

# RCS2-TFA5N

細小型 テーブル モーターストレート 本体幅 100mm 200V ACサーボモーター 60W

型式項目		RCS2 - TFA5N - 60	
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類
I	インクリメンタル	A	60W
A	アブソリュート		
リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長
10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	N 無し P 1m S 3m M 5m X 長さ指定 R ロボットケーブル
オプション		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。



- 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、加減速度など) によって、使用可能なデューティー比の目安は変化します。詳細は、1-328 ページをご確認ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、 $Ma \cdot Mb \cdot Mc$  方向 100mm 以下です。張出し負荷長については 4-56 ページの説明をご確認ください。

## 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	アブソリュート
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	4-583	-
CE対応仕様	CE	4-583	-
コネクタケーブル左側取出	K1	4-592	-
コネクタケーブル前側取出	K2	4-592	-
コネクタケーブル右側取出	K3	4-592	-

## 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	

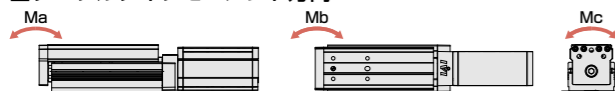
## ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
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 $\phi 8$ mm 転造C10
繰返し位置決め精度	$\pm 0.02$ mm
ロストモーション	0.1mm以下
静的許容モーメント	Ma: 38.6N·m
	Mb: 38.6N·m
	Mc: 17.9N·m
動的許容モーメント (注1)	Ma: 15N·m
	Mb: 15N·m
	Mc: 7.1N·m
走行寿命	5000kmもしくは5000万往復
使用周囲温度・湿度	0~40°C、85%RH以下 (結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
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/アブソリュート
エンコーダパルス数	インクリメンタル: 1600 pulse/rev アブソリュート: 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。1-276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



## 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	

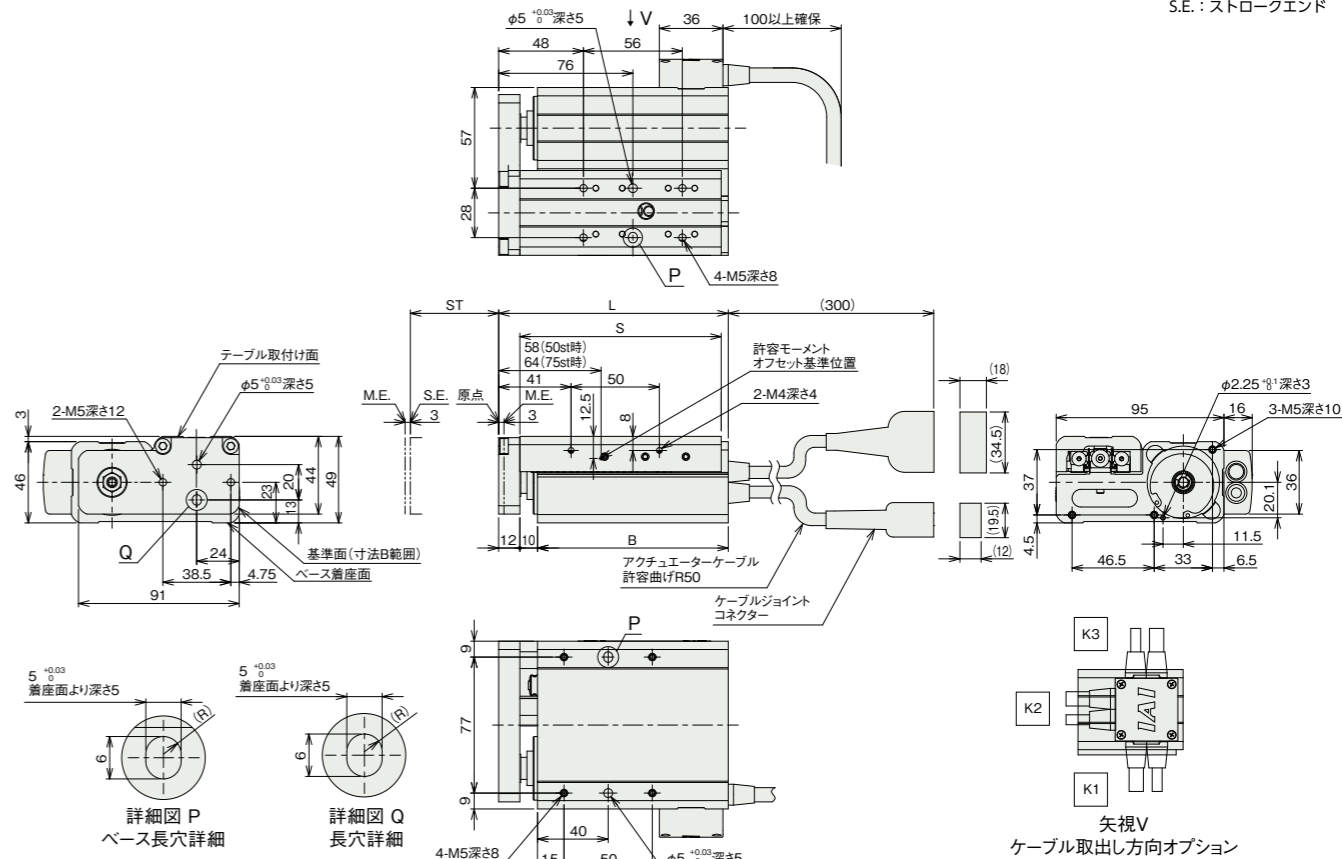
(単位はmm/s)

(注) < >内は垂直使用の場合です。

## 寸法図

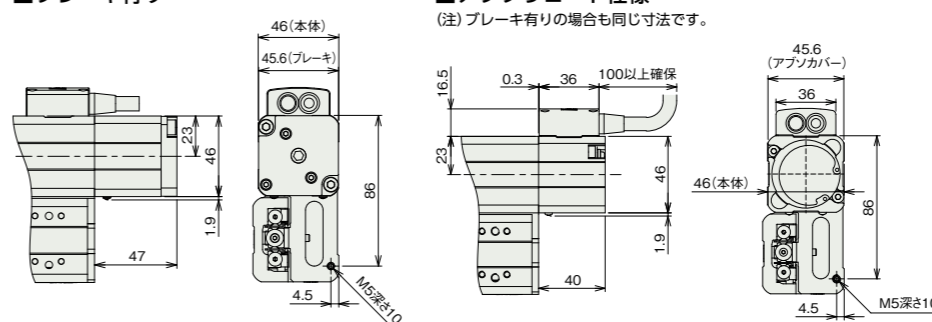
### ■ブレーキ無し

- (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。  
(注) 取付けボルト長にご注意ください。ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性があります。



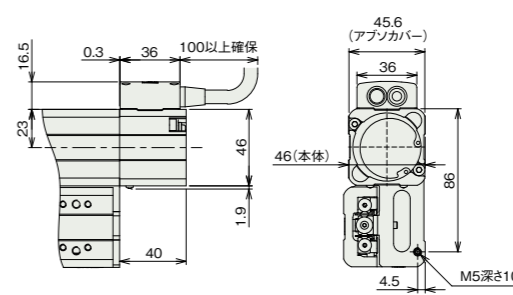
ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド

### ■ブレーキ有り



### ■アブソリュート仕様

(注) ブレーキ有りの場合も同じ寸法です。



### ■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)	1.4	1.6
ブレーキ無し (アブソリュート仕様)	1.5	1.7
ブレーキ有り (インクリメンタル仕様)	1.66	1.86
ブレーキ有り (アブソリュート仕様)	1.62	1.82

## 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	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT				SSN	ECM
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	36000	-	8-105
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-287
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	384	-	8-257
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	384	-	8-257
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	20000	-	8-345
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-331

- (注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) アブソリュートのアクチュエータは、RCON-SCに接続できません。R-unit(RCON/RSEL)と接続するには、拡張ユニット(RCON-EXT)とSCONもしくはSCON2が別途必要です。  
(注) インクリのアクチュエータは、XSEL-P/Qの5、6軸目、XSEL-RA/SAには接続できません。  
(注) SCON2のML3とECは、コントローラ型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションにIMJが選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。

