

RCS4-RA4C

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 - RA4C - 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	50 50mm 200 200mm (50mm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



- POINT**
選定上の注意
- 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。
 - 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1-449ページをご参照ください。
 - 「メインスペック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-379ページをご参照ください。

■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
50	-	150	-
100	-	200	-

■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	2-1073	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	2-1074	-
フランジ	FL	2-1075	-
フット金具	FT	2-1078	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	2-1085	-
原点逆仕様	NM	2-1087	-
Tスロットナットバー	NTB	2-1087	-

■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) 8 18 30 40
	最高速度(mm/s) 800 500 250 125
	速度/加減速度 定格加減速度(G) 0.5 0.3 0.5 0.5
	最高加減速度(G) 1.2 1.2 1 0.7
垂直	可搬質量 最大可搬質量(kg) 2 4 6 10
	最高速度(mm/s) 800 500 250 125
	定格加減速度(G) 1 1 1 0.7
	最高加減速度(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
	ブレーキ保持力(kgf) 2 4 6 10
ストローク	最小ストローク(mm) 50 50 50 50
	最大ストローク(mm) 200 200 200 200
	ストロークピッチ(mm) 50 50 50 50

■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	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	8	8	6	5	4	2	2	2	2	1
10	18	15	12	12	8	4	4	4	4	3
5	30	30	25	20		6	6	6	6	
2.5	40	40	35			10	10	10		

■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)	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-
ロボットケーブル	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	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	φ20mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク(注1)	1.0N・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	IP30
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) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

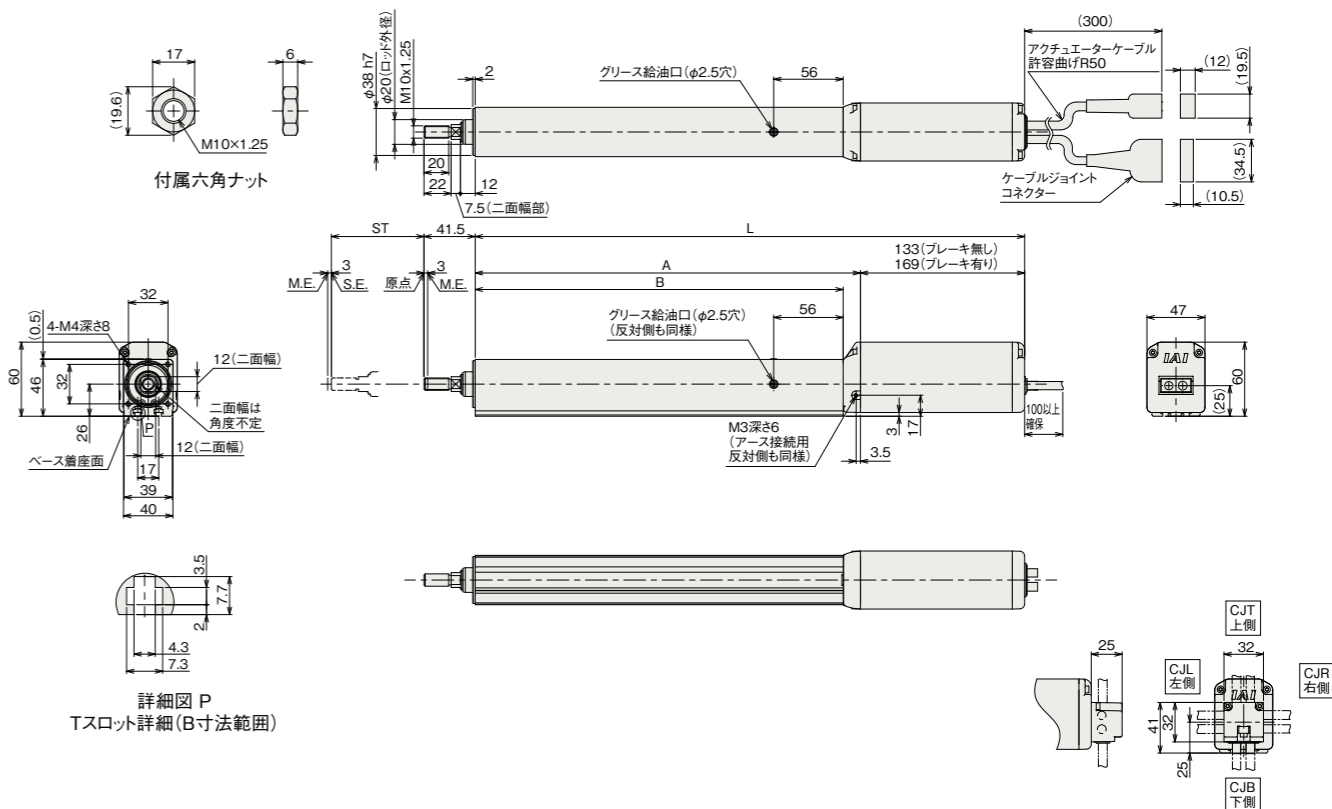
■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
16	800
10	500
5	250
2.5	125

(単位はmm/s)

寸法図

(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。



■ストローク別寸法

L	ストローク			
	50	100	150	200
ブレーキ無し	295	345	395	445
	331	381	431	481
ブレーキ有り	162	212	262	312
	148	198	248	298

■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク			
	50	100	150	200
質量(kg)	1.5	1.7	1.9	2.0
	1.7	1.9	2.1	2.2

■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														
				DV	CC	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
MSCON-C		6	単相AC 100V/200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	-	6-161	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-147
SCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-109
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-137
SSEL-CS		2		●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	6-191
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	6-217	
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	6-217	

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、6-13ページをご確認ください。