

EC-RR7□AHR

EC-DRR7□AHR (デジタルスピコン付き)

本体幅 **80mm** 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	
RR7	標準	S 24mm	高剛性折返し	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	
DRR7	デジタルスピコン	H 16mm M 8mm L 4mm		500 500mm (50mm毎)			



ラジアルシリンダー®
ラジアル荷重対応

水平 垂直 横立て 天吊り

(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□AHR	DRR7□AHR		RR7□AHR	DRR7□AHR
50	-	-	300	-	-
100	-	-	350	-	-
150	-	-	400	-	-
200	-	-	450	-	-
250	-	-	500	-	-

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	-
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 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	-
無線輪動作対応仕様	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 (50mm) 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) 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。組付はお客様にしてください。

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	CB-EC-PWBIO□□□-RB付属	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	CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC2-PWBIO□□□-RB付属
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	24				16				8				4				
		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)	20	50	60	80	18	40	50	55	860	640	320	150	30	20	10	5
	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	18	40	50	55	30	20	10	5	0.3	0.3	0.3	0.3	1	1	1	1
		最高速度 (mm/s)	860	640	320	150	30	20	10	5	0.3	0.3	0.3	0.3	1	1	1	1
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5	0.3	0.3	0.3	0.3	1	1	1	1	3	8	18	28
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	1	1	1	1	3	8	18	28
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg) (省電力無効)	3	8	18	28	640	560	280	140	30	20	10	5	0.3	0.3	0.3	0.3
	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg) (省電力有効)	3	5	17.5	26	640	560	280	140	30	20	10	5	0.5	0.5	0.5	0.5
		最高速度 (mm/s)	640	560	280	140	30	20	10	5	0.3	0.3	0.3	0.3	1	1	1	1
		最低速度 (mm/s)	30	20	10	5	0.3	0.3	0.3	0.3	1	1	1	1	3	8	18	28
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	1	1	1	1	3	8	18	28
押付け	押付け時最大推力 (N)	182	273	547	1094	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	
	押付け最高速度 (mm/s)	20	20	20	20	3	8	18	28	50	50	50	50	50	50	50	50	
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 28																
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)	500 500 500 500																
	ストロークピッチ (mm)	50 50 50 50																

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。

リード24

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

リード16

姿勢	速度 (mm/s)	水平				垂直	
		加速度 (G)				0.3	0.5
0	50	40	35	30	8	8	
140	50	40	35	30	8	8	
280	50	35	25	20	7	7	
420	25	18	10	10	4	3	
560	7	5	2	1	0.5	0.5	
640	2.5						

リード8

姿勢	速度 (mm/s)	水平				垂直	
		加速度 (G)				0.3	0.5
0	60	50	45	40	18	18	
70	60	50	45	40	18	18	
140	60	50	45	40	16	12	
210	60	40	31	26	10	9	
280	25	10	8	6	3	2.5	
320	5						

リード4

姿勢	速度 (mm/s)	水平				垂直	
		加速度 (G)				0.3	0.5
0	80	70	65	60	28	28	
35	80	70	65	60	28	28	
70	80	70	65	60	28	28	
105	80	60	50	40	18	18	
140	40	15	10	5	5	3	
150	20						

■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。

リード24

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

リード16

姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直
		加速度 (G)			0.3
0	40	25	5		
140	40	25	5		
280	18	12	2		
420	1.5	1			

リード8

姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直
		加速度 (G)			0.3
0	50	30	17.5		
70	50	30	17.5		
140	50	30	7		
210	14	7	1		

リード4

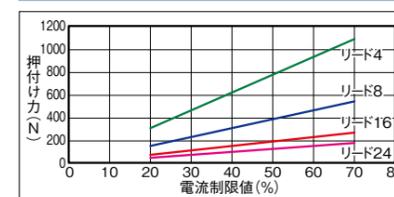
姿勢	速度 (mm/s)	水平			垂直
		加速度 (G)			0.3
0	55	50	26		
35	55	50	26		
70	55	50	13		
105	30	15	2		

ストロークと最高速度

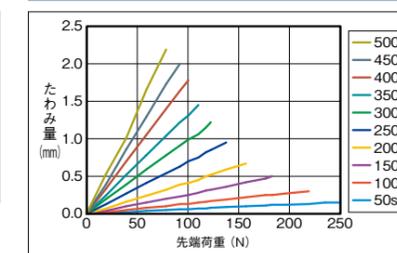
リード (mm)	省電力設定	50~500 (50mm毎)
24	無効	860<640>
	有効	630<420>
16	無効	640<560>
	有効	420<280>
8	無効	320<280>
	有効	210
4	無効	150<140>
	有効	105

(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)



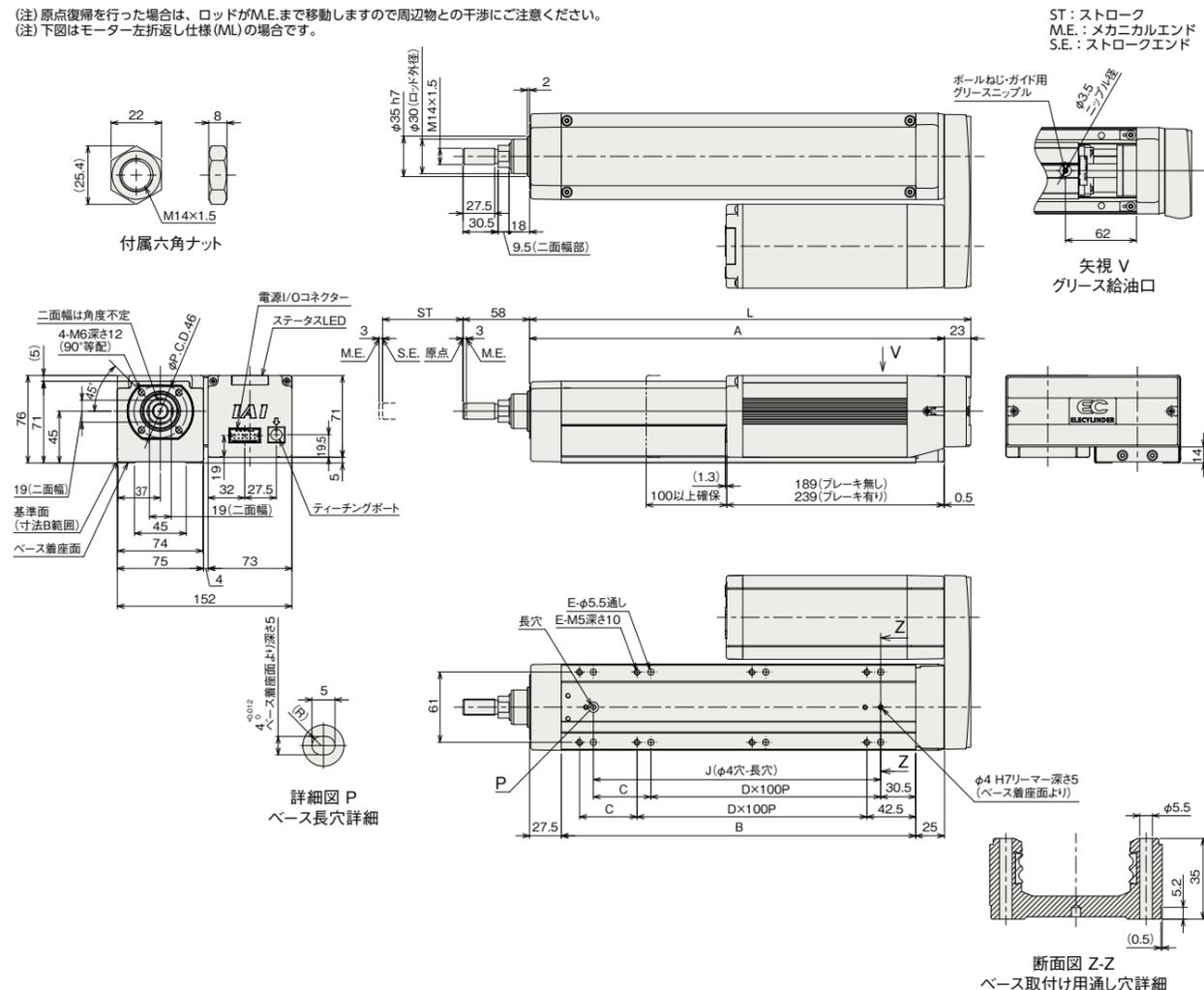
■ 寸法図

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□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

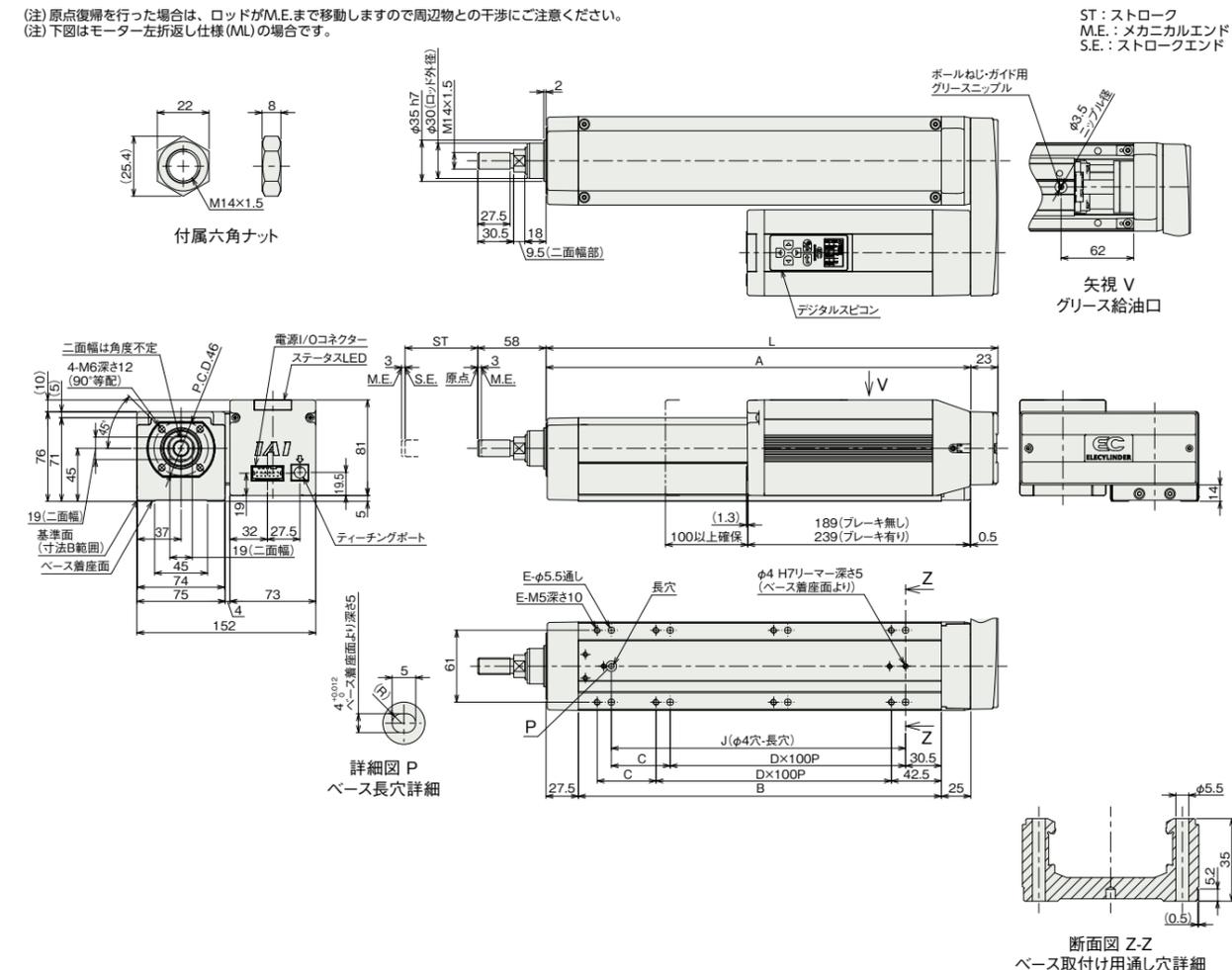
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734
A	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5
C	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
J	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600

■ ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)										
ブレーキ無し	4.6	5	5.3	5.6	6	6.3	6.6	7	7.3	7.6
ブレーキ有り	5.1	5.5	5.8	6.1	6.5	6.8	7.1	7.5	7.8	8.1

■ EC-DRR7□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	450	500
L	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734
A	261	311	361	411	461	511	561	611	661	711
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5
C	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
J	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600

■ ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)										
ブレーキ無し	4.8	5.1	5.5	5.8	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9
ブレーキ有り	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4	7.8	8.1	8.5

■ 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。

