



電動アクチュエータ ロータリタイプ

FGRC-10

□20 ステッピングモータ



形番表示方法

FGRC - **10** 360 N **C** N - F **S03**

A サイズ	10
B エンコーダ	
C インクリメンタルエンコーダ	

◎ 中継ケーブル	※1※2
N00	無し
S01	固定用ケーブル 1m
S03	固定用ケーブル 3m
S05	固定用ケーブル 5m
S10	固定用ケーブル 10m
R01	可動用ケーブル 1m
R03	可動用ケーブル 3m
R05	可動用ケーブル 5m
R10	可動用ケーブル 10m

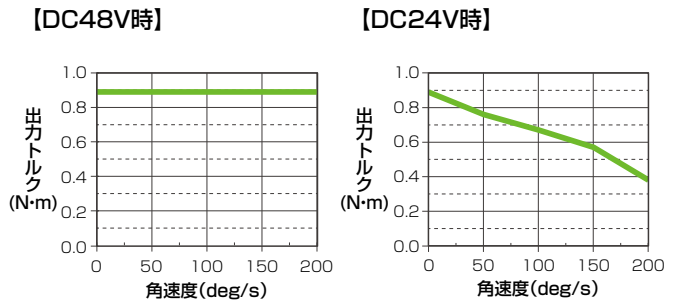
※1 コントローラは45ページから選択ください。
 ※2 中継ケーブルの外形寸法図は55ページを参照ください。

仕様

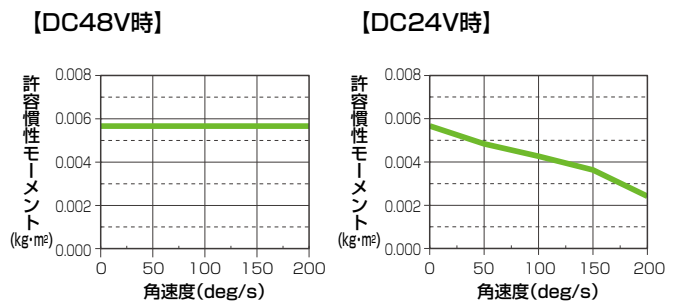
モータ	□20 ステッピングモータ
エンコーダ種別	インクリメンタルエンコーダ
駆動方式	ウォームギア+ベルト
移動角度	※1 360
最大出力トルク	※2 N・m 0.89
繰返し精度	deg ±0.05
バックラッシュ	※3 deg ±0.3
ロストモーション	deg 0.3以下
作動角速度範囲	deg/s 20~200
許容慣性モーメント	※2 kg・m ² 0.0057
許容スラスト荷重	N 80
許容ラジアル荷重	N 80
許容モーメント	N・m 2.5
モータ電源電圧	DC24V±10% または DC48V±10%
モータ部瞬間最大電流	A 1.4
絶縁抵抗	10MΩ, DC500V
耐電圧	AC500V 1分間
使用周囲温度、湿度	0~40℃(凍結なきこと) 35~80%RH(結露なきこと)
保存周囲温度、湿度	-10~50℃(凍結なきこと) 35~80%RH(結露なきこと)
雰囲気	腐食性ガス、爆発性ガス、粉塵なきこと
保護構造	IP40
質量	kg 0.65

※1 移動指令で移動可能な角度は359.9度となります。
 ※2 回転トルク・許容慣性モーメントは角速度により変化します。
 詳細は右表を参照ください。
 ※3 停止精度が必要な場合は外部ストッパ等を使用し、押付動作で位置決め完了してください。

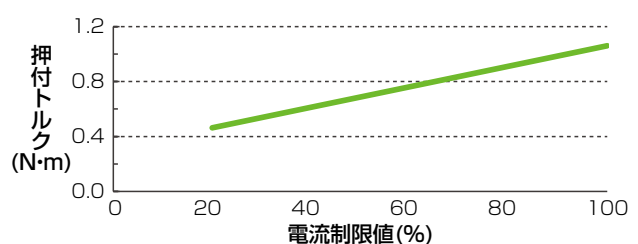
角速度と出力トルク



角速度と許容慣性モーメント



押付トルク



※1 押付トルクと電流制限値は目安を示すものです。
 電流値が同じでもモータの個体差、機械効率のばらつきにより、実際の数字と誤差を生じます。