

RCS2-RTC8L RCS2-RTC8HL

中空 本体幅 90mm 200V ACサーボモーター 12W 20W

型式項目

RCS2		360		T2			
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	対応コントローラー	ケーブル長
RTC8L	小型標準タイプ(12W)	I インクリメンタル	12 サーマモーター 12W	15 減速比 1/15	360 360度(多回転)	T2 SCON	N 無し
RTC8HL	小型高出力タイプ(20W)	A アブソリュート	20 サーマモーター 20W	24 減速比 1/24		XSEL	P 1m
							S 3m
							M 5m
							X 長さ指定
							R ロボットケーブル
							オプション
							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/タイプ別価格表(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
RTC8L	-	-
RTC8HL	-	-

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	6-321	-
CE対応仕様	CE	6-322	-
リミットスイッチ(標準装備)	L	6-324	-
逆回転仕様	NM	6-326	-

ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2 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**
- 「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1/24の場合は、ノーマルモードの動作範囲は±7670.99度となりますのでご注意ください。
 - 100度/s以下の速度で動作させた場合、わずかに振れながら動きます。出来るだけ100度/sより速い速度でご使用ください。
 - 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み合わせの注意事項」をご参照ください。

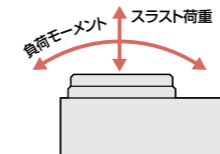
メインスペック

項目	内容		
モーター出力(W)	12	20	
減速比	1/24	1/15	1/24
出力トルク(N・m)	0.55	0.53	0.85
速度/加減速度(注1)	最高速度(度/s)	750	1200
	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)	0.42	
動作範囲(度)	多回転 360(注2)		

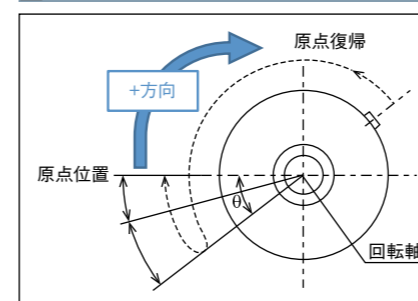
(注1) 1G≒9807度/s²
(注2) 「選定上の注意」をご参照ください。

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	400N	
動的許容負荷モーメント	5N・m	
許容慣性モーメント	12W減速比 1/24	0.011kg・m ²
	20W減速比 1/15	0.01kg・m ²
	20W減速比 1/24	0.017kg・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

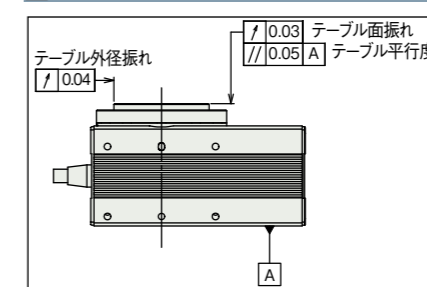


原点復帰方法と正回転方向



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: 18度

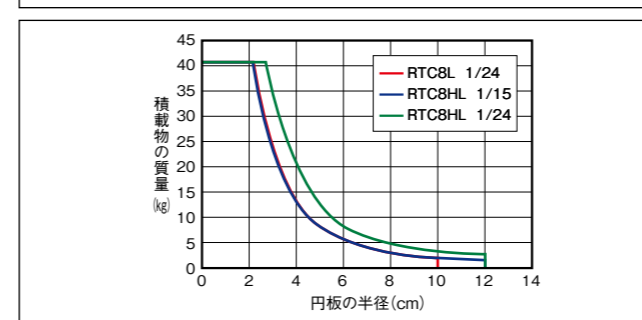
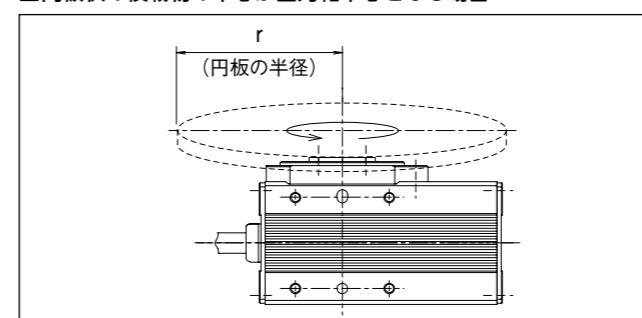
振れ精度と平行度の目安



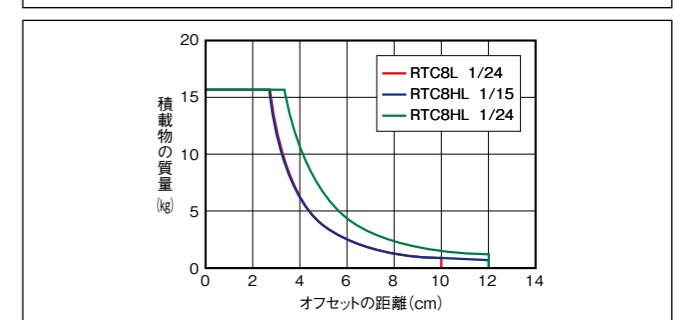
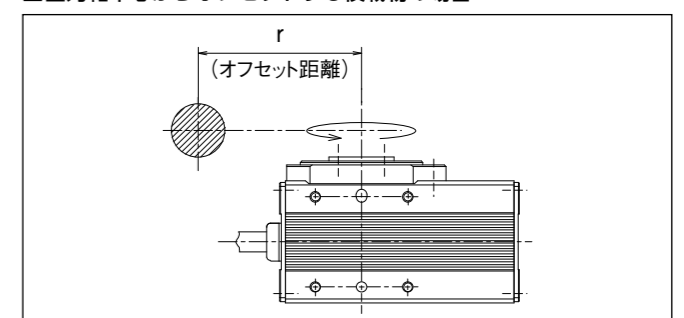
振れ精度と平行度については目安値です。

積載物形状と質量の目安

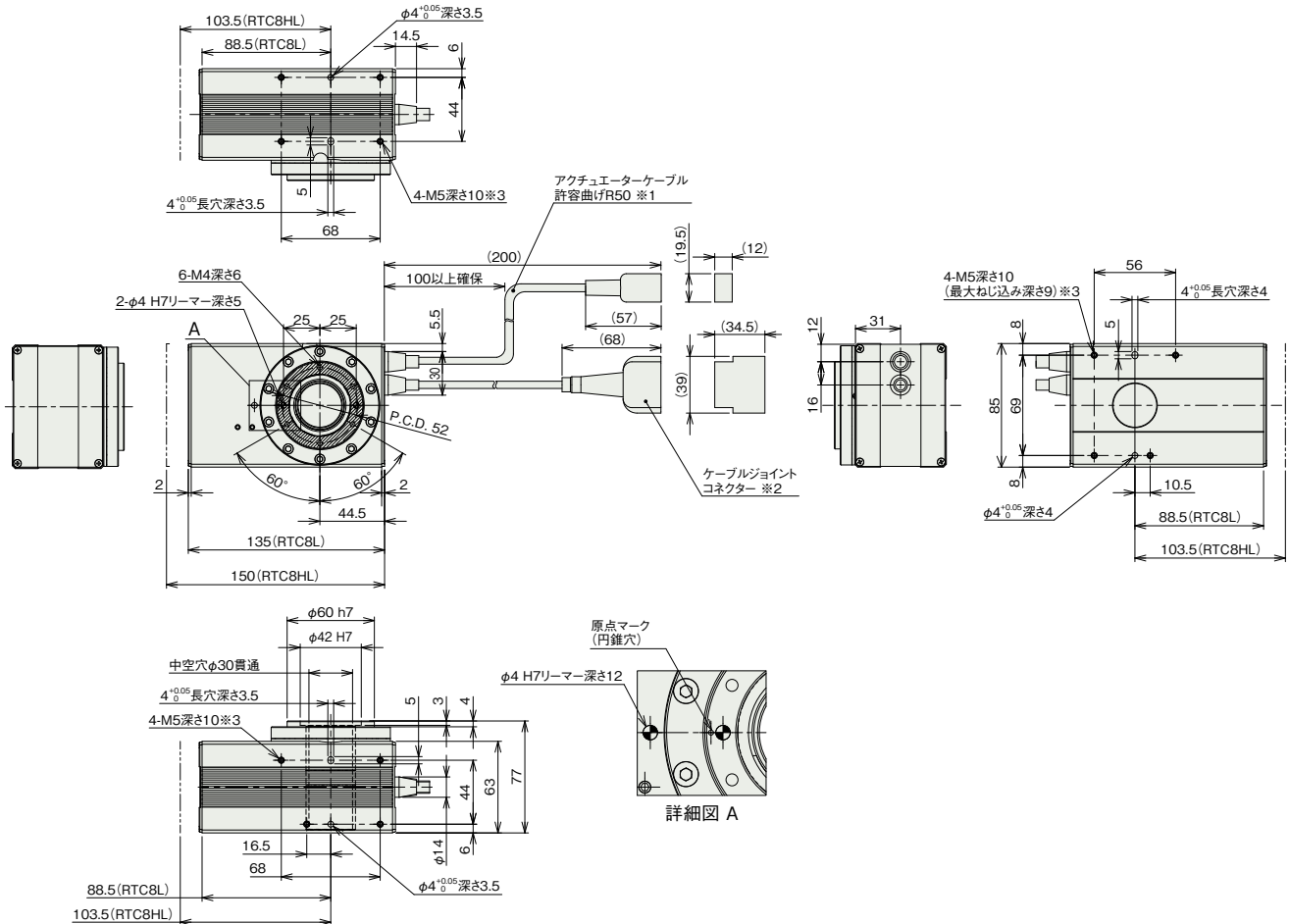
■円板状の積載物の中心が出力軸中心となる場合



■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、セツトスクリューで埋栓されています。取付け面として使用する場合は取外してください。
- (注) 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 8L : 2.1kg/8HL : 2.2kg
	ブレーキ有り 8L : 2.3kg/8HL : 2.4kg

動作モードとコントローラーとの組み合わせの注意事項

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。一方方向に回転させ続ける用途で使います。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います。0degに戻すためには、逆回転が必要です。	減速比1/15 : ±9999.99 減速比1/24 : ±7670.99 (注4)	I : インクリメンタル A : アブソリュート		

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
				ポジション	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					
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-287		
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	8-345		
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	55000 (タイプにより異なります)	-	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) R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCON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、ECMIは回転軸インデックスモードは使用できません。