

RCS4-RRA4R

バッテリー
レスアブ
モーター
折返し
本体幅
40
mm
200V
ACサーボ
モーター
60
W

■型式項目	
RCS4	- RRA4R -
WA	- 60 -
シリーズ	タイプ
WA	エンコーダー種類 バッテリーレスアブ
モーター種類 60W	リード 16 10 5 2.5 16mm 10mm 5mm 2.5mm
モーター種類 60W	ストローク 60 410 (50mmごと)
モーター種類 60W	適応コントローラー T2 T4 SCON RCON SEL SCON2 XSEL2
モーター種類 60W	ケーブル長 N P S M X R 無し 1m 3m 5m 長さ指定 ロボットケーブル
モーター種類 60W	オプション 下記オプション 価格表参照



選定上の
注意

(注) 上写真はモーター左折返し仕様(ML)です。

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(歯ねじ)	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づ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
	可搬質量(注3)	8	18	30
	最大可搬質量(kg)	40		
水平	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	1
	0.7			
垂直	可搬質量	2	4	6
	最大可搬質量(kg)	10		
	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	1
	0.7			
推力	定格推力(N)	53	85	170
	ブレーキ仕様	無効	無効	無効
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	2	4	6
	最小ストローク(mm)	60	60	60
ストローク	最大ストローク(mm)	410	410	410
	ストロークピッチ(mm)	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。

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	φ20mm	材質:アルミ	硬質アルマイト処理	
ロッド不回転精度(注4)	0度			
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	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4) 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

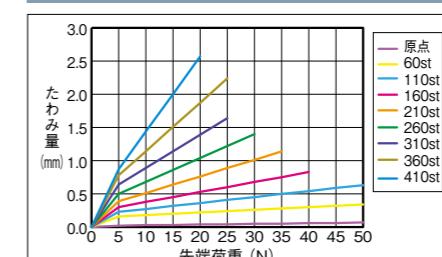
可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平				垂直			
	加速度(G)							
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	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	35	10	10	10	10

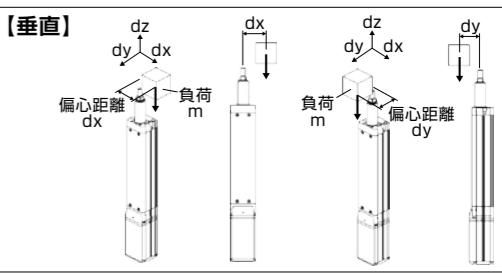
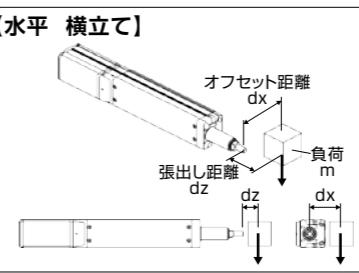
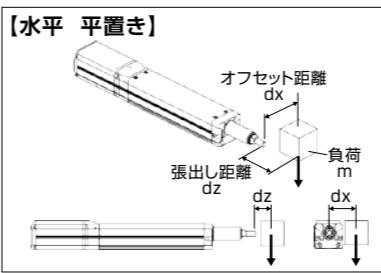
ストロークと最高速度

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

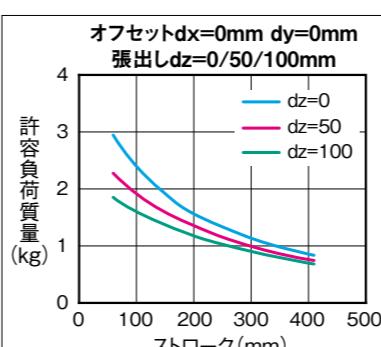
ロッドたわみ量(参考値)



ロッド先端許容負荷質量

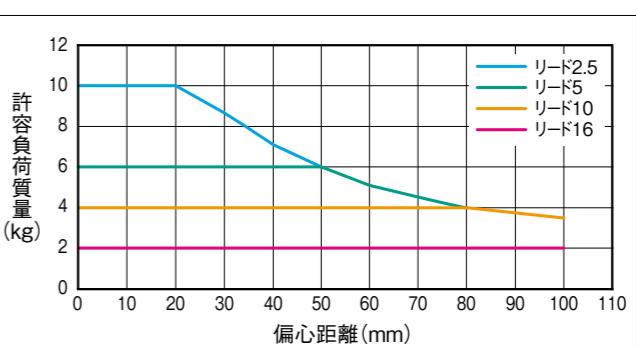


■水平



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)

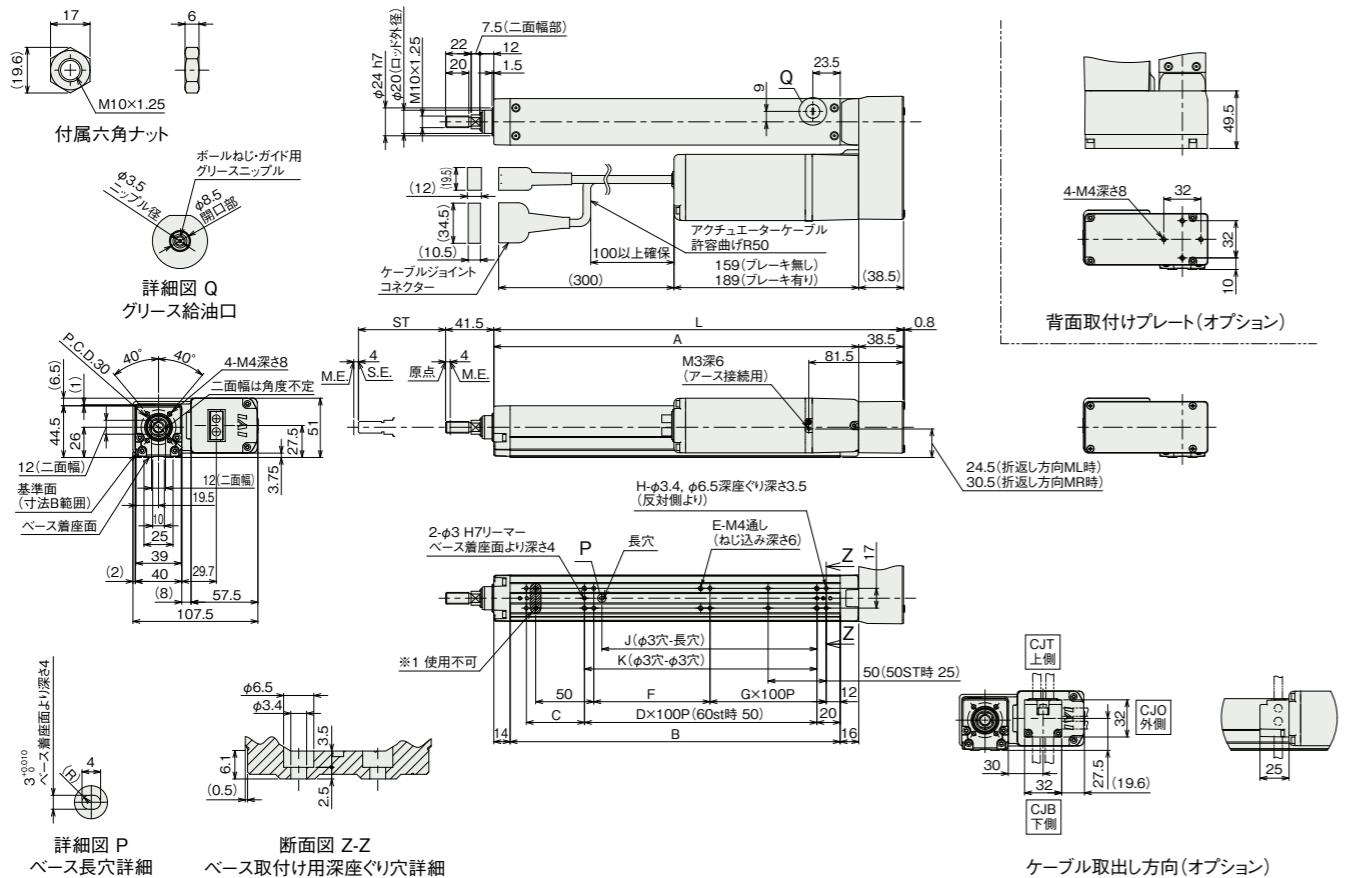
寸法図

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) フロントフレームおよびフレ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る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	9.4
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

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	2.8

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	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 单相AC200V	—	—	—	●	●	●	●	●	—	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	—	8-57	
RSEL		8	三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	●	—	—	●	●	●	—	36000	—	8-105
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	●	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	—	8-287
SCON2-CG		1	单相AC100V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	●	●	●	●	—	384	—	8-257
SCON2-CG		1	单相AC200V	●	●	—	●	●	●	—	—	—	●	●	●	●	—	384	—	8-257
XSEL-RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	●	●	●	—	●	—	—	●	●	●	—	55000 (タイプにより異なります)	—	8-361
XSEL2-TS/TL		8	单相AC100V 单相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ECI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。