

RCS4-RR4C

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 - RRA4C - WA - 60

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	選定コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアプソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	60 60mm 410 410mm (50mmごと)	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	下記オプション 価格表参照



- 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、加減速度など）によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は 1-328 ページをご参照ください。
 - ラジアルシリンダーはガイドを内蔵しています。許容可能な負荷質量については「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
 - 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。

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
60	-	260	-
110	-	310	-
160	-	360	-
210	-	410	-

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	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm)
水平	可搬質量 (注1)
速度/加減速度	定格加減速度 (G)
垂直	可搬質量
速度/加減速度	定格加減速度 (G)
推力	定格推力 (N)
ブレーキ	ブレーキ仕様
ストローク	最小ストローク (mm)
	最大ストローク (mm)
	ストロークピッチ (mm)

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)	-	-
	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
リニアガイド	直動無限循環型
ロッド	φ20 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度 (注2)	0度
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/s ²
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エート
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1) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

(注2) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

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。

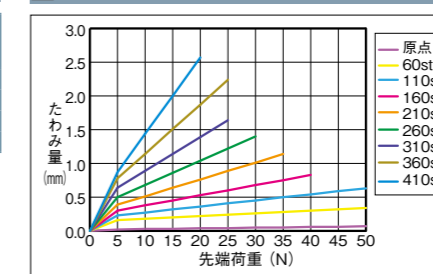
姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	8	8	6	5	4	2	2	2	2	1
10	18	15	12	12	8	4	4	4	4	3
5	30	30	25	20		6	6	6	6	
2.5	40	40	35			10	10	10		

ストロークと最高速度

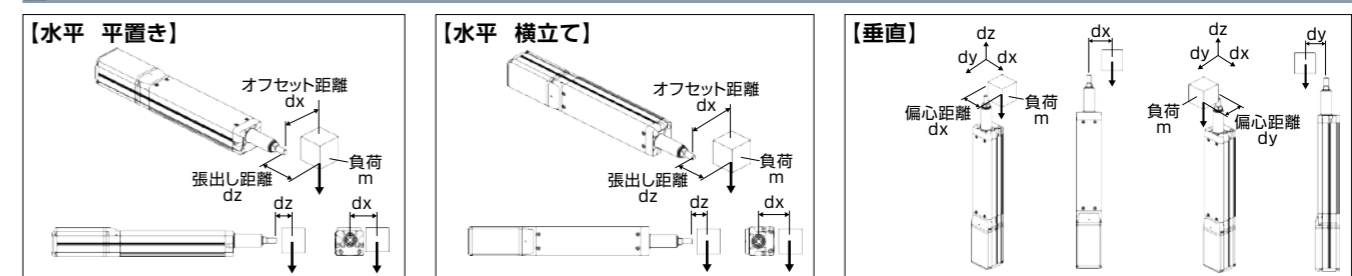
ストローク	最高速度 (mm/s)
60~410 (50mmごと)	
16	960
10	600
5	300
2.5	150

(単位はmm/s)

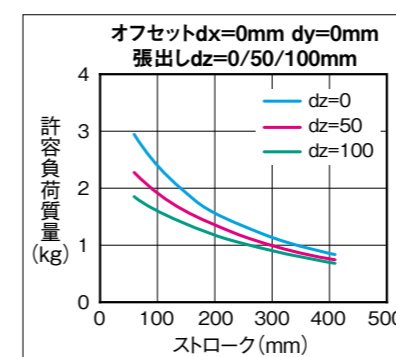
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷質量

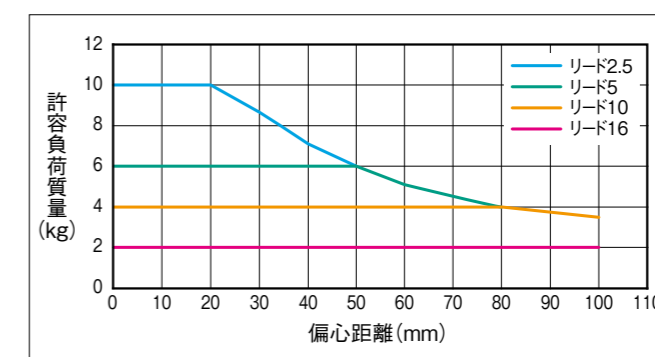


■水平



許容負荷質量の算出条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.5G、速度500mm/s)

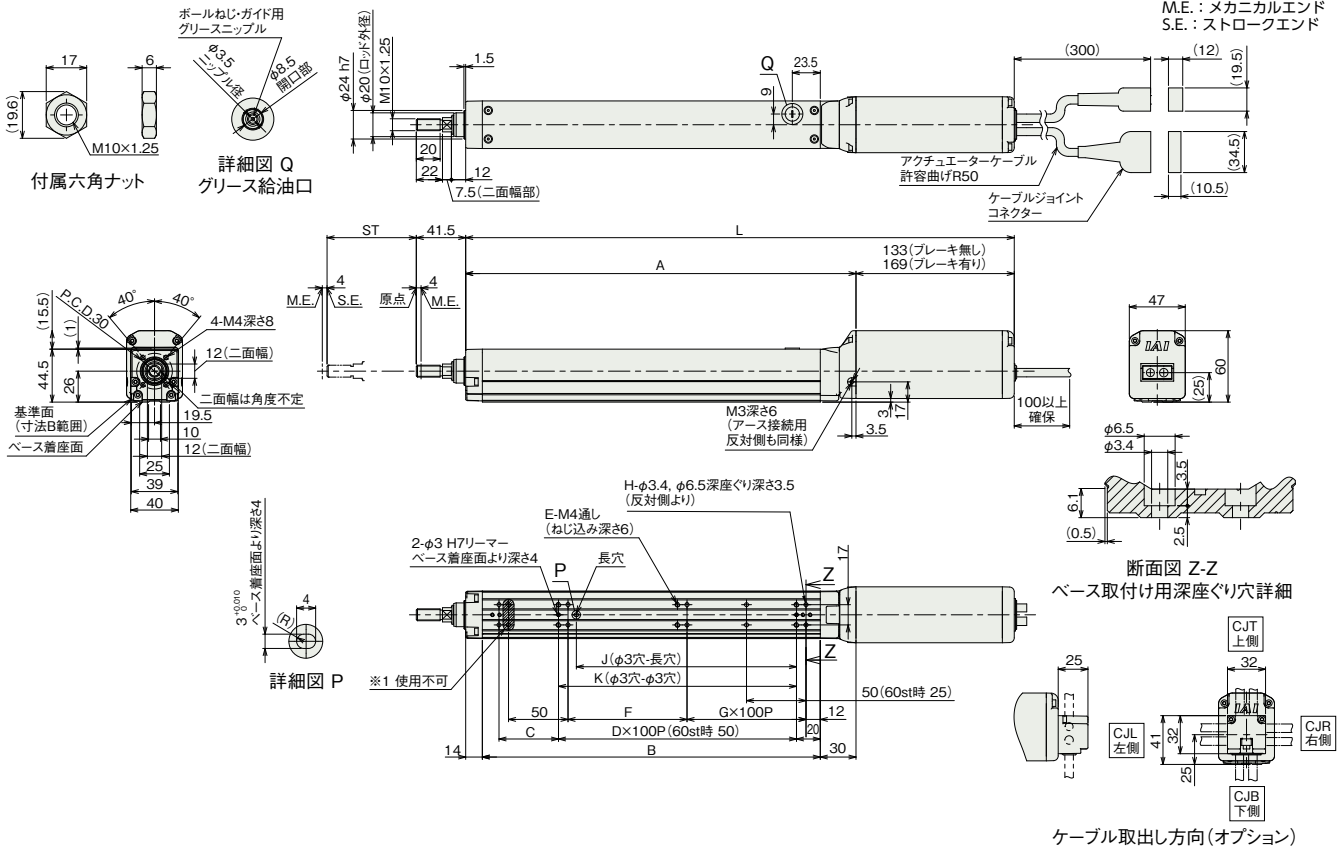
寸法図

※1 上面取付け穴(H)のロッド側の穴2個は使用できません。また、表中の穴数(H)は使用不可穴を除きます。
 (注) 原点復帰を行った場合はロッドが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。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、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あります。
 (注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
 (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。

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

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	寸法										
	L	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K
60	ブレーキ無し	311	178	134	50	0	50	0	6	35	50
	ブレーキ有り	347	228	184	50	1	100	0	6	85	100
110		361	228	184	50	1	100	1	6	85	100
160		411	278	234	100	1	50	1	8	100	200
210		461	328	284	50	2	100	1	10	185	200
260		511	378	334	100	2	50	2	10	285	300
310		561	428	384	50	3	100	2	10	285	300
360		611	478	434	100	3	50	3	12	300	400
410		661	528	484	50	4	100	3	12	385	400
ロッド先端静的許容荷重 (N)			63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2	
ロッド先端動的許容荷重 (5000km寿命) (N)		オフセット0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2	
		オフセット100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1	
ロッド先端静的許容トルク (N・m)			6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3	
ロッド先端動的許容トルク (N・m)			1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7	

■ストローク別質量

質量 (kg)	ストローク									
	60	110	160	210	260	310	360	410		
	ブレーキ無し	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	
	ブレーキ有り	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	

■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	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はポジショナーデータなし)	-	8-57		
RSEL		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105		
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/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) 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/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。