

EC-RR7□AH EC-DRR7□AH (デジタルスピコン付き)

モーター
ストレータ

本体幅
70mm

24V
パルス
モーター

■型式項目

シリーズ	EC	タイプ	RR7 標準	DRR7 デジタルスピコン	リード	S 24mm	H 16mm	M 8mm	L 4mm	仕様	AH 高剛性	ストローク	50 500	50mm 500mm (50mm毎)	電源・I/Oケーブル長	下記電源・I/Oケーブル長 価格表参照	オプション	下記オプション 価格表参照
------	----	-----	-----------	------------------	-----	-----------	-----------	----------	----------	----	-----------	-------	-----------	--------------------------	-------------	------------------------	-------	------------------



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□AH	DRR7□AH		RR7□AH	DRR7□AH
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	B	271	-
先端アダプター(フランジ)	FFA	271	-
フランジ(前)	FL	272	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	277	-
ナックルジョイント(注2)	NJ	277	-
ナックルジョイント +揺動受け金具(注2)	NJPB	278	-
原点逆仕様	NM	279	-
PNP仕様	PN	279	-
クレビス金具(注2)	QR	279	-
クレビス金具 +揺動受け金具(注2)	QRPB	280	-
電源2系統仕様	TMD2	281	-
バッテリーレス アプリケーションエンコーダー仕様	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) 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4) (両端コネクタ付き)
0	ケーブルなし	- (注3)	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)
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	24				16				8				4							
		水平		垂直		水平		垂直		水平		垂直		水平		垂直					
リード	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				350				175			
		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			
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)(省電力無効)				3				8				18				28			
		最大可搬質量(kg)(省電力有効)				3				5				17.5				26			
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)				640				560				350				175			
		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			
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				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					

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6) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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。

リード24

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直	
	0.3	0.5	0.7	1	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	3	2
640	5	3	2	1.5	2	1
800	5	1	1			
860	2	0.5				

リード16

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直	
	0.3	0.5	0.7	1	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	14	10	4.5	4
560	10	5	3	2	2	1
700	2					

リード8

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直	
	0.3	0.5	0.7	1	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	34	20	15	11	5	4
350	12	4	1		2	1

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)				垂直	
	0.3	0.5	0.7	1	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	50	30	20	15	12	10
175	15				2	

■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 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	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 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	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 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	50	30	17.5	
70	50	30	17.5	
140	50	30	7	
210	14	7	2	

リード4

姿勢 速度 (mm/s)	水平 加速度(G)			垂直
	0.3	0.7	0.3	
0	55	50	26	
35	55	50	26	
70	55	50	13	
105	30	15	2	

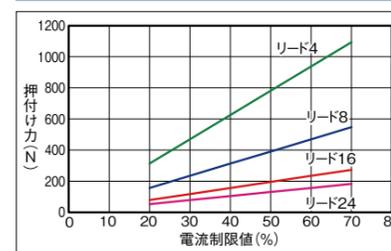
ストロークと最高速度

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	700<560>
	有効	420<280>
8	無効	350
	有効	210
4	無効	175
	有効	105

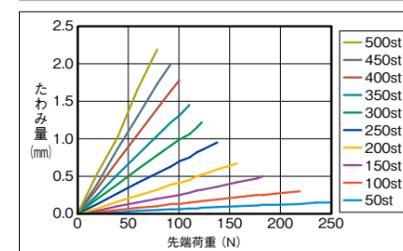
(単位:mm/s)

(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)



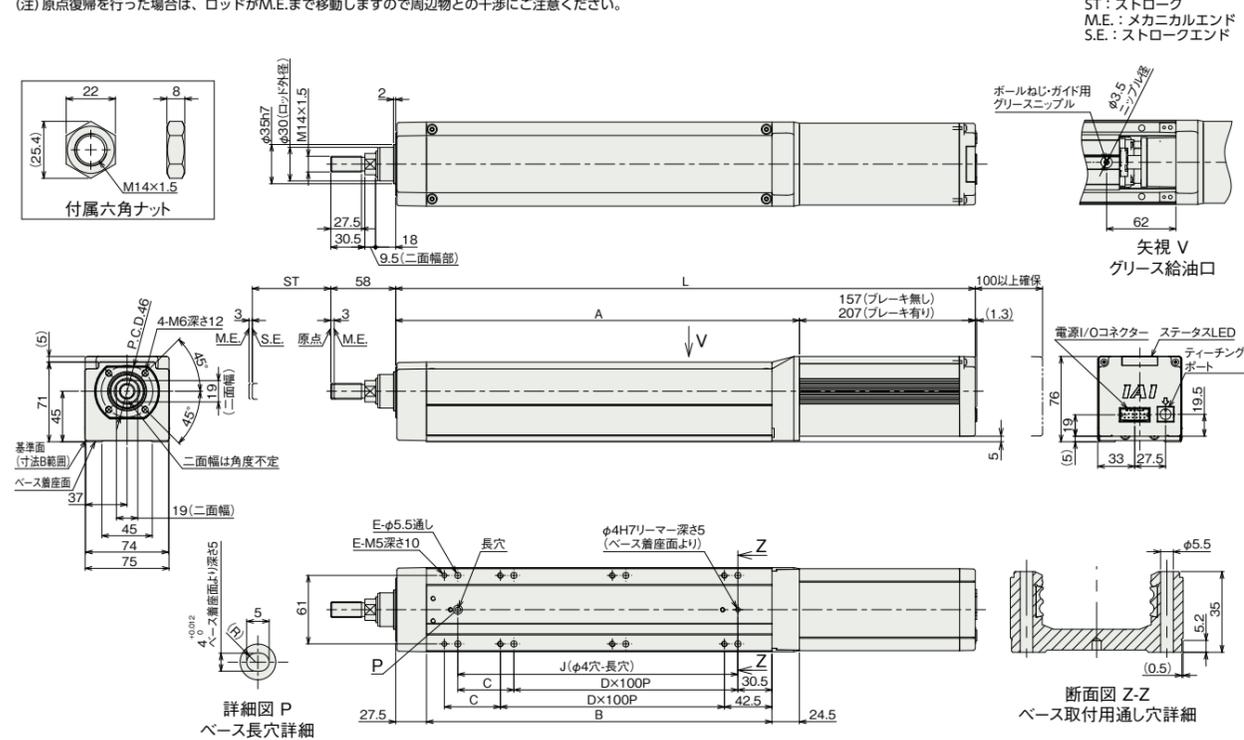
寸法図

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□AH

(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。



■ストローク別寸法

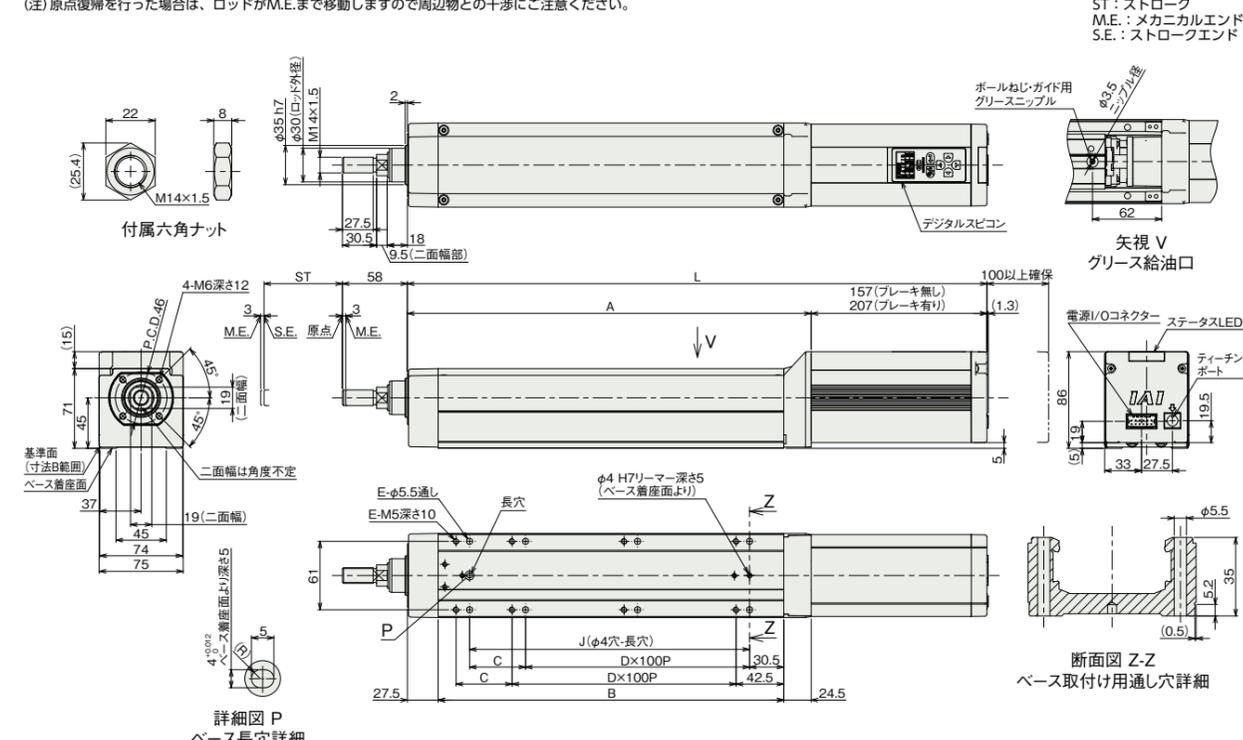
ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5
	ブレーキ有り	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5
A	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	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	4.4	4.7	5	5.4	5.7	6	6.4	6.7	7
	ブレーキ有り	4.5	4.9	5.2	5.5	5.9	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5

■EC-DRR7□AH(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。



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	ブレーキ無し	417.5	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5
	ブレーキ有り	467.5	517.5	567.5	617.5	667.5	717.5	767.5	817.5	867.5	917.5
A	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5	510.5	560.5	610.5	660.5	710.5	
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	4.1	4.5	4.8	5.2	5.5	5.9	6.3	6.6	7.0	7.3
	ブレーキ有り	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.9	7.2	7.6	7.9

■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。

