

RCS4-TA7R

〈シングルブロック仕様〉



型式項目

RCS4 - TA7R - WA - 200

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類 WA バッテリーレスタイプ	モーター種類 200 サーボモーター 200W	リード 24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	ストローク 25 25mm 300 300mm	適応コントローラ T2 SC0N SSEL XSEL T4 RCON RSEL SC0N2	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	-	150	-
50	-	175	-
75	-	200	-
100	-	250	-
125	-	300	-

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)	-	-



- 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。
- 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

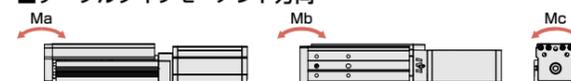
項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	24	16	8	4	
水平	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	12	15	15	15
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1200	960	480	240
		定格加減速度 (G)	0.7	1	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量 (kg)	5	10	18	20
	速度/加減速度	最高速度 (mm/s)	1200	960	480	240
		定格加減速度 (G)	0.5	0.5	1	0.7
推力	定格推力 (N)	142	214	427	855	
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
ブレーキ	ブレーキ保持力 (kgf)	5	10	18	20	
	最小ストローク (mm)	25	25	25	25	
	最大ストローク (mm)	300	300	300	300	
ストローク	ストロークピッチ (mm) (注2)	50	50	50	50	

(注2) ストローク25~200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: 115N·m
	Mb: 115N·m
	Mc: 229N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma: 44.7N·m
	Mb: 44.7N·m
	Mc: 89.1N·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ュート
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3) 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
24	12	12	12	10	5	5	4	4
16	15	15	15	15	10	10	8	8
8	15	15	15	15	18	18	18	18
4	15	15	15		20	20	20	

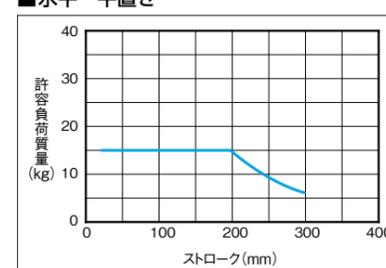
ストロークと最高速度

ストローク	最高速度 (mm/s)
25~300 (mm)	1200
24	1200
16	960
8	480
4	240

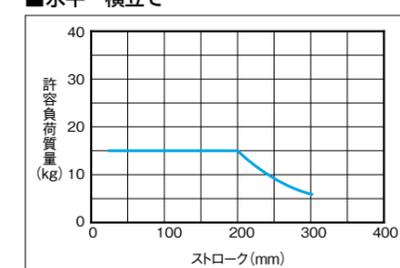
(単位はmm/s)

ストローク別許容負荷質量

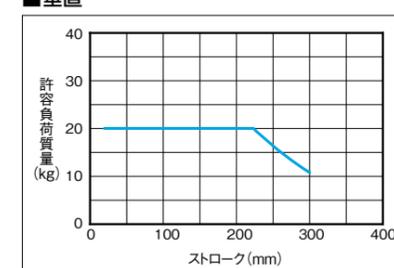
■水平 平置き



■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)

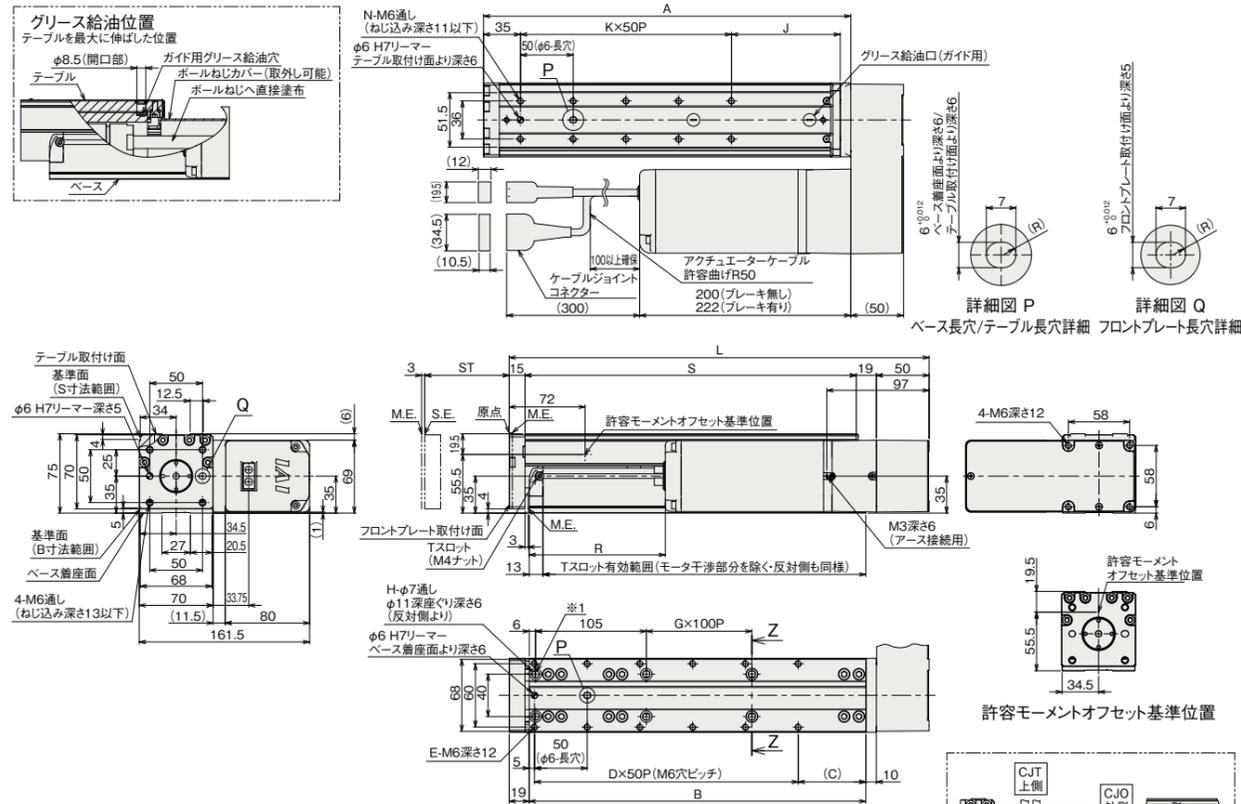
寸法図

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



※1 25~75ストロークの場合、上面取付け用φ7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、ベース端面部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	250	300
L	223	248	273	298	323	348	373	398	448	498
A	173	198	223	248	273	298	323	348	398	448
B	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419
C	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16
G	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8
J	78	103	78	103	78	103	78	103	103	103
K	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14
R	ブレーキ無し	-46	-21	4	29	54	79	104	129	179
	ブレーキ有り	-68	-43	-18	7	32	57	82	107	157
S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
質量 (kg)	4.6	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.1	6.6	7.0
質量 (kg)	5.1	5.3	5.5	5.7	6	6.2	6.4	6.6	7.1	7.5

■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	
				ボジショナー	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はボ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AC100V/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AC100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	●	20000	-	8-305
XSEL-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	●	20000	-	8-345
XSEL-RA/SA		8	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。

