

RCS4-TA7C

(ダブルブロック仕様)



■型式項目

RCS4 - TA7C - WA - 200 - [] - [] - [] - [] - DB - []

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスアプソ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 40 40mm ? ? 390 390mm	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
------	-----	----------------------------	---------------------------------	--	--	---	---	---------------------------



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
40	-	240	-
65	-	290	-
90	-	340	-
140	-	390	-
190	-	-	-

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	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

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



選定上の注意

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 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 1-308ページをご確認ください。
- 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。
- 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。
- 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。
- 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)	16	8	4	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	25	30	30
	最高速度(mm/s)	960	480	240	
水平	速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.7
	最高加減速度(G)	1.2	1	0.7	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)	8	18	24
垂直	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	480	240
	定格加減速度(G)	1	1	0.7	
	最高加減速度(G)	1.2	1	0.7	
推力	定格推力(N)	214	427	855	
ブレーキ	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)	8	18	24	
	最小ストローク(mm)	40	40	40	
	最大ストローク(mm)	390	390	390	
	ストロークピッチ(mm)(注1)	50	50	50	

(注1) ストローク40~90の間のみ25間隔です。

項目	内容
駆動方式	ボールねじ φ12mm 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: 620N·m
	Mb: 620N·m
	Mc: 458N·m
動的許容モーメント(注2)	Ma: 196N·m
	Mb: 196N·m
	Mc: 145N·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	バッテリーレスアプソリユート
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	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	25	25	20	20	15	8	8	8	8	6
8	30	30	25	25		18	18	18	18	
4	30	30	30			24	24	24		

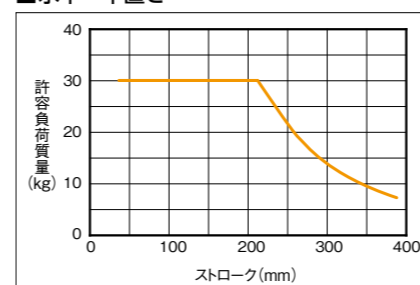
■ストロークと最高速度

ストローク	40~290(mm)	340(mm)	390(mm)
リード			
16	960	730	600
8	480	365	300
4	240	180	150

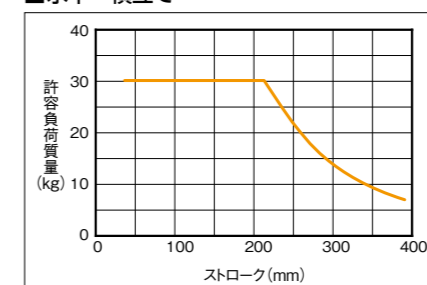
(単位:mm/s)

■ストローク別許容負荷質量

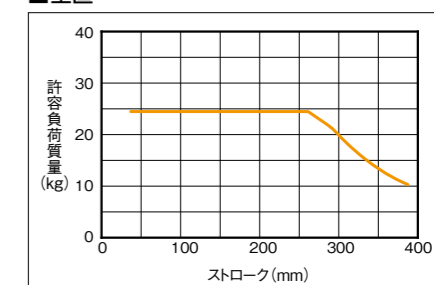
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



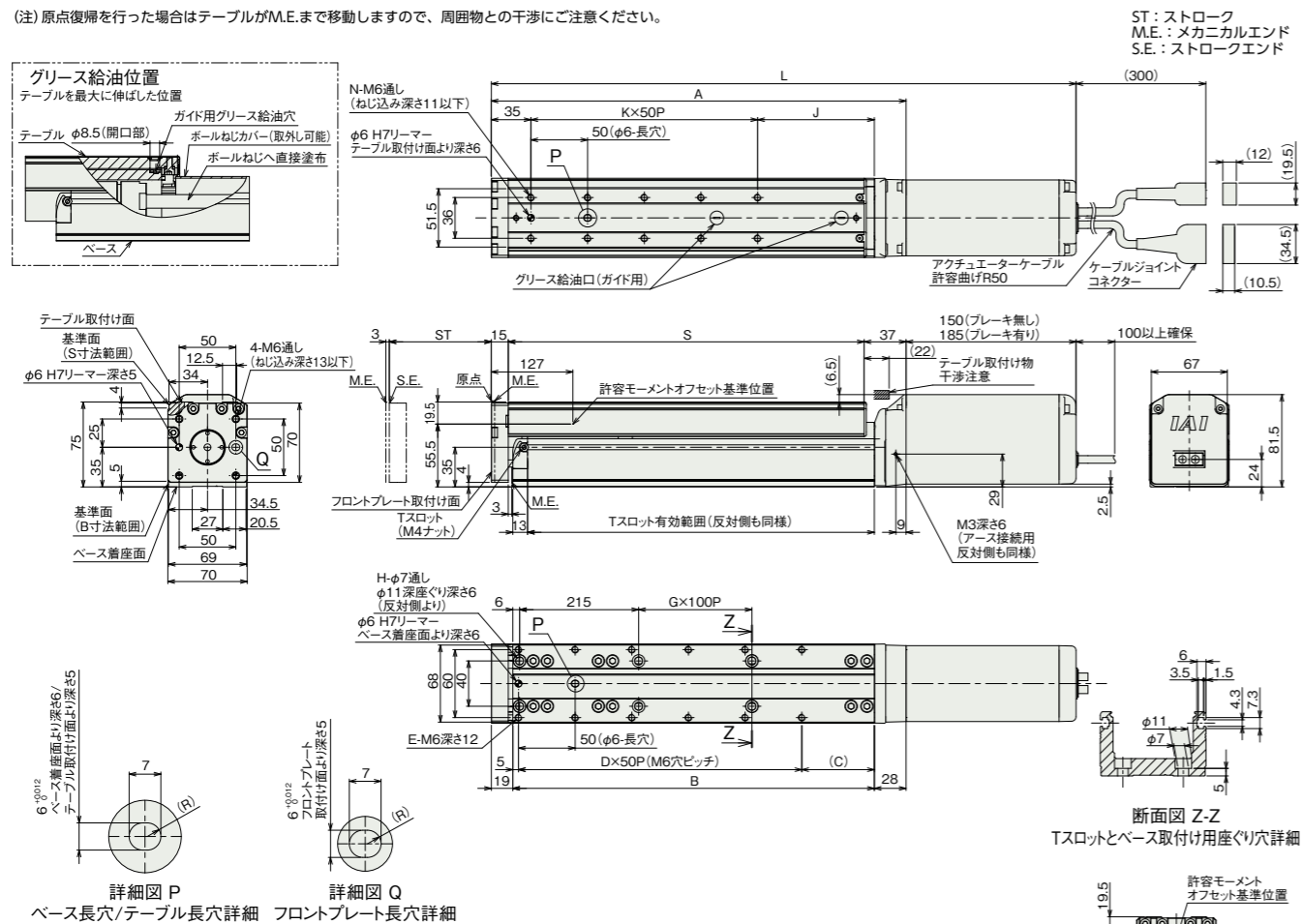
(注) 許容負荷質量の算出の条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷重量(加速度0.5G、速度500m/s)

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



(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。



■ストローク別寸法

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
L	466	491	516	566	616	666	716	766	816
	466	491	516	566	616	666	716	766	816
A	316	341	366	416	466	516	566	616	666
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22
S	264	289	314	364	414	464	514	564	614

■ストローク別質量

ストローク	40	65	90	140	190	240	290	340	390
質量(kg)	5.3	5.5	5.7	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4
	5.8	6.0	6.2	6.7	7.1	7.6	8.0	8.5	8.9

■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確認ください。

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
				ポジション	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[IM]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。

