

RCS4-RA6R

バッテリーレスアプ
モーター折返し
本体幅 60mm
200V ACサーボモーター
100W

型式項目

RCS4 - RA6R - WA - 100 - [] - [] - 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	100	サーボモーター 100W	20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 50mm 300 300mm (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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 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	-	200	-
100	-	250	-
150	-	300	-

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 (下側)	CJB	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	2-1074	-
フランジ	FL	2-1075	-
フット金具	FT	2-1078	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	2-1084	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	2-1084	-
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仕様	NTB	2-1087	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずどちらかの記号をご記入ください。
(注2) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (2-1095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)	20	12	6	3	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	15	25	50	60
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150
		定格加減速度 (G)	0.3	0.3	0.3	0.3
垂直	可搬質量	最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
	速度/加減速度	最大可搬質量 (kg)	4	9	19	20
		最高速度 (mm/s)	1000	600	300	150
推力	定格推力 (N)	85	142	283	566	
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)	4	9	19	20	
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)	300	300	300	300	
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50	

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 φ10mm 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	φ25mm 材質: アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	±1.0度
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・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ュート
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2) 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。

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)															
20	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0								
12	15	10	8	6	4	4	3	3								
6	25	20	20	12	9	8	8	6								
3	50	45	30	25	19	15	12	12								
	60	50	40		20	20	20									

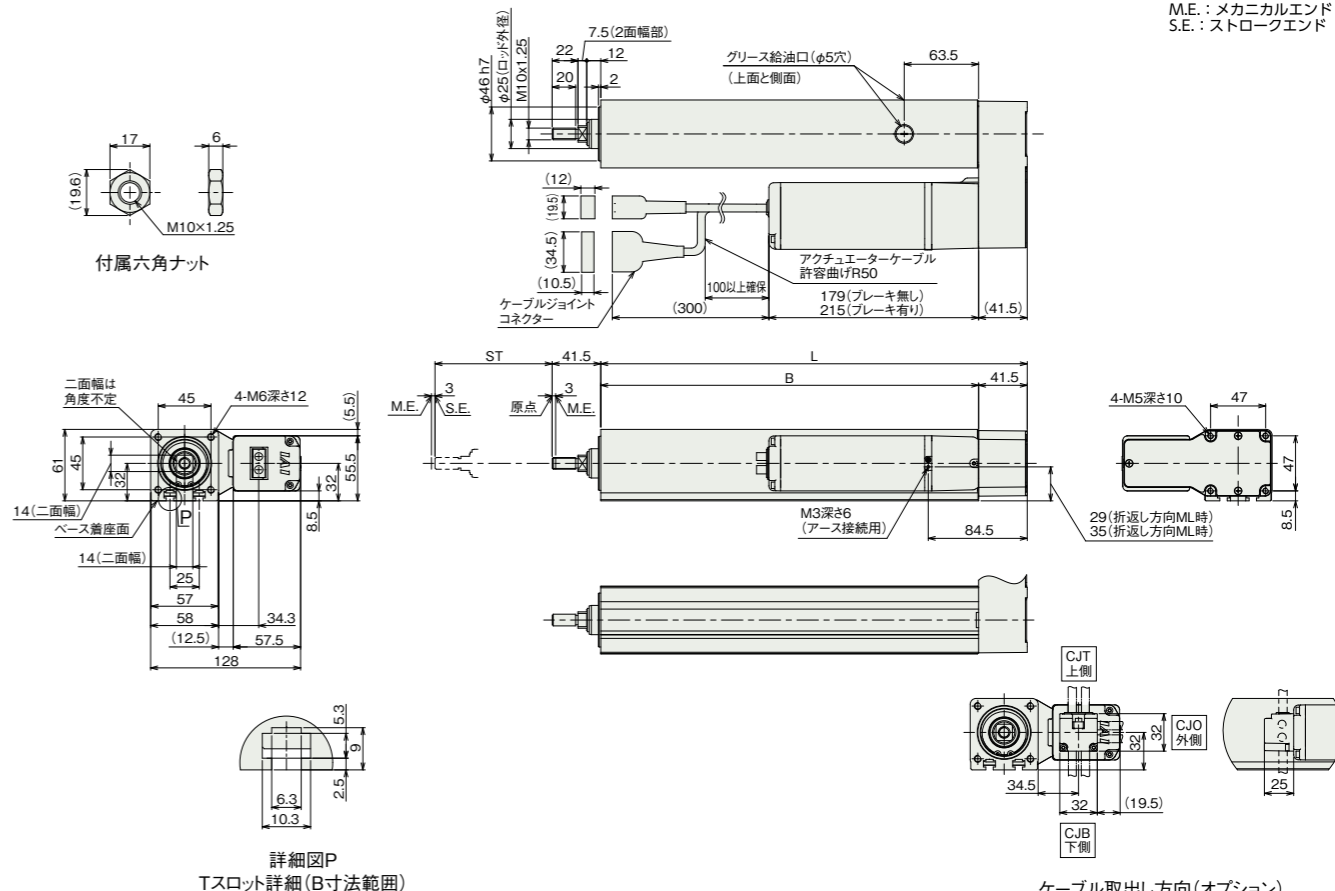
ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~300 (50mm毎)	
リード 20	1000
12	600
6	300
3	150

(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

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	214	264	314	364	414	464
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9
	ブレーキ有り	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8	5.2

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	外觀	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	DV	CC	PR	CN	ML	ML3	EC	EP				PRT	SSN
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		-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	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。

