

RCS4-TA6R

〈シングルブロック仕様〉



型式項目

RCS4 - TA6R - WA - 100

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアブソ	モーター種類 100 サーボモーター 100W	リード 20 20mm 12 12mm 6 6mm 3 3mm	ストローク 25 25mm 200 200mm (25mmごと)	適応コントローラ T2 SCON SSEL XSEL T4 RCON RSEL SCON2	ケーブル長 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) 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
25	-	125	-
50	-	150	-
75	-	175	-
100	-	200	-

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 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
モーター左折返し仕様 (注1)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注1)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) 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。

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)	-	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-



- 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 1-308ページをご確認ください。
 - (3) 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
 - (4) 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
 - (5) 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-255ページをご確認ください。

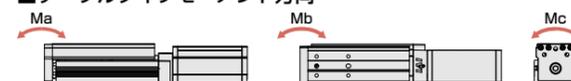
メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	20	12	6	3	
	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	8	8	8	10
水平	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000	720	360	180
		定格加減速度 (G)	0.7	1	1	0.5
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	4	6	10	10
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1000	720	360	180
推力		定格加減速度 (G)	0.5	1	0.5	0.5
		最高加減速度 (G)	1	1	1	0.7
ブレーキ	定格推力 (N)	85	142	283	566	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ストローク	ブレーキ保持力 (kgf)	4	6	10	10	
	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	200	200	200	200	
	ストロークピッチ (mm)	25	25	25	25	

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
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 32.3N・m
	Mb: 46.2N・m
	Mc: 68.3N・m
動的許容モーメント (注2)	Ma: 11.6N・m
	Mb: 16.6N・m
	Mc: 24.6N・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	-
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	バッテリーレスアブソリユート
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2) 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。1-256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



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)				加速度 (G)			
	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
20	8	8	8	6	4	4	3	3
12	8	8	8	8	6	6	6	6
6	8	8	8	8	10	10	8	8
3	10	10	8		10	10	8	

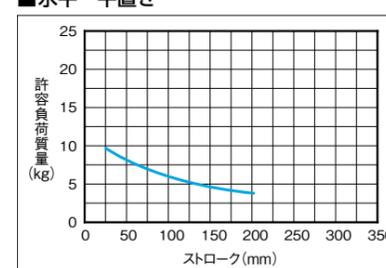
ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (mm/s)
25~200 (mm) (25mmごと)	1000
20	720
12	360
6	180
3	

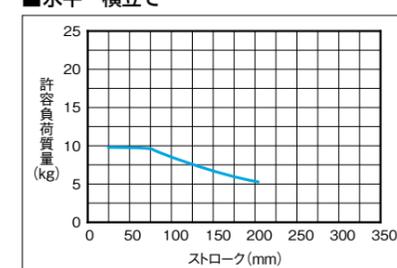
(単位はmm/s)

ストローク別許容負荷質量

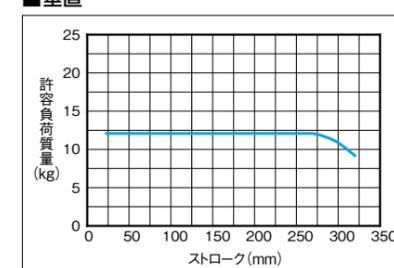
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



(注) 許容負荷質量の算出条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量 (加速度0.5G、速度500m/s)

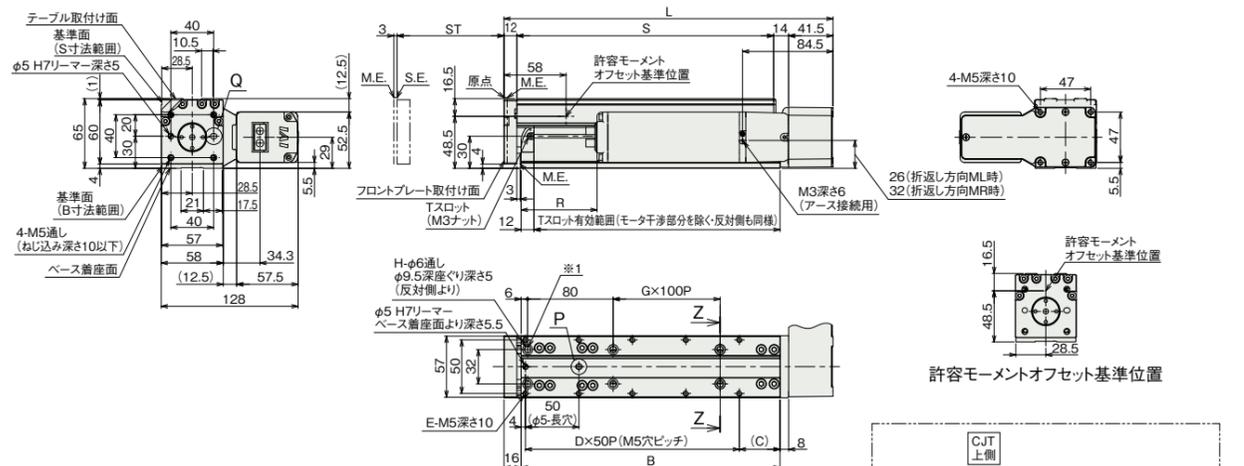
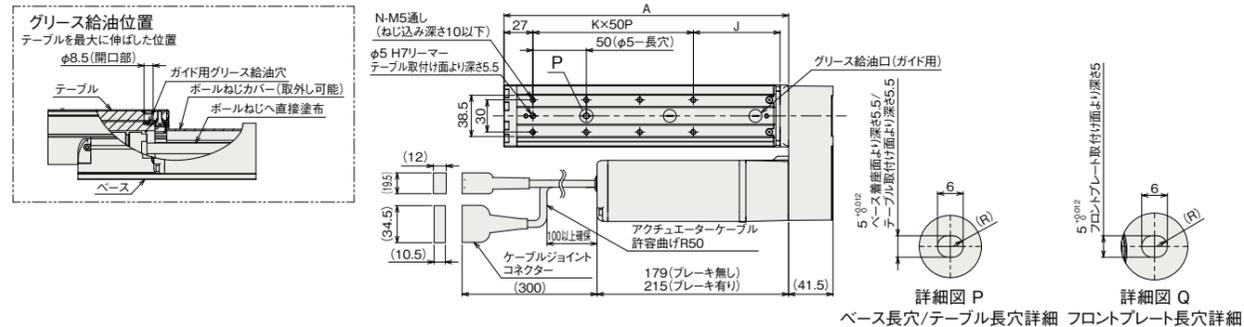
寸法図

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



※1 25~100ストロークの場合、上面取付け用φ6ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため、工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。
(注) 原点復帰を行った場合はテーブルが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) R寸法が負の場合、モーターユニットの端が、ベース端面よりも前方に位置していることを示します。
(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	25	50	75	100	125	150	175	200
L	182.5	207.5	232.5	257.5	282.5	307.5	332.5	357.5
A	141	166	191	216	241	266	291	316
B	117	142	167	192	217	242	267	292
C	13	38	13	38	13	38	13	38
D	2	2	3	3	4	4	5	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12
G	0	0	0	0	1	1	1	1
H	4	4	4	4	6	6	6	6
J	56	81	56	81	56	81	56	81
K	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10
R	ブレーキ無し	-54	-29	-4	21	46	71	96
	ブレーキ有り	-90	-65	-40	-15	10	35	60
S	115	140	165	190	215	240	265	290

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200
質量(kg)								
ブレーキ無し	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6
ブレーキ有り	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9

■適用コントローラー

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								ECM					
				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	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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	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I/O仕様となり、機能オプションに[ML]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。

