

EC-RTC18

本体幅
190
mm

24v
パルス
モーター

■型式項目

EC - **RTC18** **M** - **330** - [] - []

シリーズ	タイプ	減速比	動作範囲	電源・I/Oケーブル長	オプション
		M 減速比 1/40	330 330度回転	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



■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	23	-
ブレーキ	B	23	-
外付けストッパー(注2)	ES	23	-
原点逆仕様	NM	23	-
PNP仕様	PN	24	-
シャフトアダプター	SA	24	-
テーブルアダプター(注2)	TA	24	-
電源2系統仕様	TMD2	24	-
バッテリーレス アプリケーションエンコーダー仕様	WA	24	-
無線通信仕様	WL	24	-
無線軸動作対応仕様	WL2	24	-

(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) 外付けストッパー(ES)選択時は、テーブルアダプター(TA)が組付いて出荷されます。同時選択はできません。

■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)	RCON-EC接続仕様(注4) (両端コネクタ付き)
		CB-EC-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC-PWBIO□□□-RB付属
0	ケーブル無し	-(注3)	-
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33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 (バラ線)	RCON-EC接続仕様(注5) (両端コネクタ付き)
		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。

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(5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0.7G、横立て・垂直姿勢では0.5Gになります。
- RCON-EC接続仕様(ACR)をEC接続ユニット(RCON-EC-4)へ接続する場合、接続可能数に制限があります。詳細は34ページをご確認ください。

■メインスペック

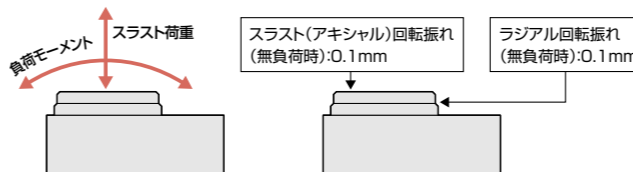
項目	内容	
減速比	1/40	
最大トルク(N・m)	25.2	
速度/加減速度(注6)	最高速度(度/s)	450
	最低速度(度/s)	20
	定格加減速度(G)	0.3
	最高加減速度(G)(注7)	0.7
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク(N・m)(注8)	16
動作範囲(度)	330	

(注6) 1G≒9807度/s²
(注7) 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0.5Gです。
(注8) 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	ハイボイドギヤ+タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.02度
原点復帰方式	メカストップ方式
原点復帰精度	±0.02度
バックラッシュ	0.2度以下
許容スラスト荷重	1000N
動的許容負荷モーメント(注9)	25 N・m
許容慣性モーメント	0.49kg・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(□56SP) (電源容量:最大6A)
エンコーダ種類	インクリメンタル/バッテリーレスアプリケーション
エンコーダパルス数	800 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

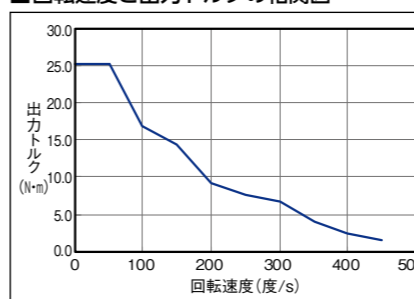
(注9) 横立て、垂直姿勢の場合は16N・mです。

■ロータリータイプモーメント方向

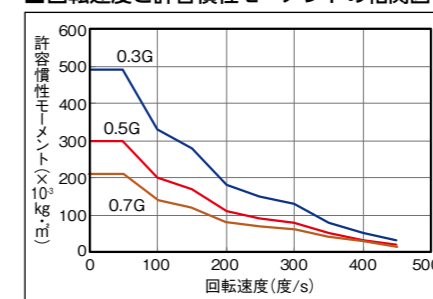


■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図



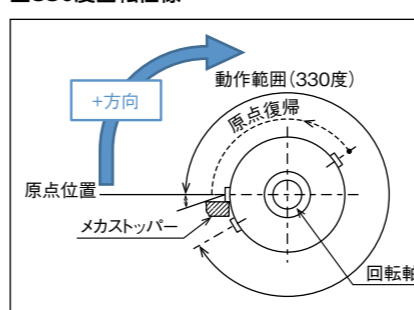
■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



(注) 0.7G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

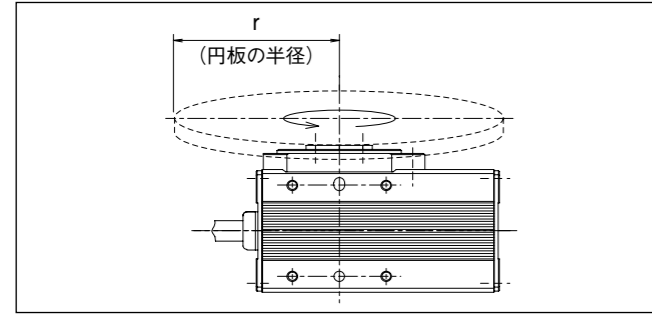
■330度回転仕様



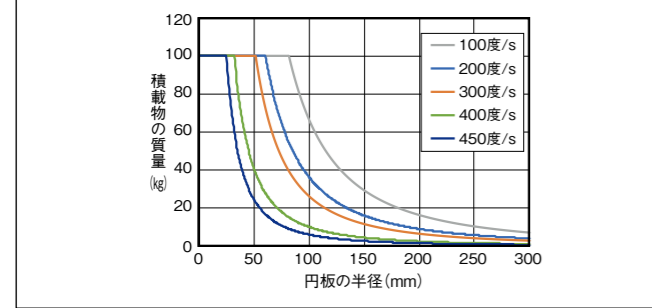
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。原点復帰動作は反時計方向に回転します。メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。
(注) 原点逆仕様の場合、動作方向はすべて反転します。

積載物形状と質量の目安

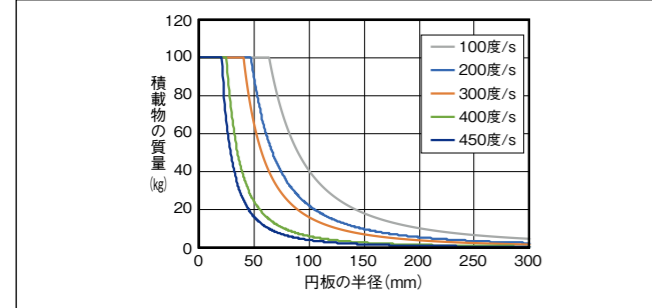
■円板状の積載物の重心が出力軸回転中心と同一な場合



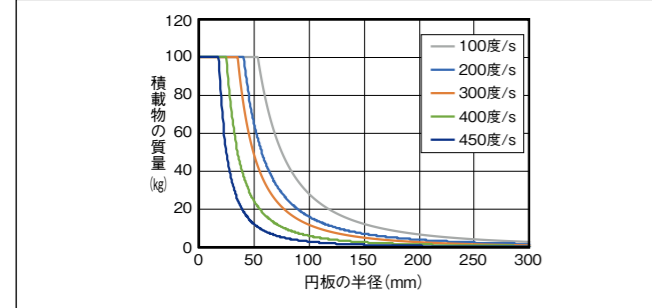
加速度 0.3G



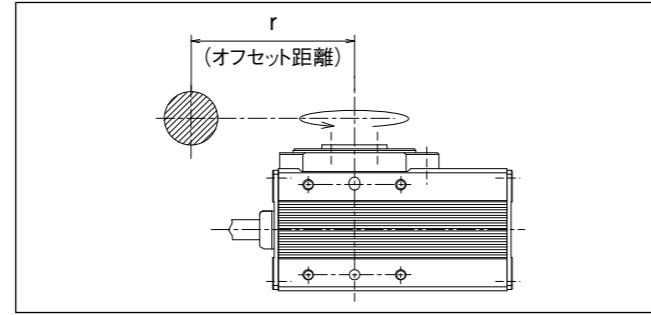
加速度 0.5G



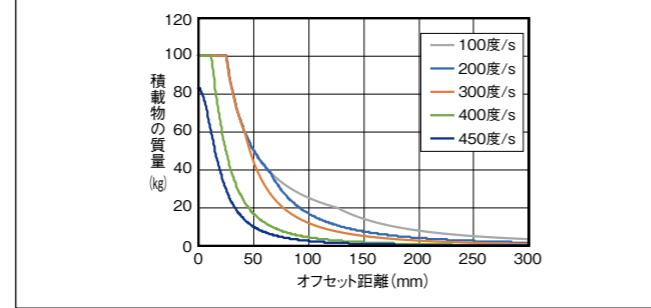
加速度 0.7G



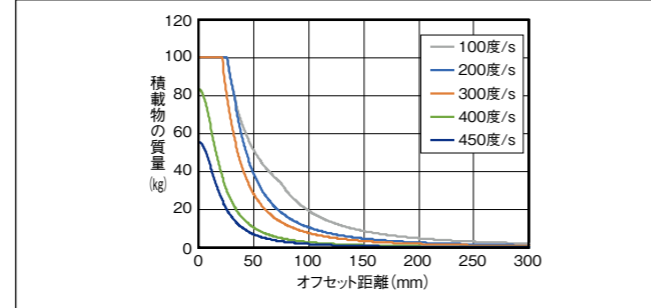
■積載物の重心が出力軸回転中心からオフセットする場合



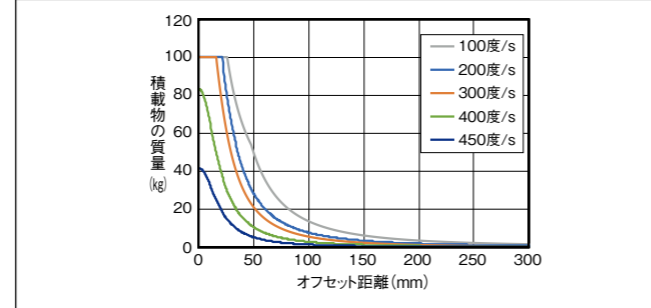
加速度 0.3G



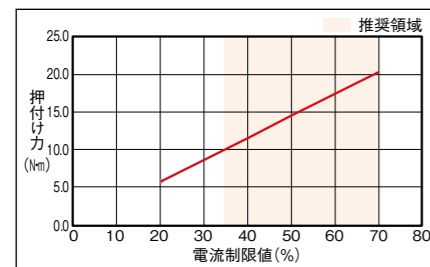
加速度 0.5G



加速度 0.7G

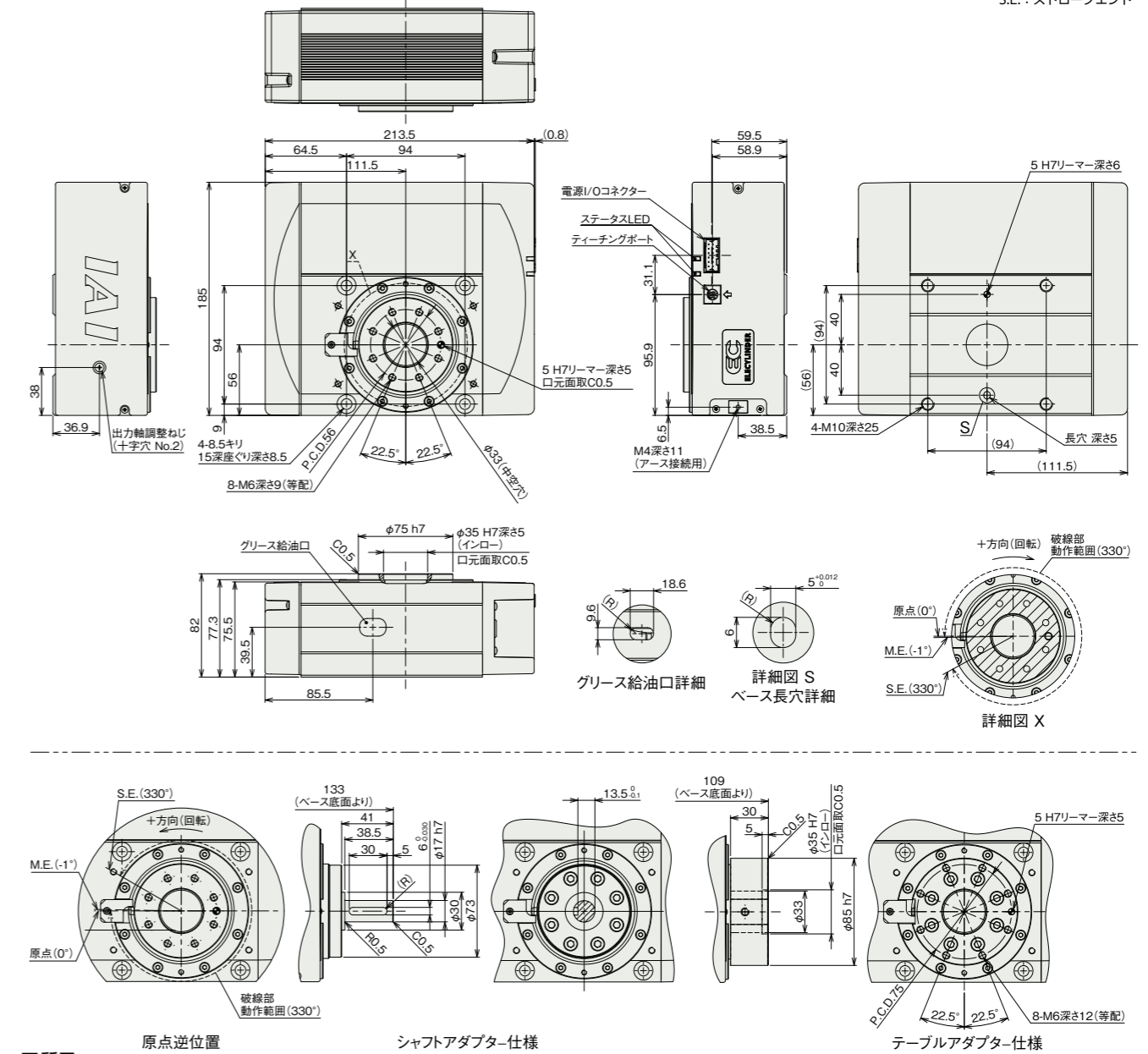


■押付け力と電流制限値の相関図



■寸法図

(注) 詳細図Xの斜線部が回転部となります。



■質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	6.16kg
	ブレーキ有り	6.54kg

■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、29ページをご確認ください。