブレーキ有り	2.5	2.8	3.0	3.3	3.5

■ 適応コントローラ

(注) ECシリーズはコントローラ内蔵です。内蔵コントローラの詳細は、285ページをご確認ください。

