RCS4-RA6C

バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅 60mm / 200V ACサーボモーター / 100W

■型式項目

RCS4 - RA6C - WA - 100 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	リード	ストローク	適応コントローラー	ケーブル長	オプション
		WA：バッテリーレスアブソ	100：サーボモーター 100W	20：20mm 12：12mm 6：6mm 3：3mm	50～300：50mm～300mm（50mmごと）	T2：SCON SSEL 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	下記オプション価格表参照

CE / RoHS 10

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

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 1-308ページをご参照ください。
(3) 「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。
(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-287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	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（上側）	CJT	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（右側）	CJR	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（左側）	CJL	4-583	–
ケーブル取出し方向変更（下側）	CJB	4-583	–
フランジ	FL	4-585	–
フート金具	FT	4-588	–
先端アダプター（雌ねじ）	NFA	4-593	–
原点逆仕様	NM	4-595	–
Tスロットナットバー	NTB	4-595	–

■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)	–	–
長さ指定	X06(6m) ～ X10(10m)	–	–
	X11(11m) ～ X15(15m)	–	–
	X16(16m) ～ X20(20m)	–	–
ロボットケーブル	R01(1m) ～ R03(3m)	–	–
	R04(4m) ～ R05(5m)	–	–
	R06(6m) ～ R10(10m)	–	–
	R11(11m) ～ R15(15m)	–	–
	R16(16m) ～ R20(20m)	–	–

■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
		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）	4	10	20	20
	速度/加減速度	最高速度（mm/s）	1000	600	300	150
		定格加減速度（G）	0.5	0.3	0.3	0.7
		最高加減速度（G）	1.2	1.2	1	0.7
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	10	20	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

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1）	±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℃、85％RH以下（結露なきこと）
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s²
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
エンコーダー種類	バッテリーレスアブソリュート
エンコーダーパルス数	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。

■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				
リード（mm）	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	15	10	8	6	4	4	4	3	3	2
12	25	20	20	12	12	10	8	8	6	6
6	50	45	30	25		20	15	12	12	
3	60	50	40			20	20	20		

■ストロークと最高速度

リード ＼ ストローク	50～300（50mmごと）
20	1000
12	600
6	300
3	150

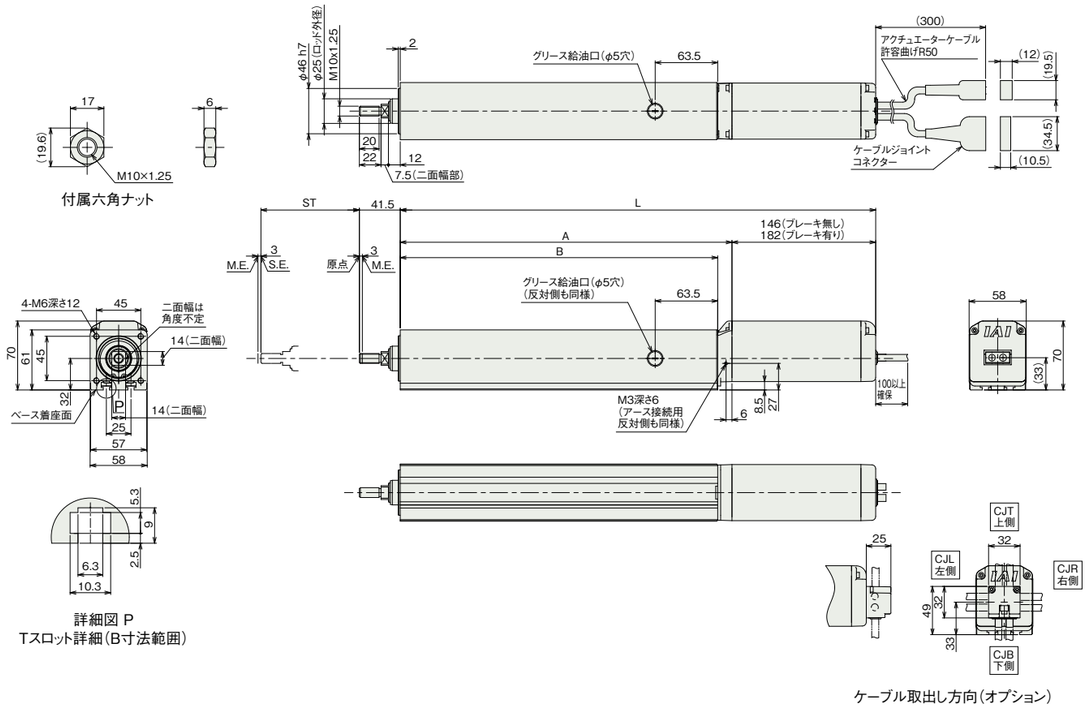
（単位はmm/s）

■寸法図

CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。 www.iai-robot.co.jp　2次元CAD　3次元CAD

(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



■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無し	333	383	433	483	533	583
	ブレーキ有り	369	419	469	519	569	619
A		187	237	287	337	387	437
B		172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量（kg）	ブレーキ無し	2.6	3.0	3.4	3.8	4.1	4.5
	ブレーキ有り	2.9	3.3	3.7	4.1	4.4	4.8

■適応コントローラー

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											
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
RCON		16（ML3,SSN,ECMは8）	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	–	–	–	●	●	●	●	–	–	●	●	●	●	●	●	128（ML3,SSN,ECMはポジションデータなし）	–	8-57
RSEL		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	●	–	–	36000	–	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	●	512（ネットワーク仕様は768）	–	8-277
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-253
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	–	●	●	●	–	–	–	●	●	●	●	–	–	384	–	8-253
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-305
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	●	●	–	●	–	–	–	–	●	–	–	–	20000	–	8-345
XSEL-RA/SA		8		–	–	●	●	●	●	●	–	–	–	●	●	–	–	–	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)　SCON2のML3とECは、コントローラー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「M」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。

IAI