

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	-	動作範囲	-	電源・I/Oケーブル長	-	オプション
			M 1/45		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	2-741	-
ブレーキ	B	2-741	-
原点逆仕様	NM	2-758	-
PNP仕様	PN	2-758	-
シャフトアダプター	SA	2-760	-
テーブルアダプター	TA	2-762	-
電源2系統仕様	TMD2	2-762	-
バッテリーレス アプンリチュートエンコーダー仕様	WA	2-763	-
無線通信仕様	WL	2-763	-
無線軸動作対応仕様	WL2	2-763	-

(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	ケーブル無し	- (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2-775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。

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(2-95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。

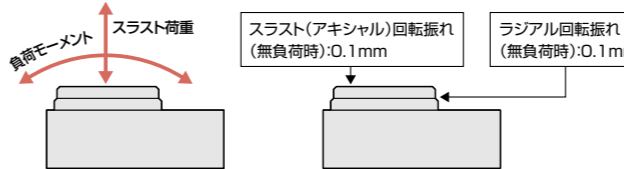
■メインスペック

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。

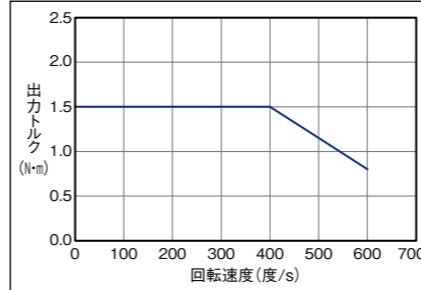
項目	内容
駆動方式	ハイボイドギヤ+タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.05度
原点復帰方式	メカストップ方式
原点復帰精度	±0.05度
ロストモーション	-(2点間位置決め機能のため、表記できません。)
バックラッシ	0.2度以下
許容スラスト荷重	50N
動的許容負荷モーメント	50N・m
許容慣性モーメント	0.02kg・m ²
ラジアル回転振れ	0.1mm以下
スラスト回転振れ	0.1mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	パルスモーター(□28)(電源容量:最大2A)
エンコーダー種類	インクリメンタル/バッテリーレスアプンリチュート
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

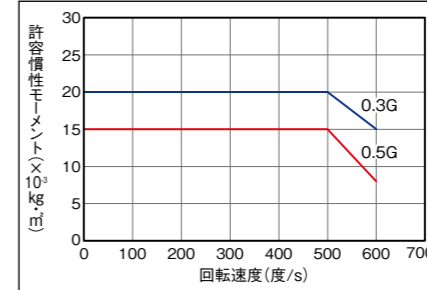


■速度と出力トルク、許容慣性モーメントの相関図

■回転速度と出力トルクの相関図



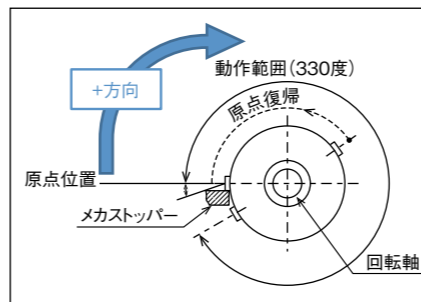
■回転速度と許容慣性モーメントの相関図



(注) 0.5G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

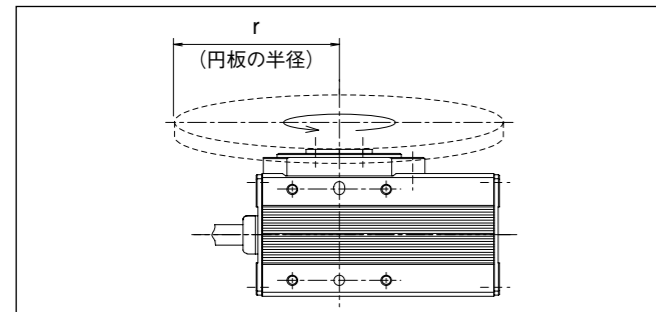
■330度回転仕様



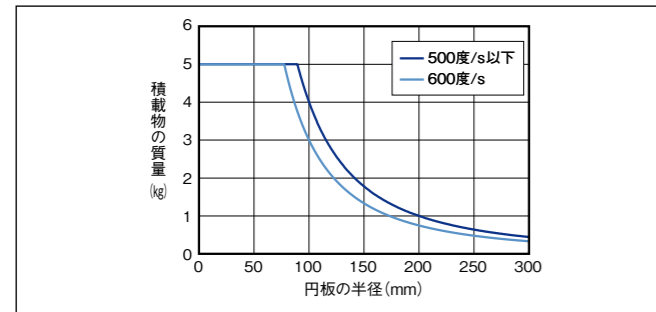
回転部上面から見て、時計方向の回転が+方向となります。原点復帰動作は反時計方向に回転します。メカストップ位置を検出し、反転動作後、停止します。(注) 原点逆仕様の場合、動作方向はすべて反転します。

積載物形状と質量の目安

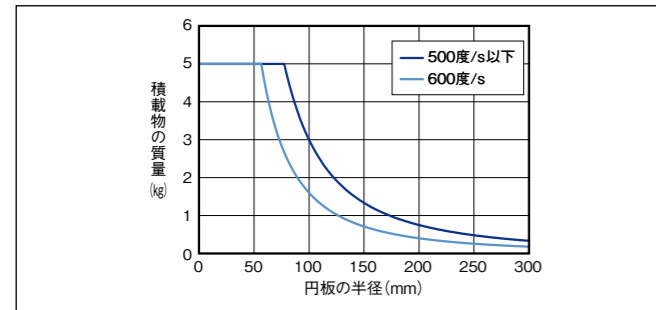
■円板状の積載物の重心が出力軸回転中心と同一な場合



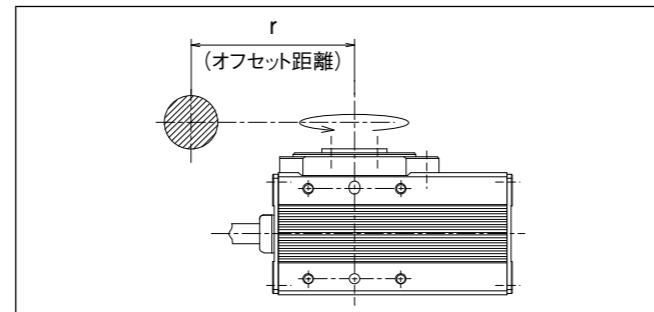
加速度 0.3G



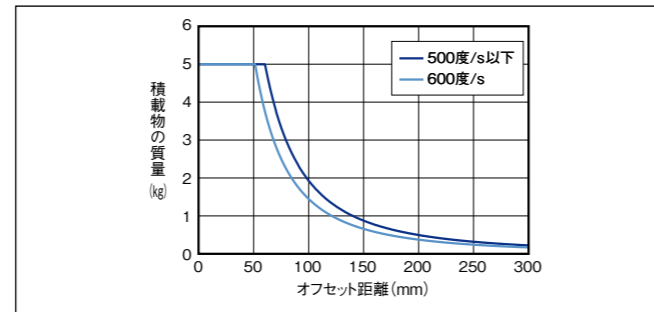
加速度 0.5G



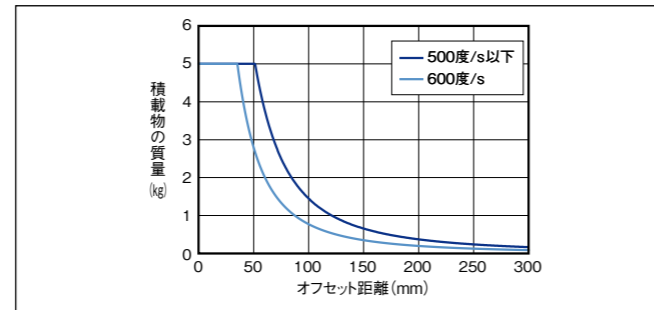
■積載物の重心が出力軸回転中心からオフセットする場合



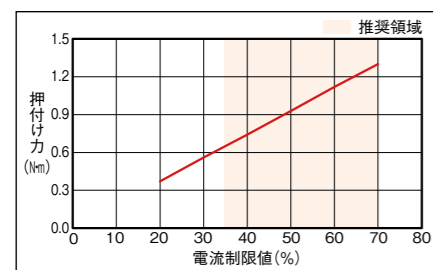
加速度 0.3G



加速度 0.5G

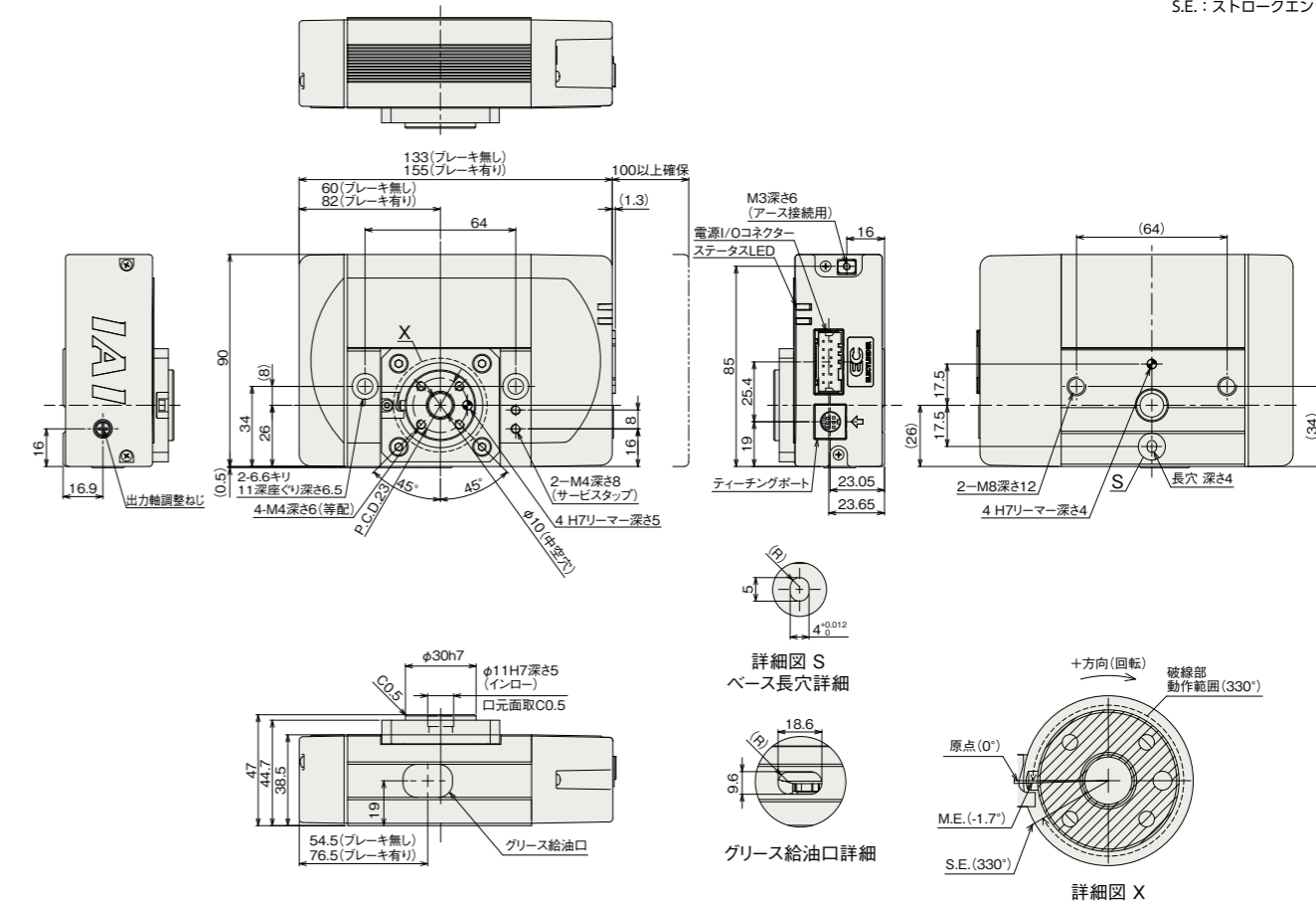


■押付け力と電流制限値の相関図



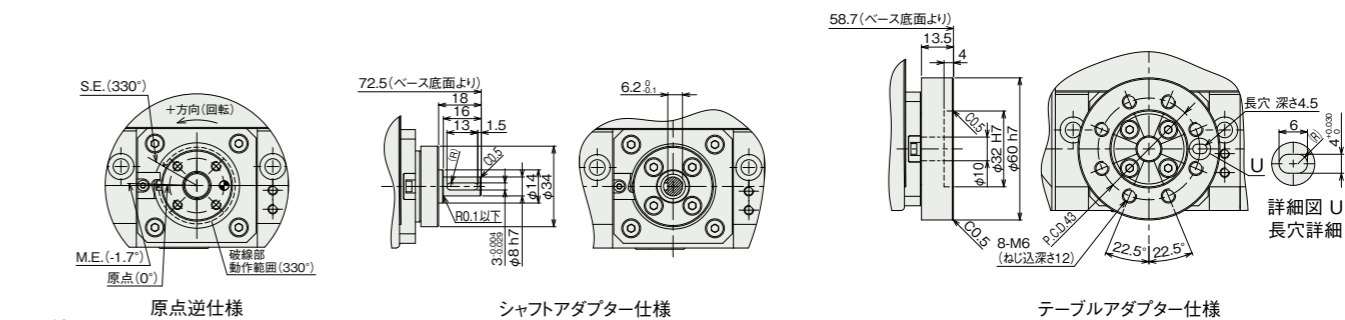
■寸法図

(注) 詳細図Xの斜線部が回転部となります。



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

M.E.:メカニカルエンド
S.E.:ストロークエンド



■質量

項目	内容	
質量	ブレーキ無し	0.88kg
	ブレーキ有り	0.98kg

■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、2-769ページをご確認ください。