

RCS4-TA4C

(シングルブロック仕様)

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 40mm
200V ACサーボモーター
60W

■型式項目

RCS4 - TA4C - WA - 60 - [] - [] - T2 - [] - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
WA	バッテリーレスアプソ	WA	60Wサーボモーター	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 25mm 150 (25mm毎)	T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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

水平
垂直
横立て
天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

ストローク(mm)	標準価格	ストローク(mm)	標準価格
25	-	100	-
50	-	125	-
75	-	150	-

■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	3-551	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-551	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-551	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	3-551	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-551	-
原点逆仕様	NM	3-567	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

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

POINT
選定上の注意

- (1) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- (2) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-452ページをご確認ください。
- (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- (4) 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-361ページをご参照ください。
- (5) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- (6) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は1-341ページをご確認ください。

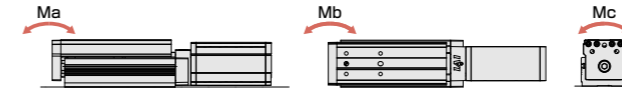
■メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード(mm) 16 10 5 2.5
水平	可搬質量 最大可搬質量(kg) 4 5 5 5
	速度/加減速度 最高速度(mm/s) 900 600 300 150
	定格加減速度(G) 1 1.2 1 0.7
垂直	可搬質量 最大可搬質量(kg) 1.5 3 6 9
	速度/加減速度 最高速度(mm/s) 900 600 300 150
	定格加減速度(G) 1.2 1.2 1 0.7
推力	定格推力(N) 53 85 170 340
ブレーキ	ブレーキ仕様 無励磁作動電磁ブレーキ
ストローク	ブレーキ保持力(kgf) 1.5 3 6 9
	最小ストローク(mm) 25 25 25 25
	最大ストローク(mm) 150 150 150 150
	ストロークピッチ(mm) 25 25 25 25

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 13N·m
	Mb: 18N·m
	Mc: 25N·m
動的許容モーメント(注1)	Ma: 4N·m
	Mb: 7N·m
	Mc: 9N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、Max85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ² 100Hz以下
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
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-342ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢 リード (mm)	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	4	4	4	4	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
10	5	5	5	5	5	3	3	3	3	3
5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6
2.5	5	5	5	5	5	9	9	9	9	9

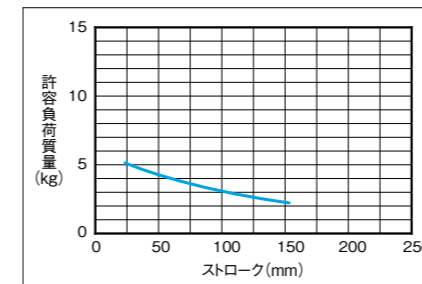
■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
16	900
10	600
5	300
2.5	150

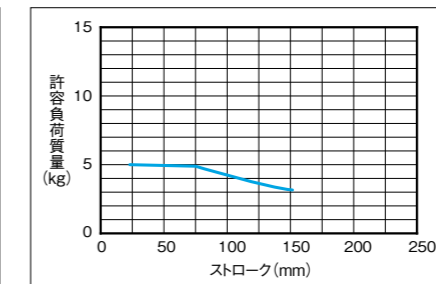
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

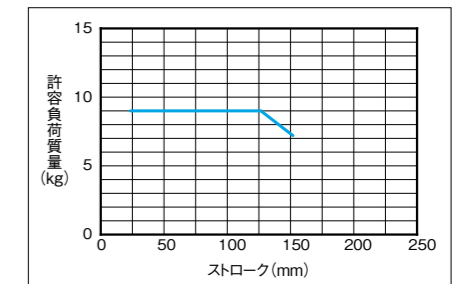
■水平 平置き



■水平 横立て

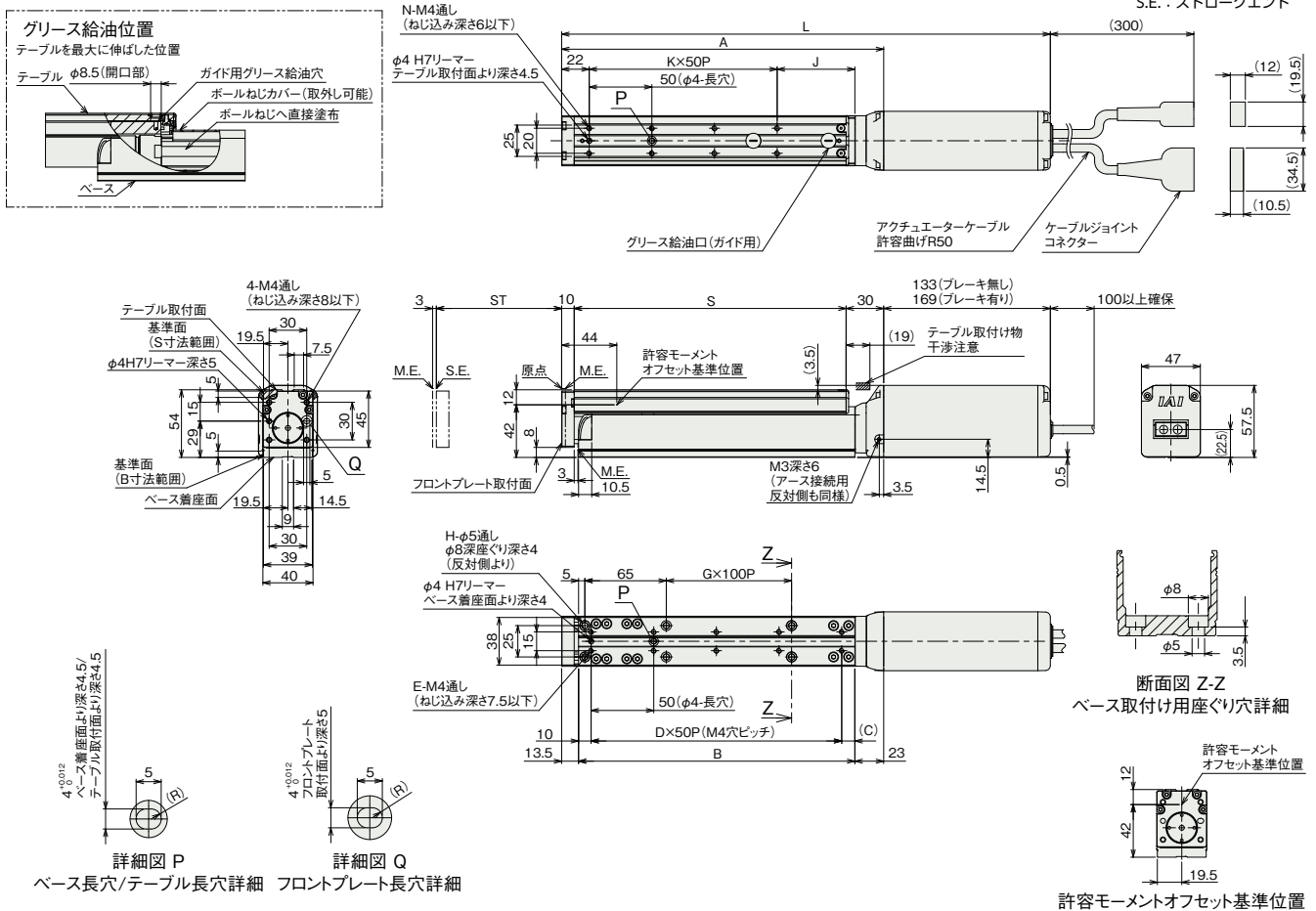


■垂直



(注) 許容負荷質量の算出条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。



■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	
L	ブレーキ無し	265	290	315	340	365	390
	ブレーキ有り	301	326	351	376	401	426
		132	157	182	207	232	257
A	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5	
B	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5	
C	1	2	2	3	3	4	
D	4	6	6	8	8	10	
E	0	0	0	0	1	1	
G	4	4	4	4	6	6	
H	37	62	37	62	37	62	
J	1	1	2	2	3	3	
K	4	4	6	6	8	8	
N	92	117	142	167	192	217	
S							

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	
質量(kg)	ブレーキ無し	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7
	ブレーキ有り	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

■適応コントローラ

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						EC	EP	PRT	SSN			
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
MSCON-C		6	単相AC 100V/200V	-	-	-	●	●	-	●	●	-	●	●	-	-	256	-	7-199
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	●	●	-	●	●	-	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-185
SCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	-	●	●	-	●	●	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-145
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	●	-	●	●	-	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	7-175
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	7-231	
XSEL-P/Q		6		-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	7-259	
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	7-259	

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、7-15ページをご確認ください。