

RCS2-TWA5N

細小型 テーブル モーターストレート 本体幅 80mm 200V ACサーボモーター 60W

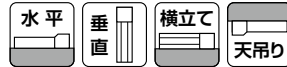
■型式項目

RCS2 - TWA5N - 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
I	A	インクリメンタル 絶対リニア	60W サーボモーター	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	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



(注) CEはオプションになります。



- POINT**
選定上の注意
- 可搬質量は加速度が水平 0.3G (リード 2.5 は 0.2G)、垂直 0.2G で動作させた時の値で、加速度は上限となります。
 - 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。
 - 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。
 - 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 100mm 以下です。

エンコーダ種類/ストローク別価格表 (標準価格)

ストローク (mm)	標準価格	
	インクリメンタル	絶対リニア
50	-	-
75	-	-

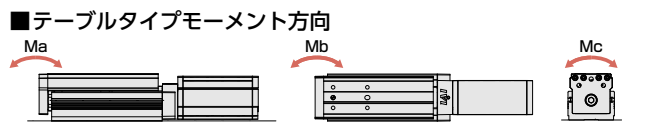
オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	3-551	-
CE対応仕様	CE	3-551	-
コネクタケーブル左側取出	K1	3-562	-
コネクタケーブル前側取出 (注1)	K2	3-562	-
コネクタケーブル右側取出	K3	3-562	-

(注1) 絶対リニア仕様の場合は選択できません。

メインスペック

項目	内容		
リード	ボールねじリード (mm)	10	5 2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5 10 20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	380 250 125
		定格加減速度 (G)	0.3 0.3 0.2
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	1.5 3 6
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	330 250 125
		定格加減速度 (G)	0.2 0.2 0.2
推力	定格推力 (N)	89 178 356	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ	
	ブレーキ保持力 (kgf)	1.5 3 6	
ストローク	最小ストローク (mm)	50 50 50	
	最大ストローク (mm)	75 75 75	
	ストロークピッチ (mm)	25 25 25	



ストロークと最高速度

ストローク	50 (mm)	75 (mm)
リード		
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

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)	-

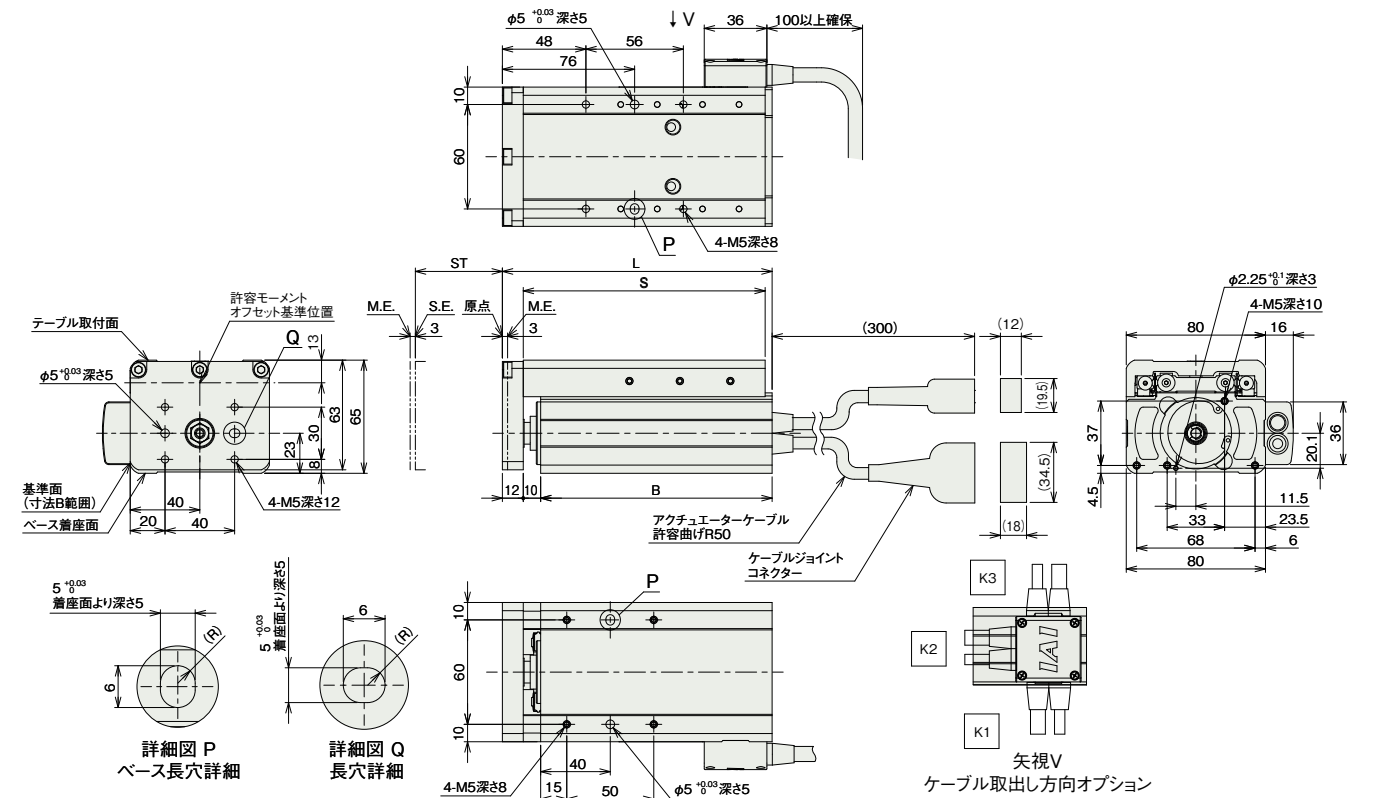
項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma: 38N・m
	Mb: 38N・m
	Mc: 64N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 15N・m
	Mb: 15N・m
	Mc: 25.5N・m
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40℃、Max85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ² 100Hz以下
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	インクリメンタル/絶対リニア
エンコーダパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev 絶対リニア: 16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注2) 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。

寸法図

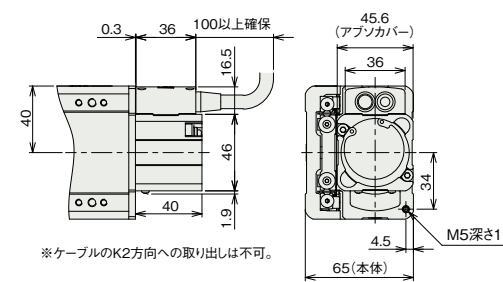
■ブレーキ無し

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーター・エンコーダケーブルを接続します。
(注) 原点復帰時はロッドが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。



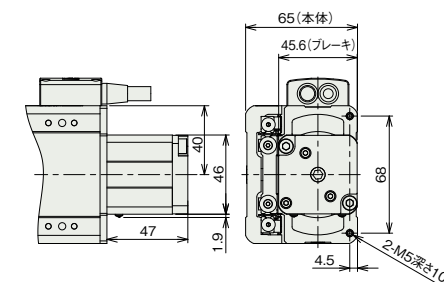
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド

■絶対リニア仕様



*ケーブルのK2方向への取出しは不可。

■ブレーキ有り



■ストローク別寸法

ストローク	50	75
L	130	155
B	108	133
S	114	139

■ストローク別質量

ストローク	50	75
ブレーキ無し (インクリメンタル仕様)	1.7	2
ブレーキ無し (絶対リニア仕様)	1.8	2.1
ブレーキ有り (インクリメンタル仕様)	1.96	2.26
ブレーキ有り (絶対リニア仕様)	1.92	2.22

適応コントローラ

本ページのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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						その他							
				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。
(注) インクリのアクチュエータは、SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。

