

RCS2-RTC10L

中空 本体幅 100mm 200V ACサーボモーター 60W

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	揺動角度	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
RCS2	RTC10L 中型タイプ	I インクリメンタル A アブソリュート	60 サーボモーター 60W	15 減速比 1/15 24 減速比 1/24	360 360度 (多回転)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル	下記オプション 価格表参照



(注) CEはオプションになります。



■エンコーダー種類/価格表(標準価格)

タイプ	標準価格	
	エンコーダー種類	アブソリュート
RTC10L	インクリメンタル	アブソリュート

■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
ブレーキ	B	6-297	-
CE対応仕様	CE	6-298	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	6-300	-
逆回転仕様	NM	6-302	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
		LS付	LS付
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

- POINT**
選定上の注意
- 「メインスペック」の動作範囲は、ノーマルモード(多回転動作)が0~9999.99度、インデックスモード(無限回転動作)が0~359.99度(無限回転動作時は359.99度を超えると0に戻ってカウント)になります。減速比が1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は0~7670.99度となりますのでご注意ください。
 - コントローラーによってインデックスモードでの制御ができない場合があります。詳細は「動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項」をご参照ください。

■メインスペック

項目	内容		
減速比	1/15	1/24	
最大トルク(N·m)	1.7	2.8	
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	1200	750
	定格加減速度(G)	0.3	0.3
	最高加減速度(G)	0.3	0.3
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁動作電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	0.45	
動作範囲(度)	多回転	360(注2)	

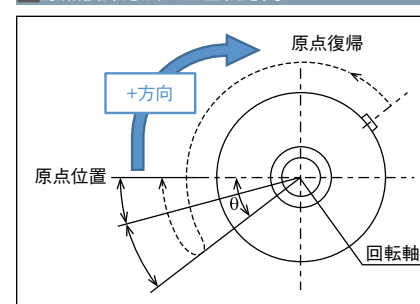
(注1) 1G≒9807度/s²
(注2) 「選定上の注意」をご参照ください。

項目	内容	
駆動方式	ハイボイドギア	
繰返し位置決め精度	±0.005度	
原点復帰方式	近接センサー方式	
原点復帰精度	±0.005度	
ロストモーション	±0.05度以下	
許容スラスト荷重	600N	
許容慣性モーメント	10N·m	
許容慣性モーメント	減速比 1/15	0.033kg·m ²
	減速比 1/24	0.054kg·m ²
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)	
保護等級	IP40	
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	ACサーボモーター	
エンコーダー種類	インクリメンタル/アブソリュート	
エンコーダーパルス数	16384 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メント方向

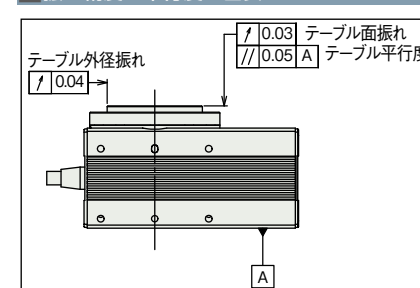


■原点復帰方法及正回転方向



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。センサーを検出してθの範囲(注3)を動作後、停止します。(注3) 原点復帰範囲θ: 15度

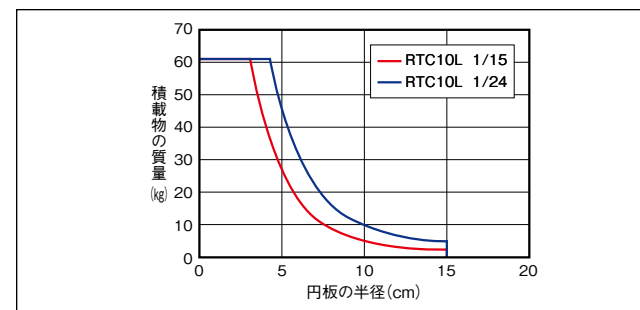
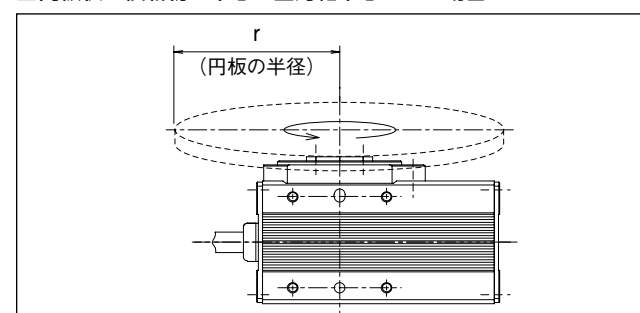
■振れ精度と平行度の目安



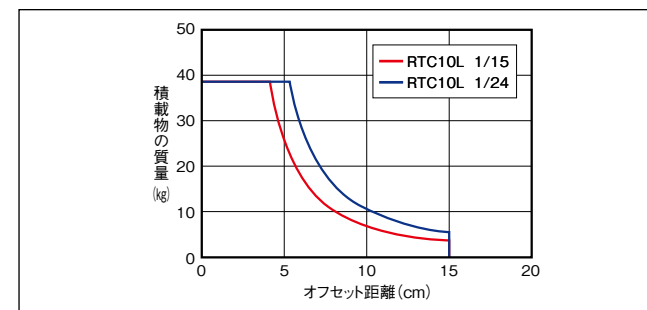
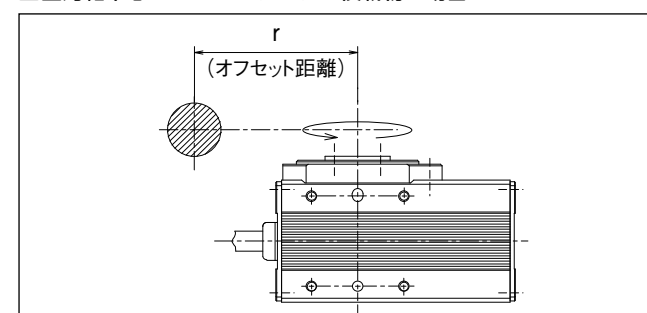
振れ精度と平行度については目安値です。

■積載物形状と質量の目安

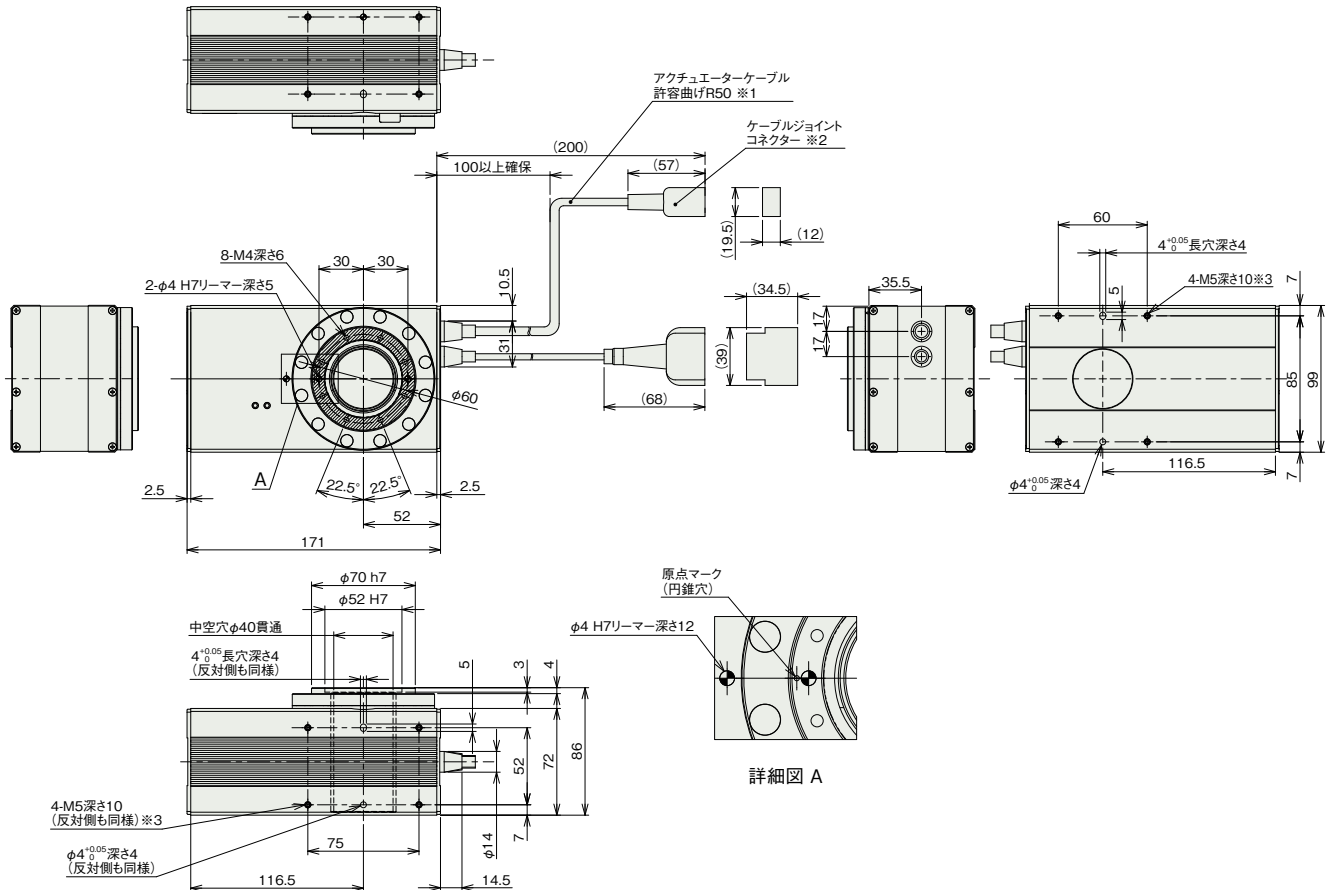
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■出力軸中心からオフセットする積載物の場合



- ※1 アクチュエーターケーブルはロボットケーブルではありません。
- ※2 モーターケーブルおよびリミットスイッチ付エンコーダーケーブルを接続します。
- ※3 異物侵入防止のため、セットスクリューで埋栓されています。取付面として使用する場合は取外してください。
- (注) 側面取付穴の寸法は左右対称です。
- (注) 下平面図は斜線部が回転部となります。
- (注) 標準仕様 / 逆回転仕様 (オプション) とも下記A部拡大図の位置が原点位置となります。原点復帰時、標準仕様は上から見て左に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後右回転で動作を行います。逆回転仕様は、右に回転して原点復帰を行い、原点復帰完了後左回転で動作を行います。



■質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	3.3kg
	ブレーキ有り	3.5kg

■動作モードとコントローラーとの組合せの注意事項

動作モード	動作説明	動作範囲	対応可能エンコーダー種類	コントローラー選定時の注意	出荷時設定
インデックスモード	回転軸を1回転させると、現在座標が0degになります。一方方向に回転させ続ける用途で使用します。	0~359.99	I: インクリメンタル	以下のタイプは対応不可 SCON-CBコントローラー ・パルス列制御タイプ ・ML3, ECM RCONコントローラー ・ネットワークタイプML3, SSN, ECM	エンコーダー種類で設定されています。 I: インクリメンタル時 インデックスモード A: アブソリュート時 ノーマルモード
ノーマルモード	有限の範囲で回転させる用途で使用します。0degに戻す為には、逆回転が必要です。	0~9999.99 (注4)	I: インクリメンタル A: アブソリュート		

(注4) ソフトリミットのパラメーターの手动設定が必要です。

■適応コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法														最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3, SSN, ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3, SSN, ECMはポジションデータなし)	-	8-47	
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-49	
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-215	
SSEL-CS		2		●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-245	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-273	
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-273	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-17ページをご確認ください。

(注) アブソリュートのアクチュエーターは、RCON-SCIに接続できません。

(注) ML3, SSN, ECM仕様では回転軸インデックスモードは使用できません。