

EC-RTC9

本体幅
90mm
24V
パルス
モーター

■型式項目

EC - **RTC9** **M** - **330**

シリーズ	タイプ	減速比	揺動角度	電源・I/Oケーブル長	オプション
		M 減速比 1/45	330 330度回転	下配電源・I/Oケーブル長 価格表参照	下配オプション 価格表参照



製品価格表 (標準価格)

揺動角度(度)	標準価格
330	-

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	2-373	-
ブレーキ	B	2-373	-
原点逆仕様	NM	2-384	-
PNP仕様	PN	2-384	-
シャフトアダプター	SA	2-386	-
テーブルアダプター	TA	2-387	-
電源2系統仕様	TMD2	2-387	-
バッテリーレス	WA	2-388	-
アプリケーションエンコーダー仕様	WL	2-388	-
無線通信仕様	WL2	2-388	-
無線軸動作対応仕様	WL2	2-388	-

(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。

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 (バラ線)	
		CB-EC-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC-PWBIO□□□-RB付属
0	ケーブルなし	- (注2)	-
1 ~ 3	1 ~ 3m	-	-
4 ~ 5	4 ~ 5m	-	-
6 ~ 7	6 ~ 7m	-	-
8 ~ 10	8 ~ 10m	-	-

(注2) 端子台コネクタのみ付属します。詳細は2-394ページをご確認ください。

(注3) 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 (バラ線)	
		CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC2-PWBIO□□□-RB付属
S1 ~ S3	1 ~ 3m	-	-
S4 ~ S5	4 ~ 5m	-	-
S6 ~ S7	6 ~ 7m	-	-
S8 ~ S10	8 ~ 10m	-	-

(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。

POINT
選定上の注意

- 出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。詳細は「回転速度と出力トルクの相関図」をご確認ください。
- 回転させられるワークの許容慣性モーメントは回転速度により異なります。詳細は「回転速度と許容慣性モーメントの相関図」をご確認ください。
- ブレーキは保持用です。制動/非常停止目的で使用しないでください。
- 選定を行う場合は「選定方法 (1-315ページ)」の計算を行い、使用条件を確認してください。
- 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」をご確認ください。押付け力は目安の値です。
- 最大加減速度は、水平・天吊り姿勢では0.5G、横立て・垂直姿勢では0.3Gになります。

メインスペック

項目	内容	
減速比	1/45	
最大トルク (N・m)	1.5	
速度/加減速度 (注5)	最高速度 (度/s)	600
	最低速度 (度/s)	20
	定格加減速度 (G)	0.3
	最高加減速度 (G) (注6)	0.5
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク (N・m) (注7)	0.9
動作範囲 (度)	330	

(注5) 1G≒9807度/s²

(注6) 水平姿勢のみとなります。横立て・垂直姿勢の最高加減速度は0.3Gです。

(注7) 許容慣性モーメントとブレーキ保持トルクは、必ずしも両立しません。負荷トルクが保持トルク以下であることをご確認ください。

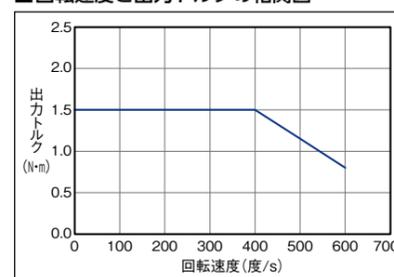
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギア+タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰方式	メカストップ方式
原点復帰精度	±0.05度
バックラッシュ	0.2度以下
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	5N・m
許容慣性モーメント	0.02kg・m ²
ラジアル回転振れ	0.1mm以下
スラスト回転振れ	0.1mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター(□28)
エンコーダー種類	インクリメンタル
エンコーダーパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

ロータリータイプモーター方向

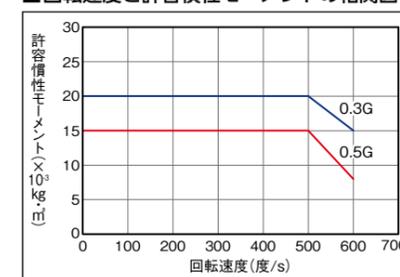


速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

回転速度と出力トルクの相関図



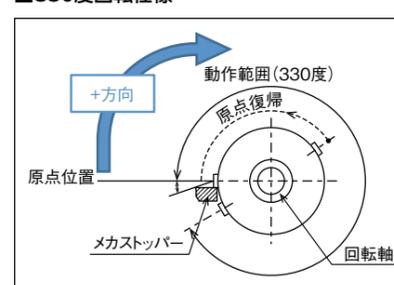
回転速度と許容慣性モーメントの相関図



(注) 0.5Gは水平・天吊り姿勢でのみ使用可能です。

原点復帰方法と正回転方向

330度回転仕様



回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。

原点復帰動作は反時計方向に回転します。

メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。

原点復帰動作を時計方向にすることはできません。

(注) 原点逆仕様の場合、動作方向はすべて反転します。

