RCS2-RTC12L

中空 | 本体幅 120 mm | 200V ACサーボモーター | 150 W

■型式項目

RCS2 - RTC12L - □ - 150 - □ - 360 - □ - □ - □

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	減速比	動作範囲	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
	RTC12L 大型タイプ	I インクリメンタル A アブソリュート	150 サーボモーター 150W	18 減速比 1/18 30 減速比 1/30	360 360度 (多回転)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2	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

CE RoHS 10
(注) CEはオプションになります。

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

■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	
	インクリメンタル	アブソリュート
RTC12L	–	–

■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**	6-329	–
CE対応仕様	**CE**	6-330	–
リミットスイッチ(標準装備)	**L**	6-332	–
逆回転仕様	**NM**	6-334	–

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2 LS付	T4 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)	–	–
ロボットケーブル	**R01**(1m) ～ **R03**(3m)	–	–
	R04(4m) ～ **R05**(5m)	–	–
	R06(6m) ～ **R10**(10m)	–	–
	R11(11m) ～ **R15**(15m)	–	–
	R16(16m) ～ **R20**(20m)	–	–

選定上の注意

(1)「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±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 1/30 の場合は、ノーマルモードの動作範囲は±6140.99 度となりますのでご注意ください。

(2) 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わせの注意事項」をご参照ください。

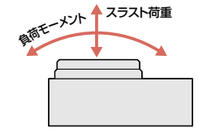
■メインスペック

項目		内容	
減速比		1/18	1/30
出力トルク(N·m)		5.2	8.6
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	800	600
	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	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持トルク(N·m)	1.0	
動作範囲(度)	多回転	360(注2)	

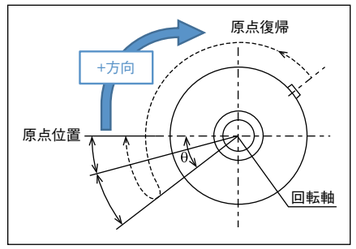
(注1) 1G≒9807度/s^2
(注2)「選定上の注意」をご参照ください。

項目		内容
駆動方式		ハイポイドギヤ
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		0.1度以下
許容スラスト荷重		800N
動的許容負荷モーメント		25N·m
許容慣性モーメント	減速比 1/18	0.1kg·m^2
	減速比 1/30	0.17kg·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

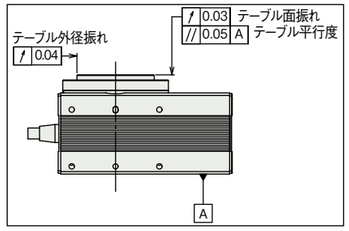


■原点復帰方法と正回転方向



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

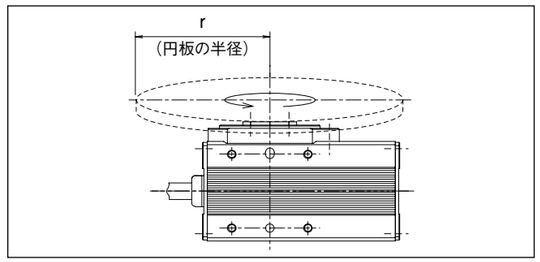
■振れ精度と平行度の目安

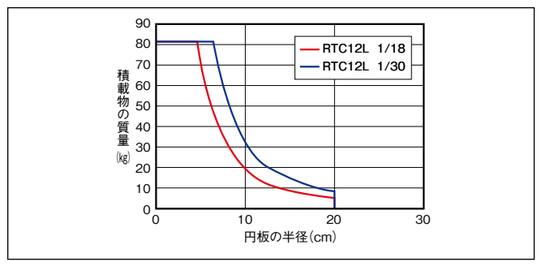


振れ精度と平行度については目安値です。

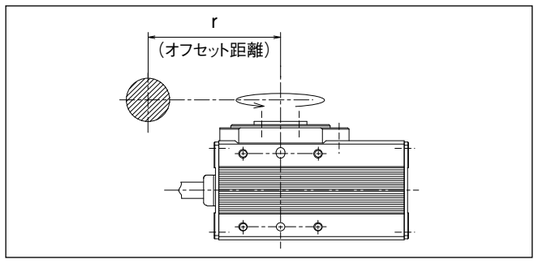
■積載物形状と質量の目安

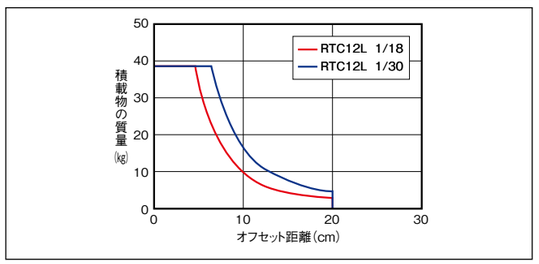
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合





■出力軸中心からオフセットする積載物の場合

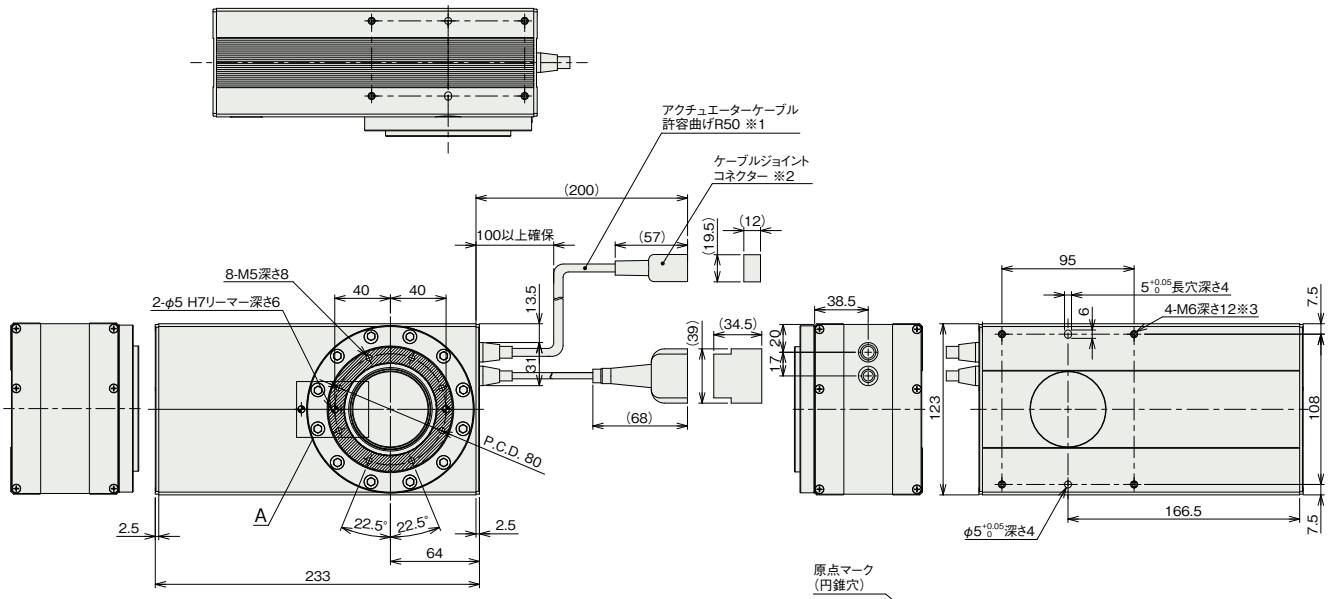


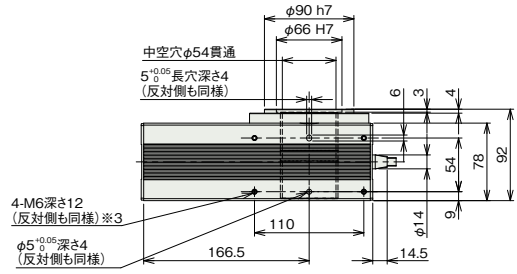


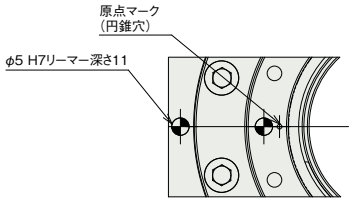
寸法図

※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柱されています。取付け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。

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
2次元CAD 3次元CAD







詳細図 A

■質量

項目		内容
質量	ブレーキ無し	6.2kg
	ブレーキ有り	6.5kg

動作モードとコントローラーとの組合わせの注意事項

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。 一方向に回転させ続ける用途で使用します。 連続回転の詳細は6-38をご参照ください。	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に戻すためには、逆回転が必要です。	減速比1/30：±6140.99(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動設定が必要です。

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	外観	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	CIT	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)	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512 (ネットワーク仕様は768)	–	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-257
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	–	–	–	55000 (タイプにより異なります)	–	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	●	–	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-331

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15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-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。
(注) モーションネットワーク仕様のEC、ML3、SSN、ECMは回転軸インデックスモードは使用できません。
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに「M」が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。