

# RCS4-RRR4R



■型式項目									
RCS4 - RRR4R		WA		60					
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	
		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)	
						適応コントローラー		ケーブル長	
						T2 SCON XSEL		N 無し	
						T4 RCON RSEL SCON2 XSEL2		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) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 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比の目安は変化します。詳細は 1-336 ページをご参照ください。

(3) 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。

(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-313 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	4-585	—
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-585	—
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-585	—
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-585	—
フランジ (注1)	FL	4-587	—
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-586	—
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-594	—
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-595	—
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-594	—
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-594	—
原点逆仕様	NM	4-597	—
背面取付けプレート	RP	4-600	—

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-603ページ)」をご確認ください。  
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

メインスペック					
項目		内容			
リード	ボールねじリード (mm)	16	10	5	2.5
	可搬質量 (注3)	最大可搬質量 (kg)	8	18	30
		最高速度 (mm/s)	960	600	300
		定格加減速度 (G)	0.5	0.3	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	0.7
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	6
		最高速度 (mm/s)	960	600	300
		定格加減速度 (G)	1	1	1
		最高加減速度 (G)	1	1	0.7
		定格推力 (N)	53	85	170
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	2	4	6
		最高速度 (mm/s)	960	600	300
		定格加減速度 (G)	1	1	1
		最高加減速度 (G)	1	1	0.7
		定格推力 (N)	53	85	170
ブレーキ仕様		無励磁作動ブレーキ			
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	2	4	6	10
	最小ストローク (mm)	60	60	60	60
ストローク	最大ストローク (mm)	410	410	410	410
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50	50

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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

## 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。

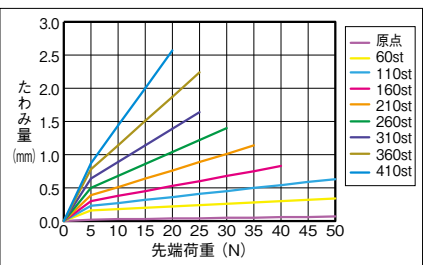
姿勢 リード (mm)	水平				垂直			
	加速度 (G)							
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
16	8	8	6	5	2	2	2	2
10	18	15	12	12	4	4	4	4
5	30	30	25	20	6	6	6	6
2.5	40	40	35		10	10	10	

## ストロークと最高速度

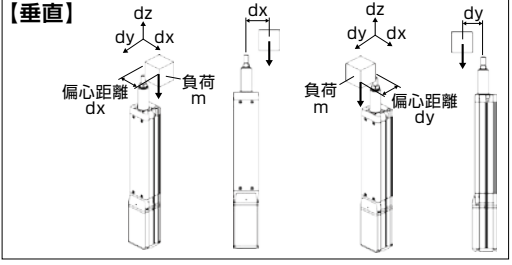
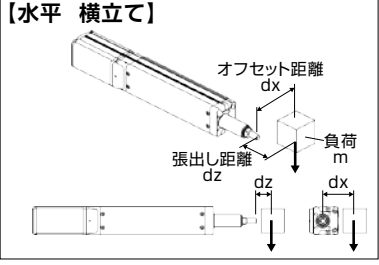
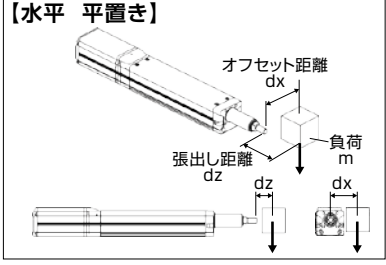
ストローク	60~410 (50mmごと)
リード	
16	960
10	600
5	300
2.5	150

(単位はmm/s)

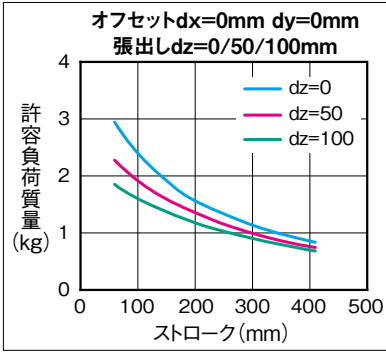
## ロッドたわみ量 (参考値)



## ロッド先端許容負荷質量

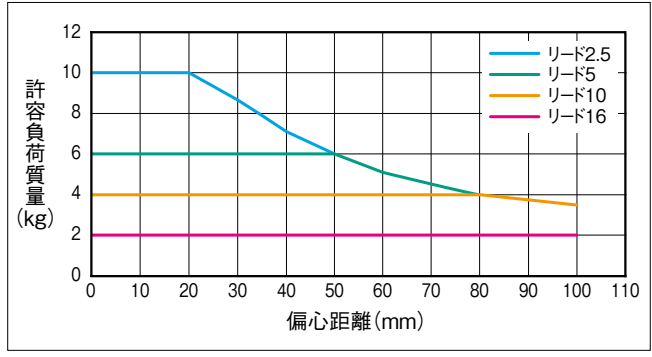


## ■水平



許容負荷質量の算出の条件  
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の条件  
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)

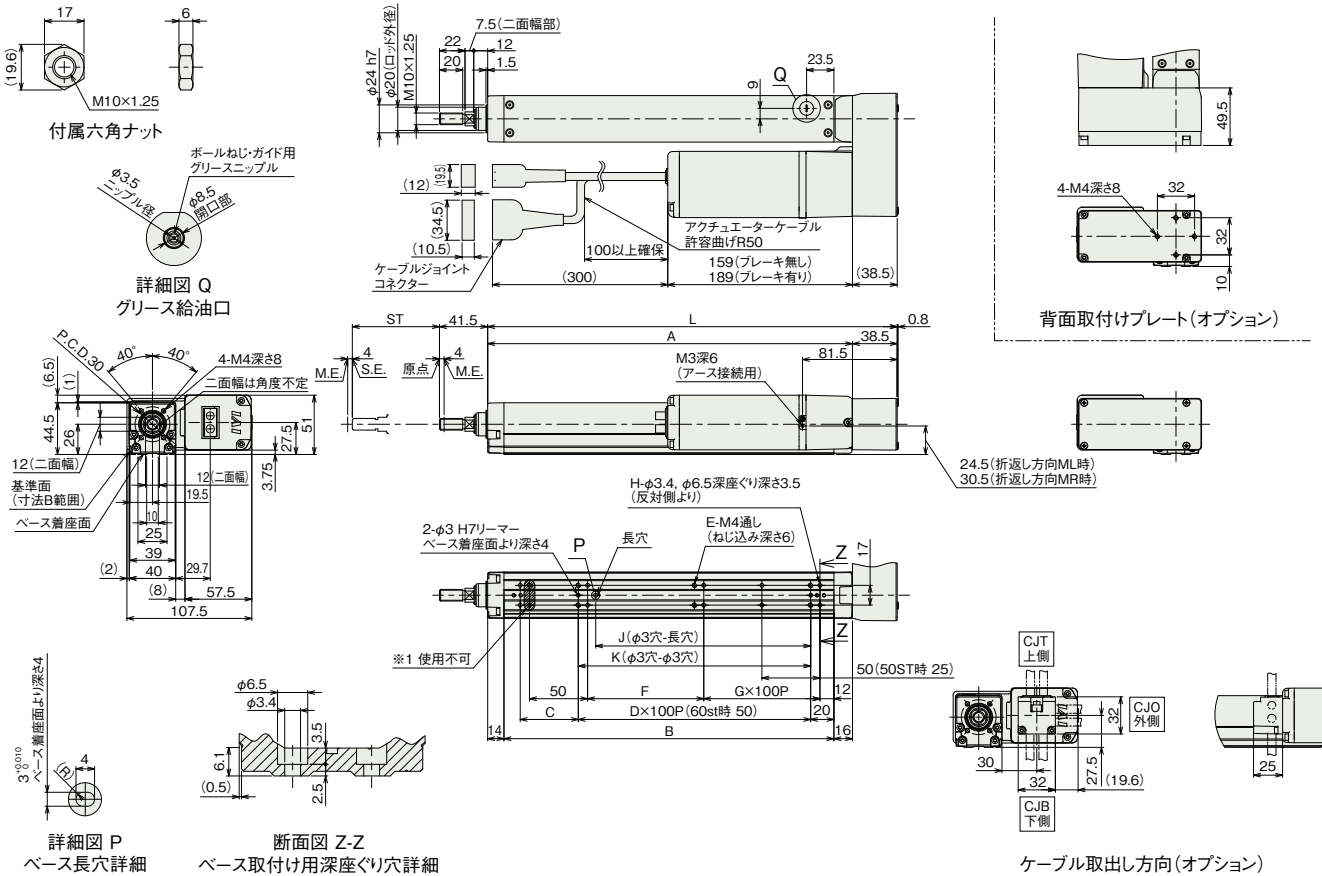
■ 寸法図

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

※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があります。  
(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。  
(注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



■ ストローク別寸法








ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
L	202.5	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5
A	164	214	264	314	364	414	464	514
B	134	184	234	284	334	384	434	484
C	50	50	100	50	100	50	100	50
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	6	8	8	10	10	12
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3
H	6	6	8	8	10	10	12	12
J	35	85	85	185	185	285	285	385
K	50	100	100	200	200	300	300	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
	オフセット100mm		17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0
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

ストローク	60	110	160	210	260	310	360	410
質量(kg)	ブレーキ無し	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3
	ブレーキ有り	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6

■ 対応コントローラー

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															
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	—	8-105
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-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	—	—	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-361
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	●	—	—	—	●	●	●	—	—	36000	—	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。