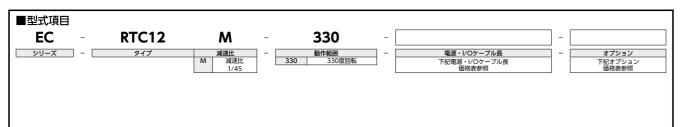
# EC-RTC12





注意



	(	RoHS 10	<b>c 91</b> 2° us
水平	垂直	黄立て	天吊り

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	2-817	_
ブレーキ	В	2-817	_
3ポジション切替仕様	MF	2-829	_
原点逆仕様	NM	2-835	_
PNP仕様(注1)	PN	2-835	_
シャフトアダプター	SA	2-837	_
テーブルアダプター	TA	2-839	_
電源2系統仕様(注1)	TMD2	2-839	-
バッテリーレス	WA	2-840	
アブソリュートエンコーダー仕様	VVA	2-040	_
無線通信仕様	WL	2-840	_
無線軸動作対応仕様	WL2	2-840	_

(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

#### 電源・I/Oケーブル長価格表(標準価格)

# ■標準コネクターケーブル

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	RCON-EC接続仕様(注3) (両端コネクター付き) CB-REC-PWBIO□□□-RB付属
0	ケーブル無し	- (注2)	_
1~3	1 ~ 3m	_	_
4~5	4 ∼ 5m	_	_
6~7	6 ~ 7m	_	_
8~10	8 ~ 10m	-	_

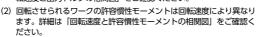
(注2) 電源・I/Oコネクターのみ付属します。詳細は2-851ページをご確認ください。 (注3) オプションでRCON-EC接続仕様(ACR)を選択した場合です。 (注) ロボットケーブルです。

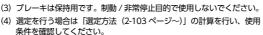
#### ■4方向コネクターケーブル

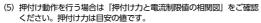
,,,,,_			
ケーブル記号	ケーブル長	ユーザー配線仕様 RCON-EC接続仕様( (バラ線) (両端コネクター付	
		CB-EC2-PWBIO□□□-RB付属	CB-REC2-PWBIO□□□-RB付属
S1 ~ S3	1 ~ 3m	_	_
S4 ~ S5	4 ~ 5m	_	_
S6 ~ S7	6 ~ 7m	_	<del>-</del>
S8 ~ S10	8 ~ 10m	_	_

(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。

(1) 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。







(6) 最大加減速度は、省電力設定無効時は水平・天吊り姿勢で 0.7G、横立 て・垂直姿勢で 0.5G、省電力設定有効時は水平・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

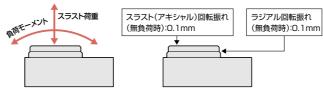
	内容	
減速比	1/45	
最大トルク(N·m)	8.0	
速度/加減速度(注5)	最高速度(度/s)	600
	最低速度(度/s)	20
	定格加減速度(G)	0.3
	最高加減速度(G)(注6)	0.7
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ
	ブレーキ保持トルク(N·m)(注7)	5.3
動作範囲(度)	330	

(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0.5G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。

内容 ハイポイドギヤ+タイミングベルト 繰返し位置決め精度 ±0.01度 メカストッパー方式 ±0.01度 原点復帰方式原点復帰精度 ロストモーション 0.2度以下 バックラッシ 許容スラスト荷重 0.2度以下 400N 動的許容負荷モーメント(注8) 18N·m 許容慣性モーメント ラジアル回転振れ 0.13kg·m<sup>2</sup> 0.1mm以下 スラスト回転振れ 0.1mm以下 0~40°C、85%RH以下(結露なきこと) 使用周囲温度・湿度 IP20 4.9m/s<sup>2</sup> 保護等級 耐振動・耐衝撃 海外対応規格 CEマーク、RoHS指令、UL規格 パルスモーター(□42) (電源容量:最大4.2A) インクリメンタル/パッテリーレスアブソリュート モーター種類エンコーダー種類 800 pulse/rev ホームページ[納期照会] に記載 エンコーダーパルス数

(注8) 横立て、垂直姿勢の場合は12N·mです。

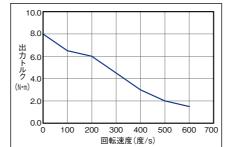
#### ■ロータリータイプモーメント方向



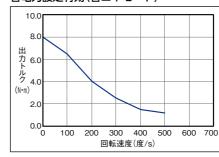
### 速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図 ※出荷時は省電力設定無効です。詳細は1-23ページをご参照ください。

#### ■回転速度と出力トルクの相関図

### 省電力設定無効(パワーモード)

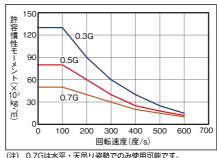


#### 省電力設定有効(省エネモード)



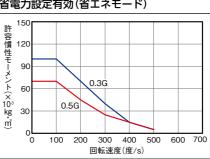
#### ■回転速度と許容慣性モーメントの相関図

# 省電力設定無効(パワーモード)



(注) 0.7Gは水平・天吊り姿勢でのみ使用可能です。

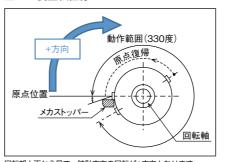
### 省電力設定有効(省エネモード)



(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



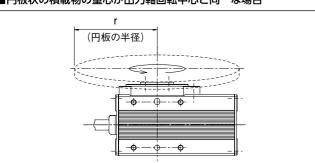
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。 原点復帰動作は反時計方向に回転します。 メカストッパー位置を検出し、反転動作後、停止します。 (注) 原点逆仕様の場合、動作方向はすべて反転します。

IAI

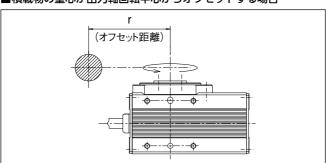
106\_EC-RTC12\_JPN\_1. 17. indd 2-3 2025/04/12 7:19:49

### 積載物形状と質量の目安

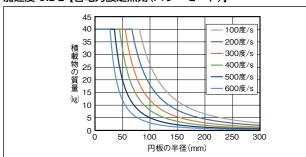
# ■円板状の積載物の重心が出力軸回転中心と同一な場合



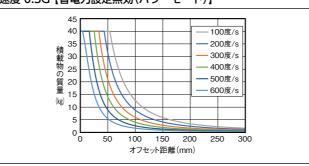
### ■積載物の重心が出力軸回転中心からオフセットする場合



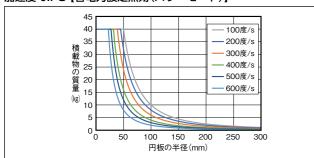




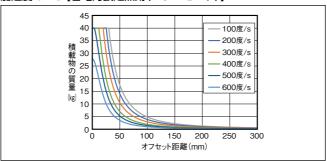
加速度 0.3G【省電力設定無効(パワーモード)】



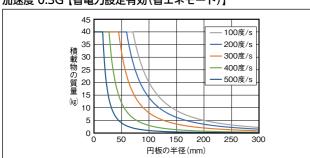
加速度 0.7G【省電力設定無効(パワーモード)】



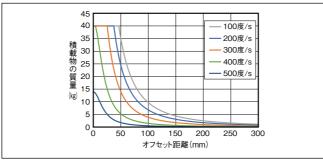
加速度 0.7G【省電力設定無効(パワーモード)】



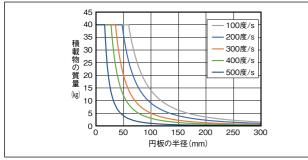
加速度 0.3G【省電力設定有効(省エネモード)】



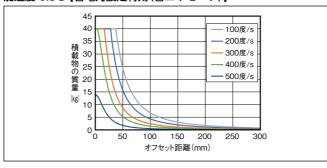
加速度 0.3G【省電力設定有効(省エネモード)】



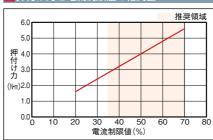
加速度 0.5G【省電力設定有効(省エネモード)】



加速度 0.5G【省電力設定有効(省エネモード)】



押付け力と電流制限値の相関図

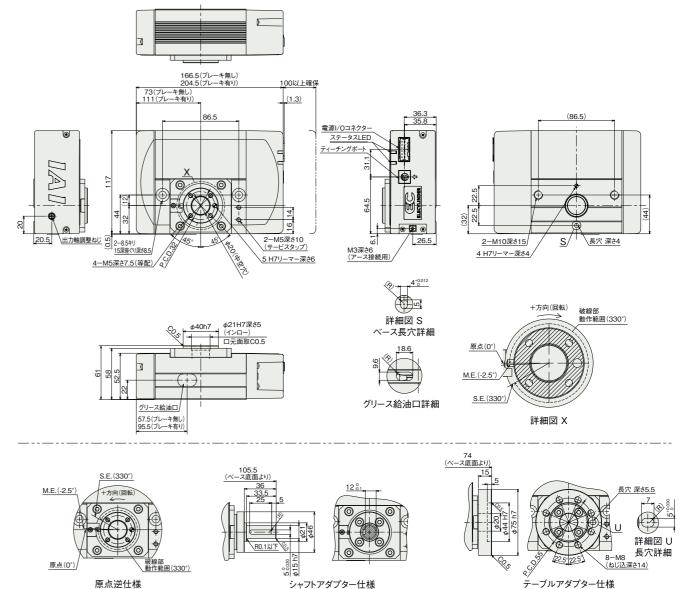








M.E.: メカニカルエンド S.E.: ストロークエンド



■質量

質量

(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、2-845ページをご確認ください。

ブレーキ無し

ブレーキ有り



1.90kg