IAI
Quality and Innovation

バッテリーレスアブソリュートエンコーダー標準搭載 ロボシリンダ®

標準タイプ RCS4
クリーン仕様 RCS4CR

代理店

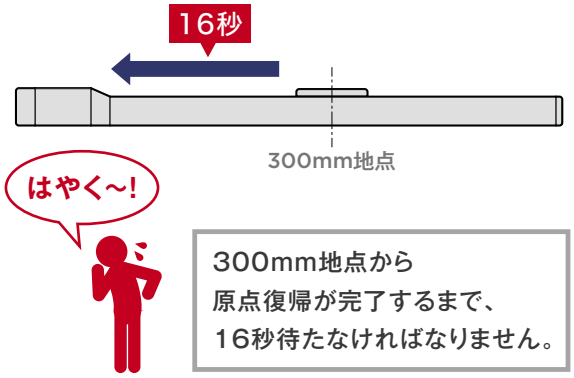
www.iai-robot.co.jp

次世代型ロボシリンダ

RCS4 BENEFIT

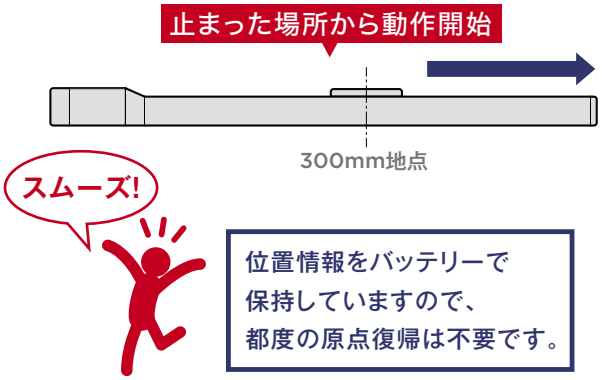
アブソリュートエンコーダーのメリット　原点復帰が不要

【インクリメンタルエンコーダーの場合】



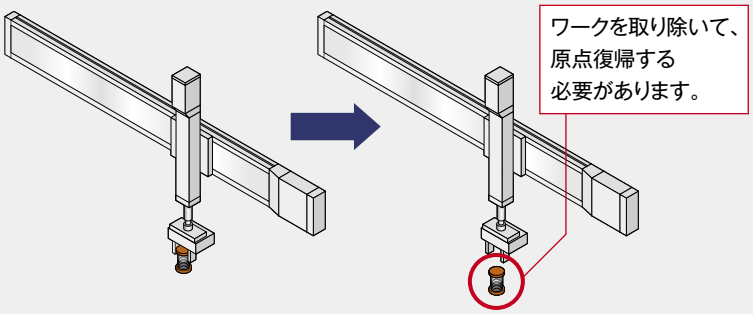
300mm地点から
原点復帰が完了するまで、
16秒待たなければなりません。

【アブソリュートエンコーダーの場合】



位置情報をバッテリーで
保持していますので、
都度の原点復帰は不要です。

通常、緊急停止してしまったら･･･



アブソリュートエンコーダーなら

原点復帰不要のため、
ワークを取り除き、
原点復帰を行う作業が無くなります。

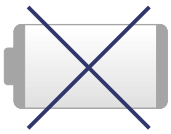
MERIT 1　装置停止による復旧時間が短縮できます。

MERIT 2　製造コストが低減できます。

＋

バッテリーレスのメリット　バッテリーの交換が不要

MERIT 1　バッテリーの
交換工数および、
購入費が削減できます。



価格:–
交換目安:3年ごと

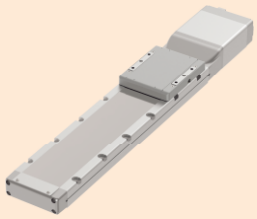
MERIT 2　「電圧低下」などの
バッテリーに起因する
トラブルが、発生しません。

アブソリュートエンコーダーのメリット ＋ バッテリーレスのメリット ＝ バッテリーレスアブソリュートエンコーダー

全54機種の豊富なラインナップ

スライダータイプ SA

本体上面のスライダーが動作します。ベース一体型のボール循環型リニアガイドを内蔵し、ピッチング、ヨーイング、ローリング方向のモーメントに対応できます。



ワイドスライダータイプ WSA

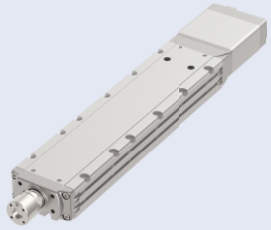
本体上面のスライダーが動作します。ワイドボディーにボール循環型リニアガイドを内蔵しました。張出しが大きい用途でも、外付けガイドは不要です。

ロッドタイプ RA

ロッドタイプのエアシリンダーと同様にロッドが動作します。アクチュエーター内部にリニアガイドを内蔵しないタイプで、RCS4のロッドタイプの中で最も安価です。

ラジアルシリンダー RRA

ロッドタイプのエアシリンダーと同様にロッドが動作します。ボール循環型リニアガイドを内蔵し、モーメント負荷を受けることができます。外付けガイドが不要です。



ワイドラジアルシリンダー WRA

ロッドタイプのエアシリンダーと同様にロッドが動作します。ワイドボディーと高剛性ロッドにより、ラジアルシリンダーに比べ、最大4倍のロッド先端許容トルクに対応できます。

テーブルタイプ TA

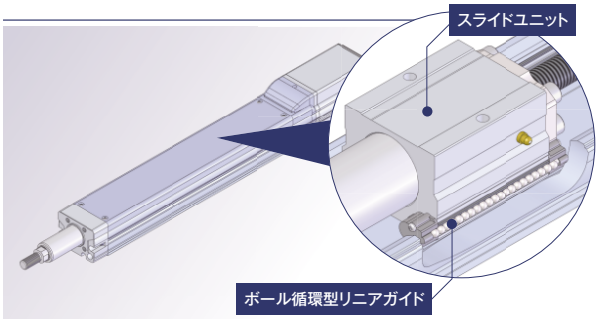
本体上面にテーブルが動作します。テーブル部にボール循環型リニアガイドを内蔵しています。ダブルブロックをオプションで選択でき、ガイドブロックを2つにすることで、動的許容モーメントがアップします。

注目!

ラジアルシリンダー RRA

信じられないかもしれませんが…

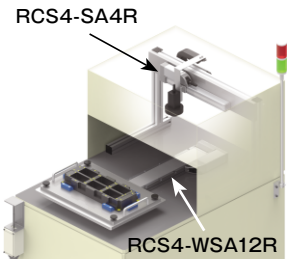
ガイドが不要です!

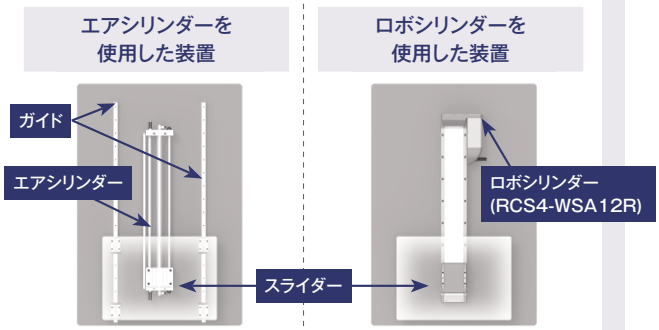


ロッドタイプの本体にボール循環型リニアガイド機構を内蔵しているため、ラジアル荷重、モーメント負荷を受けることができます。外付けガイドが不要なため、装置がコンパクトになります。

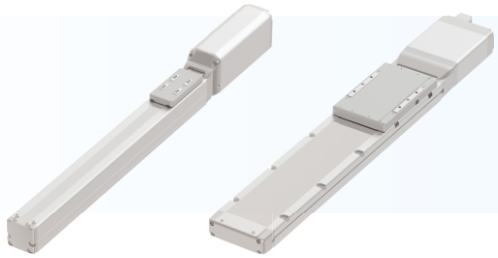
ワイドスライダータイプ WSA

ワイドボディーにボール循環型リニアガイドを内蔵し、ピッチング、ヨーイング、ローリング方向の高負荷なモーメントに対応できます。扁平なので、高さ方向のスペースが無い時に最適です。





製品ラインナップ

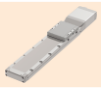
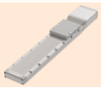


スライダータイプ SA

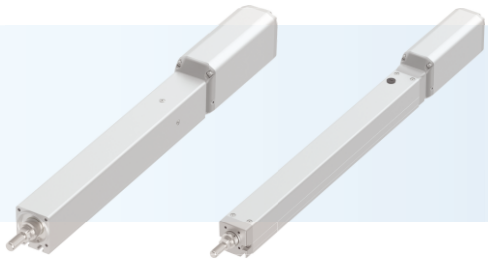
種類	タイプ	外観	本体幅 (mm)	モーター出力 (W)	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	定格推力 (N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	掲載ページ
モーターストレート仕様	SA4C		40mm	60	16	±0.01【±0.005】	50～500 (50st毎)	960	53	10	3	P11
					10			600	85	14	5	
					5			300	170	17	8	
					2.5			150	340	20	12	
	SA6C		60mm	100	30	±0.01	50～800 (50st毎)	1600	57	11	3.5	P13
					20	±0.01【±0.005】		1200	85	18	6	
					12			720	142	30	11	
					6			360	283	45	15	
					3			180	566	45	15	
	SA7C		70mm	200	36	±0.01	50～800 (50st毎)	1800	95	7	4	P15
					24			1500	142	30	7	
					16	±0.01【±0.005】		1000	214	40	12	
					8			500	427	45	20	
					4			240	855	50	25	
	SA8C		90mm	400	48	±0.01	50～1100 (50st毎)	2200	141	8	-	P17
					30			1800	226	30	12	
					20	±0.01【±0.005】		1200	339	60	20	
					10			600	678	80	35	
					5			300	1357	90	45	
モーター折返し仕様	SA4R		40mm	60	16	±0.01	50～500 (50st毎)	960	53	10	2.5	P19
					10			600	85	14	4.5	
					5			300	170	17	8	
					2.5			150	340	20	12	
	SA6R		60mm	100	30	±0.01	50～800 (50st毎)	1600	57	11	3	P21
					20			1200	85	18	5	
					12			720	142	30	9	
					6			360	283	45	15	
					3			180	566	45	15	
	SA7R		70mm	200	36	±0.01	50～800 (50st毎)	1800	95	7	4	P23
					24			1500	142	30	6	
					16			1000	214	38	12	
					8			500	427	45	18	
					4			240	855	50	25	
	SA8R		90mm	400	48	±0.01	50～1100 (50st毎)	2100	141	8	-	P25
					30			1800	226	30	12	
					20			1200	339	60	20	
					10			600	678	80	35	
					5			300	1357	90	45	

【　】内は高精度仕様選定時

ワイドスライダータイプ WSA

種類	タイプ	外観	本体幅 (mm)	モーター出力 (W)	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	ストローク (mm)	最高速度 (mm/s)	定格推力 (N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	掲載ページ
モーターストレート仕様	WSA10C		100mm	60	16	±0.01【±0.005】	50～500 (50st毎)	960	53	7	-	P27
					10			600	85	16	3	
					5			300	170	27	5	
					2.5			150	340	40	10	
	WSA12C		120mm	100	30	±0.01	50～800 (50st毎)	1600	57	5	-	P29
					20	±0.01【±0.005】		1200	85	15	3	
					12			720	142	25	8	
					6			360	283	45	15	
					3			180	566	55	15	
	WSA14C		140mm	200	36	±0.01	50～800 (50st毎)	1800	95	7	-	P31
					24			1440	142	20	2.5	
					16	±0.01【±0.005】		960	214	45	8	
					8			480	427	65	10	
					4			240	855	80	25	
	WSA16C		160mm	400	30	±0.01	50～1100 (50st毎)	1800	226	30	12	P33
					20	±0.01【±0.005】		1200	339	60	20	
					10			600	678	80	35	
					5			300	1357	100	50	
モーター折返し仕様	WSA10R		100mm	60	16	±0.01	50～500 (50st毎)	960	53	7	-	P35
					10			600	85	16	3	
					5			300	170	27	5	
					2.5			150	340	40	10	
	WSA12R		120mm	100	30	±0.01	50～800 (50st毎)	1600	57	5	-	P37
					20			1200	85	13	3	
					12			720	142	23	8	
					6			360	283	43	15	
					3			180	566	55	15	
	WSA14R		140mm	200	36	±0.01	50～800 (50st毎)	1710	95	7	-	P39
					24			1440	142	20	2.5	
					16			960	214	45	8	
					8			480	427	65	10	
					4			240	855	75	25	
	WSA16R		160mm	400	30	±0.01	50～1100 (50st毎)	1800	226	30	12	P41
					20			1200	339	60	18	
					10			600	678	80	35	
					5			300	1357	100	50	

【　】内は高精度仕様選定時



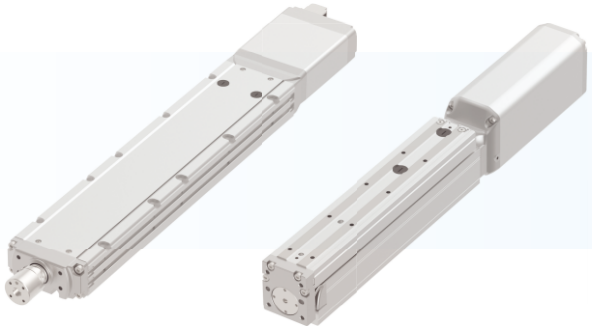
ロッドタイプ RA

種類	タイプ	外観	本体幅(mm)	モーター出力(W)	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)	最高速度(mm/s)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	掲載ページ
モーターストレート仕様	RA4C		40mm	60	16	±0.01	50～200(50st毎)	800	53	8	2	P43
					10			500	85	18	4	
					5			250	170	30	6	
					2.5			125	340	40	10	
	RA6C		60mm	100	20	±0.01	50～300(50st毎)	1000	85	15	4	P45
					12			600	142	25	10	
					6			300	283	50	20	
					3			150	566	60	20	
	RA7C		70mm	200	24	±0.01	50～300(50st毎)	1200	142	20	6	P47
					16			800	214	45	12	
					8			400	427	60	25	
					4			200	855	80	35	
	RA8C		90mm	400	20	±0.01	50～300(50st毎)	1000	399	60	20	P49
					10			500	678	80	40	
					5			250	1357	100	72	
モーター折返し仕様	RA4R		40mm	60	16	±0.01	50～200(50st毎)	800	53	8	2	P51
					10			500	85	18	4	
					5			250	170	30	6	
					2.5			125	340	40	10	
	RA6R		60mm	100	20	±0.01	50～300(50st毎)	1000	85	15	4	P53
					12			600	142	25	9	
					6			300	283	50	19	
					3			150	566	60	20	
	RA7R		70mm	200	24	±0.01	50～300(50st毎)	1200	142	20	6	P55
					16			800	214	45	12	
					8			400	427	60	25	
					4			200	855	80	35	
	RA8R		90mm	400	20	±0.01	50～300(50st毎)	1000	339	60	20	P57
					10			500	678	80	40	
					5			250	1357	100	72	

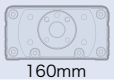
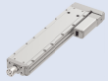
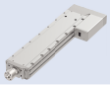
ラジアルシリンダー RRA

種類	タイプ	外観	本体幅(mm)	モーター出力(W)	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)	最高速度(mm/s)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	掲載ページ
モーターストレート仕様	RRA4C		40mm	60	16	±0.01	60～410(50st毎)	960	53	8	2	P59
					10			600	85	18	4	
					5			300	170	30	6	
					2.5			150	340	40	10	
	RRA6C		60mm	100	20	±0.01	65～415(50st毎)	1200	85	15	4	P61
					12			720	142	25	10	
					6			360	283	50	20	
					3			180	566	60	20	
	RRA7C		70mm	200	24	±0.01	70～520(50st毎)	1440	142	20	6	P63
					16			960	214	45	12	
					8			480	427	60	25	
					4			240	855	80	35	
	RRA8C		90mm	400	30	±0.01	50～700(50st毎)	1500	226	30	8	P65
					20			1100	339	60	20	
					10			550	678	80	40	
					5			275	1357	100	72	
モーター折返し仕様	RRA4R		40mm	60	16	±0.01	60～410(50st毎)	960	53	8	2	P67
					10			600	85	18	4	
					5			300	170	30	6	
					2.5			150	340	40	10	
	RRA6R		60mm	100	20	±0.01	65～415(50st毎)	1200	85	15	4	P69
					12			720	142	25	9	
					6			360	283	50	19	
					3			180	566	60	20	
	RRA7R		70mm	200	24	±0.01	70～520(50st毎)	1440	142	20	6	P71
					16			960	214	45	12	
					8			480	427	60	25	
					4			240	855	80	35	
	RRA8R		90mm	400	30	±0.01	50～700(50st毎)	1300	226	30	8	P73
					20			1000	339	60	17	
					10			550	678	80	34	
					5			275	1357	100	72	

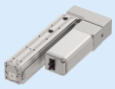
製品ラインナップ



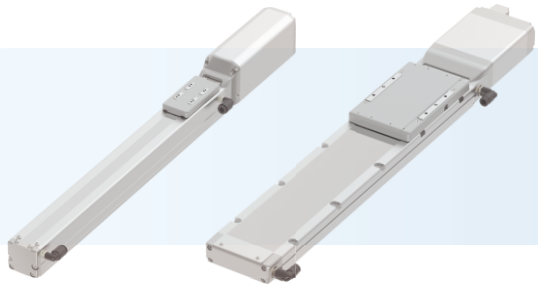
ワイドラジアルシリンダー WRA

種類	タイプ	外観	本体幅(mm)	モーター出力(W)	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)	最高速度(mm/s)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	掲載ページ
モーターストレート仕様	WRA10C		100mm	60	16	±0.01	50～500 (50st毎)	800	53	5	–	P75
					10			600	85	16	3	
					5			300	170	25	5	
					2.5			150	340	40	10	
	WRA12C		120mm	100	20	±0.01	50～500 (50st毎)	1000	85	12	2	P77
					12			720	142	25	6	
					6			360	283	40	15	
					3			180	566	60	20	
	WRA14C		140mm	200	24	±0.01	50～600 (50st毎)	1200	142	25	3	P79
					16			800	214	50	8	
					8			480	427	65	20	
					4			240	855	85	30	
	WRA16C		 160mm	400	30	±0.01	50～800 (50st毎)	1300	226	30	6	P81
					20			1000	339	60	12	
					10			500	678	80	35	
					5			250	1357	100	50	
モーター折返し仕様	WRA10R		100mm	60	16	±0.01	50～500 (50st毎)	800	53	5	–	P83
					10			600	85	13	2.5	
					5			300	170	25	5	
					2.5			150	340	40	10	
	WRA12R		120mm	100	20	±0.01	50～500 (50st毎)	1000	85	12	2	P85
					12			720	142	25	6	
					6			360	283	40	15	
					3			180	566	60	20	
	WRA14R		140mm	200	24	±0.01	50～600 (50st毎)	1200	142	25	3	P87
					16			800	214	50	8	
					8			480	427	65	20	
					4			240	855	85	30	
	WRA16R		160mm	400	30	±0.01	50～800 (50st毎)	1300	226	30	6	P89
					20			1000	339	60	12	
					10			500	678	80	35	
					5			250	1357	100	50	

テーブルタイプ TA

種類	タイプ	外観	本体幅(mm)	モーター出力(W)	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)	最高速度(mm/s)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	掲載ページ
モーターストレート仕様	TA4C		40mm	60	16※	±0.01	SB仕様：25～150(25st毎) DB仕様：40～90(25st毎) 140,190,240	900[–]	53[–]	4[–]	1.5[–]	P91 P93
					10			600	85	5[8]	3	
					5			300	170	5[10]	6	
					2.5			150	340	5[10]	9	
	TA6C		60mm	100	20※	±0.01	SB仕様：25～200(25st毎) DB仕様：45～120(25st毎) 170～320(50st毎)	1100[–]	85[–]	8[–]	4[–]	P95 P97
					12			720	142	8[14]	6	
					6			360	283	8[20]	10	
					3			180	566	10[20]	12	
	TA7C		70mm	200	24※	±0.01	SB仕様：25～200(25mm毎) 250,300 DB仕様：40～90(25mm毎) 140～390(50mm毎)	1300[–]	142[–]	12[–]	5[–]	P99 P101
					16			960	214	15[25]	10[8]	
					8			480	427	15[30]	18	
					4			240	855	15[30]	20[24]	
モーター折返し仕様	TA4R		40mm	60	16※	±0.01	SB仕様：25～150(25st毎) DB仕様：40～90(25st毎) 140,190,240	800[–]	53[–]	4[–]	1.5[–]	P103 P105
					10			600	85	5[8]	3	
					5			300	170	5[10]	6	
					2.5			150	340	5[10]	9	
	TA6R		60mm	100	20※	±0.01	SB仕様：25～200(25st毎) DB仕様：45～120(25st毎) 170～320(50st毎)	1000[–]	85[–]	8[–]	4[–]	P107 P109
					12			720	142	8[14]	6	
					6			360	283	8[20]	10	
					3			180	566	10[20]	10[12]	
	TA7R		70mm	200	24※	±0.01	SB仕様：25～200(25mm毎) 250,300 DB仕様：40～90(25mm毎) 140～390(50mm毎)	1200[–]	142[–]	12[–]	5[–]	P111 P113
					16			960	214	15[25]	10[8]	
					8			480	427	15[30]	18	
					4			240	855	15[30]	20[24]	

※シングルブロック(SB)仕様のみとなります。　[　]内はダブルブロック仕様

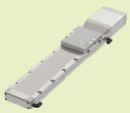
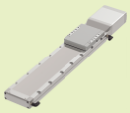


スライダータイプ SA〈クリーン仕様〉

種類	タイプ	外観	本体幅(mm)	モーター出力(W)	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)	最高速度(mm/s)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	クリーン度	掲載ページ
モーターストレート仕様	SA4C		40mm	60	16	±0.01【±0.005】	50～500(50st毎)	960	53	10	3	クラス10(Fed.Std.209D規格) クラス2.5相当(ISO14644-1規格)	P115
					10			600	85	14	5		
					5			300	170	17	8		
					2.5			150	340	20	12		
	SA6C		60mm	100	20	±0.01【±0.005】	50～800(50st毎)	1200	85	18	6		P117
					12			720	142	30	11		
					6			360	283	45	15		
					3			180	566	45	15		
	SA7C		70mm	200	24	±0.01	50～800(50st毎)	1500	142	30	7		P119
					16	±0.01【±0.005】		1000	214	40	12		
					8			500	427	45	20		
					4			240	855	50	25		
	SA8C		90mm	400	20	±0.01【±0.005】	50～1100(50st毎)	1200	339	60	20		P121
					10			600	678	80	35		
					5			300	1357	90	45		

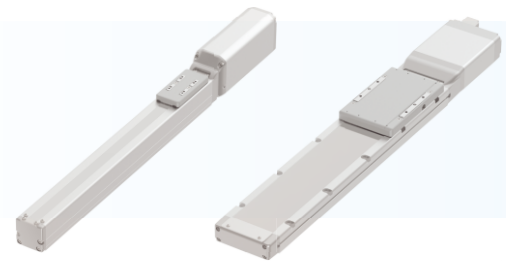
【　】内は高精度仕様選定時

ワイドスライダータイプ WSA〈クリーン仕様〉

種類	タイプ	外観	本体幅(mm)	モーター出力(W)	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	ストローク(mm)	最高速度(mm/s)	定格推力(N)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	クリーン度	掲載ページ
モーターストレート仕様	WSA10C		100mm	60	16	±0.01【±0.005】	50～500(50st毎)	960	53	7	–	クラス10(Fed.Std.209D規格) クラス2.5相当(ISO14644-1規格)	P123
					10			600	85	16	3		
					5			300	170	27	5		
					2.5			150	340	40	10		
	WSA12C		120mm	100	20	±0.01【±0.005】	50～800(50st毎)	1200	85	15	3		P125
					12			720	142	25	8		
					6			360	283	45	15		
					3			180	566	55	15		
	WSA14C		140mm	200	24	±0.01	50～800(50st毎)	1440	142	20	2.5		P127
					16	±0.01【±0.005】		960	214	45	8		
					8			480	427	65	10		
					4			240	855	80	25		
	WSA16C		160mm	400	20	±0.01【±0.005】	50～1100(50st毎)	1200	339	60	20		P129
					10			600	678	80	35		
					5			300	1357	100	50		

【　】内は高精度仕様選定時

型式項目



スライダータイプ SA

RCS4 — □ — WA — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ / タイプ / エンコーダー種類 / モーター種類 / ボールねじリード / ストローク / 適応コントローラー / ケーブル長 / オプション

WA	バッテリーレスアブソ

60	60W
100	100W
200	200W
400	400W

SA4C	本体幅40mm カップリングタイプ
SA6C	本体幅60mm カップリングタイプ
SA7C	本体幅70mm カップリングタイプ
SA8C	本体幅90mm カップリングタイプ
SA4R	本体幅40mm モーター折返しタイプ
SA6R	本体幅60mm モーター折返しタイプ
SA7R	本体幅70mm モーター折返しタイプ
SA8R	本体幅90mm モーター折返しタイプ

2.5	リード2.5mm
3	リード3mm
4	リード4mm
5	リード5mm
6	リード6mm
8	リード8mm
10	リード10mm
12	リード12mm
16	リード16mm
20	リード20mm
24	リード24mm
30	リード30mm
36	リード36mm
48	リード48mm

50	50mm
～	～
1100	1100mm

（50mmピッチ毎設定）

T2	SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

B	ブレーキ
CJT	ケーブル取出し方向変更（上）
CJR	ケーブル取出し方向変更（右）
CJL	ケーブル取出し方向変更（左）
CJO	ケーブル取出し方向変更（外側）
CJB	ケーブル取出し方向変更（下）
HPR	高精度仕様
ML	モーター左折返し仕様
MR	モーター右折返し仕様
NM	原点逆仕様
RP	背面取付プレート
SS	スライダースペーサー
SR	スライダー部ローラー仕様
W	ダブルスライダー仕様

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

ワイドスライダータイプ WSA

RCS4 — □ — WA — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ / タイプ / エンコーダー種類 / モーター種類 / ボールねじリード / ストローク / 適応コントローラー / ケーブル長 / オプション

WA	バッテリーレスアブソ

60	60W
100	100W
200	200W
400	400W

WSA10C	本体幅100mm カップリングタイプ
WSA12C	本体幅120mm カップリングタイプ
WSA14C	本体幅140mm カップリングタイプ
WSA16C	本体幅160mm カップリングタイプ
WSA10R	本体幅100mm モーター折返しタイプ
WSA12R	本体幅120mm モーター折返しタイプ
WSA14R	本体幅140mm モーター折返しタイプ
WSA16R	本体幅160mm モーター折返しタイプ

2.5	リード2.5mm
3	リード3mm
4	リード4mm
5	リード5mm
6	リード6mm
8	リード8mm
10	リード10mm
12	リード12mm
16	リード16mm
20	リード20mm
24	リード24mm
30	リード30mm
36	リード36mm

50	50mm
～	～
1100	1100mm

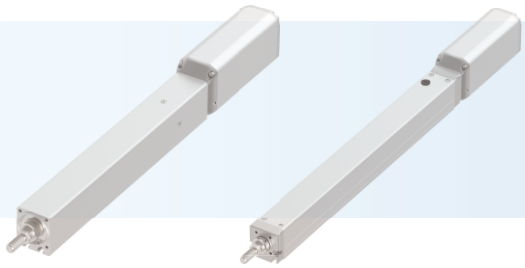
（50mmピッチ毎設定）

T2	SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

B	ブレーキ
CJT	ケーブル取出し方向変更（上）
CJR	ケーブル取出し方向変更（右）
CJL	ケーブル取出し方向変更（左）
CJO	ケーブル取出し方向変更（外側）
CJB	ケーブル取出し方向変更（下）
HPR	高精度仕様
ML	モーター左折返し仕様
MR	モーター右折返し仕様
NM	原点逆仕様
SS	スライダースペーサー
SR	スライダー部ローラー仕様

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。



ロッドタイプ RA

RCS4 — □ — WA — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ / タイプ / エンコーダー種類 / モーター種類 / ボールねじリード / ストローク / 適応コントローラー / ケーブル長 / オプション

WA	バッテリーレスアブソ

60	60W
100	100W
200	200W
400	400W

50	50mm
～	～
300	300mm

（50mmピッチ毎設定）

T2	SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

RA4C	本体幅40mm カップリングタイプ
RA6C	本体幅60mm カップリングタイプ
RA7C	本体幅70mm カップリングタイプ
RA8C	本体幅90mm カップリングタイプ
RA4R	本体幅40mm モーター折返しタイプ
RA6R	本体幅60mm モーター折返しタイプ
RA7R	本体幅70mm モーター折返しタイプ
RA8R	本体幅90mm モーター折返しタイプ

2.5	リード2.5mm
3	リード3mm
4	リード4mm
5	リード5mm
6	リード6mm
8	リード8mm
10	リード10mm
12	リード12mm
16	リード16mm
20	リード20mm
24	リード24mm

B	ブレーキ
CJT	ケーブル取出し方向変更（上）
CJR	ケーブル取出し方向変更（右）
CJL	ケーブル取出し方向変更（左）
CJO	ケーブル取出し方向変更（外側）
CJB	ケーブル取出し方向変更（下）
FL	フランジ
FT	フート金具
ML	モーター左折返し仕様
MR	モーター右折返し仕様
NFA	先端アダプタ（雌ねじ）
NM	原点逆仕様
NTB	Tスロットナットバー
RP	背面取付プレート

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

ラジアルシリンダー RRA

RCS4 — □ — WA — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ / タイプ / エンコーダー種類 / モーター種類 / ボールねじリード / ストローク / 適応コントローラー / ケーブル長 / オプション

WA	バッテリーレスアブソ

60	60W
100	100W
200	200W
400	400W

60	60mm
～	～
700	700mm

（50mmピッチ毎設定）

T2	SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

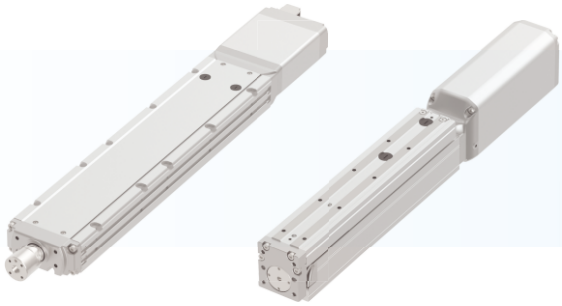
N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

RRA4C	本体幅40mm カップリングタイプ
RRA6C	本体幅60mm カップリングタイプ
RRA7C	本体幅70mm カップリングタイプ
RRA8C	本体幅90mm カップリングタイプ
RRA4R	本体幅40mm モーター折返しタイプ
RRA6R	本体幅60mm モーター折返しタイプ
RRA7R	本体幅70mm モーター折返しタイプ
RRA8R	本体幅90mm モーター折返しタイプ

2.5	リード2.5mm
3	リード3mm
4	リード4mm
5	リード5mm
6	リード6mm
8	リード8mm
10	リード10mm
12	リード12mm
16	リード16mm
20	リード20mm
24	リード24mm
30	リード30mm

B	ブレーキ
CJT	ケーブル取出し方向変更（上）
CJR	ケーブル取出し方向変更（右）
CJL	ケーブル取出し方向変更（左）
CJO	ケーブル取出し方向変更（外側）
CJB	ケーブル取出し方向変更（下）
FL	フランジ
FFA	先端アダプタ（フランジ）
NFA	先端アダプタ（雌ねじ）
KFA	先端アダプタ（キー溝）
ML	モーター左折返し仕様
MR	モーター右折返し仕様
NM	原点逆仕様
RP	背面取付プレート

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。
詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。



型式項目

ワイドラジアルシリンダー WRA

RCS4 — □ — WA — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ / タイプ / エンコーダー種類 / モーター種類 / ボールねじリード / ストローク / 適応コントローラー / ケーブル長 / オプション

WRA10C	本体幅100mm カップリングタイプ
WRA12C	本体幅120mm カップリングタイプ
WRA14C	本体幅140mm カップリングタイプ
WRA16C	本体幅160mm カップリングタイプ
WRA10R	本体幅100mm モーター折返しタイプ
WRA12R	本体幅120mm モーター折返しタイプ
WRA14R	本体幅140mm モーター折返しタイプ
WRA16R	本体幅160mm モーター折返しタイプ

WA	バッテリーレスアブソ

60	60W
100	100W
200	200W
400	400W

2.5	リード2.5mm
3	リード3mm
4	リード4mm
5	リード5mm
6	リード6mm
8	リード8mm
10	リード10mm
12	リード12mm
16	リード16mm
20	リード20mm
24	リード24mm
30	リード30mm

50	50mm
～	～
800	800mm

（50mmピッチ毎設定）

T2	SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

B	ブレーキ
CJT	ケーブル取出し方向変更（上）
CJR	ケーブル取出し方向変更（右）
CJL	ケーブル取出し方向変更（左）
CJO	ケーブル取出し方向変更（外側）
CJB	ケーブル取出し方向変更（下）
FL	フランジ
ML	モーター左折返し仕様
MR	モーター右折返し仕様
NM	原点逆仕様
NTBL	Tスロットナットバー（左）
NTBR	Tスロットナットバー（右）

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

テーブルタイプ TA

RCS4 — □ — WA — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ / タイプ / エンコーダー種類 / モーター種類 / ボールねじリード / ストローク / 適応コントローラー / ケーブル長 / オプション

TA4C	本体幅40mm カップリングタイプ
TA6C	本体幅60mm カップリングタイプ
TA7C	本体幅70mm カップリングタイプ
TA4R	本体幅40mm モーター折返しタイプ
TA6R	本体幅60mm モーター折返しタイプ
TA7R	本体幅70mm モーター折返しタイプ

WA	バッテリーレスアブソ

60	60W
100	100W
200	200W
400	400W

2.5	リード2.5mm
3	リード3mm
4	リード4mm
5	リード5mm
6	リード6mm
8	リード8mm
10	リード10mm
12	リード12mm
16	リード16mm
20	リード20mm
24	リード24mm

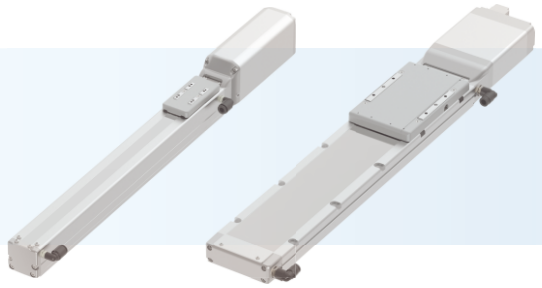
25	25mm
～	～
390	390mm

T2	SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

B	ブレーキ
CJT	ケーブル取出し方向変更（上）
CJR	ケーブル取出し方向変更（右）
CJL	ケーブル取出し方向変更（左）
CJO	ケーブル取出し方向変更（外側）
CJB	ケーブル取出し方向変更（下）
DB	高剛性仕様（ダブルガイドブロック）
ML	モーター左折返し仕様
MR	モーター右折返し仕様
NM	原点逆仕様
RP	背面取付プレート

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。



スライダータイプ SA〈クリーン仕様〉

RCS4CR — □ — WA — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ / タイプ / エンコーダー種類 / モーター種類 / ボールねじリード / ストローク / 適応コントローラー / ケーブル長 / オプション

SA4C	本体幅40mm カップリングタイプ
SA6C	本体幅60mm カップリングタイプ
SA7C	本体幅70mm カップリングタイプ
SA8C	本体幅90mm カップリングタイプ

WA	バッテリーレスアブソ

60	60W
100	100W
200	200W
400	400W

2.5	リード2.5mm
3	リード3mm
4	リード4mm
5	リード5mm
6	リード6mm
8	リード8mm
10	リード10mm
12	リード12mm
16	リード16mm
20	リード20mm
24	リード24mm

50	50mm
～	～
1100	1100mm

（50mmピッチ毎設定）

T2	SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

B	ブレーキ
CJT	ケーブル取出し方向変更（上）
CJR	ケーブル取出し方向変更（右）
CJL	ケーブル取出し方向変更（左）
CJB	ケーブル取出し方向変更（下）
HPR	高精度仕様
NM	原点逆仕様
VR	吸引用継手勝手違い
W	ダブルスライダー仕様

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

ワイドスライダータイプ WSA〈クリーン仕様〉

RCS4CR — □ — WA — □ — □ — □ — □ — □ — □

シリーズ / タイプ / エンコーダー種類 / モーター種類 / ボールねじリード / ストローク / 適応コントローラー / ケーブル長 / オプション

WSA10C	本体幅100mm カップリングタイプ
WSA12C	本体幅120mm カップリングタイプ
WSA14C	本体幅140mm カップリングタイプ
WSA16C	本体幅160mm カップリングタイプ

WA	バッテリーレスアブソ

60	60W
100	100W
200	200W
400	400W

2.5	リード2.5mm
3	リード3mm
4	リード4mm
5	リード5mm
6	リード6mm
8	リード8mm
10	リード10mm
12	リード12mm
16	リード16mm
20	リード20mm
24	リード24mm

50	50mm
～	～
1100	1100mm

（50mmピッチ毎設定）

T2	SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA

N	無し
P	1m
S	3m
M	5m
X□□	長さ指定
R□□	ロボットケーブル

B	ブレーキ
CJT	ケーブル取出し方向変更（上）
CJR	ケーブル取出し方向変更（右）
CJL	ケーブル取出し方向変更（左）
CJB	ケーブル取出し方向変更（下）
HPR	高精度仕様
NM	原点逆仕様
VR	吸引用継手勝手違い

※アクチュエータータイプによってモーター種類、ボールねじリード、ストローク、オプションの選択範囲は変わります。詳細は各タイプの掲載ページをご参照ください。

RCS4-SA4C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 40mm | 200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **SA4C** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ~ 500:500mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。

(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。

(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-SA4C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	10	3	53	50~500 (50mm毎)
RCS4-SA4C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	14	5	85	
RCS4-SA4C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	17	8	170	
RCS4-SA4C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	20	12	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~450 (50mm 毎)	500 (mm)
16	960	875
10	600	555
5	300	275
2.5	150	135

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	300	–
100	–	350	–
150	–	400	–
200	–	450	–
250	–	500	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	–
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	–
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	–
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	–
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	–

③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**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ P131	–
高精度仕様(※1)	**HPR**	→ P134	–
原点逆仕様	**NM**	→ P136	–
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→ P137	–
ダブルスライダ仕様(※2)	**W**	→ P137	–

(※1)ダブルスライダ仕様時、選択できません。
(※2)選択できないリードがあります。(150ページ参照)

アクチュエータ仕様

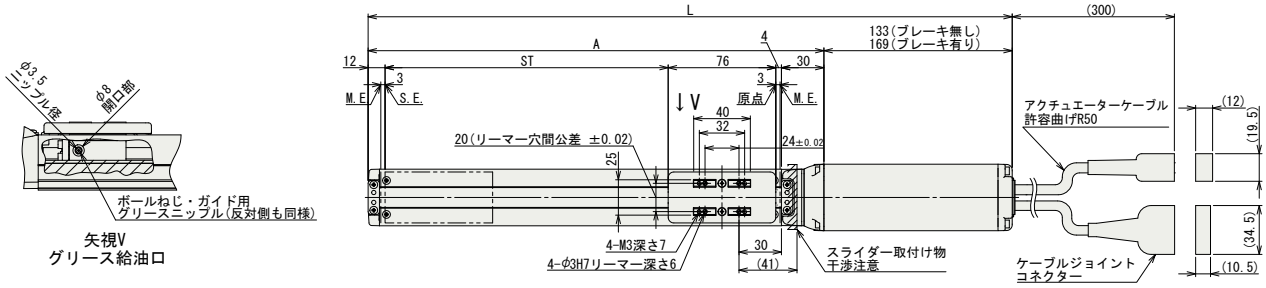
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向13.0N·m Mb方向18.6N·m Mc方向25.3N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向5.0N·m Mb方向7.1N·m Mc方向9.7N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

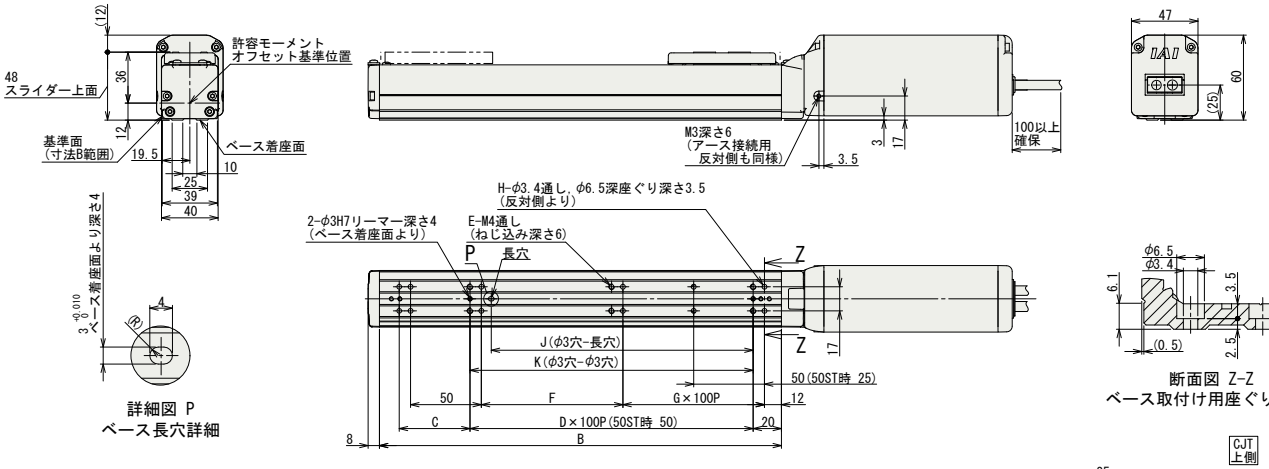
・張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb・Mc方向:150mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

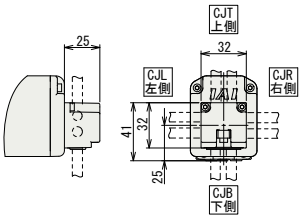
寸法図

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド







ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755
	ブレーキ有	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791
A		172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
B		134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C		50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D		—	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E		6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J		35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K		50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
質量 (kg)	ブレーキ無	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	ブレーキ有	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS ComponNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	–	

RCS4-SA6C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 60mm | 200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **SA6C** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	100: サーボモータ 100W	30:30mm 20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。

(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。

(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-SA6C-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	11	3.5	57	50~800 (50mm毎)
RCS4-SA6C-WA-100-20-①-T2-②-③		20	18	6	85	
RCS4-SA6C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	30	11	142	
RCS4-SA6C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	45	15	283	
RCS4-SA6C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	45	15	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600		1450	1260	1100	970	860
20	1200	1130	970	840	735	650	575
12	720	620	535	460	405	355	315
6	360	305	265	230	200	175	155
3	180	150	130	115	100	85	75

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
高精度仕様(※1)	HPR	→ P134	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→ P137	–
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ P137	–

(※1)リード30の時、選択できません。
ダブルスライダ仕様時、選択できません。
(※2)選択できないリードがあります。(150ページ参照)

アクチュエータ仕様

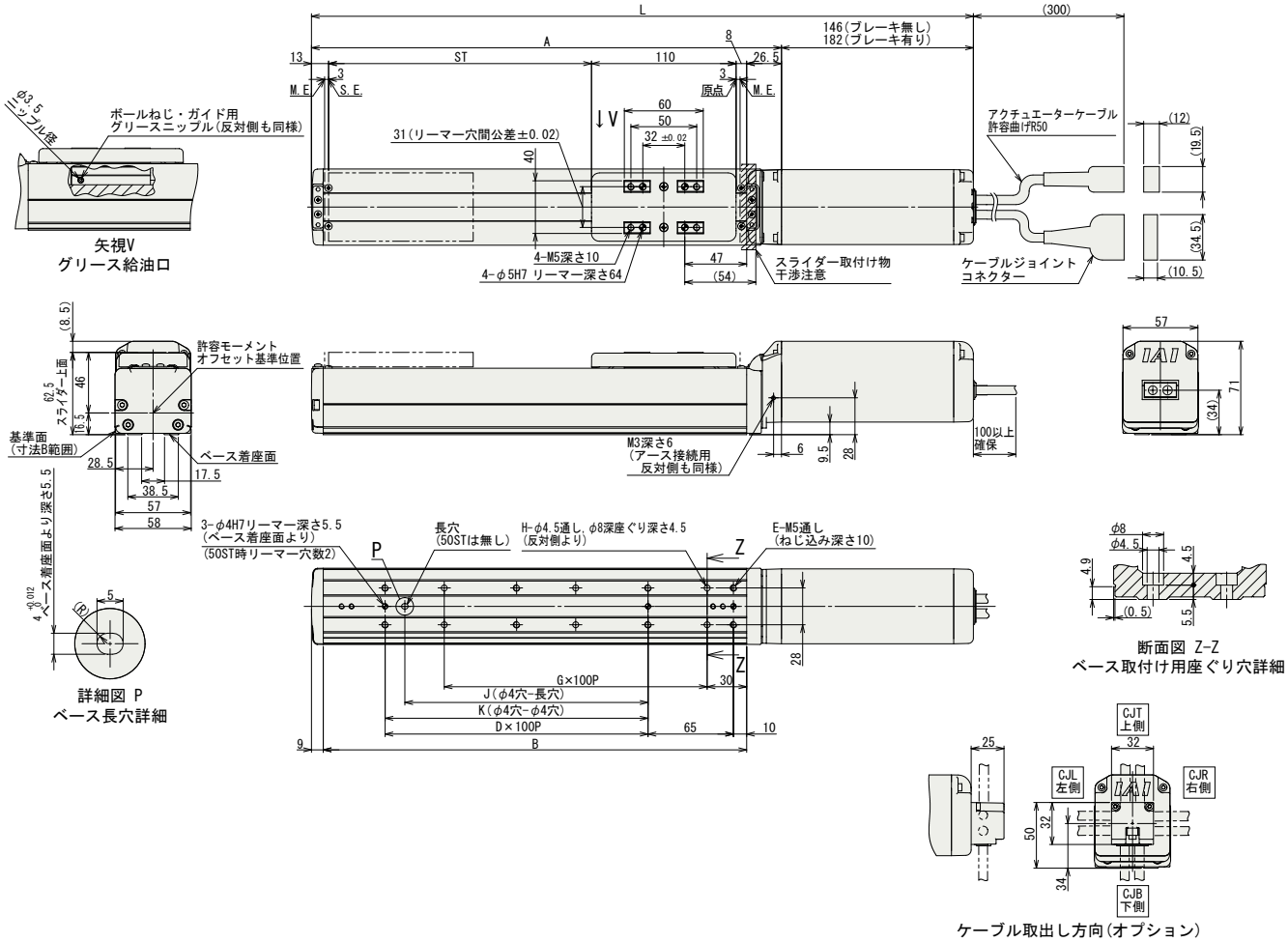
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向48.5N·m Mb方向69.3N·m Mc方向103N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向11.6N·m Mb方向16.6N·m Mc方向24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb・Mc方向:220mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様(リード3、6、12、20)の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5
	ブレーキ有	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5
A		207.5	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5
B		172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
質量(kg)	ブレーキ無	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7
	ブレーキ有	2.3	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8	5.0

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS ComponNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-SA7C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 70mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **SA7C** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	36:36mm 24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-SA7C-WA-200-36-①-T2-②-③	200	36	7	4	95	50~800 (50mm毎)
RCS4-SA7C-WA-200-24-①-T2-②-③		24	30	7	142	
RCS4-SA7C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	40	12	214	
RCS4-SA7C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	45	20	427	
RCS4-SA7C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	50	25	855	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1800			1620	1420	1260	1120
24	1500	1440	1240	1095	965	850	760
16	1000	965	830	720	635	560	500
8	500	475	410	355	315	275	245
4	240	235	205	175	155	135	120

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
高精度仕様(※1)	HPR	→ P134	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→ P137	–
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ P137	–

(※1)リード24・36の時、選択できません。
ダブルスライダ仕様時、選択できません。
(※2)選択できないリードがあります。(150ページ参照)

アクチュエータ仕様

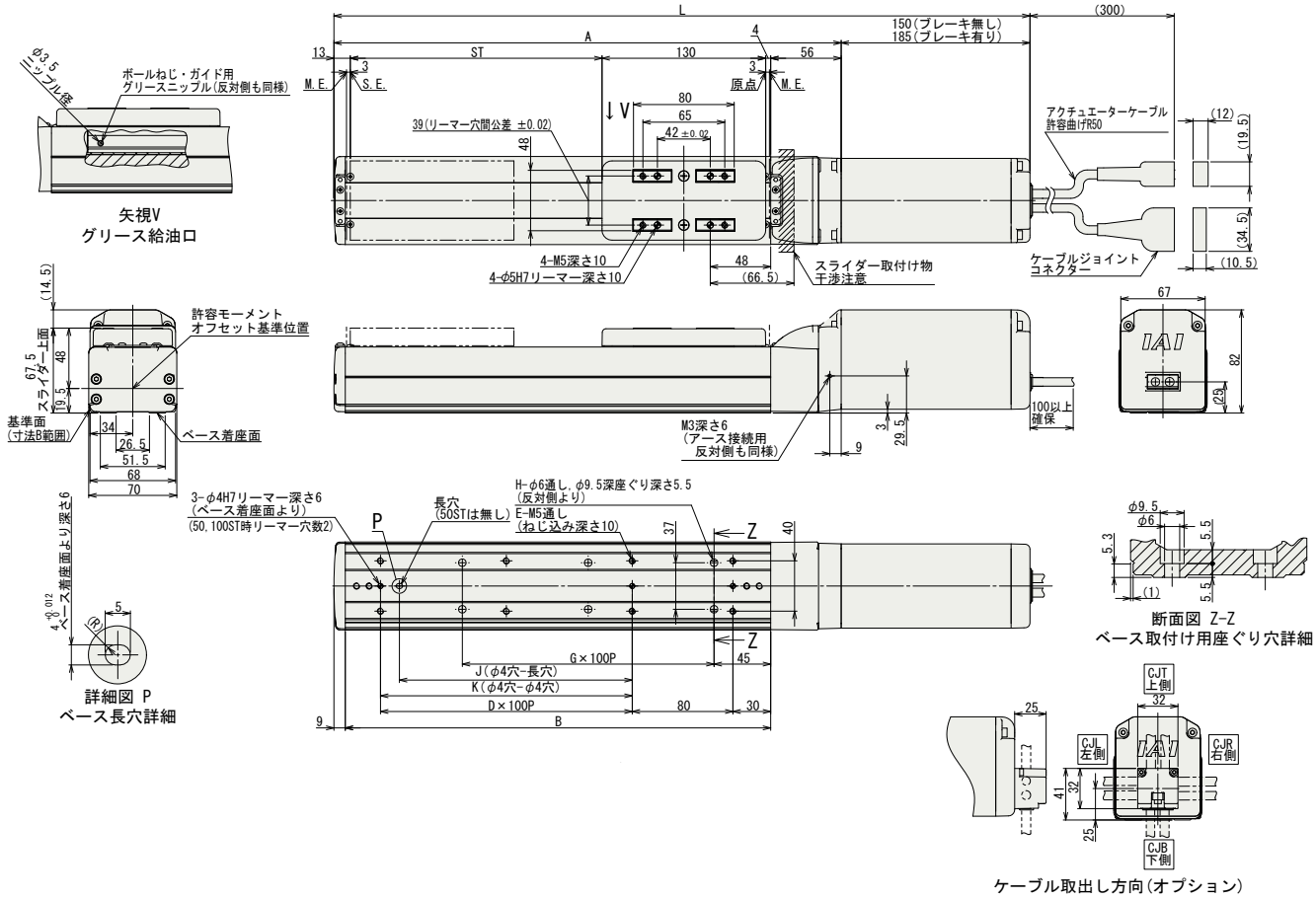
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向115N・m Mb方向115N・m Mc方向229N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向44.7N・m Mb方向44.7N・m Mc方向89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:300mm以下、Mb・Mc方向:300mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様(リード4、8、16)の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド



■ストロークー別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153
	ブレーキ有	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188
A		253	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
質量 (kg)	ブレーキ無	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.1
	ブレーキ有	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.2	6.4	6.6	6.9	7.1	7.3	7.6

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー
ワイドラジアルシリンダー
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
クリーン仕様ワイドスライダータイプ
オプション
技術資料
コントローラー

RCS4-SA8C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 90mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **SA8C** — **WA** — **400** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	400: サーボモータ 400W	48:48mm 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 1100:1100mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS4-SA8C-WA-400-48-①-T2-②-③	400	48	8	-	141	50~1100 (50mm毎)
RCS4-SA8C-WA-400-30-①-T2-②-③		30	30	12	226	
RCS4-SA8C-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	20	339	
RCS4-SA8C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678	
RCS4-SA8C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	90	45	1357	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~600 (50mm毎)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
48	2200			2180	1950	1760	1590	1450	1320	1210	1110
30	1800	1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780	715	660
20	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440
10	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220
5	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	600	–
100	–	650	–
150	–	700	–
200	–	750	–
250	–	800	–
300	–	850	–
350	–	900	–
400	–	950	–
450	–	1000	–
500	–	1050	–
550	–	1100	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
高精度仕様(※1)	HPR	→ P134	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→ P137	–
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ P137	–

(※1)リード30・48の時、選択できません。ダブルスライダ仕様時、選択できません。
(※2)選択できないリードがあります。(150ページ参照)

アクチュエータ仕様

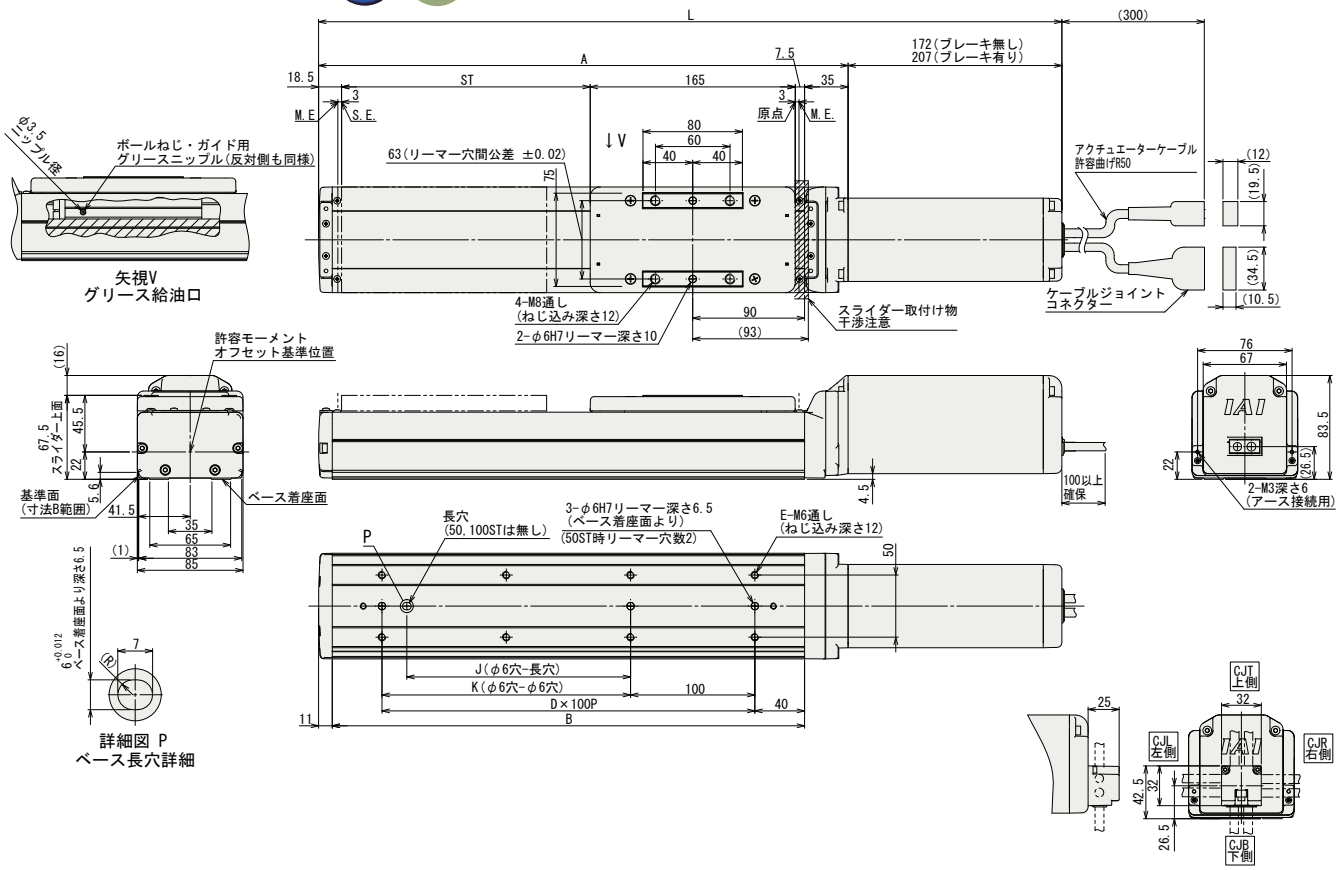
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向219N・m Mb方向219N・m Mc方向414N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向77.0N・m Mb方向77.0N・m Mc方向146N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:400mm以下、Mb・Mc方向:400mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様(リード5、10、20)の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	ブレーキ無	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498
	ブレーキ有	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533
A		276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326
B		230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J		0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
質量 (kg)	ブレーキ無	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3	10.6	10.8
	ブレーキ有	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.8	11.1	11.3

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-SA4R

±10μm 標準 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 40mm | 200V ACサーボモータ

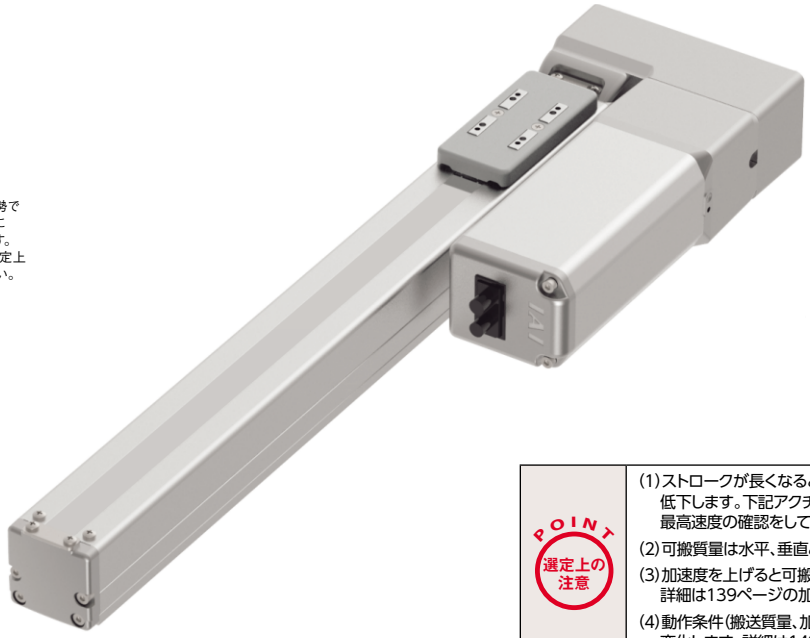
■型式項目 **RCS4** — **SA4R** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ~ 500:500mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。

(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。

(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-SA4R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	10	2.5	53	50~500 (50mm毎)
RCS4-SA4R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	14	4.5	85	
RCS4-SA4R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	17	8	170	
RCS4-SA4R-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	20	12	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~450 (50mm 毎)	500 (mm)
16	960	875
10	600	555
5	300	275
2.5	150	135

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	300	–
100	–	350	–
150	–	400	–
200	–	450	–
250	–	500	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P131	–
モータ左折返し仕様	ML	→ P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
背面取付けプレート	RP	→ P137	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→ P137	–
スライダスペーサ	SS	→ P137	–
ダブルスライダ仕様(※1)	W	→ P137	–

(※1)選択できないリードがあります。(150ページ参照)

アクチュエータ仕様

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
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向13.0N・m Mb方向18.6N・m Mc方向25.3N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向5.0N・m Mb方向7.1N・m Mc方向9.7N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:150mm以下、Mb・Mc方向:150mm以下

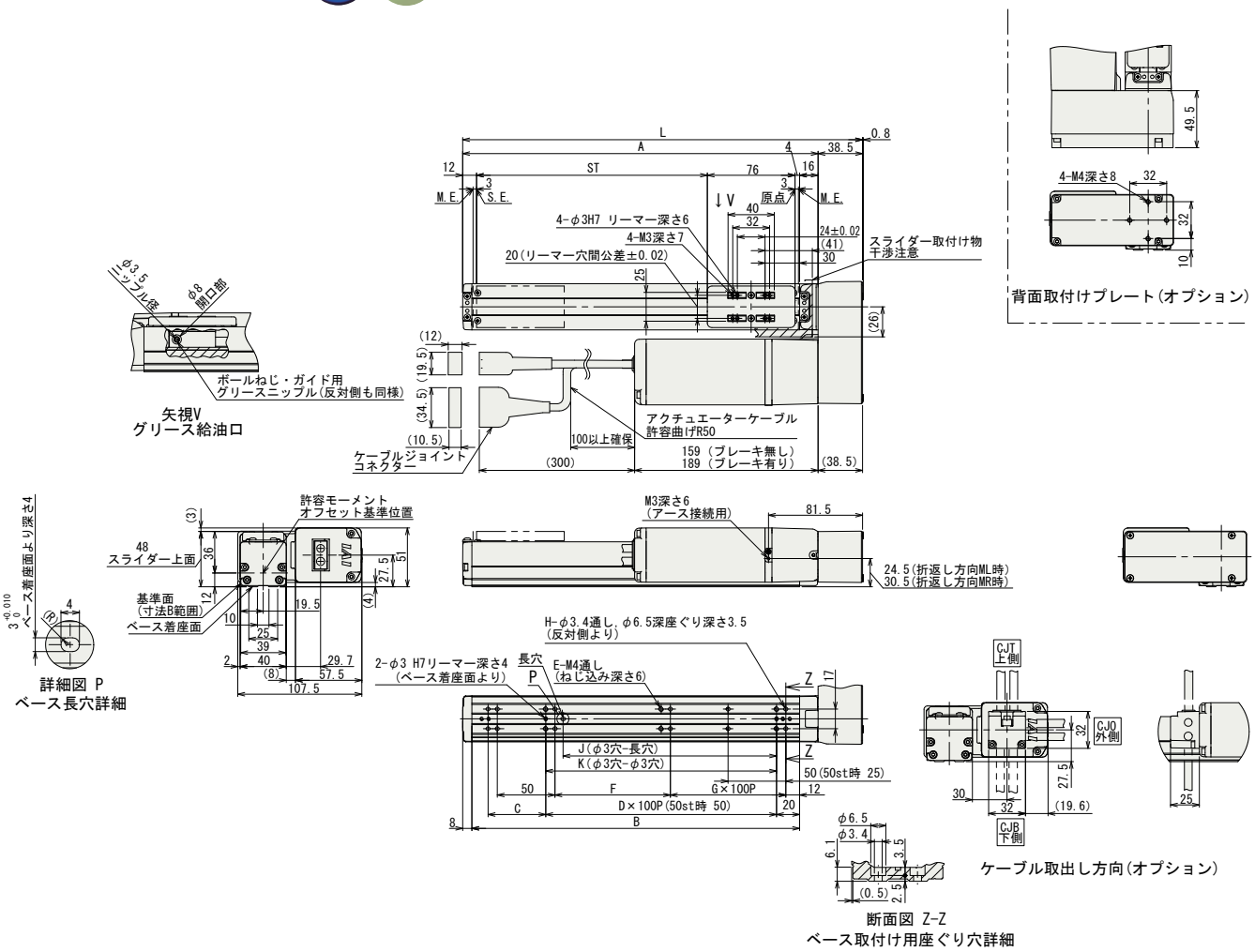
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド



■ストロークベース寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L		196.5	246.5	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5
A		158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
B		134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C		50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D		–	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E		6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J		35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K		50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
質量 (kg)	ブレーキ無	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3
	ブレーキ有	1.7	1.8	1.9	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-SA6R

±10μm 標準 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 60mm | 200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **SA6R** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	100: サーボモータ 100W	30:30mm 20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-SA6R-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	11	3	57	50~800 (50mm毎)
RCS4-SA6R-WA-100-20-①-T2-②-③		20	18	5	85	
RCS4-SA6R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	30	9	142	
RCS4-SA6R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	45	15	283	
RCS4-SA6R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	45	15	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600		1450	1260	1100	970	860
20	1200	1130	970	840	735	650	575
12	720	620	535	460	405	355	315
6	360	305	265	230	200	175	155
3	180	150	130	115	100	85	75

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P131	–
モータ左折返し仕様	ML	→P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→P135	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→P137	–
ダブルスライダ仕様 (※1)	W	→P137	–

(※1)選択できないリードがあります。(150ページ参照)。

アクチュエータ仕様

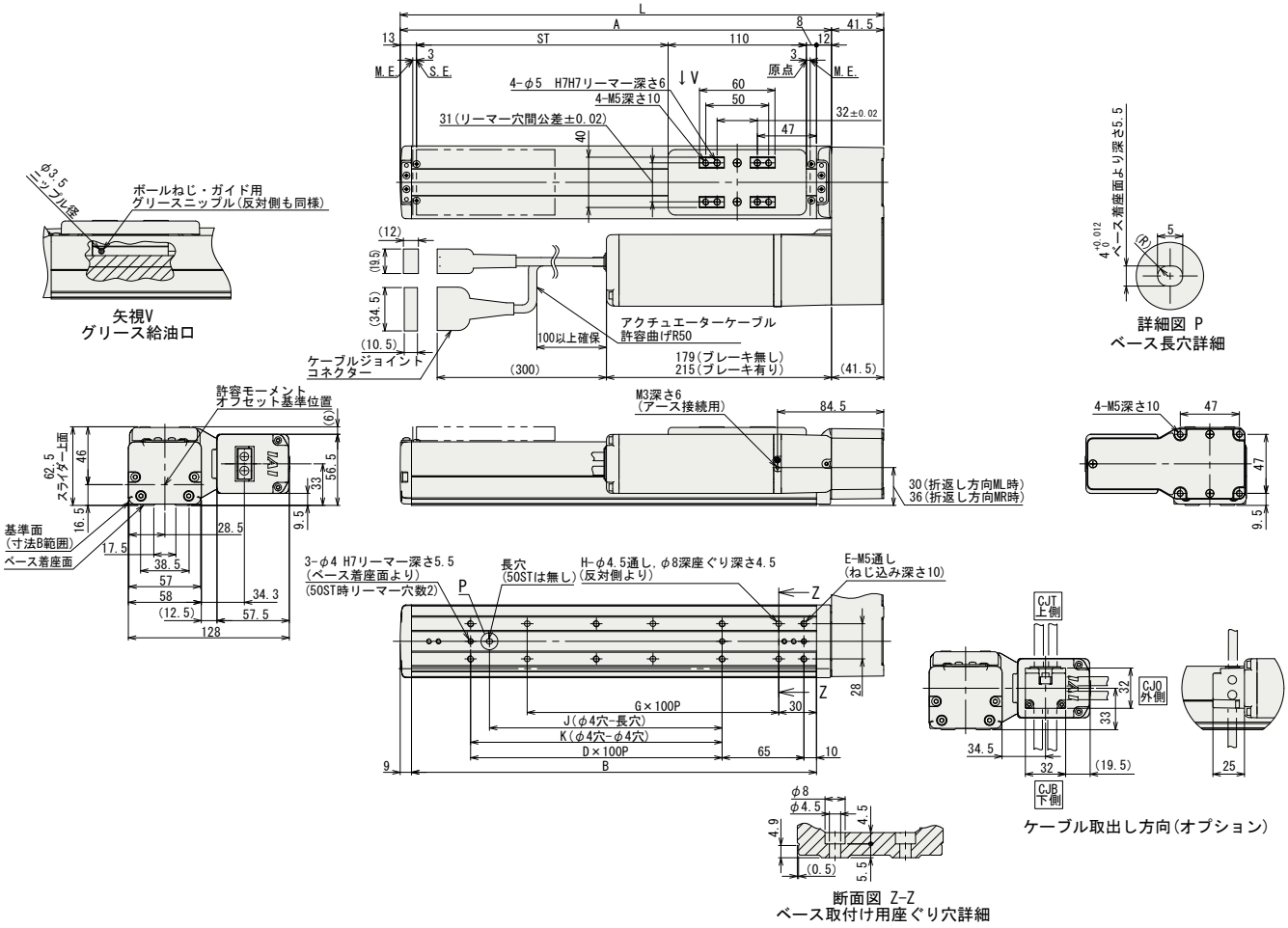
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向48.5N·m Mb方向69.3N·m Mc方向103N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向11.6N·m Mb方向16.6N·m Mc方向24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb・Mc方向:220mm以下
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		234.5	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5
A		193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B		172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
質量 (kg)	ブレーキ無	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5	4.7	4.9	5.0
	ブレーキ有	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	5.0	5.2	5.3

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-SA7R

±10μm 標準 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 70mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **SA7R** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	36:36mm 24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-SA7R-WA-200-36-①-T2-②-③	200	36	7	4	95	50~800 (50mm毎)
RCS4-SA7R-WA-200-24-①-T2-②-③		24	30	6	142	
RCS4-SA7R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	38	12	214	
RCS4-SA7R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	45	18	427	
RCS4-SA7R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	50	25	855	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1800			1620	1420	1260	1120
24	1500	1440	1240	1095	965	850	760
16	1000	965	830	720	635	560	500
8	500	475	410	355	315	275	245
4	240	235	205	175	155	135	120

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P131	–
モータ左折返し仕様	ML	→P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→P135	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→P137	–
スライダスペーサ	SS	→P137	–
ダブルスライダ仕様 (※1)	W	→P137	–

(※1)選択できないリードがあります。(150ページ参照)

アクチュエータ仕様

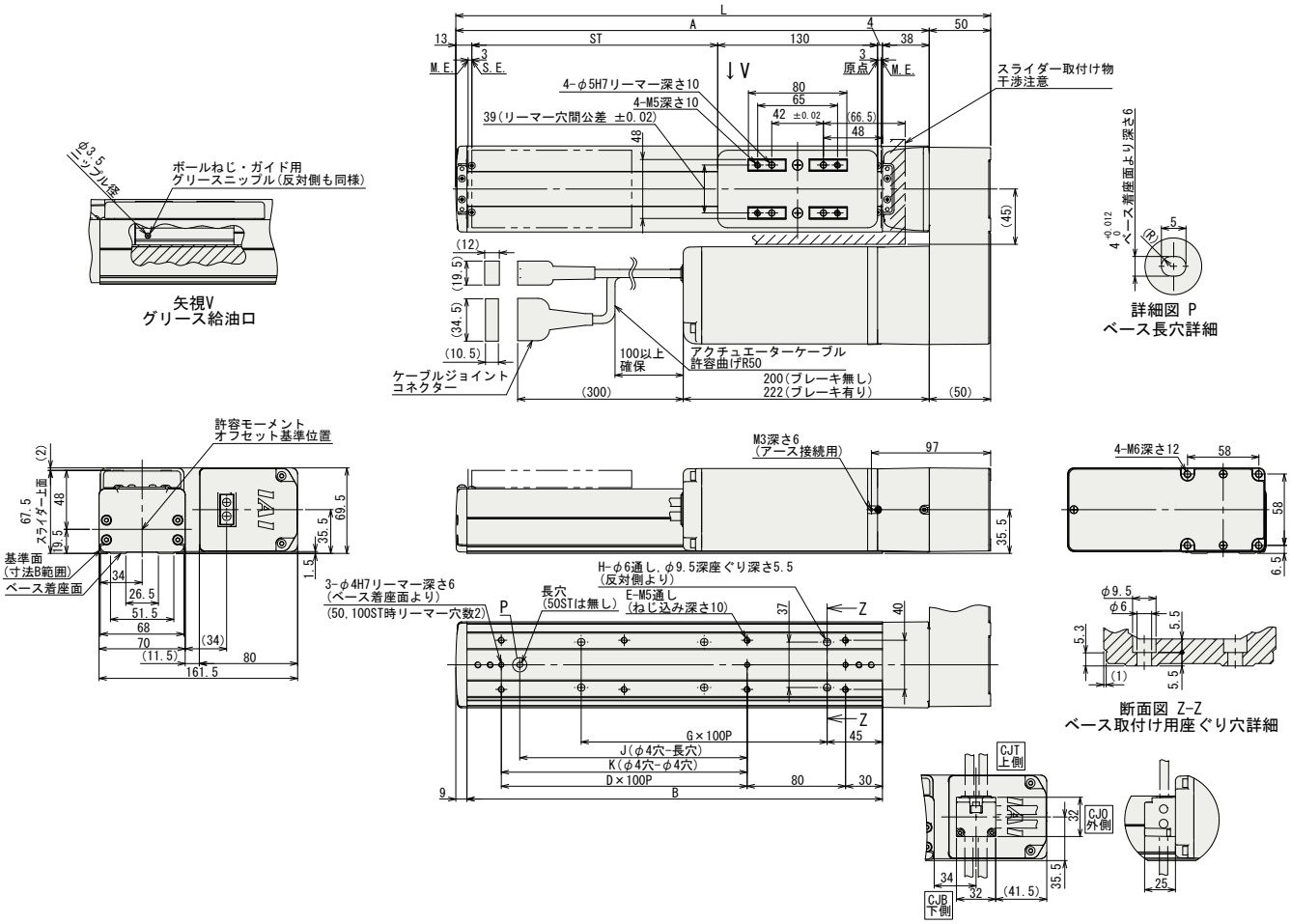
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向115N・m Mb方向115N・m Mc方向229N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向44.7N・m Mb方向44.7N・m Mc方向89.1N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:300mm以下、Mb・Mc方向:300mm以下
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035
A		235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
質量 (kg)	ブレーキ無	4.3	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7	6.9	7.2	7.4	7.6	7.9
	ブレーキ有	4.8	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4	7.7	7.9	8.1	8.4

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-SA8R

±10μm 標準 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 90mm | 200v ACサーボモータ

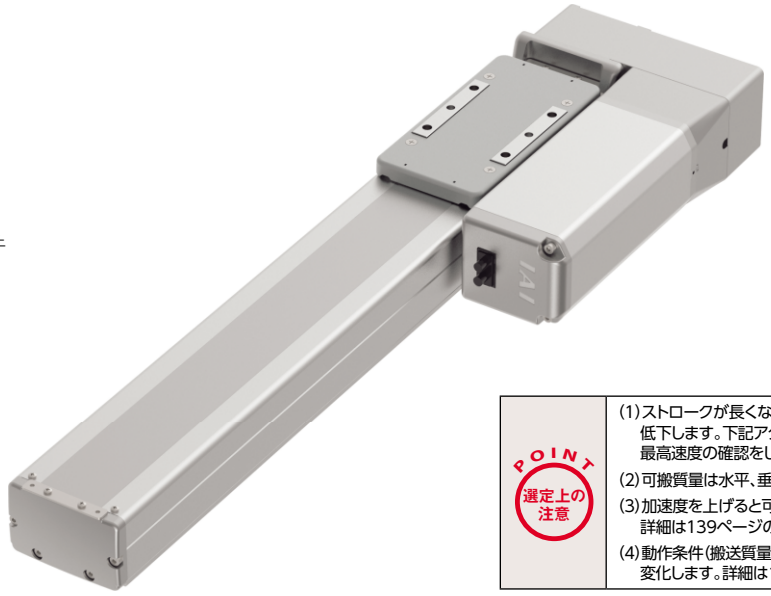
■型式項目 **RCS4** — **SA8R** — **WA** — **400** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	400: サーボモータ 400W	48:48mm 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 1100:1100mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-SA8R-WA-400-48-①-T2-②-③	400	48	8	-	141	50~1100 (50mm毎)
RCS4-SA8R-WA-400-30-①-T2-②-③		30	30	12	226	
RCS4-SA8R-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	20	339	
RCS4-SA8R-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678	
RCS4-SA8R-WA-400-5-①-T2-②-③		5	90	45	1357	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~600 (50mm毎)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
48	2100				1950	1760	1590	1450	1320	1210	1110
30	1800	1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780	715	660
20	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440
10	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220
5	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	600	–
100	–	650	–
150	–	700	–
200	–	750	–
250	–	800	–
300	–	850	–
350	–	900	–
400	–	950	–
450	–	1000	–
500	–	1050	–
550	–	1100	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P131	–
モータ左折返し仕様	ML	→P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→P135	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→P137	–
スライダスペーサ	SS	→P137	–
ダブルスライダ仕様(※1)	W	→P137	–

(※1)選択できないリードがあります。(150ページ参照)

アクチュエータ仕様

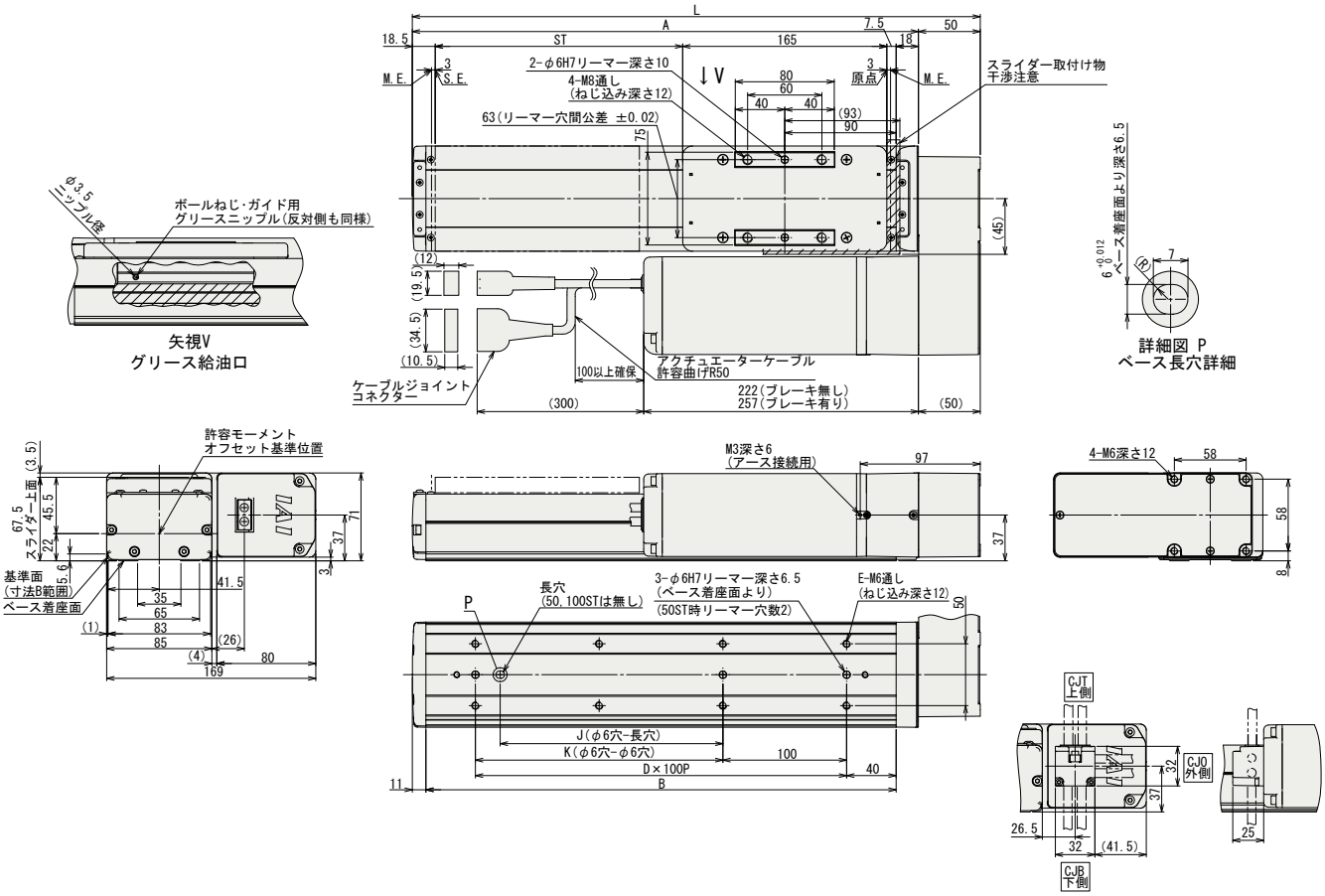
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向219N·m Mb方向219N·m Mc方向414N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向77.0N·m Mb方向77.0N·m Mc方向146N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:400mm以下、Mb・Mc方向:400mm以下
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストロークの別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L		309	359	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359
A		259	309	359	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309
B		230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J		0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
質量 (kg)	ブレーキ無	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.6	9.9	10.2	10.5	10.8	11.1	11.4	11.7
	ブレーキ有	6.1	6.4	6.7	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4	10.7	11.0	11.3	11.6	11.9	12.2

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-WSA10C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅100mm | 200V ACサーボモータ

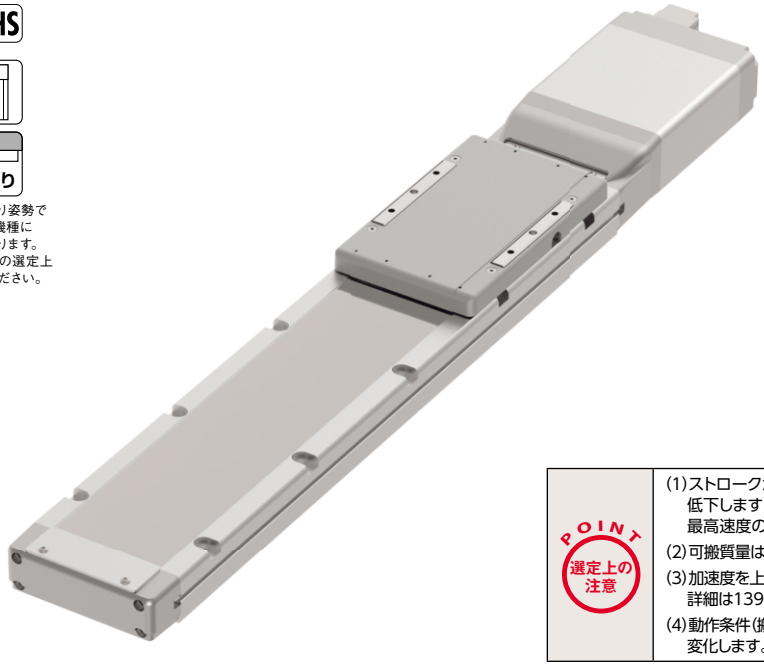
■型式項目 **RCS4** — **WSA10C** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ~ 500:500mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-WSA10C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	7	–	53	50~500 (50mm毎)
RCS4-WSA10C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	16	3	85	
RCS4-WSA10C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	27	5	170	
RCS4-WSA10C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~350 (50mm 毎)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	960	930	775	660
10	600	590	490	415
5	300	290	245	205
2.5	150	145	120	100

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	300	–
100	–	350	–
150	–	400	–
200	–	450	–
250	–	500	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
高精度仕様	HPR	→ P134	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→ P137	–

アクチュエータ仕様

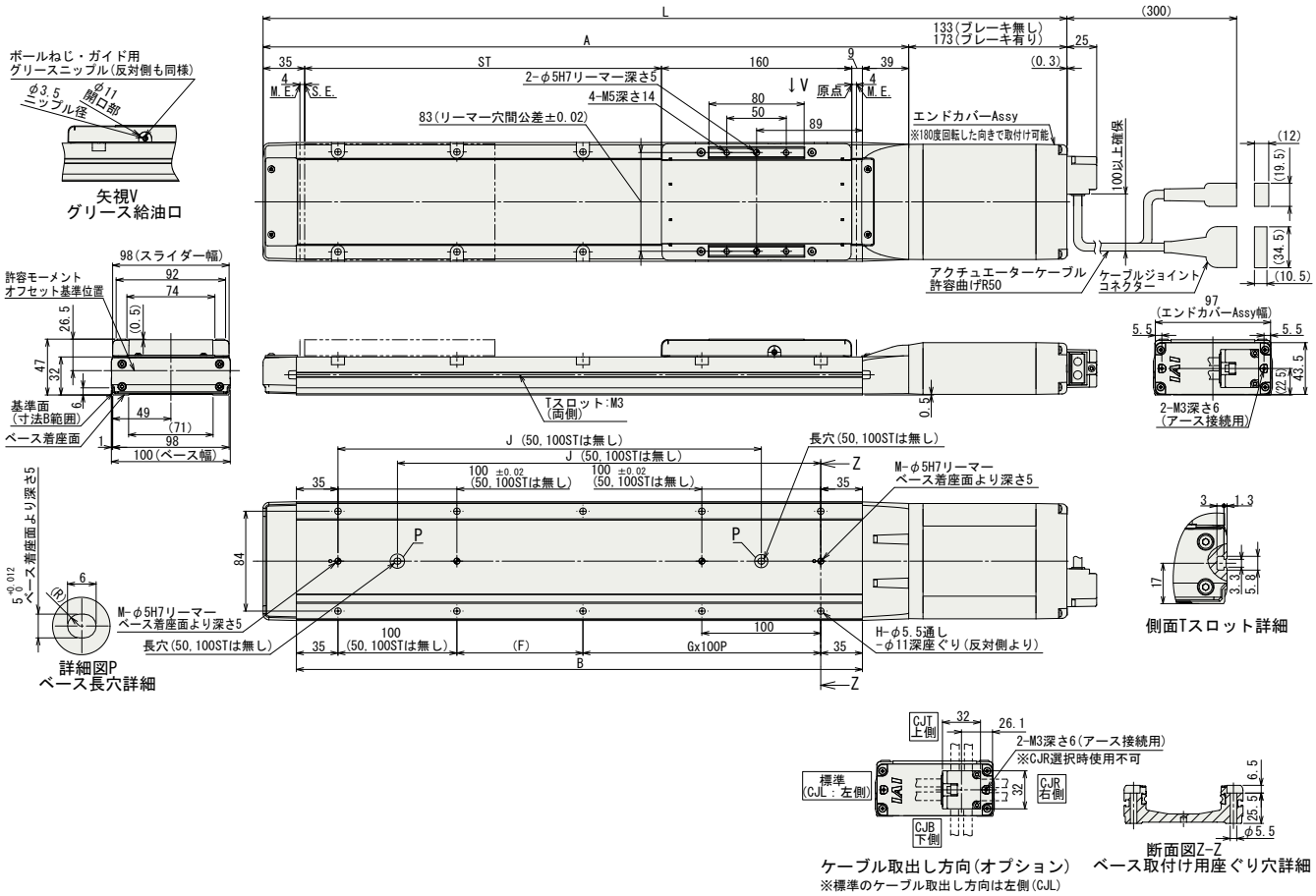
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向271N·m Mb方向271N·m Mc方向553N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向65.4N·m Mb方向65.4N·m Mc方向134N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:500mm以下、Mb・Mc方向:500mm以下
(※1) [ ]内は高精度仕様の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876
	ブレーキ有	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
A		293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B		226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F		156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J		–	–	206	256	306	356	406	456	506	556
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2
質量(kg)	ブレーキ無	2.8	3.0	3.3	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0
	ブレーキ有	3.1	3.3	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-WSA12C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 120mm | 200v ACサーボモータ

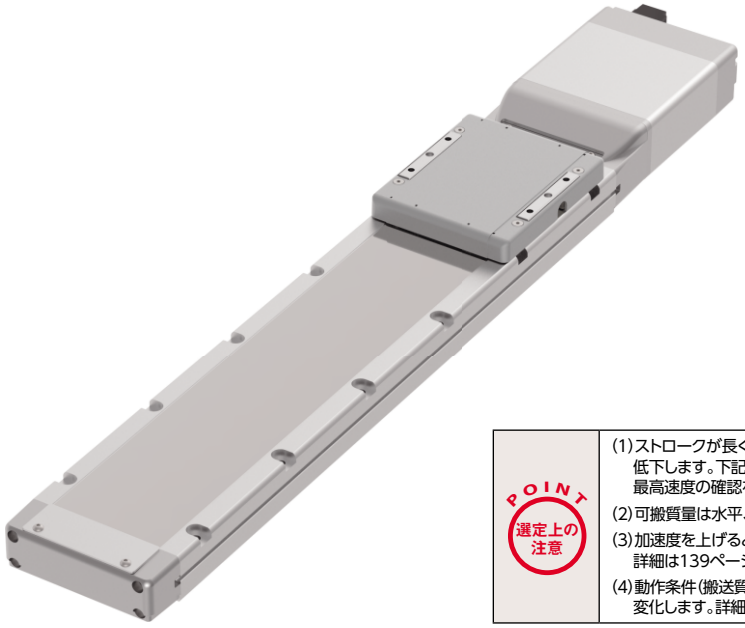
■型式項目 **RCS4** — **WSA12C** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	100: サーボモータ 100W	30:30mm 20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。

(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。

(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-WSA12C-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	5	–	57	50~800 (50mm毎)
RCS4-WSA12C-WA-100-20-①-T2-②-③		20	15	3	85	
RCS4-WSA12C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	8	142	
RCS4-WSA12C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	45	15	283	
RCS4-WSA12C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	55	15	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600	1450	1260	1100	970	860	770
20	1200	970	840	740	650	580	520
12	720	535	465	405	355	315	285
6	360	265	230	200	175	155	140
3	180	130	115	100	85	75	70

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
高精度仕様 ※	HPR	→P134	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→P137	–

※リード30の時、選択できません。

アクチュエータ仕様

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(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
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
静的許容モーメント	Ma方向311N·m Mb方向311N·m Mc方向827N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向87.5N·m Mb方向87.5N·m Mc方向233N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:450mm以下、Mb・Mc方向:450mm以下

(※1) [ ]内は高精度仕様(リード3、6、12、20)の場合です。

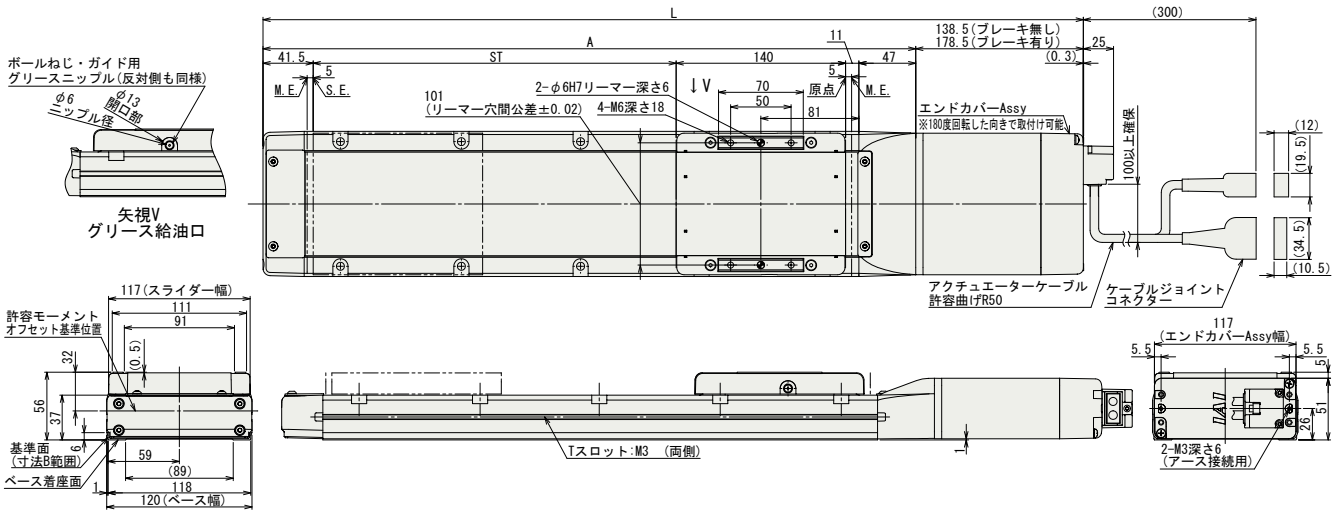
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178
	ブレーキ有	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218
A		289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5
B		208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
F		148.5	198.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J		–	–	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
質量(kg)	ブレーキ無	3.8	4.2	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.9
	ブレーキ有	4.2	4.6	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.3

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-WSA14C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 140mm | 200v ACサーボモータ

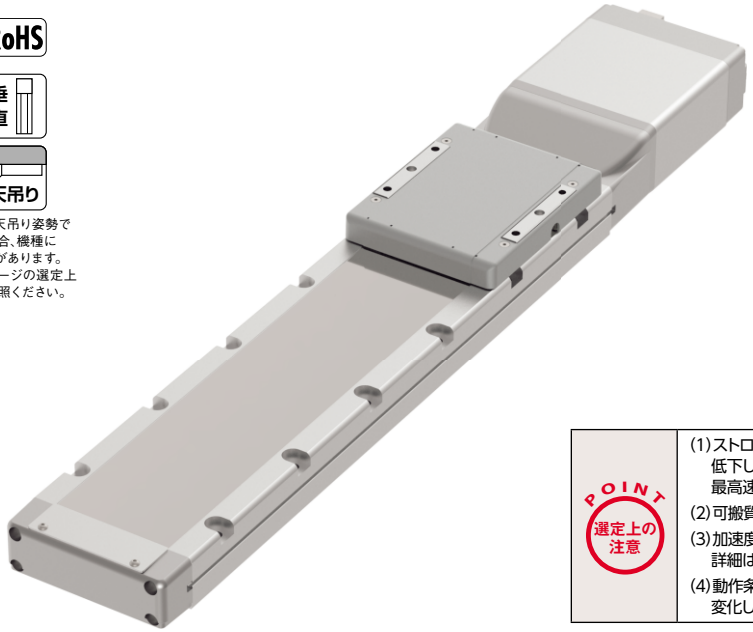
■型式項目 **RCS4** — **WSA14C** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	36:36mm 24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-WSA14C-WA-200-36-①-T2-②-③	200	36	7	–	95	50~800 (50mm毎)
RCS4-WSA14C-WA-200-24-①-T2-②-③		24	20	2.5	142	
RCS4-WSA14C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	8	214	
RCS4-WSA14C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	65	10	427	
RCS4-WSA14C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	25	855	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~550 (50mm 毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1800	1590	1400	1240	1110	990
24	1440	1060	930	830	740	665
16	960	690	610	550	490	440
8	480	350	305	270	240	215
4	240	170	150	135	120	105

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
高精度仕様 ※	HPR	→P134	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→P137	–

※リード24・36の時、選択できません。

アクチュエータ仕様

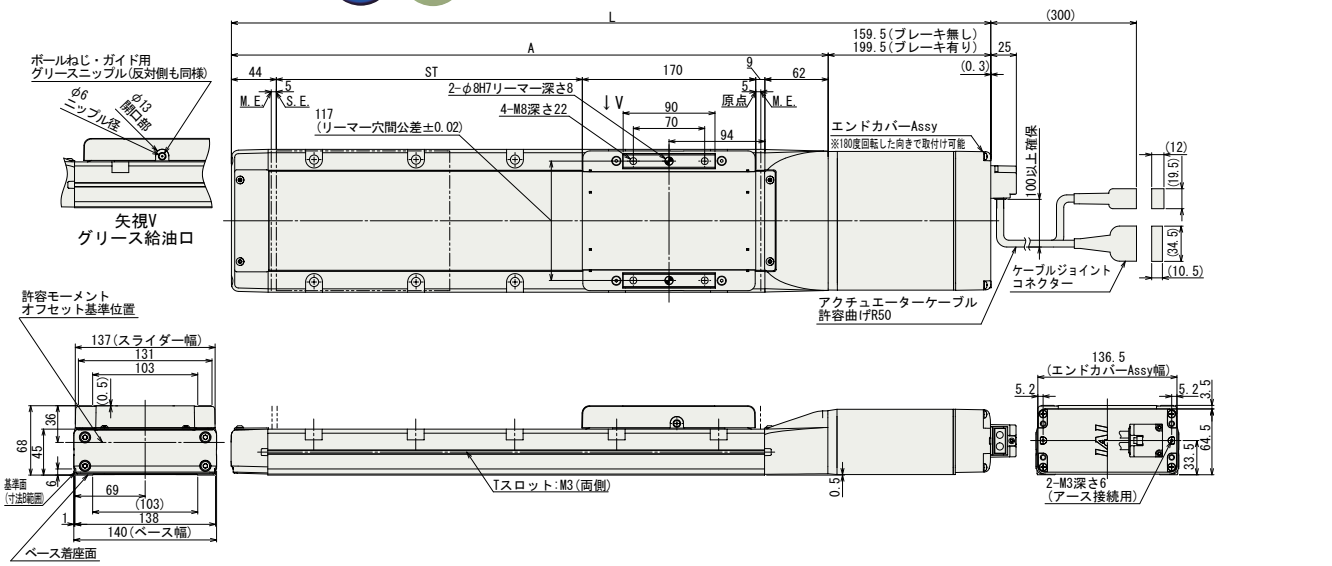
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向462N・m Mb方向462N・m Mc方向1170N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向122N・m Mb方向122N・m Mc方向308N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

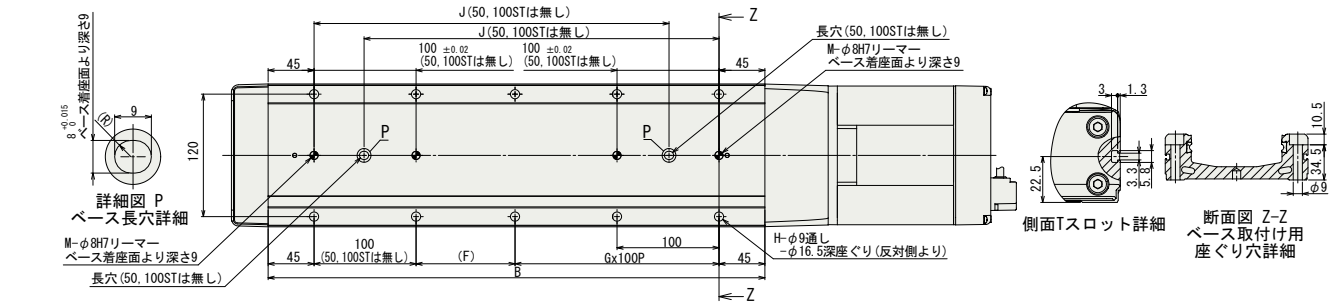
・張出し負荷長の目安/Ma方向:550mm以下、Mb・Mc方向:550mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様(リード4、8、16)の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

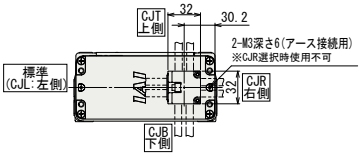
寸法図

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド







ケーブル取出し方向(オプション)
※標準のケーブル取出し方向は左側(CJL)

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5
	ブレーキ有	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5
A		335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B		237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
F		147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J		–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
質量(kg)	ブレーキ無	6.5	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8
	ブレーキ有	7.1	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.5	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS ComponNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-WSA16C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 160mm | 200V ACサーボモータ

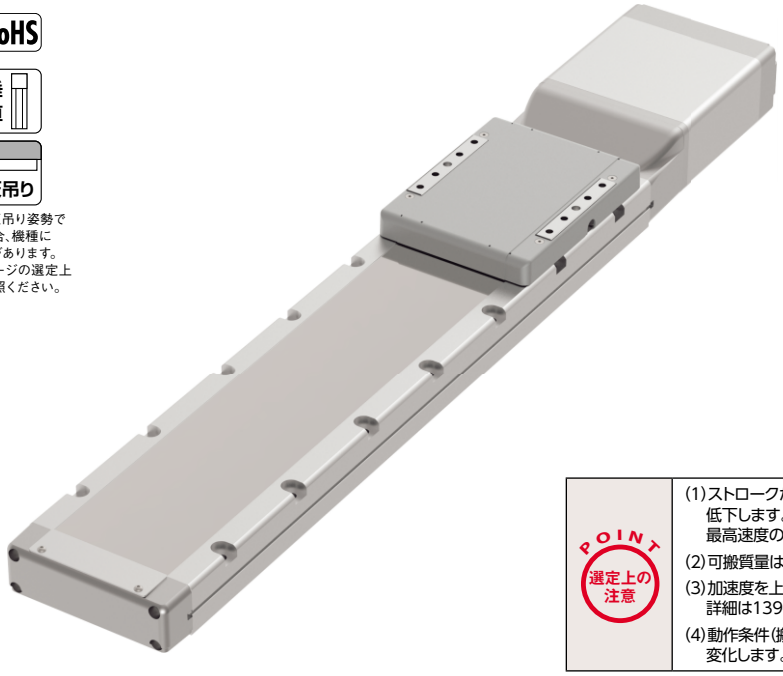
■型式項目 **RCS4** — **WSA16C** — **WA** — **400** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	400: サーボモータ 400W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 1100:1100mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。

(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。

(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-WSA16C-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	12	226	50~1100 (50mm毎)
RCS4-WSA16C-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	20	339	
RCS4-WSA16C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678	
RCS4-WSA16C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	50	1357	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
30	1800	1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670	620
20	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415
10	600	560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205
5	300	280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	600	–
100	–	650	–
150	–	700	–
200	–	750	–
250	–	800	–
300	–	850	–
350	–	900	–
400	–	950	–
450	–	1000	–
500	–	1050	–
550	–	1100	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	–
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	–
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	–
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	–
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	–

③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**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ P131	–
高精度仕様 ※	**HPR**	→ P134	–
原点逆仕様	**NM**	→ P136	–
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→ P137	–

※リード30の時、選択できません。

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
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
静的許容モーメント	Ma方向642N·m Mb方向642N·m Mc方向1610N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向161N·m Mb方向161N·m Mc方向404N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:650mm以下、Mb・Mc方向:650mm以下

(※1) [ ]内は高精度仕様(リード5、10、20)の場合です。

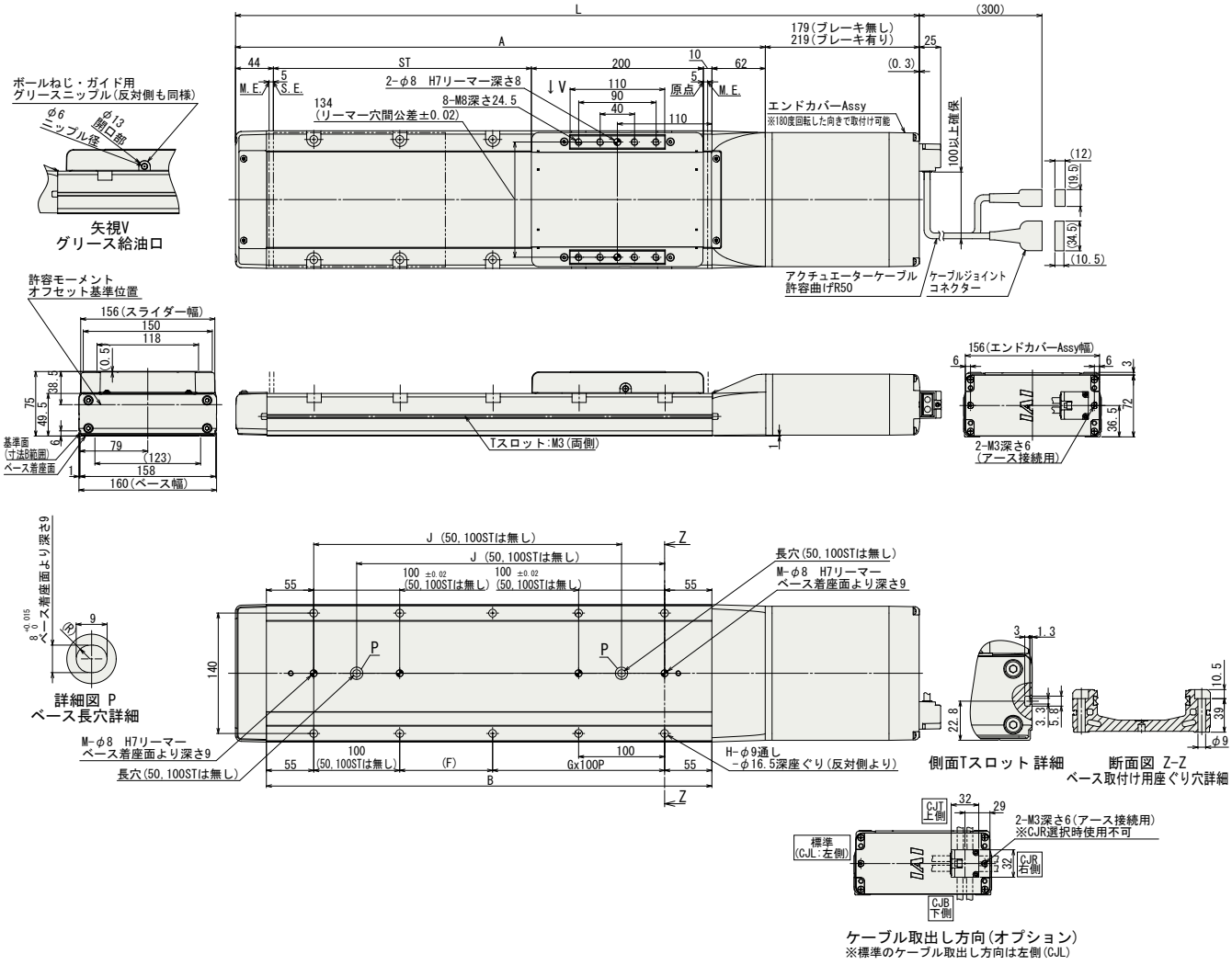
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	ブレーキ無	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595
	ブレーキ有	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635
A		366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416
B		268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
F		158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
J		–	–	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
質量 (kg)	ブレーキ無	9.1	9.8	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.6	20.2	20.8	21.4	22.0
	ブレーキ有	9.7	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.6	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.5	20.2	20.8	21.4	22.0	22.6

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー
ワイドラジアルシリンダー
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
クリーン仕様ワイドスライダータイプ
オプション
技術資料
コントローラー

RCS4-WSA10R

±10μm 標準 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅100mm | 200V ACサーボモータ

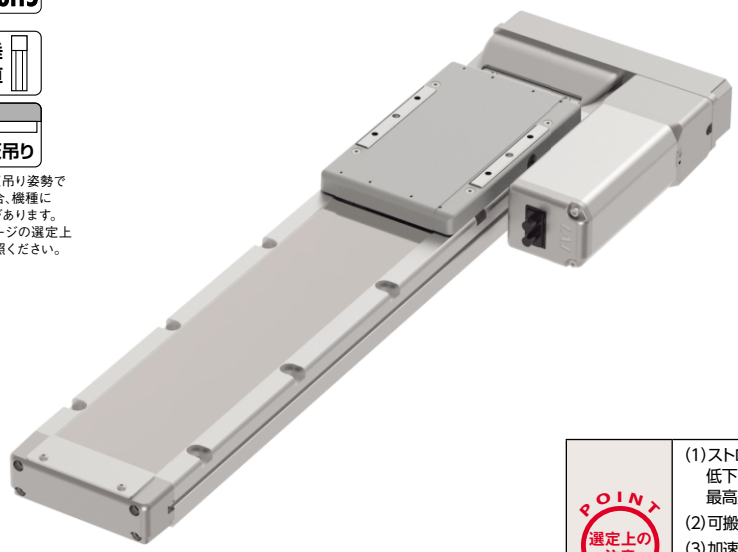
■型式項目 **RCS4** — **WSA10R** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ~ 500:500mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-WSA10R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	7	–	53	50~500 (50mm毎)
RCS4-WSA10R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	16	3	85	
RCS4-WSA10R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	27	5	170	
RCS4-WSA10R-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~350 (50mm 毎)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	960	930	775	660
10	600	590	490	415
5	300	290	245	205
2.5	150	145	120	100

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	300	–
100	–	350	–
150	–	400	–
200	–	450	–
250	–	500	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	–
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	–
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	–
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	–
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	–

③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**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	→ P131	–
モータ左折返し仕様	**ML**	→ P135	–
モータ右折返し仕様	**MR**	→ P135	–
原点逆仕様	**NM**	→ P136	–
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→ P137	–
スライダスペーサ	**SS**	→ P137	–

アクチュエータ仕様

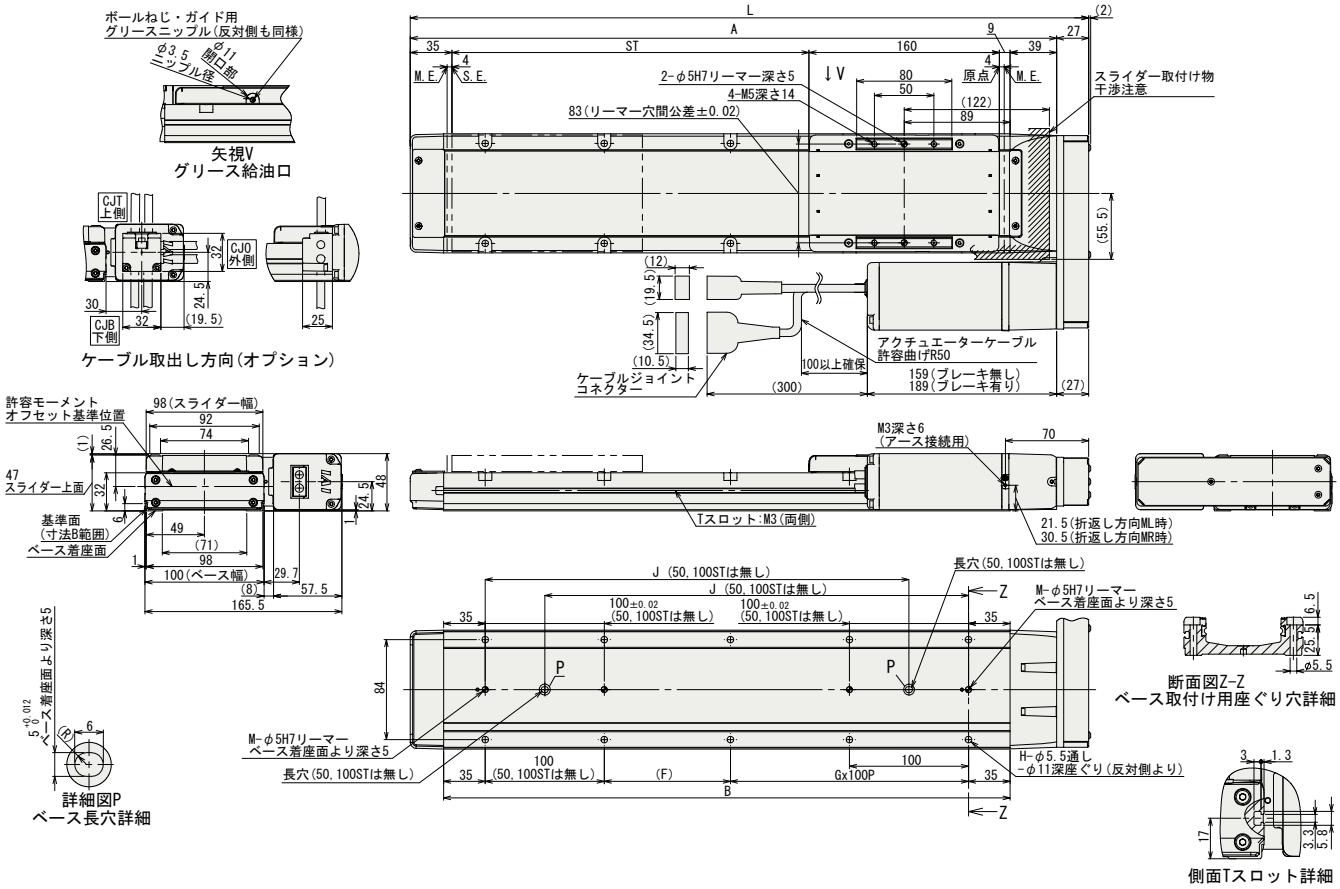
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向271N·m Mb方向271N·m Mc方向553N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向65.4N·m Mb方向65.4N·m Mc方向134N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:500mm以下、Mb・Mc方向:500mm以下
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■ストロークー別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L		320	370	420	470	520	570	620	670	720	770
A		293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B		226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F		156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J		–	–	206	256	306	356	406	456	506	556
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2
質量 (kg)	ブレーキ無	3.2	3.5	3.7	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.2	5.4
	ブレーキ有	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS ComponNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-WSA12R

±10μm 標準 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 120mm | 200V ACサーボモータ

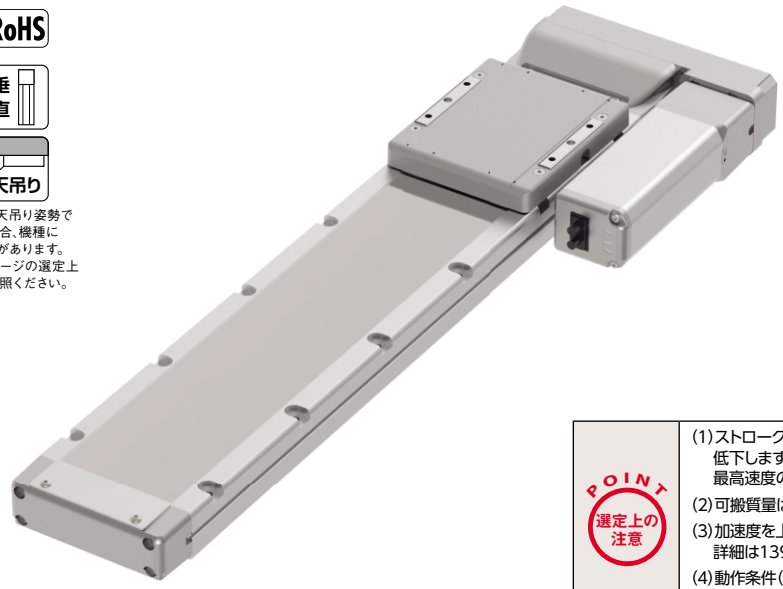
■型式項目 **RCS4** — **WSA12R** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	100: サーボモータ 100W	30:30mm 20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。

(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。

(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-WSA12R-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	5	–	57	50~800 (50mm毎)
RCS4-WSA12R-WA-100-20-①-T2-②-③		20	13	3	85	
RCS4-WSA12R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	23	8	142	
RCS4-WSA12R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	43	15	283	
RCS4-WSA12R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	55	15	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600	1450	1260	1100	970	860	770
20	1200	970	840	740	650	580	520
12	720	535	465	405	355	315	285
6	360	265	230	200	175	155	140
3	180	130	115	100	85	75	70

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P131	–
モータ左折返し仕様	ML	→P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→P135	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→P137	–

アクチュエータ仕様

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
静的許容モーメント	Ma方向311N・m Mb方向311N・m Mc方向827N・m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向87.5N・m Mb方向87.5N・m Mc方向233N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:450mm以下、Mb・Mc方向:450mm以下

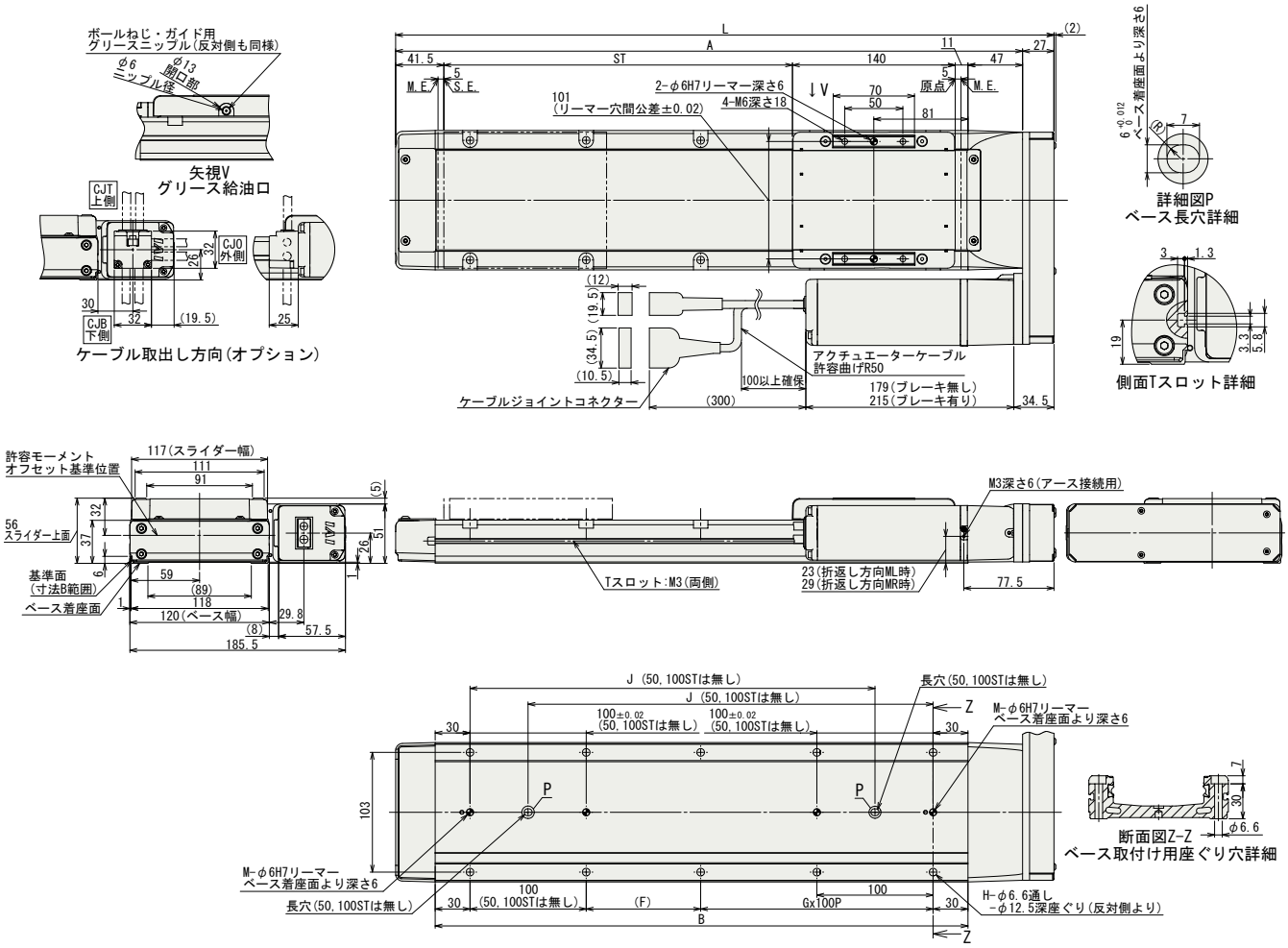
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■ストロークべつ寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5
A		289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5
B		208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
F		148.5	198.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J		–	–	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
質量 (kg)	ブレーキ無	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.3
	ブレーキ有	4.5	4.8	5.2	5.5	5.9	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.2	9.6

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-WSA14R

±10μm 標準 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 140mm | 200V ACサーボモータ

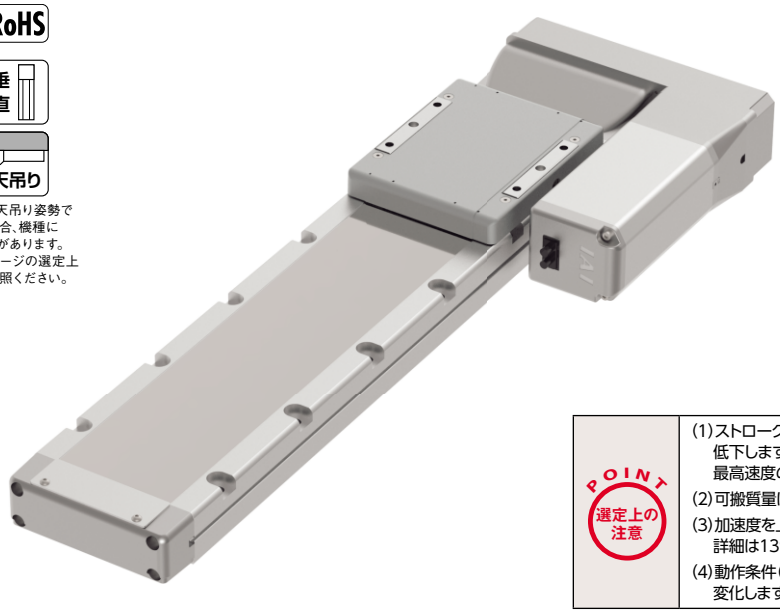
■型式項目 **RCS4** — **WSA14R** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	36:36mm 24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS4-WSA14R-WA-200-36-①-T2-②-③	200	36	7	–	95	50~800 (50mm毎)
RCS4-WSA14R-WA-200-24-①-T2-②-③		24	20	2.5	142	
RCS4-WSA14R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	8	214	
RCS4-WSA14R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	65	10	427	
RCS4-WSA14R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	75	25	855	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1710	1590	1400	1240	1110	990
24	1440	1060	930	830	740	665
16	960	690	610	550	490	440
8	480	350	305	270	240	215
4	240	170	150	135	120	105

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P131	–
モータ左折返し仕様	ML	→P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→P135	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
スライダ部ローラ仕様	SR	→P137	–
スライダスペーサ	SS	→P137	–

アクチュエータ仕様

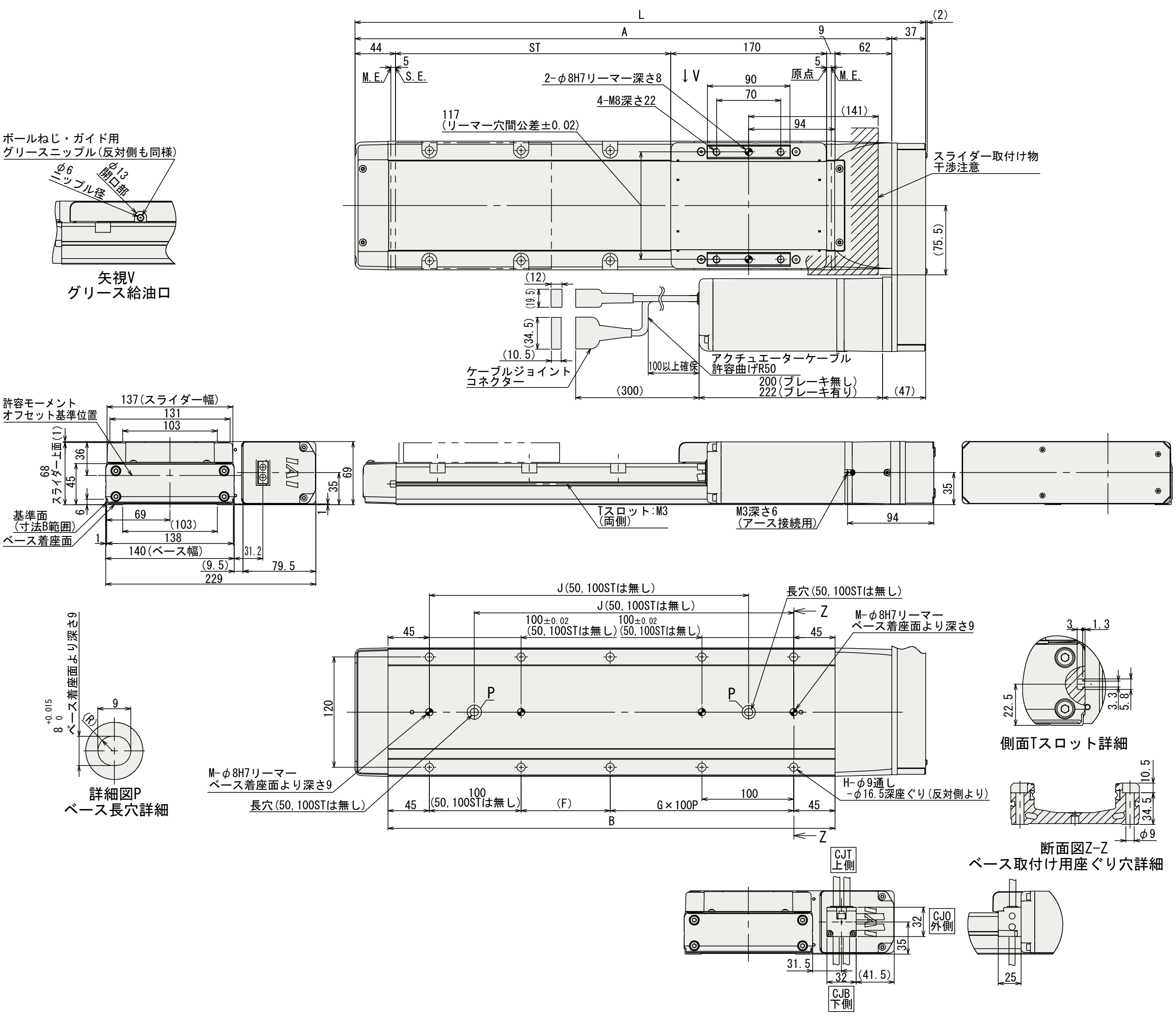
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向462N·m Mb方向462N·m Mc方向1170N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向122N·m Mb方向122N·m Mc方向308N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:550mm以下、Mb・Mc方向:550mm以下
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122
A		335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B		237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
F		147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J		–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
質量(kg)	ブレーキ無	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2	14.7
	ブレーキ有	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.5	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.8	15.3

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-WSA16R

±10μm 標準 | 簡易防塵仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 160mm | 200V ACサーボモータ

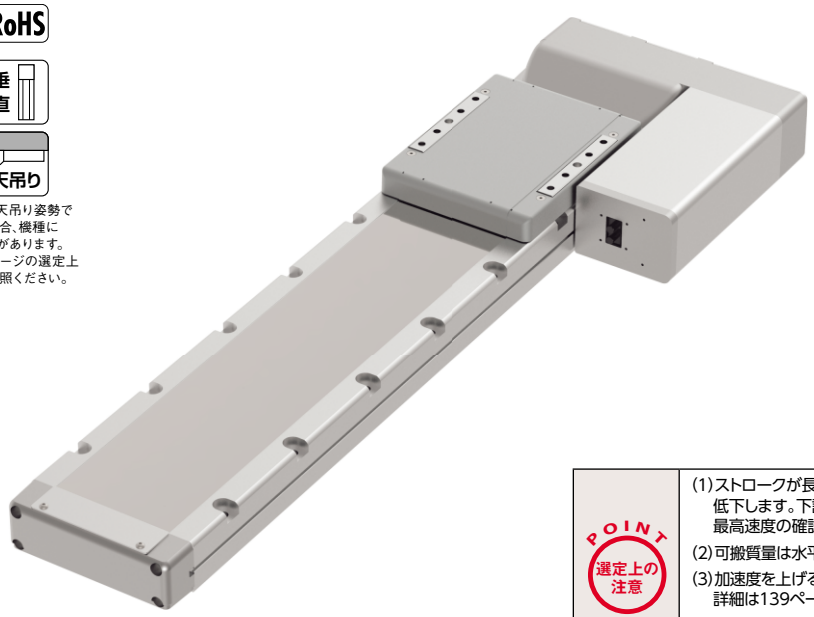
■型式項目 **RCS4** — **WSA16R** — **WA** — **400** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	400:サーボモータ 400W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 1100:1100mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。

(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。

(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS4-WSA16R-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	12	226	50~1100 (50mm毎)
RCS4-WSA16R-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	18	339	
RCS4-WSA16R-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678	
RCS4-WSA16R-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	50	1357	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
30	1800	1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670	620
20	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415
10	600	560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205
5	300	280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	600	–
100	–	650	–
150	–	700	–
200	–	750	–
250	–	800	–
300	–	850	–
350	–	900	–
400	–	950	–
450	–	1000	–
500	–	1050	–
550	–	1100	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	–
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	–
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	–
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	–
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	–

③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**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	→ P131	–
モータ左折返し仕様	**ML**	→ P135	–
モータ右折返し仕様	**MR**	→ P135	–
原点逆仕様	**NM**	→ P136	–
スライダ部ローラ仕様	**SR**	→ P137	–

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ16mm 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
静的許容モーメント	Ma方向642N·m Mb方向642N·m Mc方向1610N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向161N·m Mb方向161N·m Mc方向404N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:650mm以下、Mb・Mc方向:650mm以下

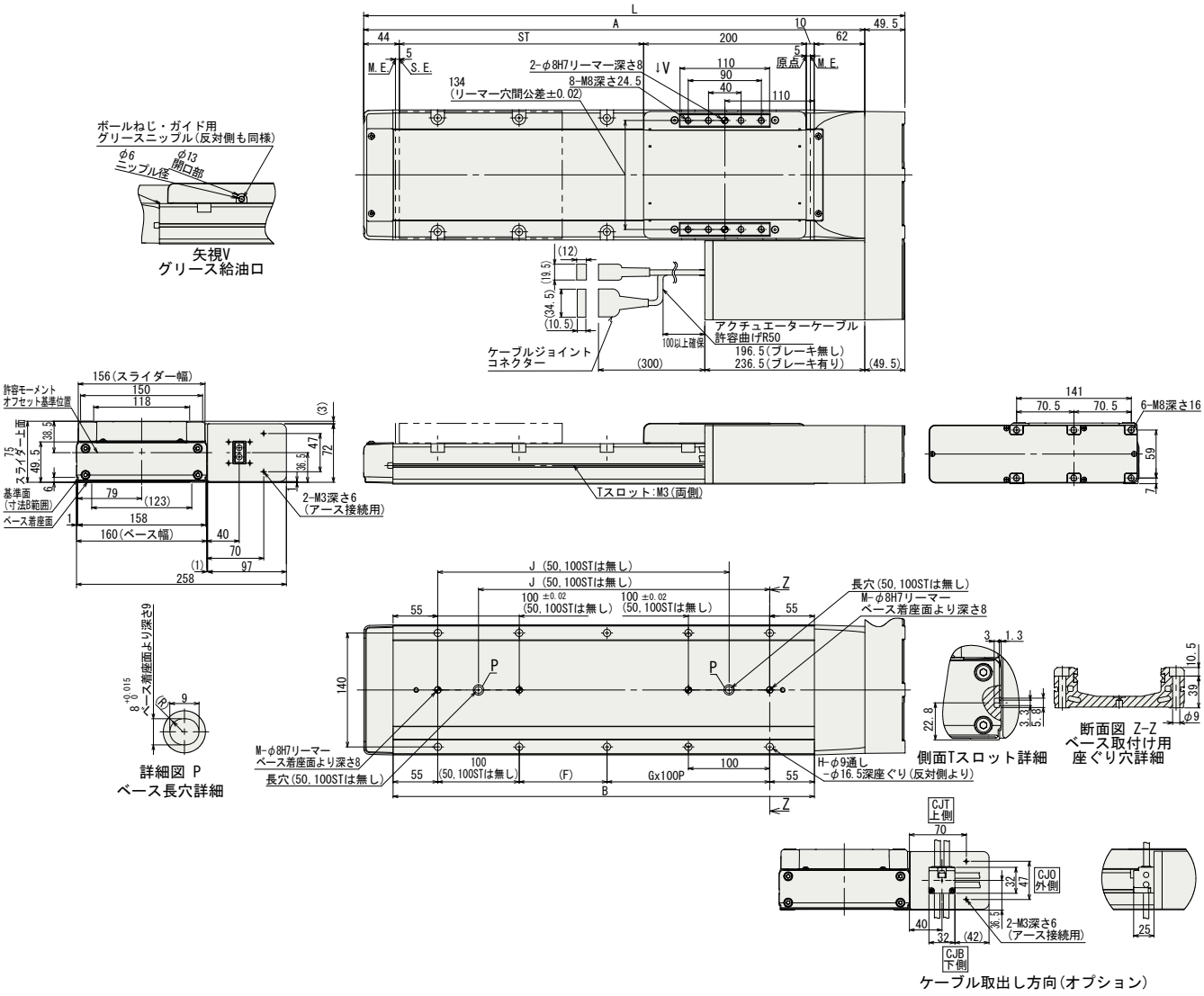
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L		415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5	1015.5	1065.5	1115.5	1165.5	1215.5	1265.5	1315.5	1365.5	1415.5	1465.5
A		366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416
B		268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
F		158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
J		–	–	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
質量 (kg)	ブレーキ無	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.5	19.1	19.8	20.4	21.0	21.6	22.2	22.8	23.4
	ブレーキ有	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.8	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.5	19.1	19.7	20.4	21.0	21.6	22.2	22.8	23.4	24.0

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-RA4C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅40mm | 200v ACサーボモータ

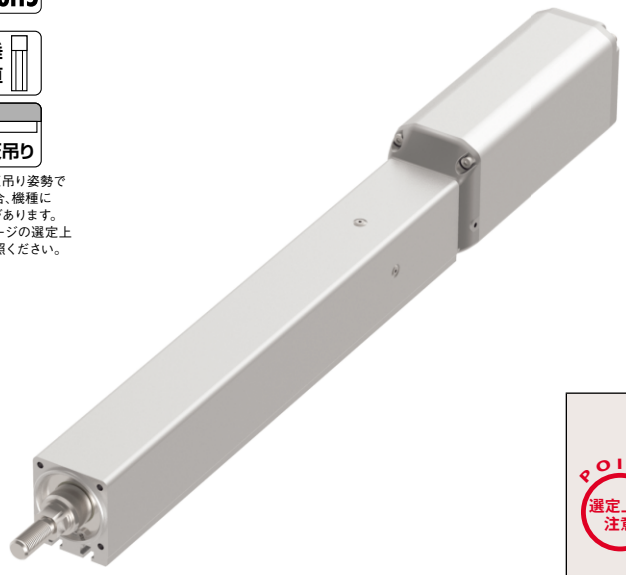
■型式項目 **RCS4** — **RA4C** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ~ 200:200mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/S	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-RA4C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	8	2	53	50~200 (50mm毎)
RCS4-RA4C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	18	4	85	
RCS4-RA4C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	30	6	170	
RCS4-RA4C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~200 (50mm 毎)
16	800
10	500
5	250
2.5	125

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	150	–
100	–	200	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
フート金具	FT	→ P133	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
Tスロットナットバー	NTB	→ P136	–

アクチュエータ仕様

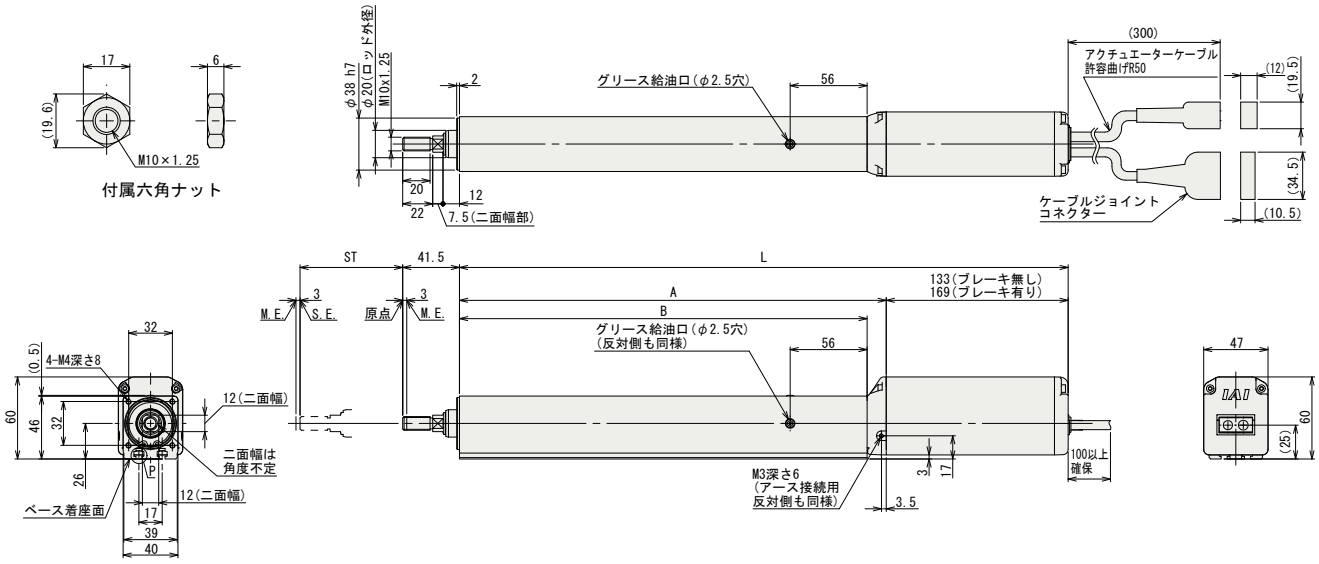
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.0N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

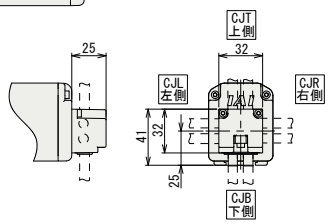
(※1)ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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 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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド





ケーブル取出し方向（オプション）

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200
L	ブレーキ無	295	345	395	445
	ブレーキ有	331	381	431	481
A		162	212	262	312
B		148	198	248	298
質量(kg)	ブレーキ無	1.5	1.7	1.9	2.0
	ブレーキ有	1.7	1.9	2.1	2.2

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

RCS4-RA6C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅60mm | 200V ACサーボモータ

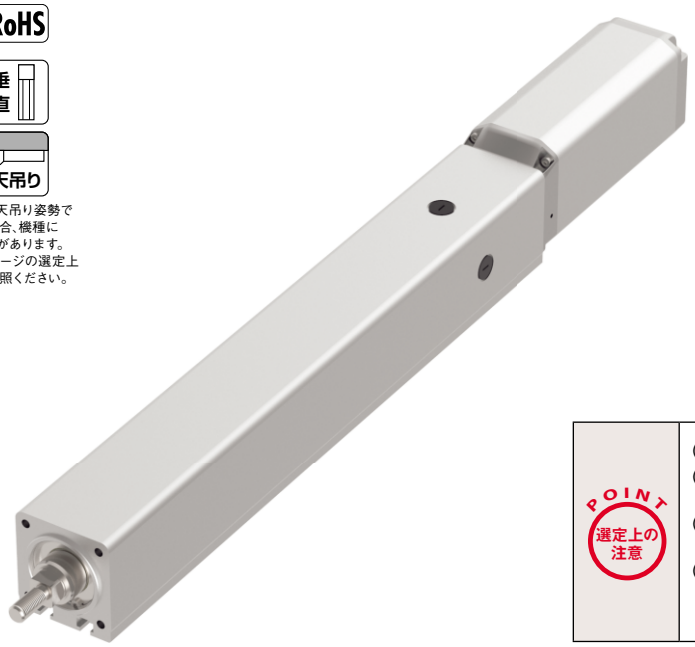
■型式項目 **RCS4** — **RA6C** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	100: サーボモータ 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-RA6C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15	4	85	50～300 (50mm毎)
RCS4-RA6C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	10	142	
RCS4-RA6C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	50	20	283	
RCS4-RA6C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50～300 (50mm 毎)
20	1000
12	600
6	300
3	150

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	**200**	–
100	–	**250**	–
150	–	**300**	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	**R01** (1m) ～ **R03** (3m)	–
	R04 (4m) ～ **R05** (5m)	–
	R06 (6m) ～ **R10** (10m)	–
	R11 (11m) ～ **R15** (15m)	–
	R16 (16m) ～ **R20** (20m)	–

③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**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ P131	–
フランジ	**FL**	→ P132	–
フート金具	**FT**	→ P133	–
先端アダプタ(雌ねじ)	**NFA**	→ P135	–
原点逆仕様	**NM**	→ P136	–
Tスロットナットバー	**NTB**	→ P136	–

アクチュエータ仕様

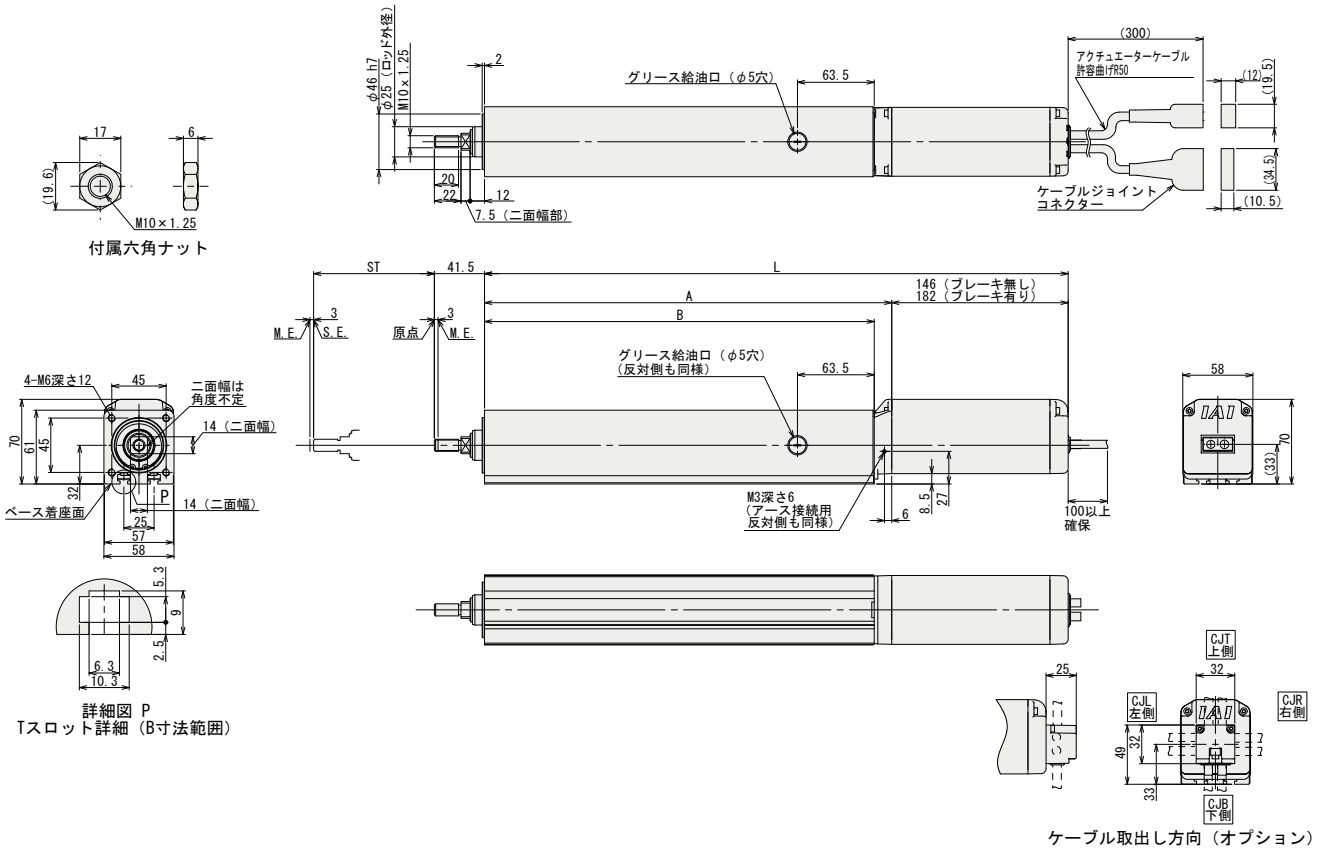
項目	内容
駆動方式	ボールねじ　Φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm　材質:アルミ　硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.5N･m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※1)ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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 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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無	333	383	433	483	533	583
	ブレーキ有	369	419	469	519	569	619
A		187	237	287	337	387	437
B		172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5
質量(kg)	ブレーキ無	2.6	3.0	3.4	3.8	4.1	4.5
	ブレーキ有	2.9	3.3	3.7	4.1	4.4	4.8

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS ComponNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

RCS4-RA7C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 70mm | 200v ACサーボモータ

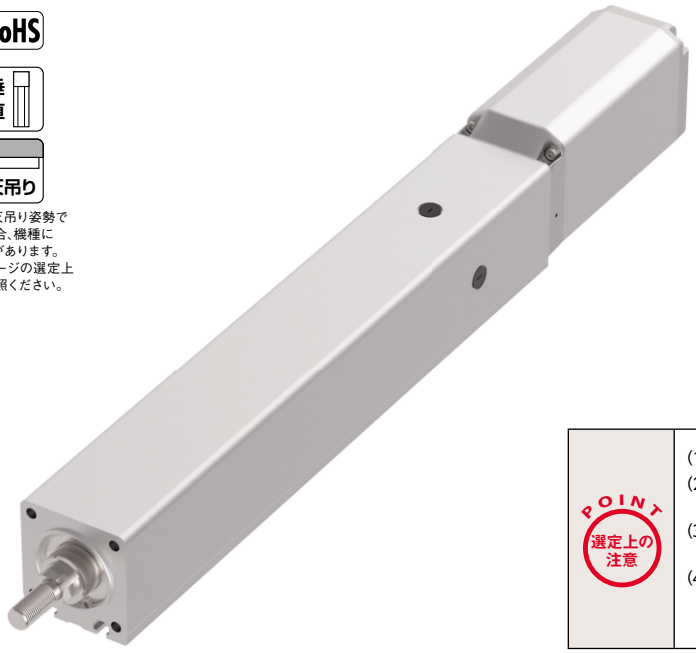
■型式項目 **RCS4** — **RA7C** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 300:300mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細 は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-RA7C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	20	6	142	50~300 (50mm毎)
RCS4-RA7C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	12	214	
RCS4-RA7C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	60	25	427	
RCS4-RA7C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	35	855	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~300 (50mm 毎)
24	1200
16	800
8	400
4	200

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	200	–
100	–	250	–
150	–	300	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
フート金具	FT	→ P133	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
Tスロットナットバー	NTB	→ P136	–

アクチュエータ仕様

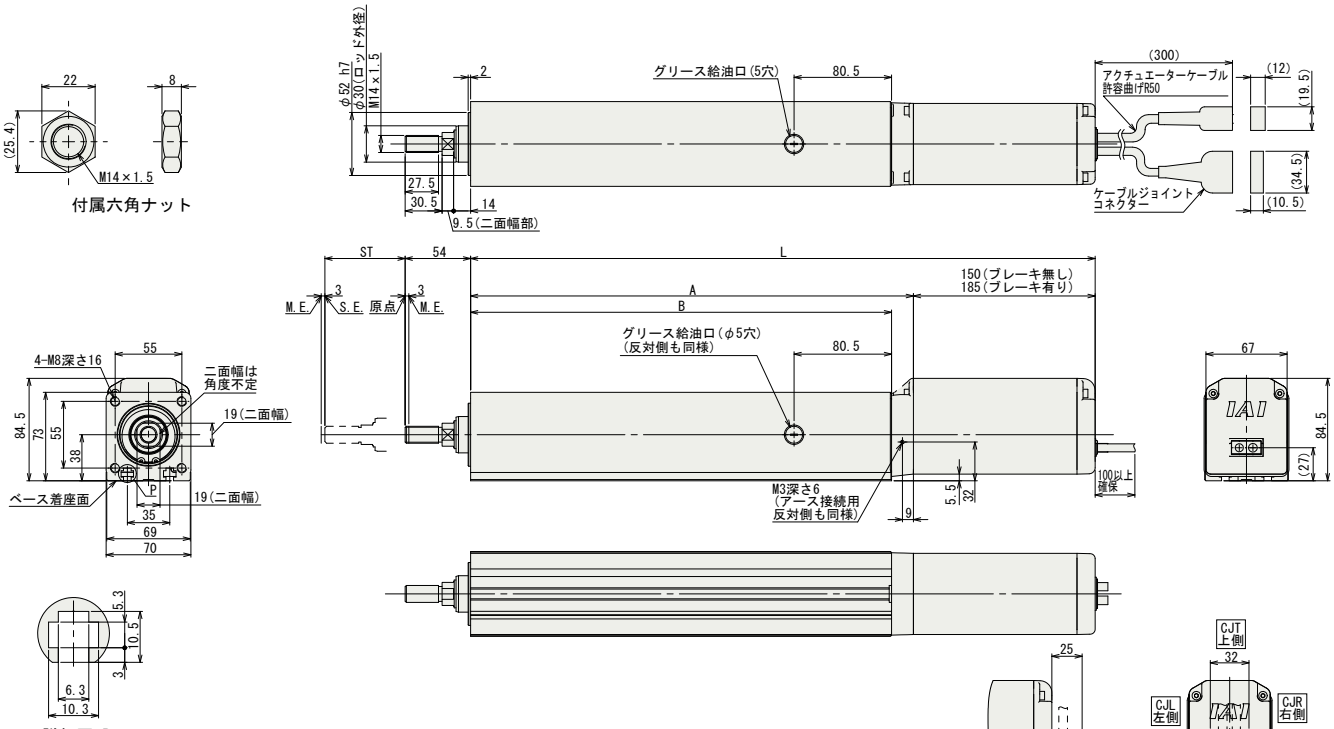
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	2.5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※1)ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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 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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
	ブレーキ有	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5
A		215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5
B		197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
質量(kg)	ブレーキ無	4.6	5.2	5.7	6.3	6.9	7.5
	ブレーキ有	5.1	5.7	6.2	6.8	7.4	8.0

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512(ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512(ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512(ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000(タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-RA8C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 90mm | 200v ACサーボモータ

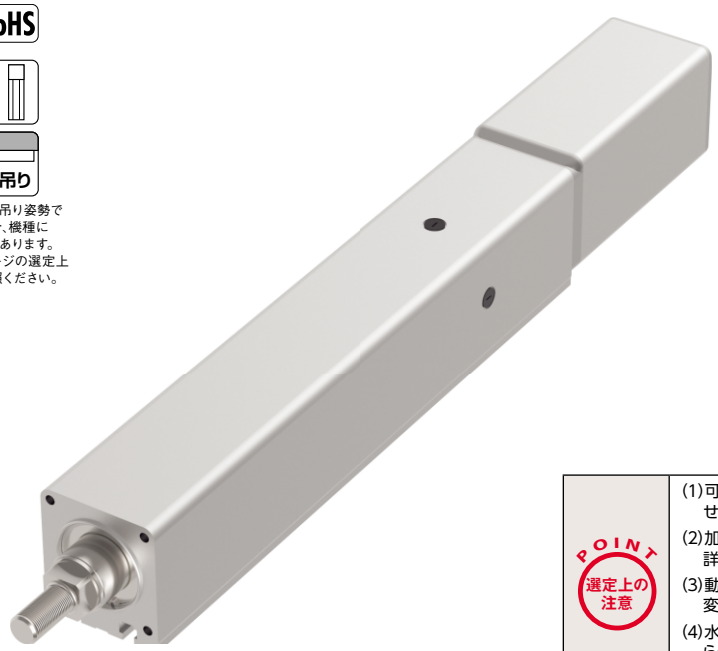
■型式項目 **RCS4** — **RA8C** — **WA** — **400** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	400: サーボモータ 400W	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 300:300mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3G(リード5の垂直は、0.2G)で動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-RA8C-WA-400-20-①-T2-②-③	400	20	60	20	339	50~300 (50mm毎)
RCS4-RA8C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	40	678	
RCS4-RA8C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	72	1357	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~300 (50mm 毎)
20	1000
10	500
5	250

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	200	–
100	–	250	–
150	–	300	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
フート金具	FT	→ P133	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
Tスロットナットバー	NTB	→ P136	–

アクチュエータ仕様

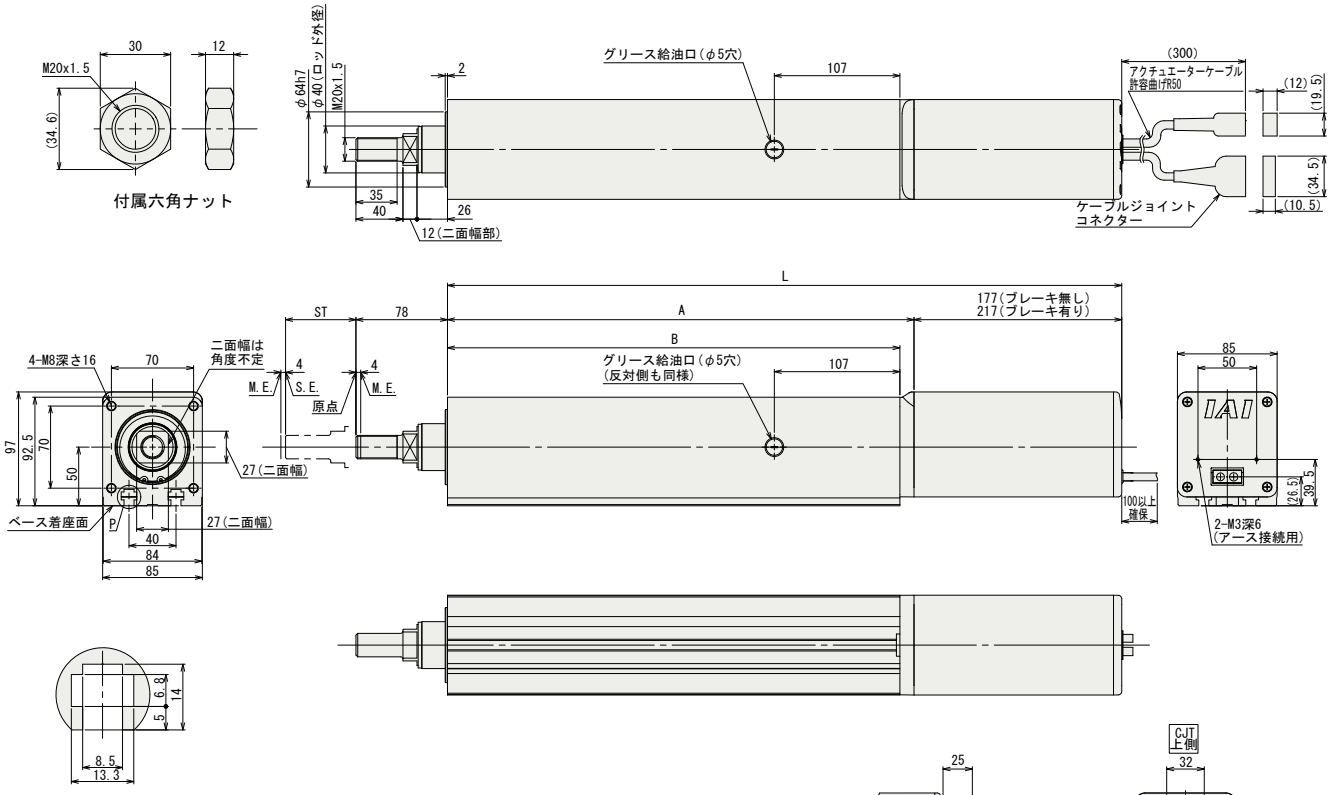
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	5.0N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

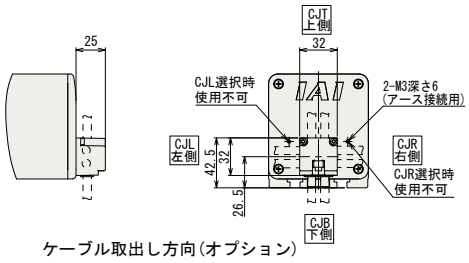
(※1)ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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 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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド





ケーブル取出し方向（オプション）

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L	ブレーキ無	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5
	ブレーキ有	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5
A		247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
B		235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
質量 (kg)	ブレーキ無	8.3	9.2	10.0	10.8	11.7	12.5
	ブレーキ有	8.9	9.8	10.6	11.4	12.3	13.1

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-RA4R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅40mm | 200v ACサーボモータ

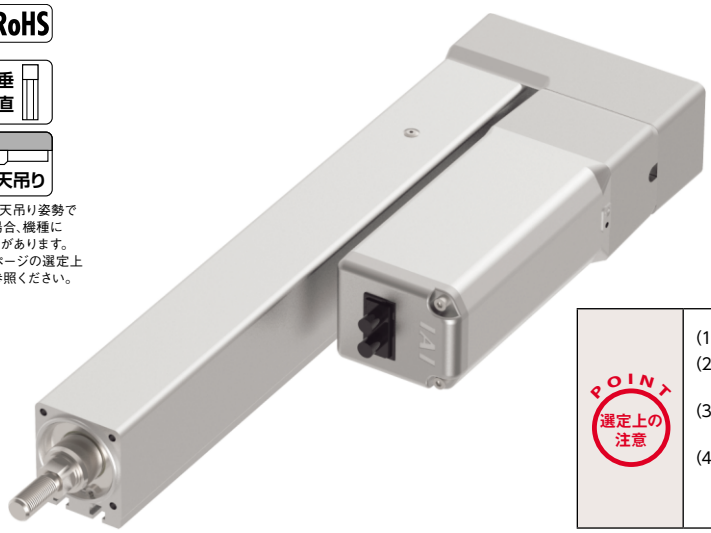
■型式項目 **RCS4** — **RA4R** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ~ 200:200mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-RA4R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	8	2	53	50~200 (50mm毎)
RCS4-RA4R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	18	4	85	
RCS4-RA4R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	30	6	170	
RCS4-RA4R-WA60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~200 (50mm 毎)
16	800
10	500
5	250
2.5	125

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	**150**	–
100	–	**200**	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	–
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	–
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	–
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	–
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	–

③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**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	**CJO**	→ P131	–
フランジ	**FL**	→ P132	–
フート金具	**FT**	→ P133	–
モータ左折返し仕様	**ML**	→ P135	–
モータ右折返し仕様	**MR**	→ P135	–
先端アダプタ(雌ねじ)	**NFA**	→ P135	–
原点逆仕様	**NM**	→ P136	–
Tスロットナットバー仕様	**NTB**	→ P136	–
背面取付けプレート	**RP**	→ P137	–

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P138)」をご確認ください。

アクチュエータ仕様

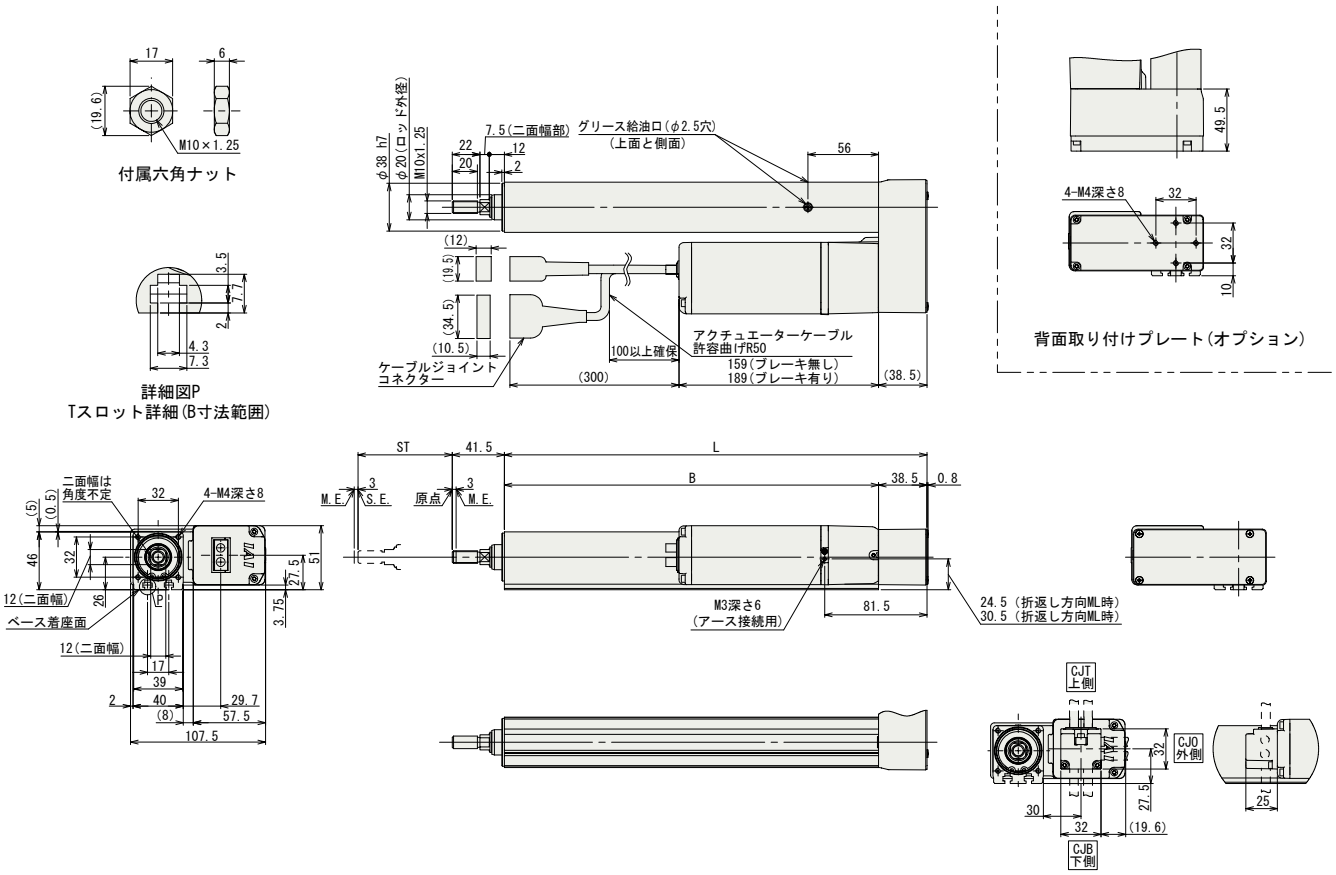
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ20mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.0N·m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※1)ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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 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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200
L		186.5	236.5	286.5	336.5
B		148	198	248	298
質量 (kg)	ブレーキ無	1.8	2.0	2.1	2.3
	ブレーキ有	2.0	2.2	2.3	2.5

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー
ワイドラジアルシリンダー
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
クリーン仕様ワイドスライダータイプ
オプション
技術資料
コントローラー

RCS4-RA6R

バッテリレスアブソ　モータユニット型　モータ折返し　本体幅60mm　200v ACサーボモータ

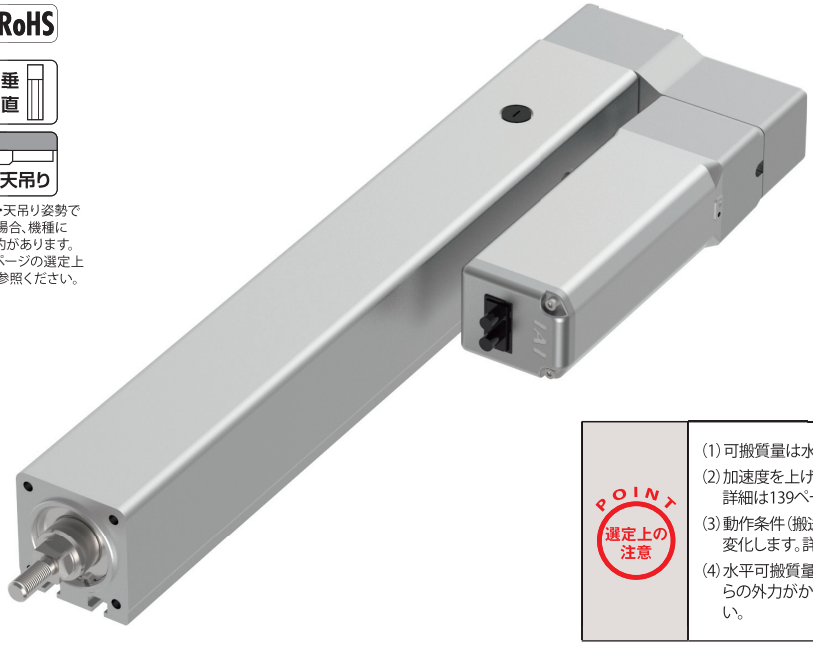
■型式項目　**RCS4** — **RA6R** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	100: サーボモータ 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ～ 300:300mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2) 加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4) 水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-RA6R-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15	4	85	50～300 (50mm毎)
RCS4-RA6R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	9	142	
RCS4-RA6R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	50	19	283	
RCS4-RA6R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード＼ストローク	50～300 (50mm 毎)
20	1000
12	600
6	300
3	150

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	—	200	—
100	—	250	—
150	—	300	—

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	—
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ～ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ～ R20 (20m)	—

③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	→ P131	—
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	—
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	—
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P131	—
フランジ	FL	→ P132	—
フート金具	FT	→ P133	—
モータ左折返し仕様	ML	→ P135	—
モータ右折返し仕様	MR	→ P135	—
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P135	—
原点逆仕様	NM	→ P136	—
Tスロットナットバー仕様	NTB	→ P136	—

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P138)」をご確認ください。

アクチュエータ仕様

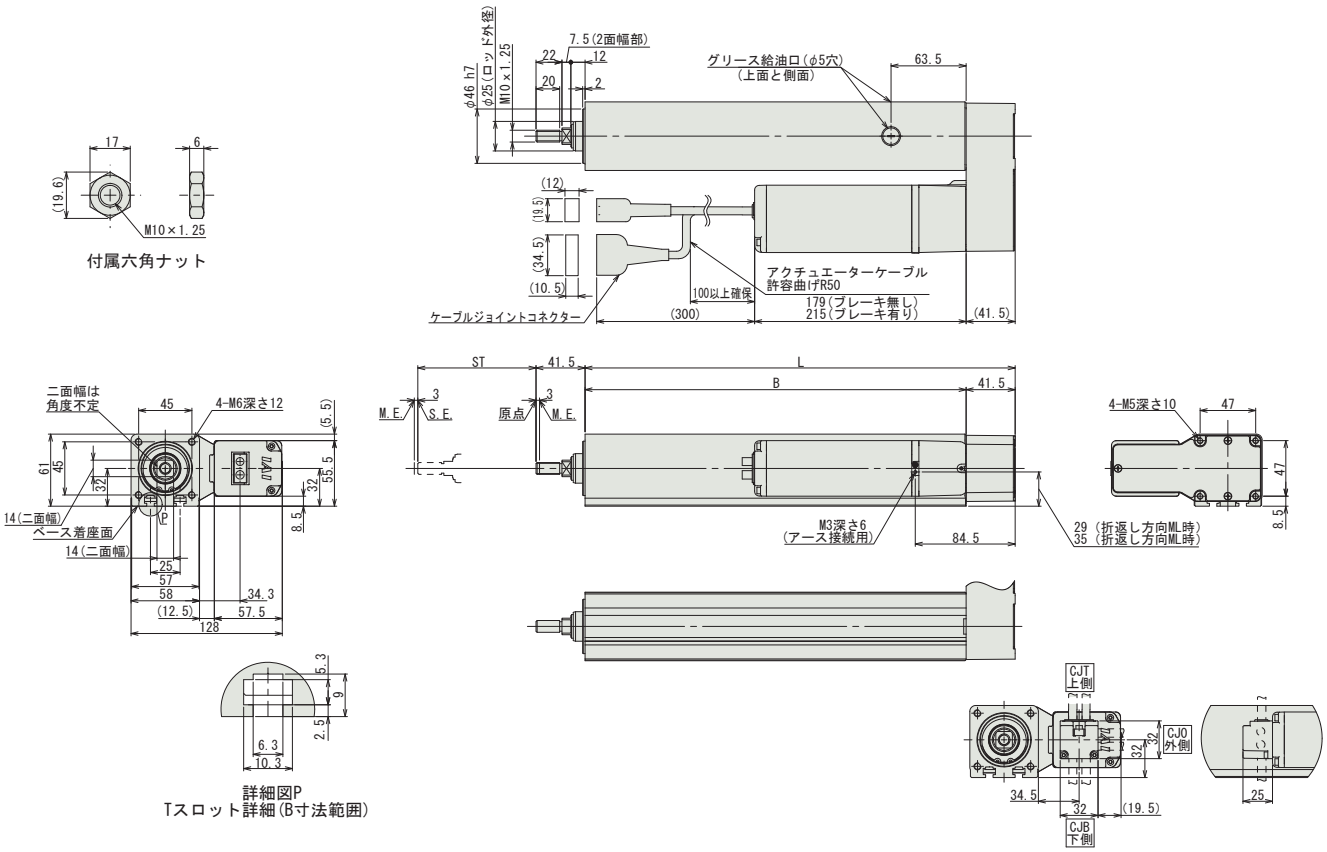
項目	内容
駆動方式	ボールねじ　Φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ25mm　材質:アルミ　硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	1.5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±1.0度
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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 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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■ストロークの別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		214	264	314	364	414	464
B		172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5
質量（kg）	ブレーキ無	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9
	ブレーキ有	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8	5.2

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）		総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）		
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）		
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	–	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000		
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	–	

RCS4-RA7R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅70mm | 200v ACサーボモータ

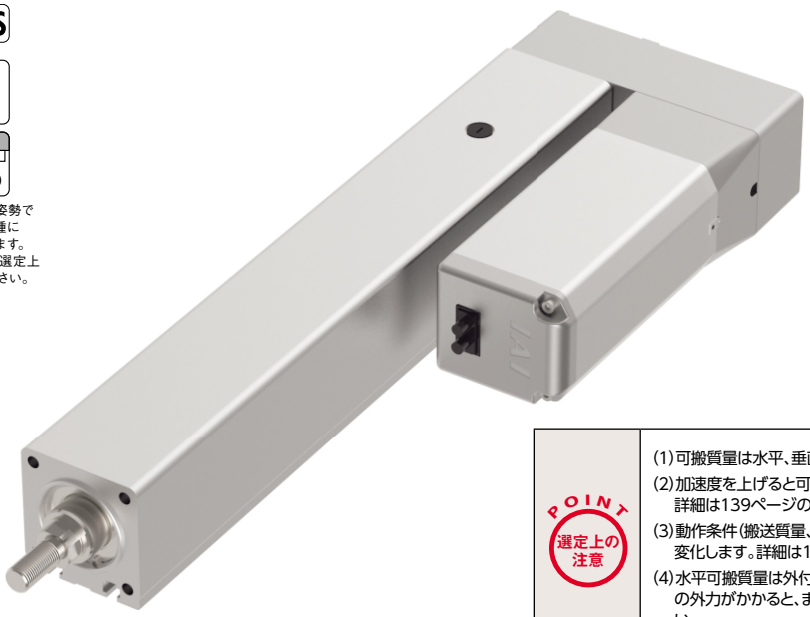
■型式項目 **RCS4** — **RA7R** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 300:300mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS4-RA7R-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	20	6	142	50~300 (50mm毎)
RCS4-RA7R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	12	214	
RCS4-RA7R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	60	25	427	
RCS4-RA7R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	35	855	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~300 (50mm 毎)
24	1200
16	800
8	400
4	200

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	200	–
100	–	250	–
150	–	300	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
フート金具	FT	→ P133	–
モータ左折返し仕様	ML	→ P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→ P135	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
Tスロットナットバー仕様	NTB	→ P136	–

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P138)をご確認ください。

アクチュエータ仕様

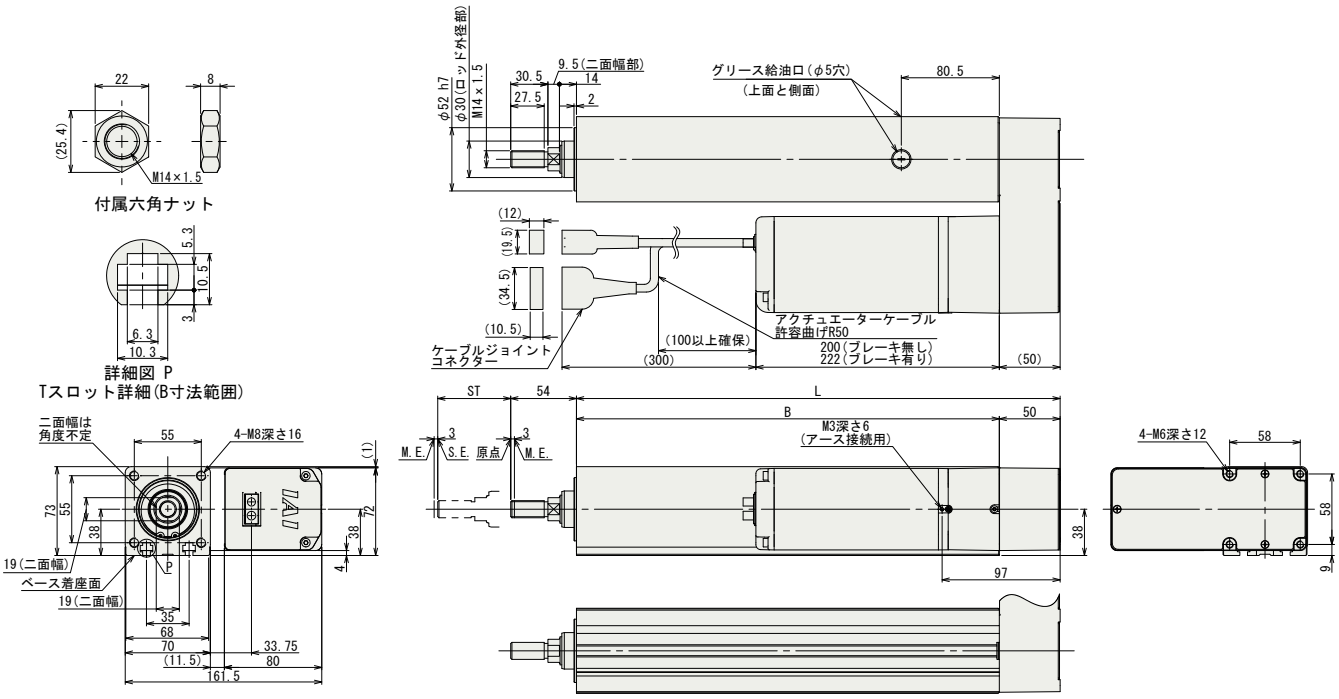
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	2.5N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

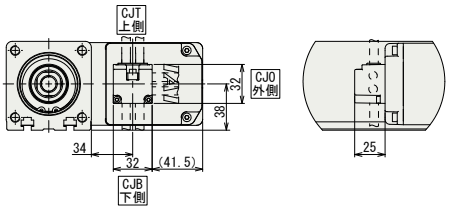
(※1) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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 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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド





ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
B		197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
質量(kg)	ブレーキ無	5.4	6.0	6.5	7.1	7.7	8.3
	ブレーキ有	5.9	6.5	7.0	7.6	8.2	8.8

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-RA8R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 90 mm | 200v ACサーボモータ

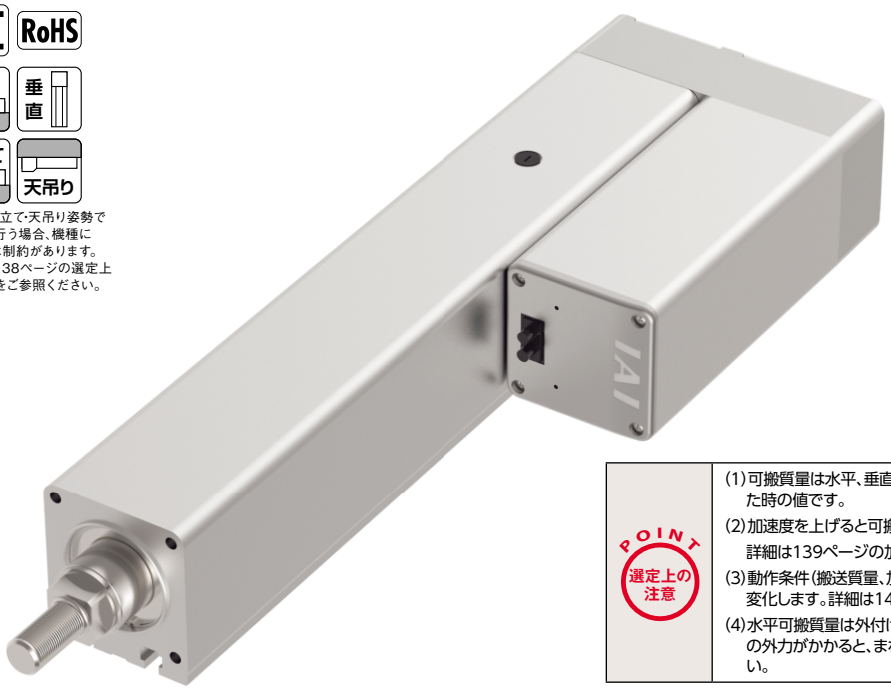
■型式項目 **RCS4** — **RA8R** — **WA** — **400** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	400:サーボモータ 400W	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 300:300mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3G(リード5の垂直は0.2G)で動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-RA8R-WA-400-20-①-T2-②-③	400	20	60	20	339	50~300 (50mm毎)
RCS4-RA8R-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	40	678	
RCS4-RA8R-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	72	1357	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~300 (50mm 毎)
20	1000
10	500
5	250

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	200	–
100	–	250	–
150	–	300	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P131	–
フランジ	FL	→P132	–
フート金具	FT	→P133	–
モータ左折返し仕様	ML	→P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→P135	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→P135	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
Tスロットナットバー仕様	NTB	→P136	–

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P138)をご確認ください。

アクチュエータ仕様

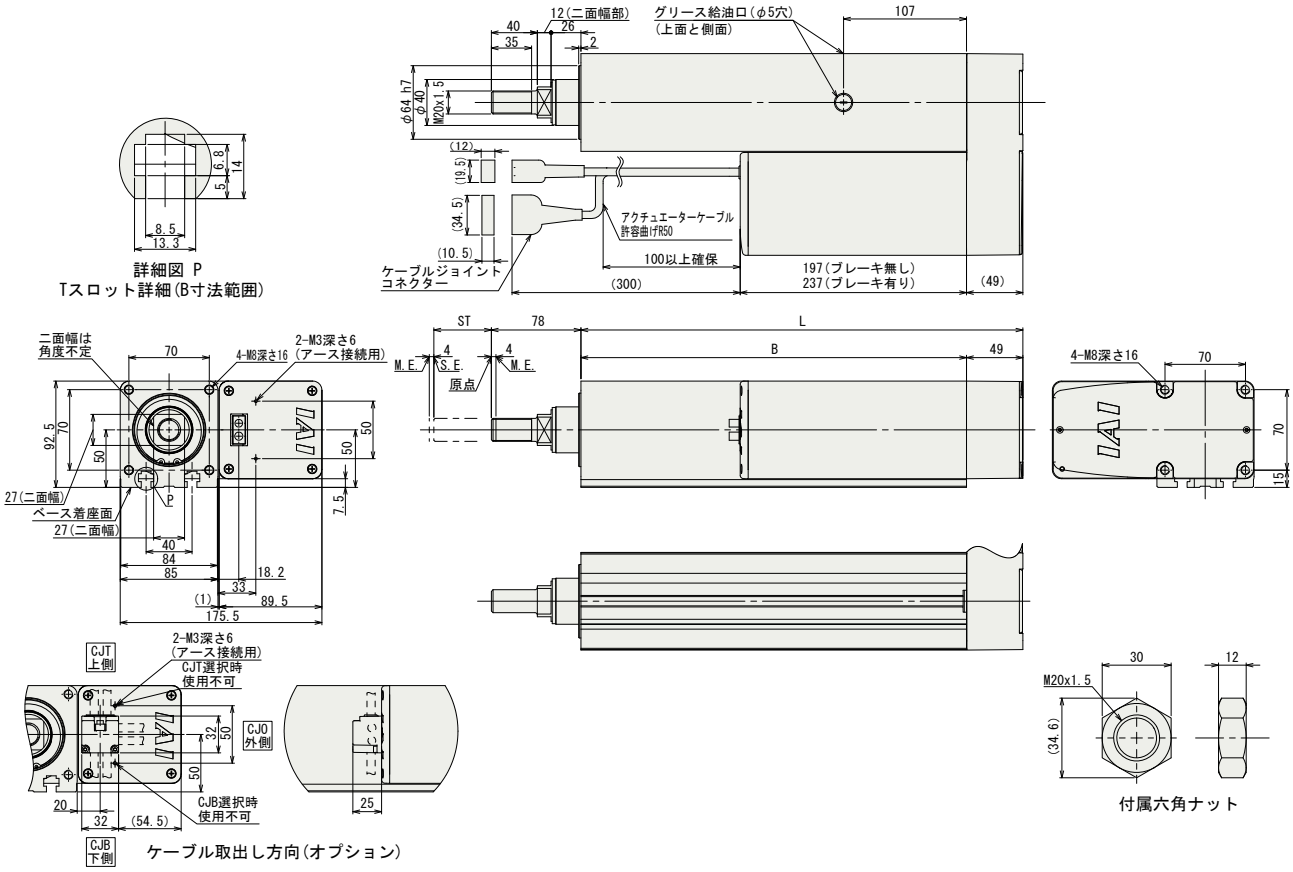
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ロッド	Φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド先端静的許容トルク	5.0N・m
ロッド先端最大変位角(※1)	±0.8度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※1)ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)です。

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 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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5
B		235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
質量 (kg)	ブレーキ無	9.6	10.4	11.2	12.1	12.9	13.8
	ブレーキ有	10.2	11.0	11.8	12.7	13.5	14.4

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー
ワイドラジアルシリンダー
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
クリーン仕様ワイドスライダータイプ
オプション
技術資料
コントローラー

RCS4-RRA4C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅40mm | 200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **RRA4C** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	60:60mm ~ 410:410mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)ラジアルシリンダ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145ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-RRA4C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	8	2	53	60~410 (50mm毎)
RCS4-RRA4C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	18	4	85	
RCS4-RRA4C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	30	6	170	
RCS4-RRA4C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
60	–	260	–
110	–	310	–
160	–	360	–
210	–	410	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ P131	–
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ P134	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–

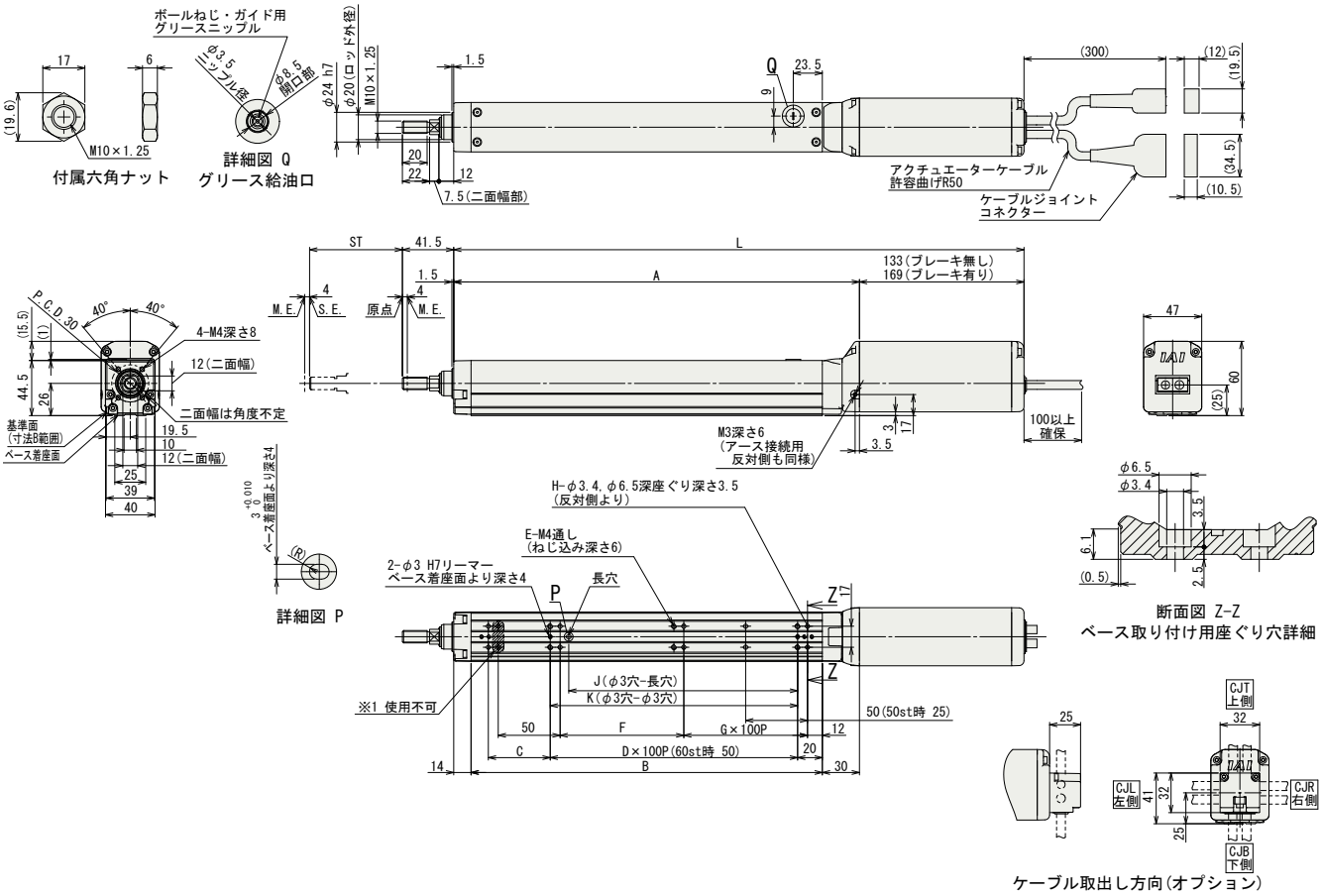
アクチュエータ仕様

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
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	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	60ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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。
(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。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド

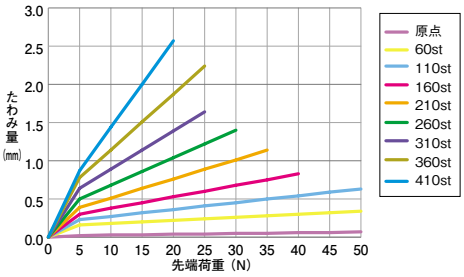


■ストローク別寸法・質量

ストローク		60	110	160	210	260	310	360	410
L	ブレーキ無	311	361	411	461	511	561	611	661
	ブレーキ有	347	397	447	497	547	597	647	697
A		178	228	278	328	378	428	478	528
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 ※2		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負荷荷重 (5000km 寿命) (N)	オフセット 0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
	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
質量 (kg)	ブレーキ無	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
	ブレーキ有	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2

※2 使用不可穴を除きます。

■RCS4-RRA4C ロッドたわみ量(参考値)



適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-RRA6C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅60mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **RRA6C** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	100: サーボモータ 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	65:65mm ~ 415:415mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)ラジアルシリンダ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145ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-RRA6C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15	4	85	65~415 (50mm毎)
RCS4-RRA6C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	10	142	
RCS4-RRA6C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	50	20	283	
RCS4-RRA6C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	65~415 (50mm 毎)
20	1200
12	720
6	360
3	180

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
65	–	**265**	–
115	–	**315**	–
165	–	**365**	–
215	–	**415**	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	–
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	–
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	–
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	–
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	–

③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**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	**CJT**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	**CJR**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	**CJL**	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	**CJB**	→ P131	–
フランジ	**FL**	→ P132	–
先端アダプタ(フランジ)	**FFA**	→ P131	–
先端アダプタ(キー溝)	**KFA**	→ P134	–
先端アダプタ(雌ねじ)	**NFA**	→ P135	–
原点逆仕様	**NM**	→ P136	–

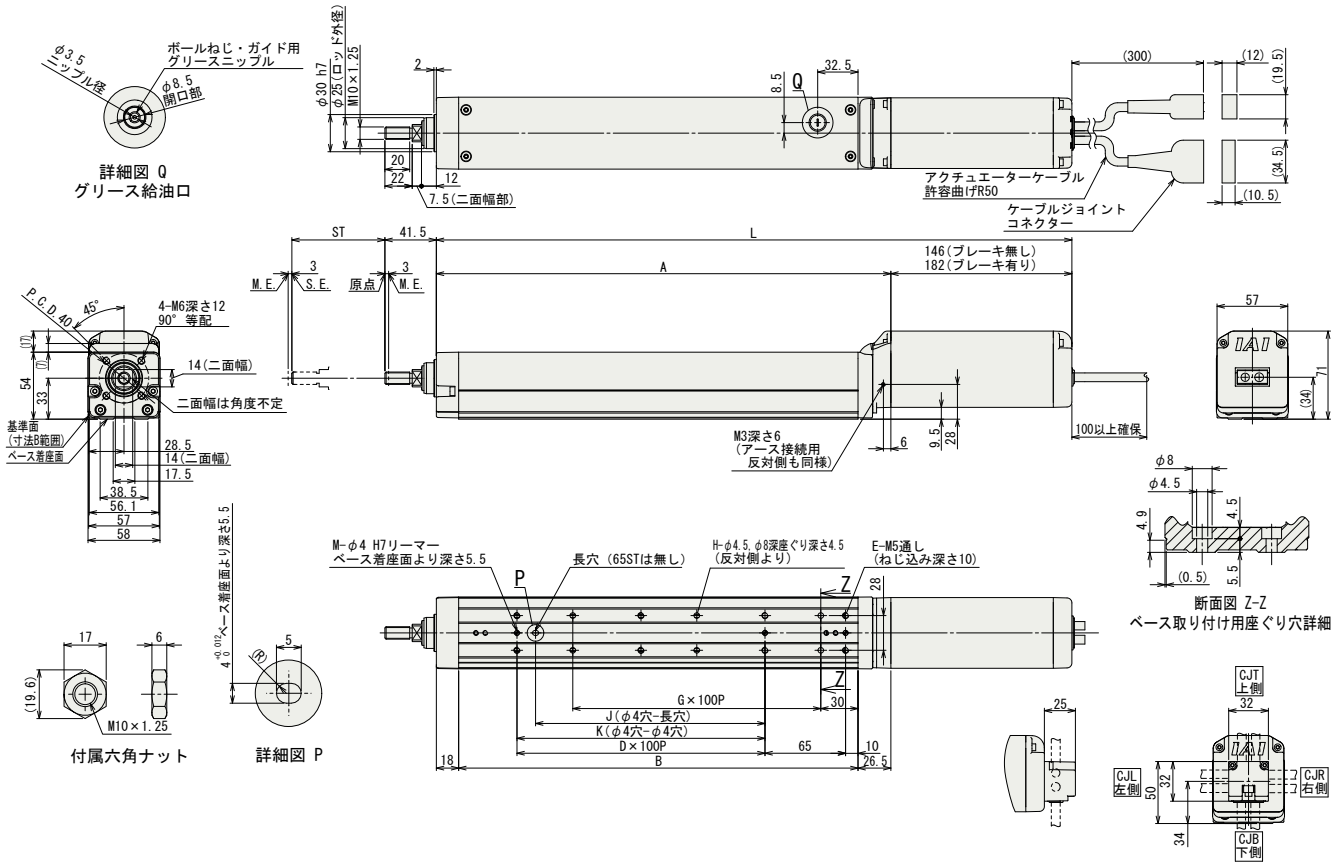
アクチュエータ仕様

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
ロッド	Φ25mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	62ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

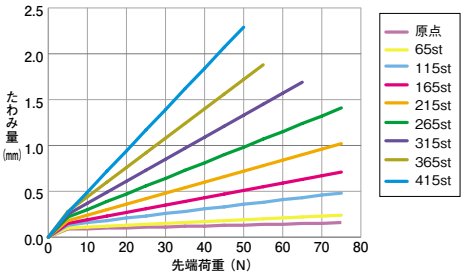
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■ストロークと質量

ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415
L	ブレーキ無	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
	ブレーキ有	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5
A		216.5	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5
B		172	222	272	322	372	422	472	522
D		0	1	1	2	2	3	3	4
E		4	6	6	8	8	10	10	12
G		1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	6	6	8	8	10	10
J		0	85	85	185	185	285	285	385
K		0	100	100	200	200	300	300	400
M		2	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重 (N)		144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容負荷荷重 (5000km 寿命) (N)	オフセット 0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
	オフセット 100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6
質量 (kg)	ブレーキ無	2.1	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7
	ブレーキ有	2.4	2.7	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4.0

■RCS4-RRA6C ロッドたわみ量(参考値)



適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

RCS4-RRA7C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅70mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **RRA7C** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	70:70mm ~ 520:520mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)ラジアルシリンダ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145ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-RRA7C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	20	6	142	70~520 (50mm毎)
RCS4-RRA7C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	12	214	
RCS4-RRA7C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	60	25	427	
RCS4-RRA7C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	35	855	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	70~520 (50mm 毎)
24	1440
16	960
8	480
4	240

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
70	–	320	–
120	–	370	–
170	–	420	–
220	–	470	–
270	–	520	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ P131	–
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ P134	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–

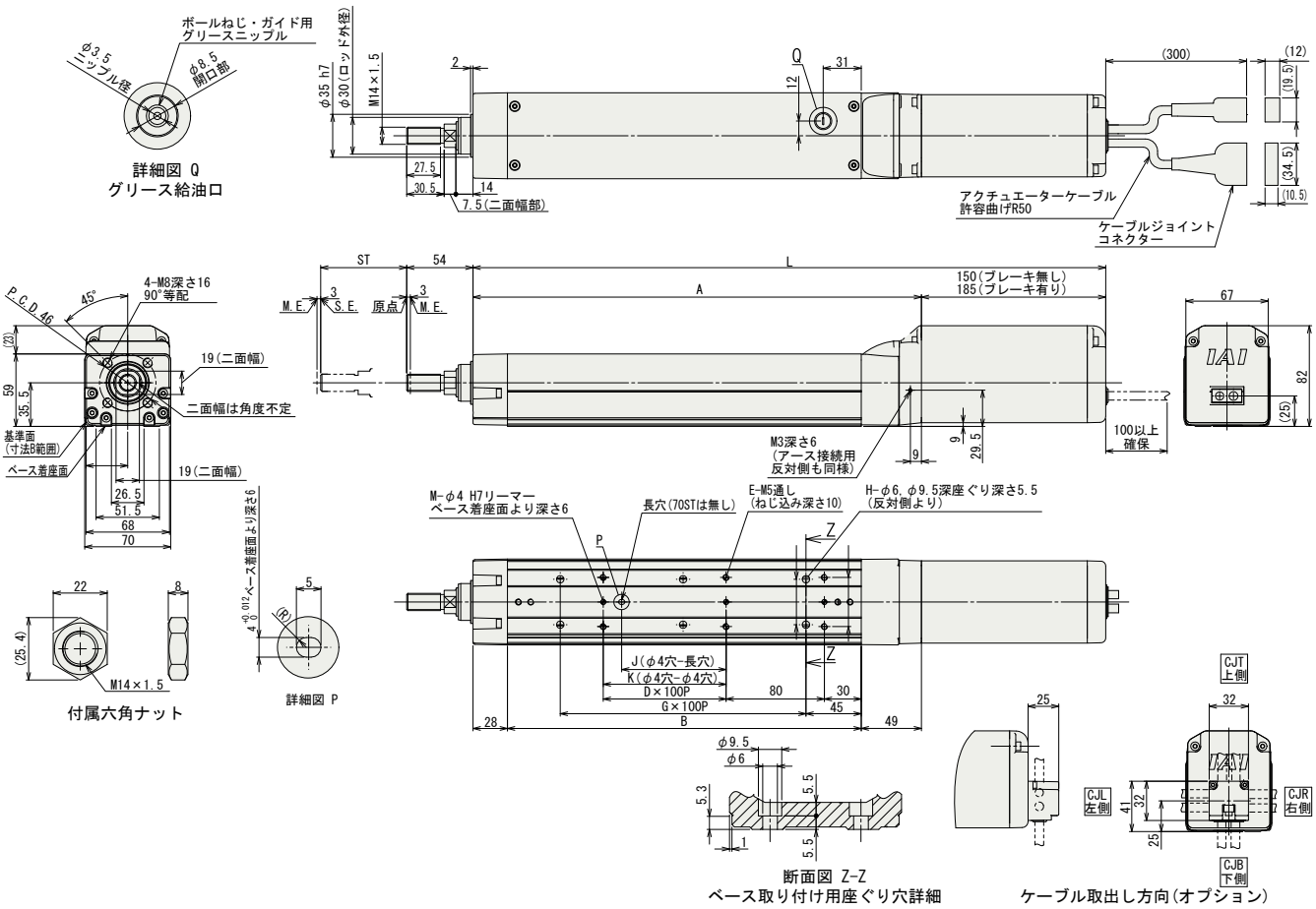
アクチュエータ仕様

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
ロッド	Φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	64ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

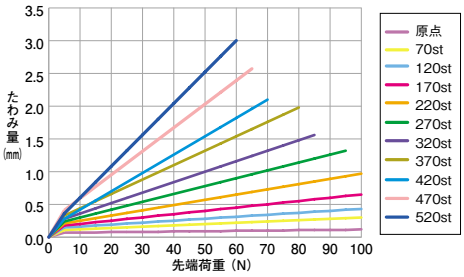
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■ストロークと質量

ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	ブレーキ無	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
	ブレーキ有	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A		265	315	365	415	465	515	565	615	665	715
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K		0	0	100	200	200	300	300	400	400	500
M		2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重 (N)		175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63
ロッド先端動的許容負荷荷重 (5000km 寿命) (N)	オフセット0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
	オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16
質量 (kg)	ブレーキ無	3.7	4.0	4.2	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1
	ブレーキ有	4.2	4.5	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6

■RCS4-RRA7C ロッドたわみ量(参考値)



適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-RRA8C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 90 mm | 200v ACサーボモータ

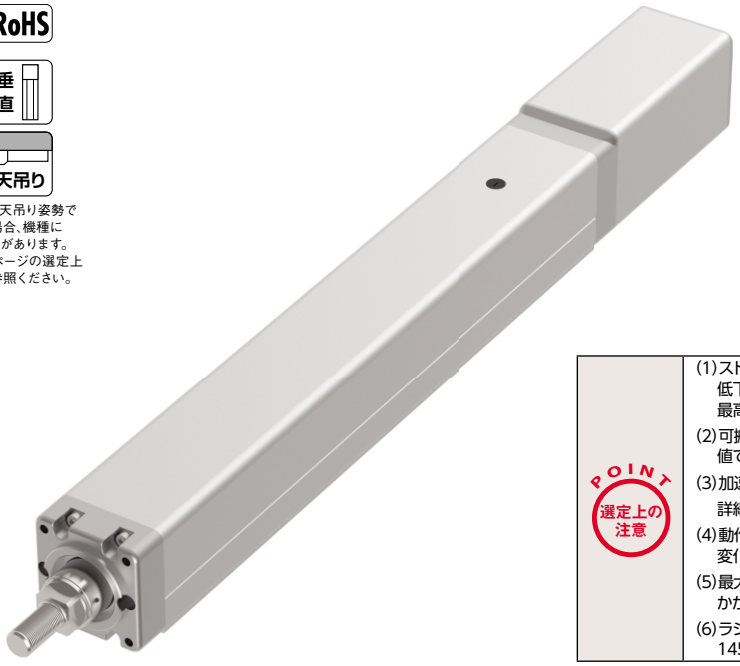
■型式項目 **RCS4** — **RRA8C** — **WA** — **400** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	400: サーボモータ 400W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 700:700mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。

(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。

(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

(5)最大可搬質量は外付けガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

(6)ラジアルシリンダ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145ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS4-RRA8C-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	8	226	50~700 (50mm毎)
RCS4-RRA8C-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	20	339	
RCS4-RRA8C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	40	678	
RCS4-RRA8C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	72	1357	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~250 (50mm毎)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
30	1500	1500	1230	970	790	650	540	460	400	350
20	1100	1070	820	650	520	430	360	310	260	230
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	400	–
100	–	450	–
150	–	500	–
200	–	550	–
250	–	600	–
300	–	650	–
350	–	700	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–

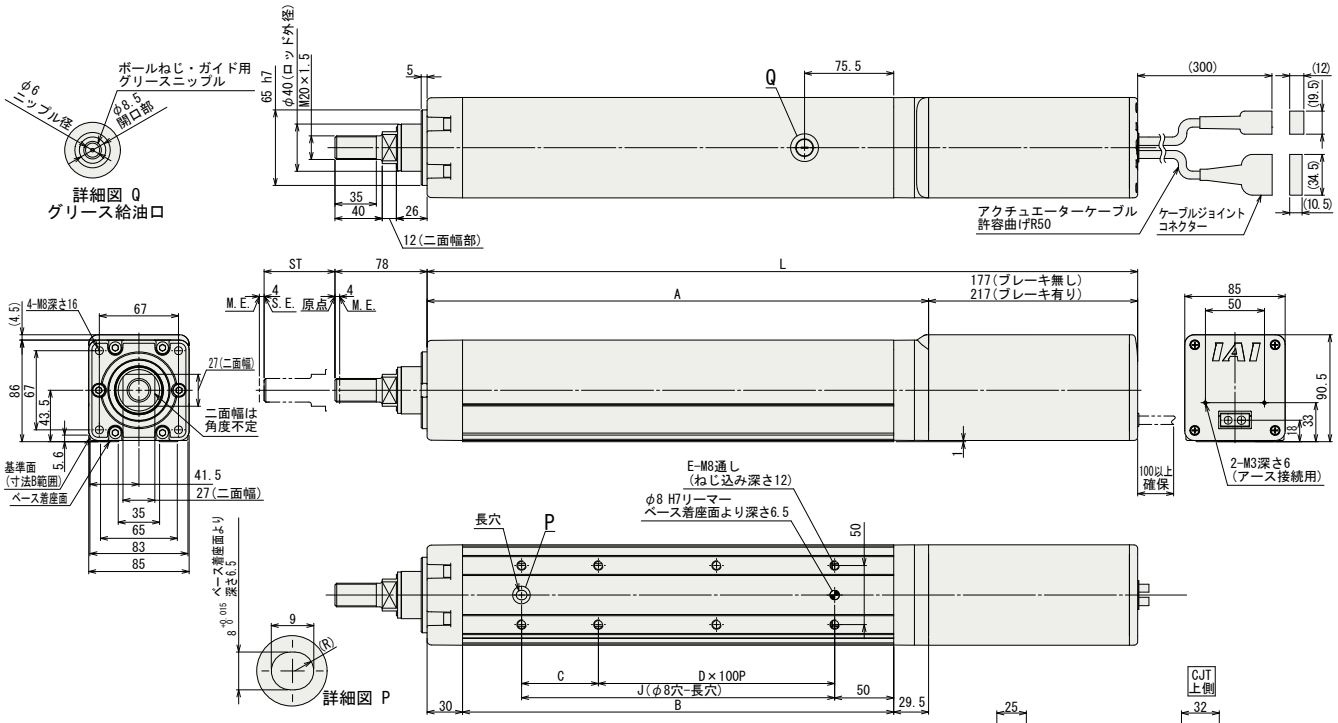
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ16mm 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
ロッド	Φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	66ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

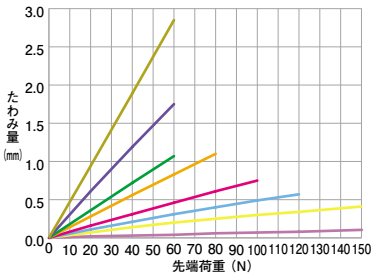
寸法図

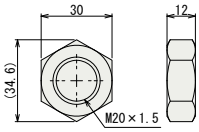
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド

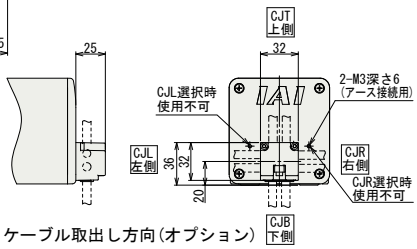


■RCS4-RRA8C ロッドたわみ量(参考値)





付属六角ナット



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストロークの別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	ブレーキ無	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5	1051.5	1101.5
	ブレーキ有	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5
A		274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5
B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C		115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J		115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重 (N)		222	186	159	139	124	111	101	92	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
ロッド先端動的許容負荷荷重 (5000km 寿命) (N)	オフセット 0mm	93	76.3	64.7	56	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
	オフセット 100mm	72	61.6	53.9	48	43	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.5	2.4	2.2	2
質量 (kg)	ブレーキ無	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.5	10.0	10.5	11.0	11.5	12.0	12.4	12.9
	ブレーキ有	7.2	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.0	13.5

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-RRA4R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 40mm | 200v ACサーボモータ

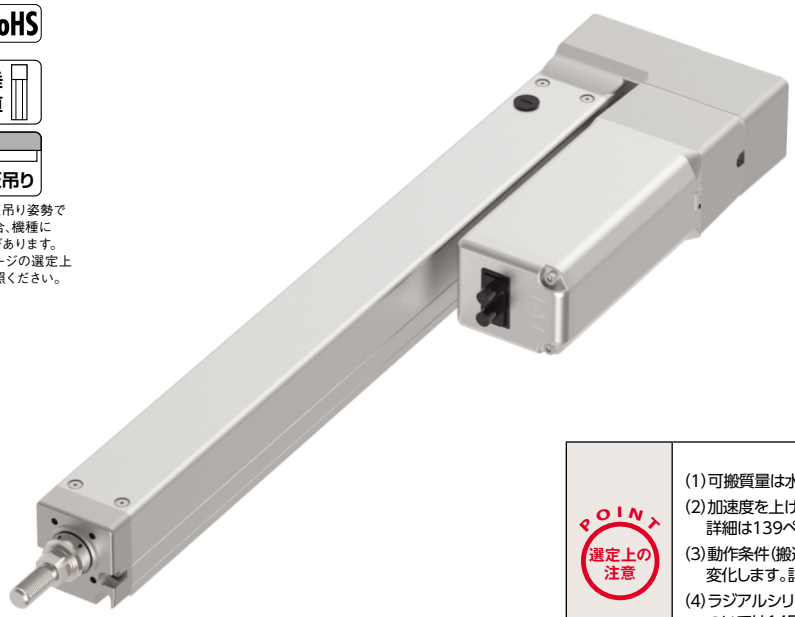
■型式項目 **RCS4** — **RRA4R** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	60:60mm ~ 410:410mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)ラジアルシリンダ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145ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-RRA4R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	8	2	53	60~410 (50mm毎)
RCS4-RRA4R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	18	4	85	
RCS4-RRA4R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	30	6	170	
RCS4-RRA4R-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
60	–	260	–
110	–	310	–
160	–	360	–
210	–	410	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ P131	–
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ P134	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P135	–
モータ左折返し仕様	ML	→ P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
背面取付けプレート	RP	→ P137	–

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P138)をご確認ください。

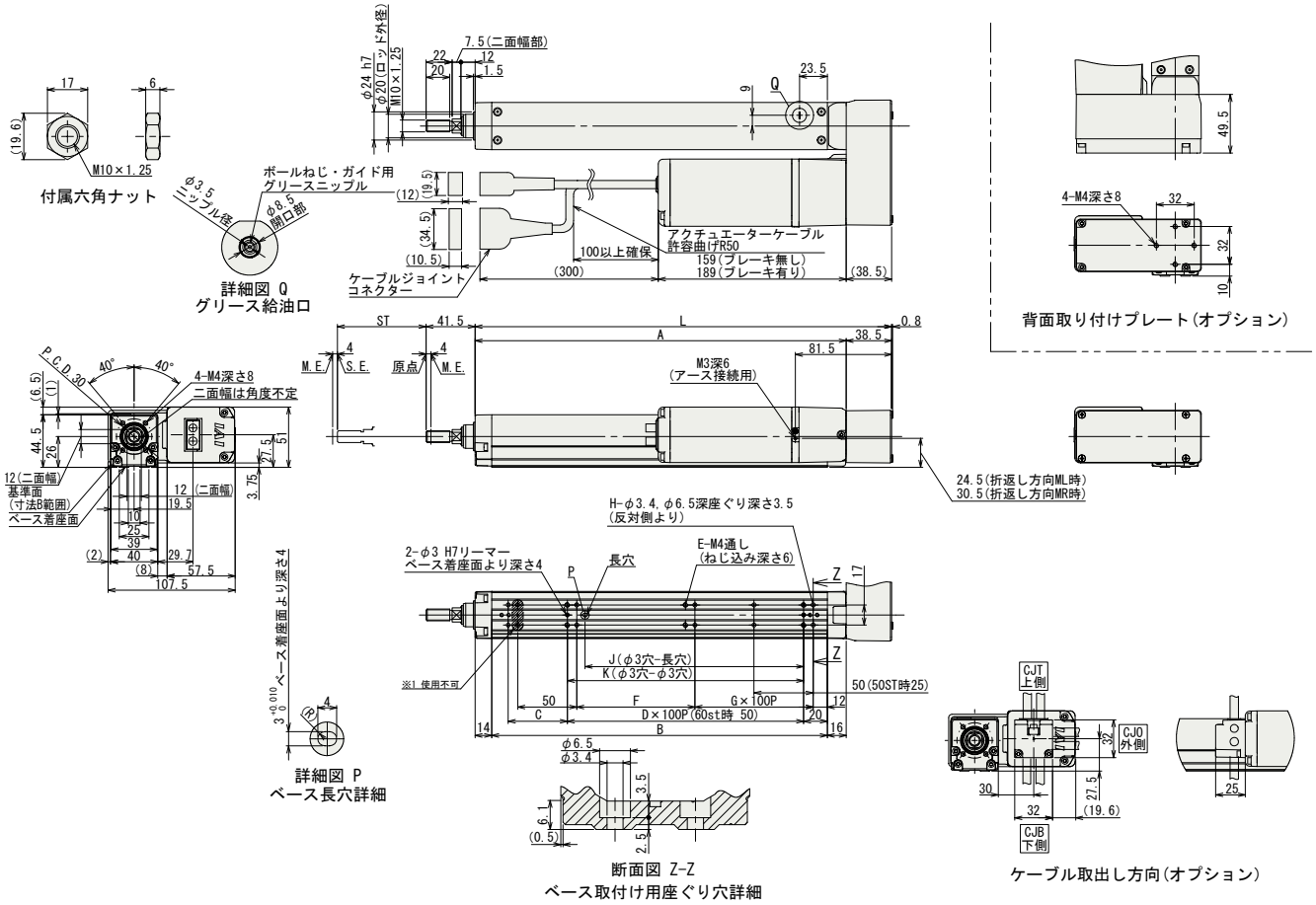
アクチュエータ仕様

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
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	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	68ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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。
(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。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド

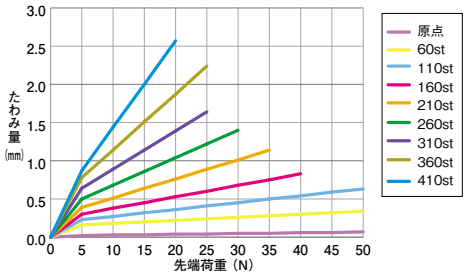


■ストロークの別寸法・質量

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 ※2		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負荷荷重 (5000km 寿命) (N)	オフセット 0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
	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
質量 (kg)	ブレーキ無	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5
	ブレーキ有	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.8

※2 使用不可穴を除きます。

■RCS4-RRA4R ロッドたわみ量(参考値)



適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-RRA6R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅60mm | 200v ACサーボモータ

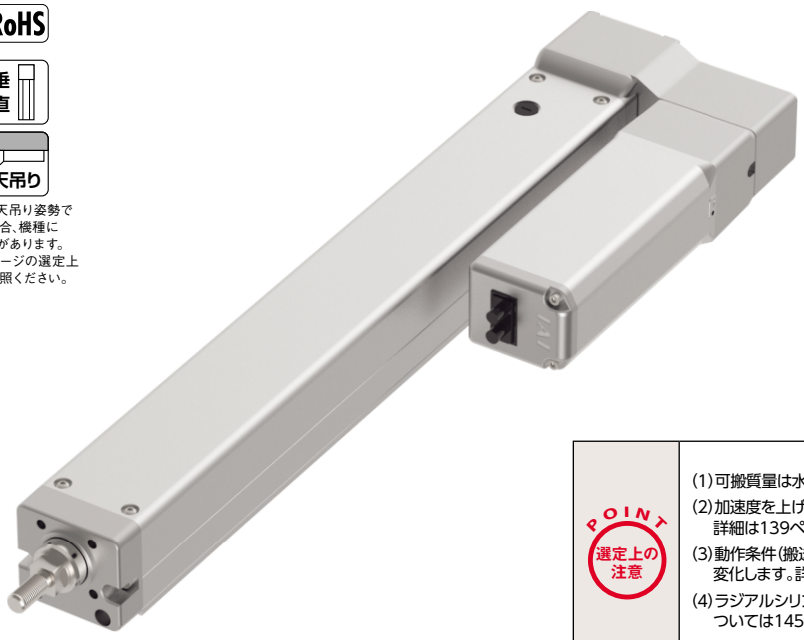
■型式項目 **RCS4** — **RRA6R** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	100: サーボモータ 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	65:65mm ~ 415:415mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)ラジアルシリンダ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145ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-RRA6R-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15	4	85	65~415 (50mm毎)
RCS4-RRA6R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	9	142	
RCS4-RRA6R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	50	19	283	
RCS4-RRA6R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	65~415 (50mm 毎)
20	1200
12	720
6	360
3	180

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
65	–	265	–
115	–	315	–
165	–	365	–
215	–	415	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P131	–
フランジ	FL	→P132	–
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→P131	–
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→P134	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→P135	–
モータ左折返し仕様	ML	→P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→P135	–
原点逆仕様	NM	→P136	–

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P138)をご確認ください。

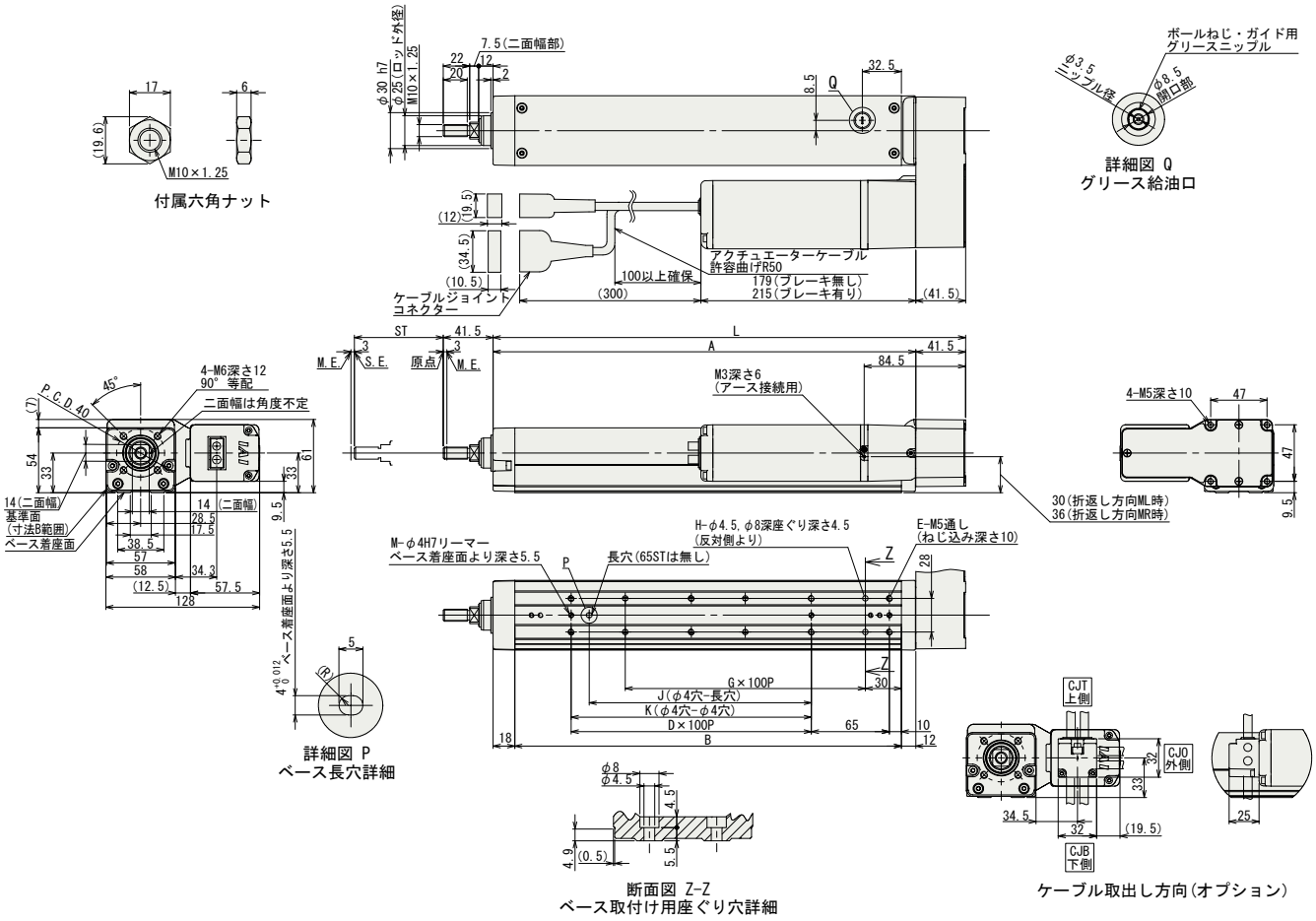
アクチュエータ仕様

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
ロッド	Φ25mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	70ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

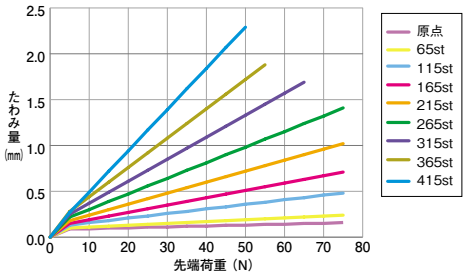
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク		65	115	165	215	265	315	365	415
L		243.5	293.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
A		202	252	302	352	402	452	502	552
B		172	222	272	322	372	422	472	522
D		0	1	1	2	2	3	3	4
E		4	6	6	8	8	10	10	12
G		1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	6	6	8	8	10	10
J		0	85	85	185	185	285	285	385
K		0	100	100	200	200	300	300	400
M		2	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重 (N)		144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
ロッド先端動的許容負荷荷重 (5000km 寿命) (N)	オフセット 0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
	オフセット 100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	16.8
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6
質量 (kg)	ブレーキ無	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.9	4.1
	ブレーキ有	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4

■RCS4-RRA6R ロッドたわみ量(参考値)



適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

RCS4-RRA7R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 70mm | 200v ACサーボモータ

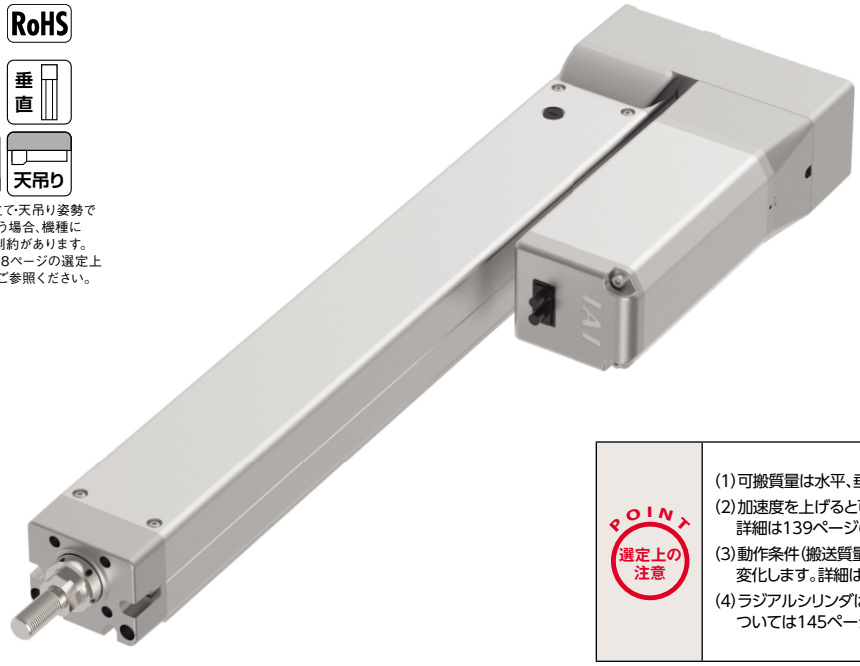
■型式項目 **RCS4** — **RRA7R** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	70:70mm ~ 520:520mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 | 垂直 | 横立て | 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)ラジアルシリンダ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145ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-RRA7R-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	20	6	142	70~520 (50mm毎)
RCS4-RRA7R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	12	214	
RCS4-RRA7R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	60	25	427	
RCS4-RRA7R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	35	855	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	70~520 (50mm 毎)
24	1440
16	960
8	480
4	240

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
70	–	320	–
120	–	370	–
170	–	420	–
220	–	470	–
270	–	520	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
先端アダプタ(フランジ)	FFA	→ P131	–
先端アダプタ(キー溝)	KFA	→ P134	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→ P135	–
モータ左折返し仕様	ML	→ P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P138)をご確認ください。

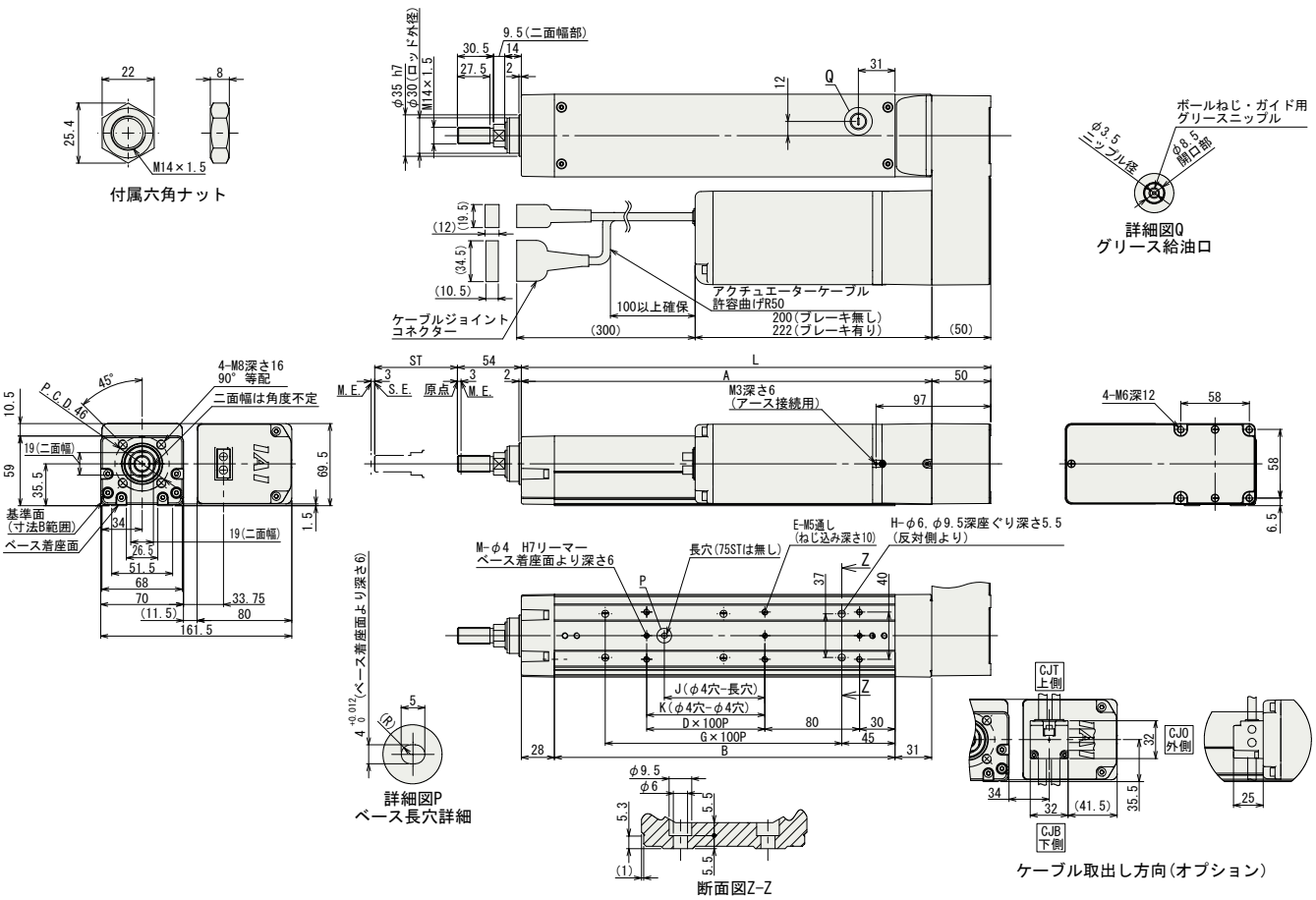
アクチュエータ仕様

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
ロッド	Φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	72ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

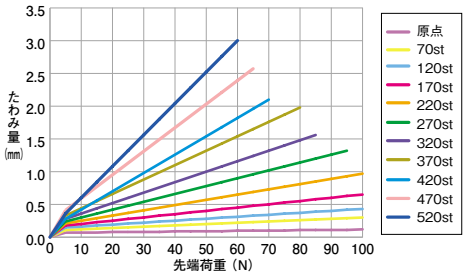
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ストローク		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L		297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
A		247	297	347	397	447	497	547	597	647	697
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K		0	0	100	200	200	300	300	400	400	500
M		2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
ロッド先端静的許容荷重 (N)		175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63
ロッド先端動的許容負荷荷重 (5000km寿命) (N)	オフセット 0mm	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
	オフセット 100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
ロッド先端静的許容トルク (N·m)		17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45
ロッド先端動的許容トルク (N·m)		5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16
質量 (kg)	ブレーキ無	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.6	6.9
	ブレーキ有	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.1	7.4

■RCS4-RRA7R ロッドたわみ量(参考値)



適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

RCS4-RRA8R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 90 mm | 200v ACサーボモータ

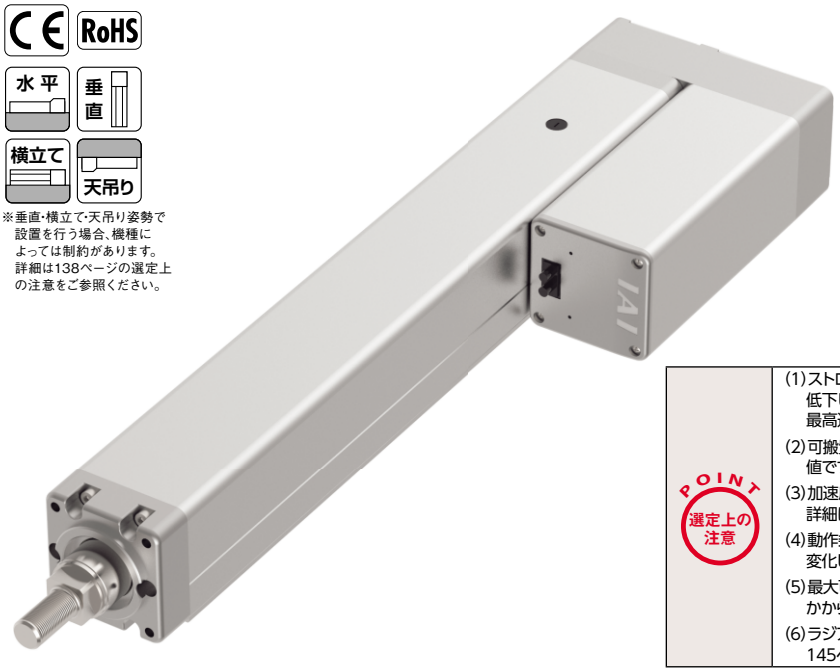
■型式項目 **RCS4** — **RRA8R** — **WA** — **400** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	400:サーボモータ 400W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 700:700mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい

(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3G(リード5は0.2G)で動作させた時の値です。

(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。

(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

(5)最大可搬質量は外付けガイドを併用し、ロッドに進行方向以外からの外力がかからない場合の数値です。

(6)ラジアルシリンダ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145ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS4-RRA8R-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	8	226	50~700 (50mm毎)
RCS4-RRA8R-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	17	339	
RCS4-RRA8R-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	34	678	
RCS4-RRA8R-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	72	1357	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~250 (50mm毎)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
30	1300		1230	970	790	650	540	460	400	350
20	1000		820	650	520	430	360	310	260	230
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	400	–
100	–	450	–
150	–	500	–
200	–	550	–
250	–	600	–
300	–	650	–
350	–	700	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P131	–
フランジ	FL	→P132	–
先端アダプタ(雌ねじ)	NFA	→P135	–
モータ左折返し仕様	ML	→P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→P135	–
原点逆仕様	NM	→P136	–

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P138)をご確認ください。

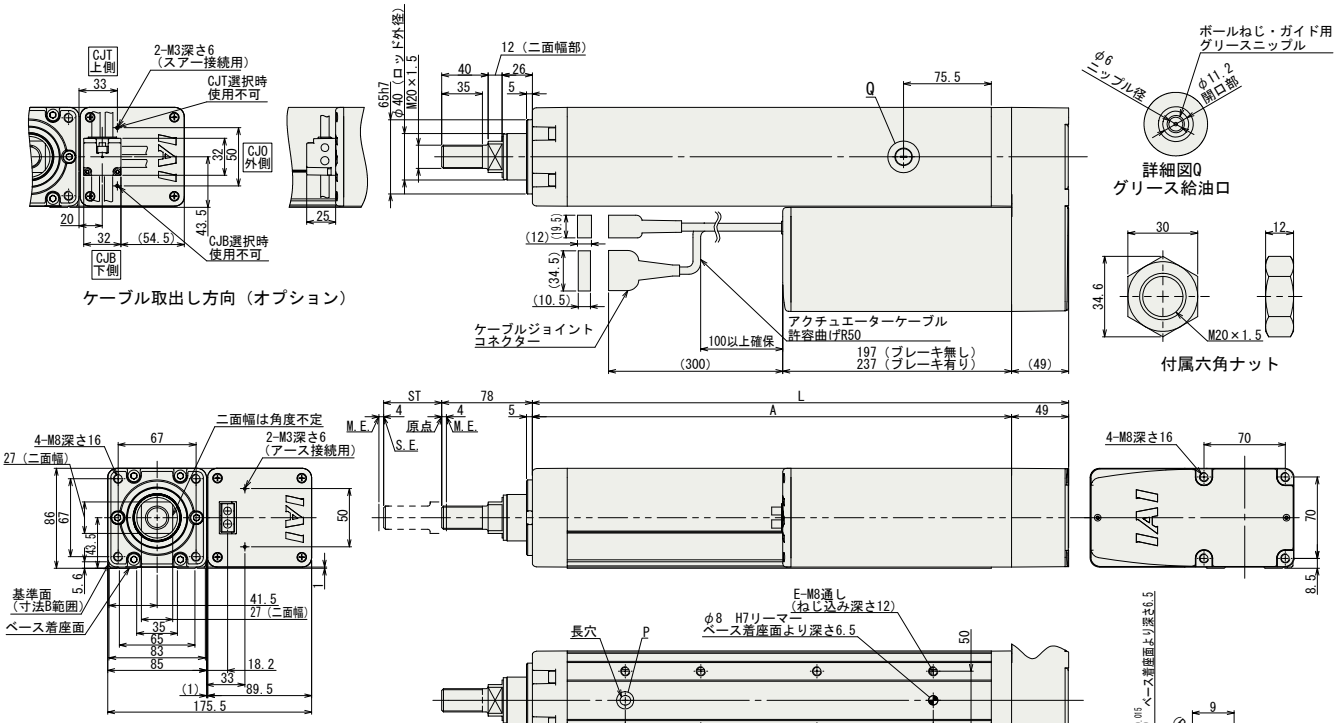
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ16mm 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
ロッド	Φ40mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	74ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

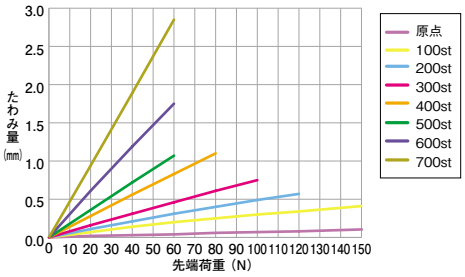
寸法図

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 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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■RCS4-RRA8R ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L		311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
A		262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5
B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C		115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J		115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
ロッド先端静的許容荷重（N）		222	186	159	139	124	111	101	92	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
ロッド先端動的許容負荷荷重（5000km 寿命）（N）	オフセット 0mm	93	76.3	64.7	56	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
	オフセット 100mm	72	61.6	53.9	48	43	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
ロッド先端静的許容トルク（N·m）		22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
ロッド先端動的許容トルク（N·m）		7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.5	2.4	2.2	2
質量 (kg)	ブレーキ無	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.7	14.1
	ブレーキ有	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.3	14.7

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー
ワイドラジアルシリンダー
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
クリーン仕様ワイドスライダータイプ
オプション
技術資料
コントローラー

RCS4-WRA10C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅100mm | 200V ACサーボモータ

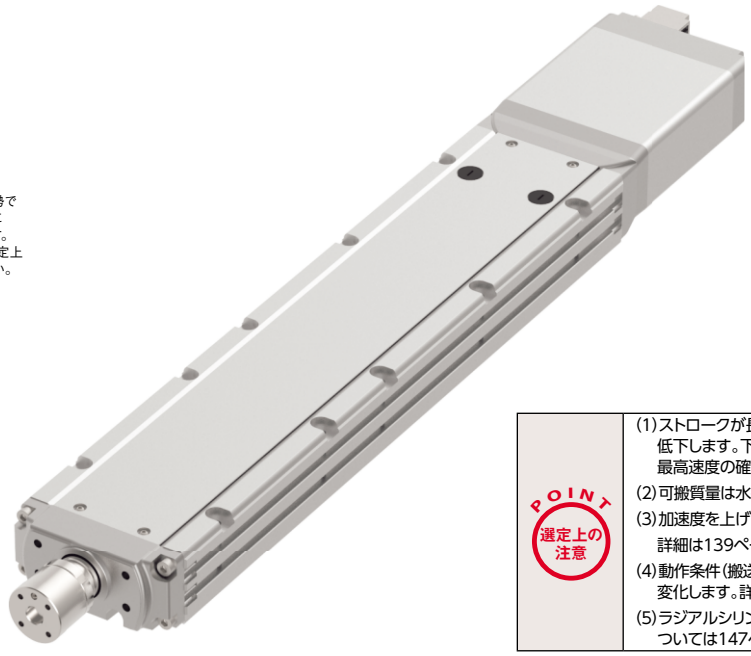
■型式項目 **RCS4** — **WRA10C** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ~ 500:500mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの方向をご記入ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(5)ラジアルシリンダ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147ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-WRA10C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	5	–	53	50~500 (50mm毎)
RCS4-WRA10C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	16	3	85	
RCS4-WRA10C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	25	5	170	
RCS4-WRA10C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	800		770
10	600	580	490
5	300	290	240
2.5	150	145	120

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	300	–
100	–	350	–
150	–	400	–
200	–	450	–
250	–	500	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P136	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P136	–

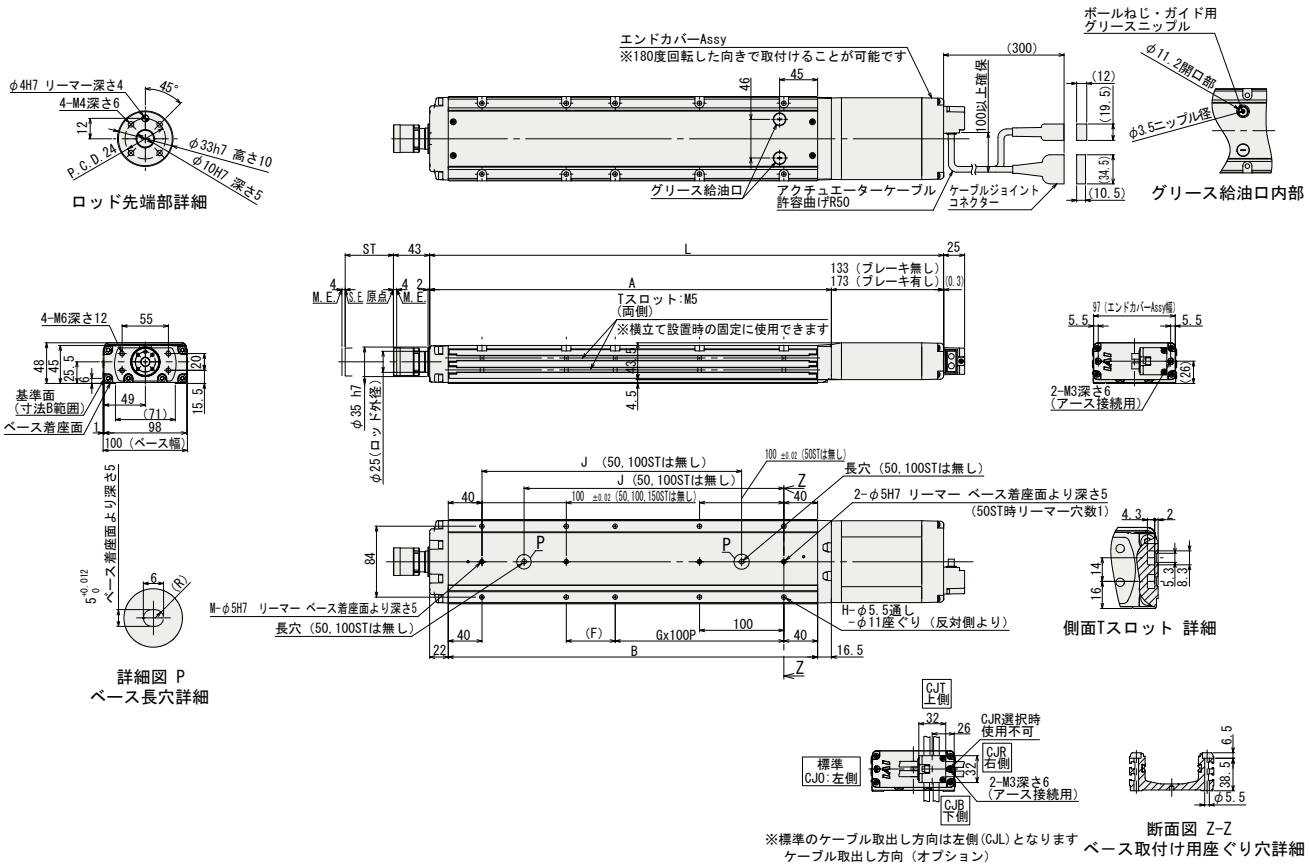
アクチュエータ仕様

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
ロッド	Φ25mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	76ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

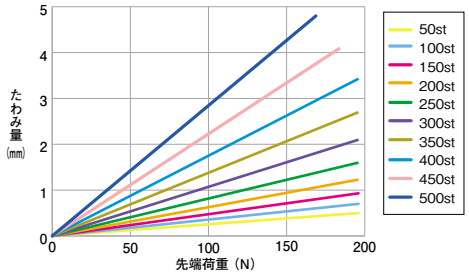
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド



■ストロークの別寸法・質量

ST			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L		ブレーキ無	359.5	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5	809.5
		ブレーキ有	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5
A			226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
B			188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
F			108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J			–	–	158	208	258	308	358	408	458	508
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重（N）			196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
ロッド先端静的許容トルク（N·m）			10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
3000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
	ロッド先端動的許容トルク（N·m）		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9
5000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
	ロッド先端動的許容トルク（N·m）		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0
質量（kg）		ブレーキ無	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4
		ブレーキ有	3.6	4.1	4.5	5.0	5.4	5.9	6.3	6.8	7.2	7.7

■RCS4-WRA10C ロッドたわみ量(参考値)



適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー
ワイドラジアルシリンダー
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
クリーン仕様ワイドスライダータイプ
オプション
技術資料
コントローラー

RCS4-WRA12C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅120mm | 200v ACサーボモータ

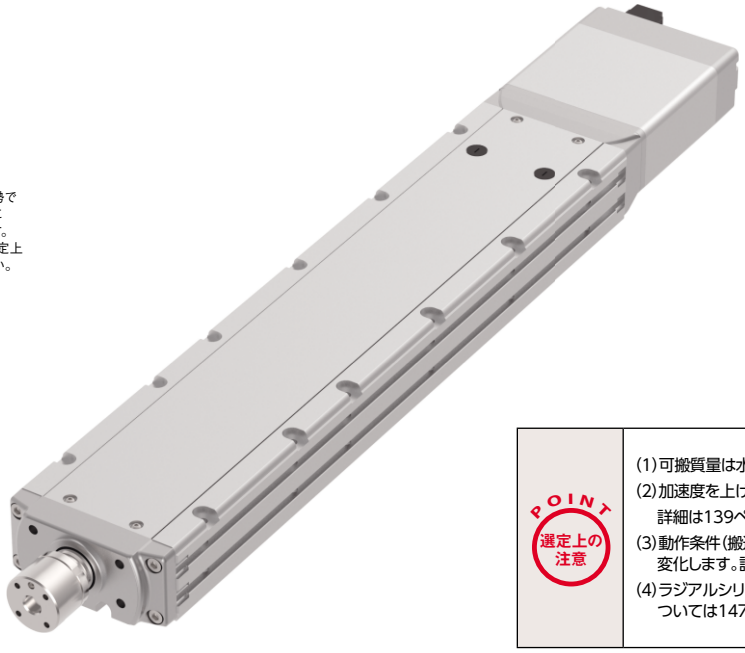
■型式項目 **RCS4** — **WRA12C** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	WA:バッテリレスアブソ	100:サーボモータ 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 500:500mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの方向をご記入ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)ラジアルシリンダ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147ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-WRA12C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	12	2	85	50~500 (50mm毎)
RCS4-WRA12C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	6	142	
RCS4-WRA12C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	40	15	283	
RCS4-WRA12C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~500 (50mm 毎)
20	1000
12	720
6	360
3	180

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	300	–
100	–	350	–
150	–	400	–
200	–	450	–
250	–	500	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P136	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P136	–

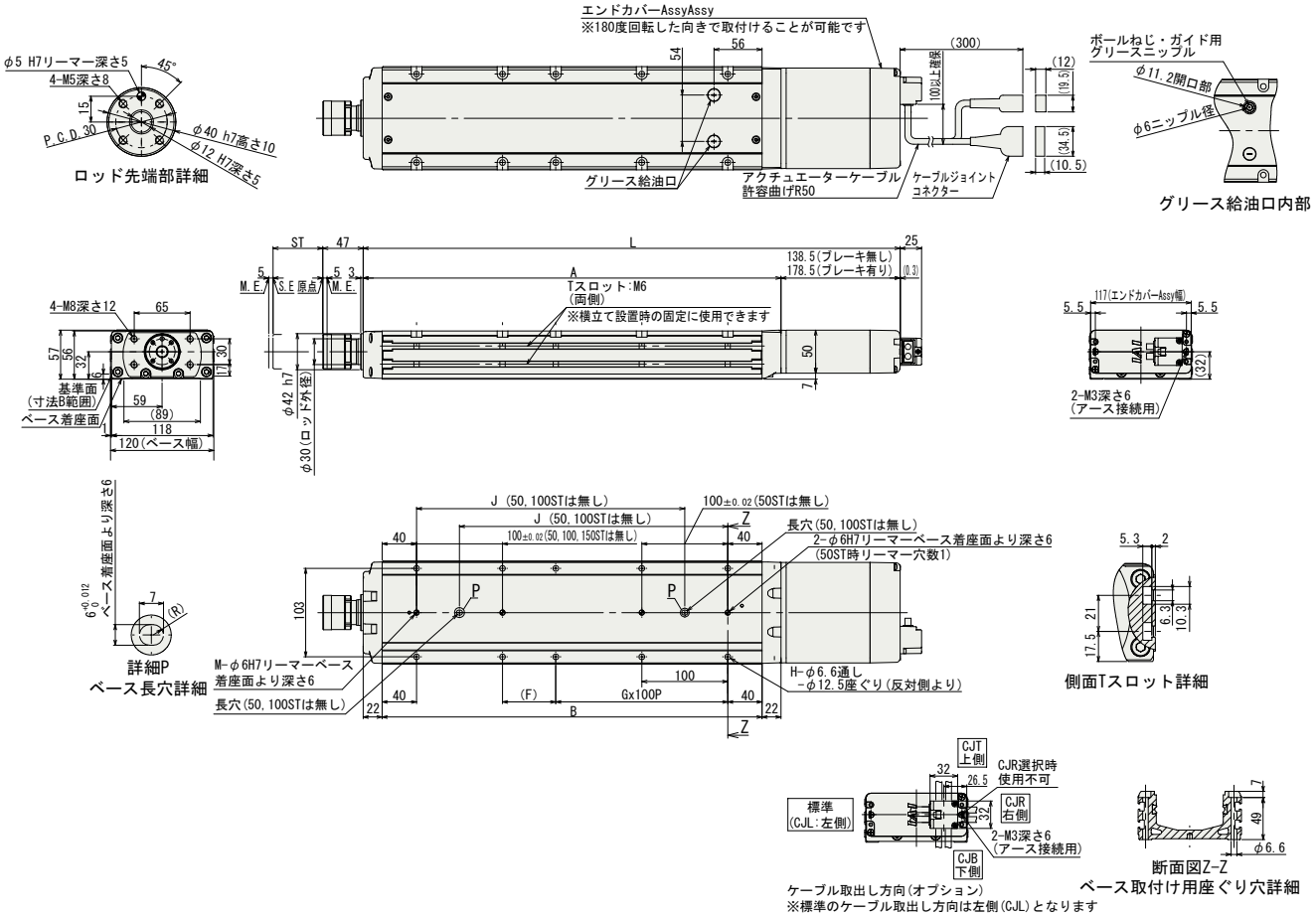
アクチュエータ仕様

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
ロッド	Φ30mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	78ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

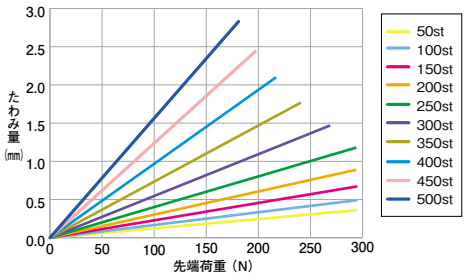
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■ストロークS別寸法・質量

ST			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L		ブレーキ無	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
		ブレーキ有	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5
A			236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
B			192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
F			112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J			–	–	162	212	262	312	362	412	462	512
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重 (N)			294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロッド先端静的許容トルク (N·m)			20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
		オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)		10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
5000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
		オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)		10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1
質量 (kg)		ブレーキ無	4.8	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10.0	10.7
		ブレーキ有	5.1	5.8	6.4	7.1	7.7	8.4	9.0	9.7	10.3	11.0

■RCS4-WRA12C ロッドたわみ量(参考値)



適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-WRA14C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 140 mm | 200v ACサーボモータ

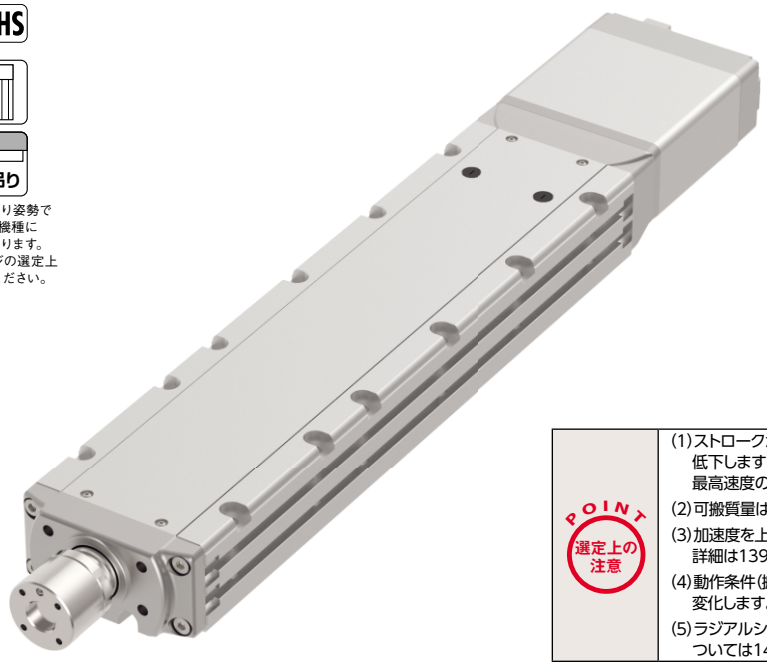
■型式項目 **RCS4** — **WRA14C** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 600:600mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの方向をご記入ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(5)ラジアルシリンダ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147ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-WRA14C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	25	3	142	50~600 (50mm毎)
RCS4-WRA14C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	50	8	214	
RCS4-WRA14C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	65	20	427	
RCS4-WRA14C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	85	30	855	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~500 (50mm 毎)	550 (mm)	600 (mm)
24	1200	1200	1200
16	800	800	800
8	480	450	390
4	240	220	190

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	350	–
100	–	400	–
150	–	450	–
200	–	500	–
250	–	550	–
300	–	600	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
フランジ	FL	→P132	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→P136	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→P136	–

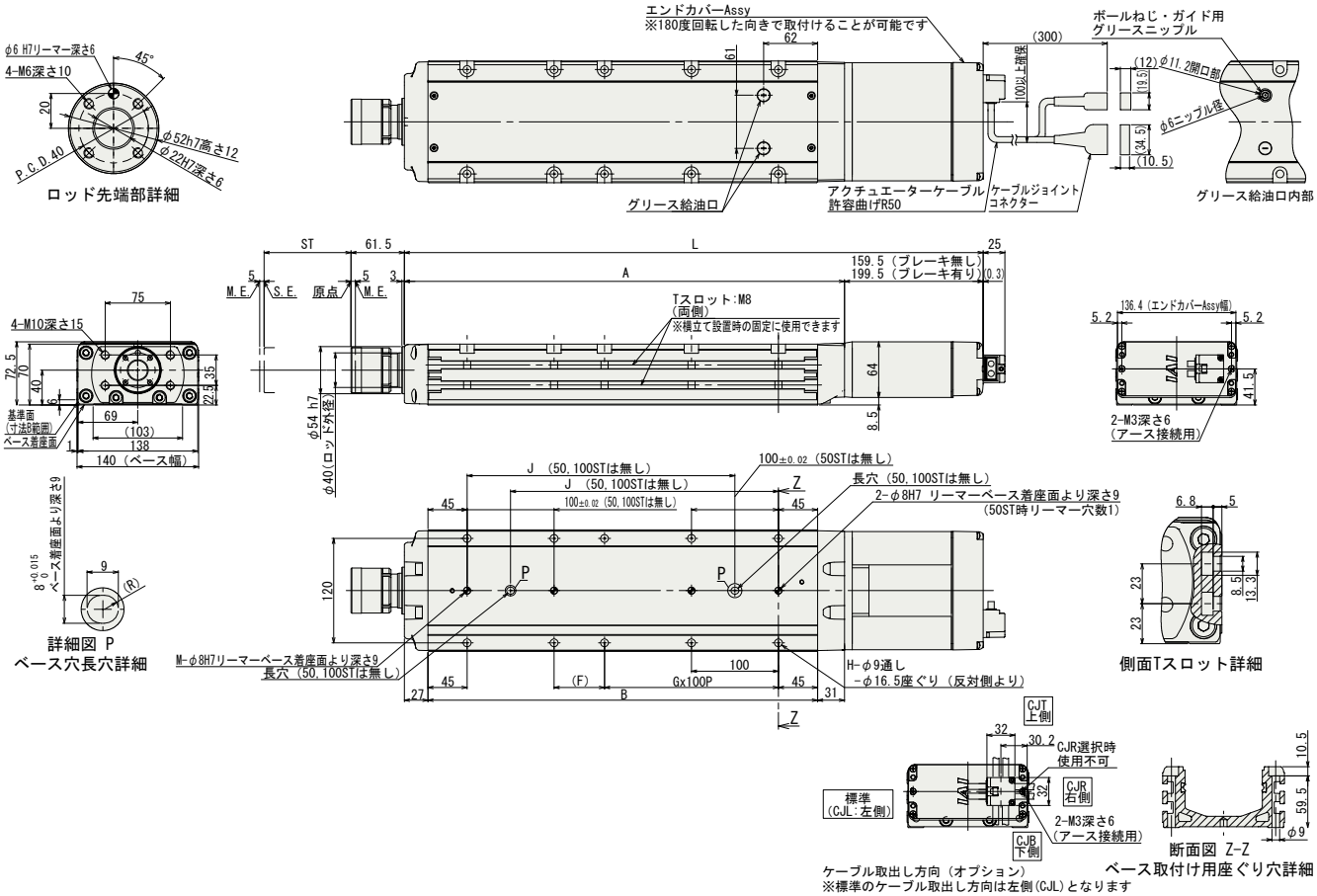
アクチュエータ仕様

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	0.1以下
ロッド	Φ40mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	80ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

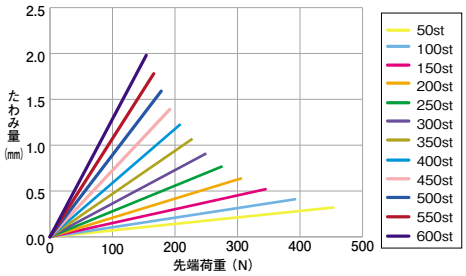
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ST		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	ブレーキ無	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5
	ブレーキ有	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5	905.5	955.5	1005.5
A		256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
B		198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
J		–	–	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重（N）		454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
ロッド先端静的許容トルク（N･m）		30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000km	ロッド先端許容負荷質量（N） オフセット0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
	ロッド先端許容負荷質量（N） オフセット100mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
	ロッド先端動的許容トルク（N･m）	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000km	ロッド先端許容負荷質量（N） オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
	ロッド先端許容負荷質量（N） オフセット100mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
	ロッド先端動的許容トルク（N･m）	15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6
質量（kg）	ブレーキ無	8.0	8.8	9.8	10.6	11.6	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.9	17.8
	ブレーキ有	8.6	9.4	10.4	11.2	12.2	13.0	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.4

■RCS4-WRA14C ロッドたわみ量(参考値)



適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー
ワイドラジアルシリンダー
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
クリーン仕様ワイドスライダータイプ
オプション
技術資料
コントローラー

RCS4-WRA16C

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅160mm | 200V ACサーボモータ

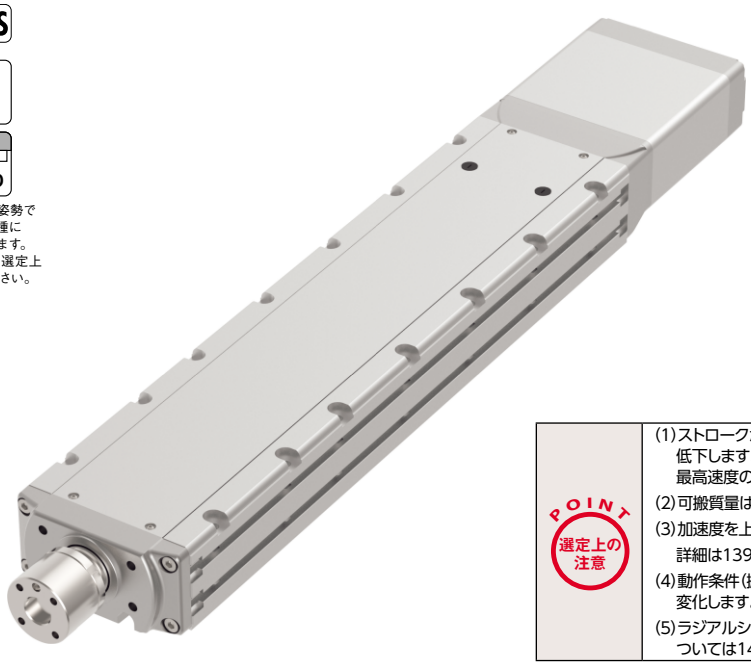
■型式項目 **RCS4** — **WRA16C** — **WA** — **400** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	400:サーボモータ 400W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの方向をご記入ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(5)ラジアルシリンダ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147ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS4-WRA16C-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	6	226	50~800 (50mm毎)
RCS4-WRA16C-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	12	339	
RCS4-WRA16C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678	
RCS4-WRA16C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	50	1357	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~250 (50mm毎)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1300		1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
フランジ	FL	→P132	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→P136	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→P136	–

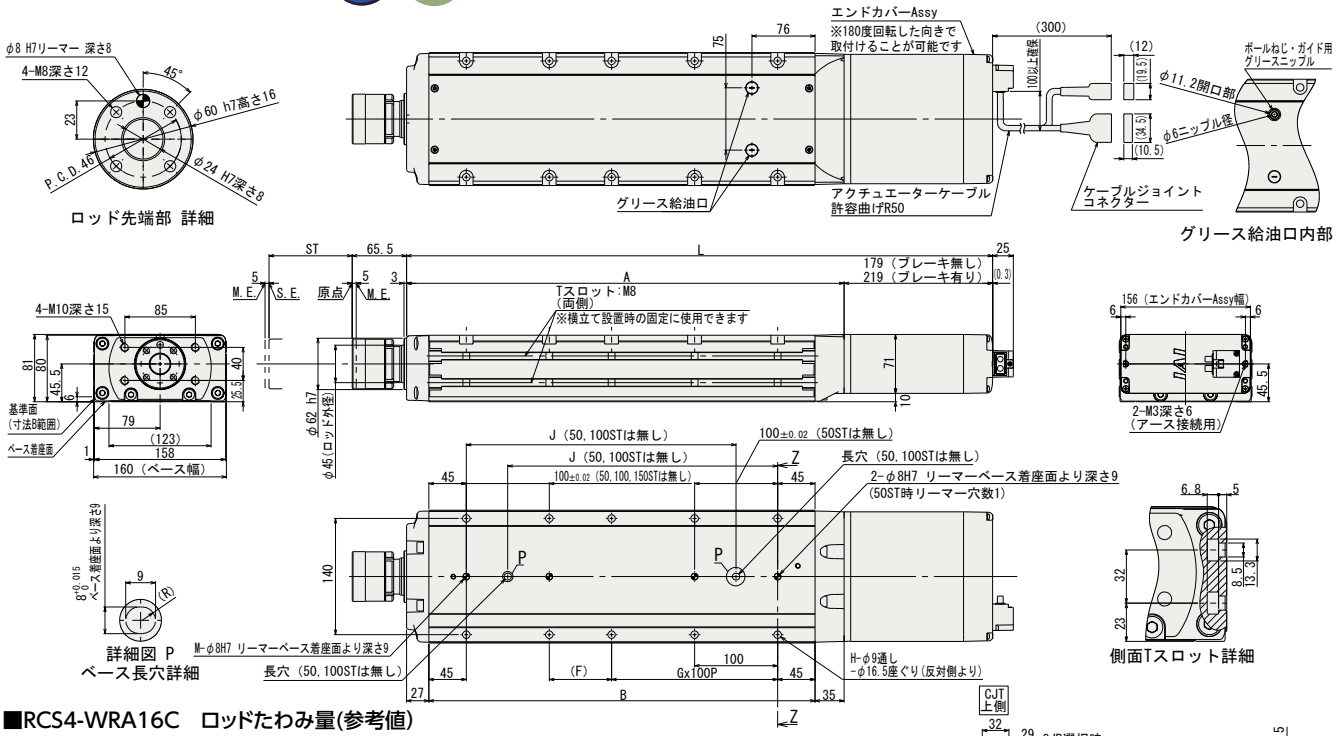
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ16mm 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
ロッド	Φ45mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	82ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

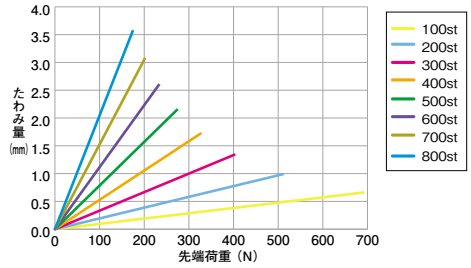
寸法図

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 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。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド



■RCS4-WRA16C ロッドたわみ量(参考値)



■ストローク別寸法・質量

ST			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		ブレーキ無	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206
		ブレーキ有	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
A			277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
B			215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
F			125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J			–	–	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重（N）			588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
ロッド先端静的許容トルク（N·m）			40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
3000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
		オフセット100mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
	ロッド先端動的許容トルク（N·m）		20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
5000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
		オフセット100mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
	ロッド先端動的許容トルク（N·m）		20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3
質量 (kg)		ブレーキ無	11.4	12.5	13.6	14.8	15.9	17.1	18.2	19.4	20.5	21.7	22.8	24.0	25.1	26.3	27.4	28.6
		ブレーキ有	12.0	13.1	14.2	15.4	16.5	17.7	18.8	20.0	21.1	22.3	23.4	24.6	25.7	26.9	28.0	29.2

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-WRA10R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅100mm | 200V ACサーボモータ

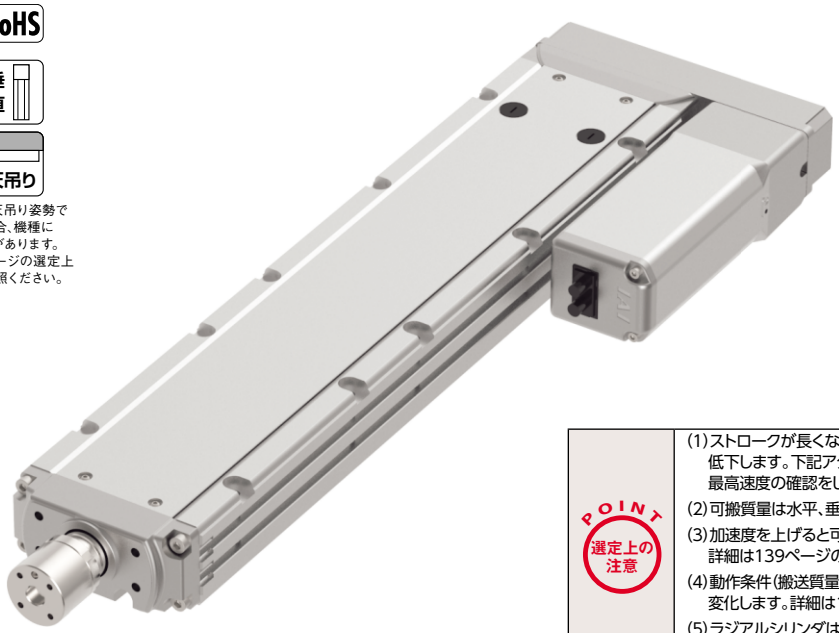
■型式項目 **RCS4** — **WRA10R** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ~ 500:500mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(5)ラジアルシリンダ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147ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-WRA10R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	5	–	53	50~500 (50mm毎)
RCS4-WRA10R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	13	2.5	85	
RCS4-WRA10R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	25	5	170	
RCS4-WRA10R-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~400 (50mm毎)	450 (mm)	500 (mm)
16	800		770
10	600	580	490
5	300	290	240
2.5	150	145	120

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	300	–
100	–	350	–
150	–	400	–
200	–	450	–
250	–	500	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
モータ左折返し仕様	ML	→ P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P136	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P136	–

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P138)をご確認ください。

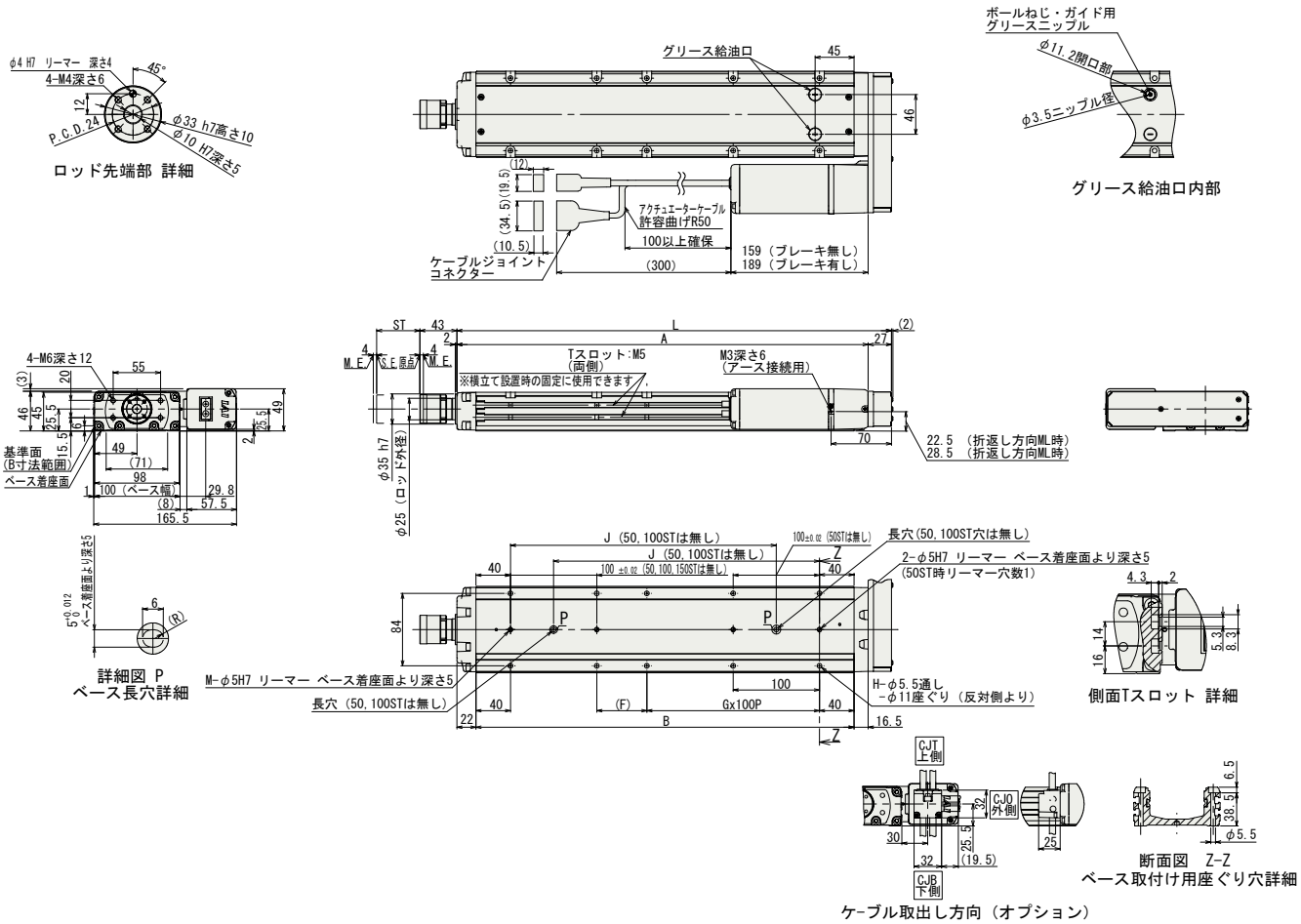
アクチュエータ仕様

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
ロッド	Φ25mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	84ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

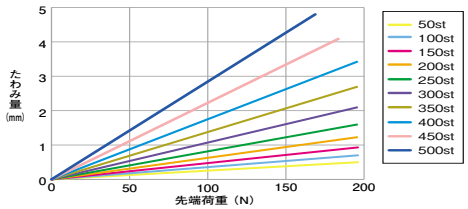
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ST			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L			253.5	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5
A			226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
B			188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
F			108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J			–	–	158	208	258	308	358	408	458	508
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重（N）			196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
ロッド先端静的許容トルク（N·m）			10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
3000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
	ロッド先端動的許容トルク（N·m）		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9
5000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
		オフセット100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
	ロッド先端動的許容トルク（N·m）		5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0
質量(kg)		ブレーキ無	3.7	4.2	4.6	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4	7.8
		ブレーキ有	4	4.5	4.9	5.4	5.9	6.3	6.8	7.2	7.7	8.1

■RCS4-WRA10R ロッドたわみ量(参考値)



適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

RCS4-WRA12R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 120mm | 200v ACサーボモータ

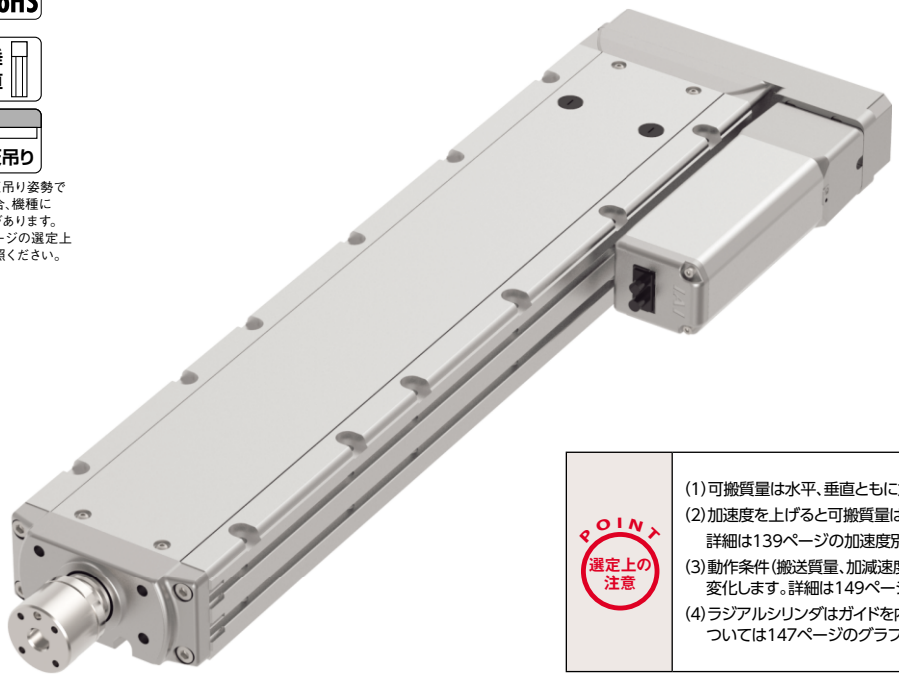
■型式項目 **RCS4** — **WRA12R** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	WA:バッテリレスアブソ	100: サーボモータ 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 500:500mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)ラジアルシリンダ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147ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-WRA12R-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	12	2	85	50~500 (50mm毎)
RCS4-WRA12R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	6	142	
RCS4-WRA12R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	40	15	283	
RCS4-WRA12R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~500 (50mm 毎)
20	1000
12	720
6	360
3	180

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	300	–
100	–	350	–
150	–	400	–
200	–	450	–
250	–	500	–

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
モータ左折返し仕様	ML	→ P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P136	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P136	–

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P138)」をご確認ください。

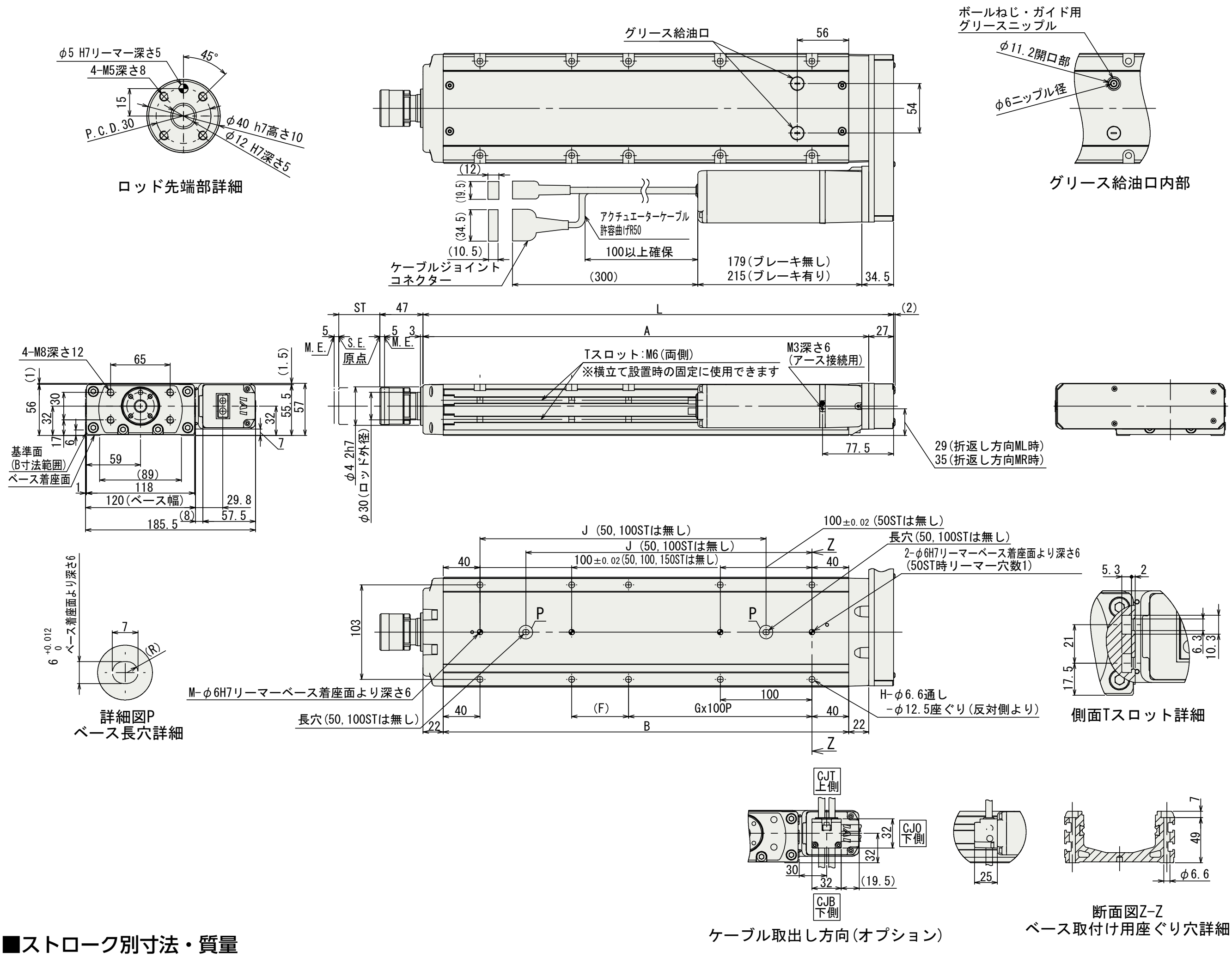
アクチュエータ仕様

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
ロッド	Φ30mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	86ページ参照
ロッド先端張出し距離	100mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

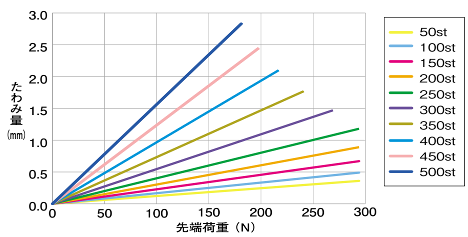
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■ストローク別寸法・質量

ST			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L			263	313	363	413	463	513	563	613	663	713
A			236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
B			192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
F			112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J			–	–	162	212	262	312	362	412	462	512
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重（N）			294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
ロッド先端静的許容トルク（N·m）			20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
		オフセット100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
	ロッド先端動的許容トルク（N·m）		10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
5000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
		オフセット100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51
	ロッド先端動的許容トルク（N·m）		10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1
質量(kg)		ブレーキ無	5.2	5.9	6.5	7.2	7.8	8.5	9.1	9.8	10.4	11.1
		ブレーキ有	5.5	6.2	6.8	7.5	8.1	8.8	9.4	10.1	10.7	11.4

■RCS4-WRA12R ロッドたわみ量(参考値)



適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー
ワイドラジアルシリンダー
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
クリーン仕様ワイドスライダータイプ
オプション
技術資料
コントローラー

RCS4-WRA14R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 140 mm | 200v ACサーボモータ

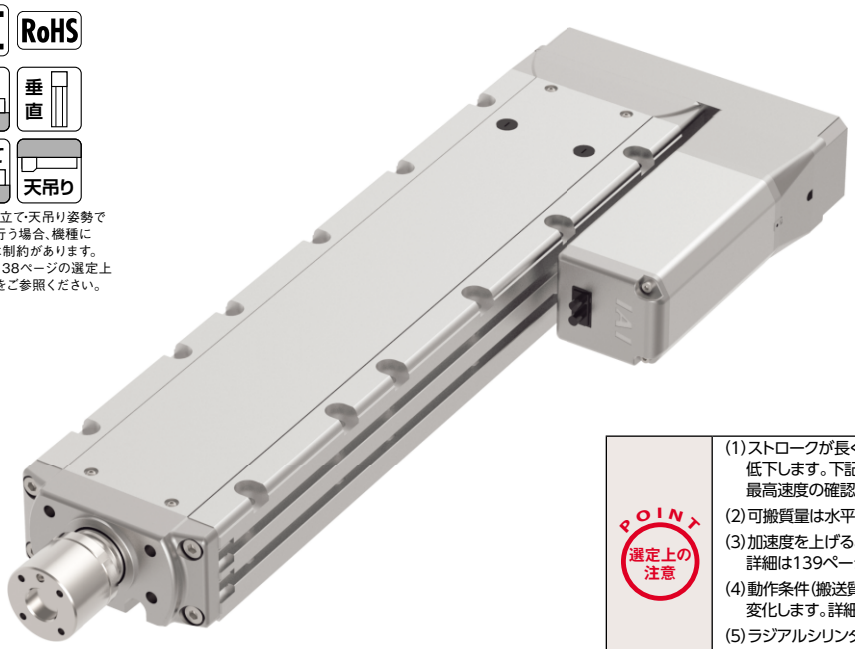
■型式項目 **RCS4** — **WRA14R** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 600:600mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(5)ラジアルシリンダ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147ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-WRA14R-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	25	3	142	50~600 (50mm毎)
RCS4-WRA14R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	50	8	214	
RCS4-WRA14R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	65	20	427	
RCS4-WRA14R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	85	30	855	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~500 (50mm 毎)	550 (mm)	600 (mm)
24	1200		
16	800		
8	480	450	390
4	240	220	190

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	350	–
100	–	400	–
150	–	450	–
200	–	500	–
250	–	550	–
300	–	600	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
モータ左折返し仕様	ML	→ P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P136	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P136	–

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P138)」をご確認ください。

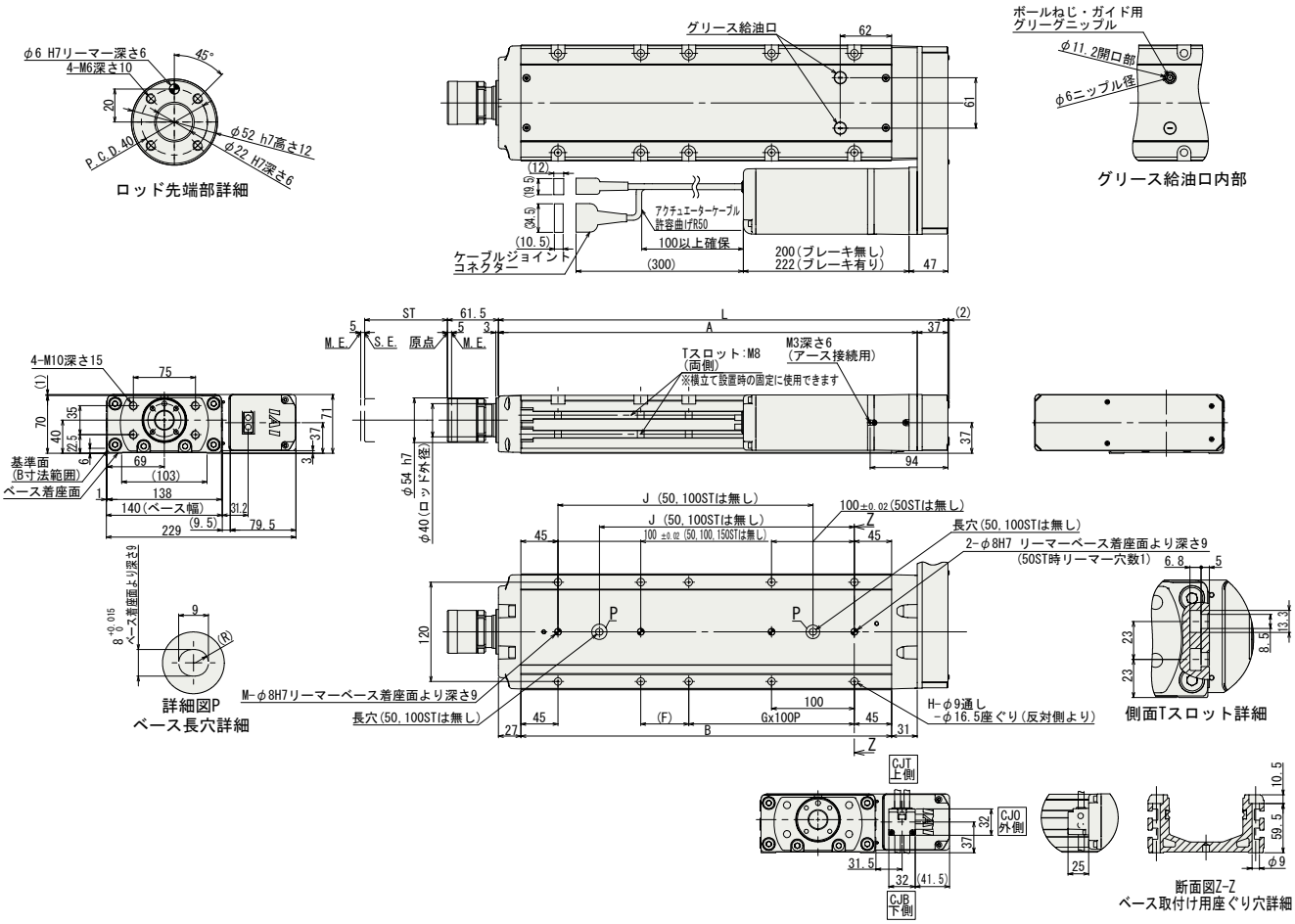
アクチュエータ仕様

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	0.1以下
ロッド	Φ40mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	88ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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

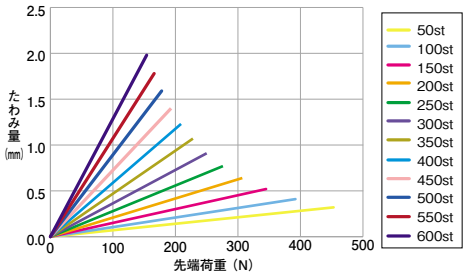
※1 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■ストロークと寸法・質量

ST			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L			293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843
A			256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
B			198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
F			108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
J			–	–	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重 (N)			454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
ロッド先端静的許容トルク (N·m)			30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
		オフセット100mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)		15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
		オフセット100mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)		15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6
質量 (kg)		ブレーキ無	8.9	9.8	10.7	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.1	17.0	17.9	18.8
		ブレーキ有	9.5	10.4	11.3	12.2	13.1	14.0	14.9	15.8	16.7	17.6	18.5	19.4

■RCS4-WRA14R ロッドたわみ量(参考値)



適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS ComponNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-WRA16R

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅160mm | 200V ACサーボモータ

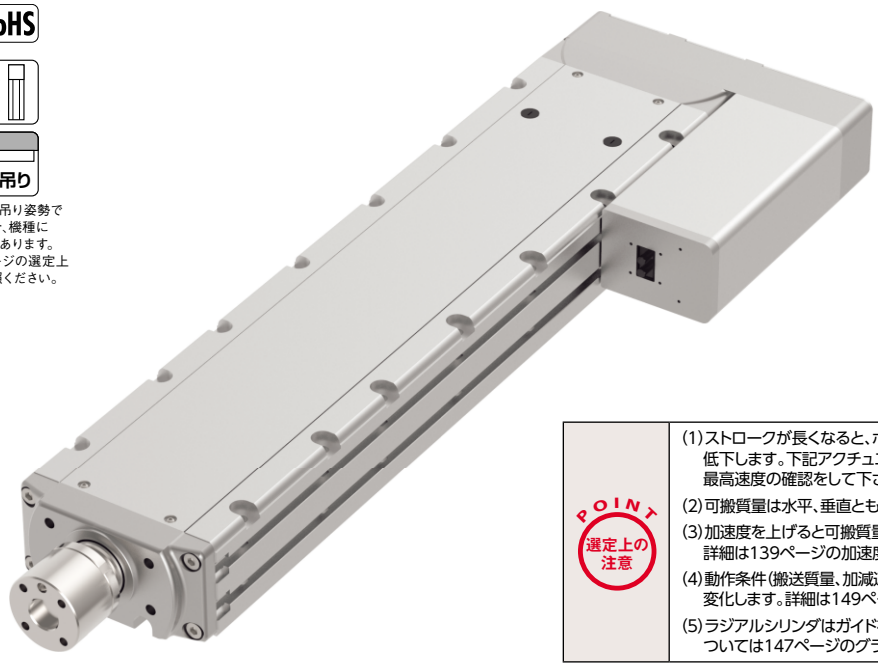
■型式項目 **RCS4** — **WRA16R** — **WA** — **400** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	400: サーボモータ 400W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。

(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。

(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

(5)ラジアルシリンダ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147ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS4-WRA16R-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	6	226	50~800 (50mm毎)
RCS4-WRA16R-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	12	339	
RCS4-WRA16R-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678	
RCS4-WRA16R-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	50	1357	

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~250 (50mm毎)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1300		1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P131	–
フランジ	FL	→ P132	–
モータ左折返し仕様	ML	→ P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
Tスロットナットバー(左)	NTBL	→ P136	–
Tスロットナットバー(右)	NTBR	→ P136	–

※オプション選択時は必ず「選定上の注意(P138)」をご確認ください。

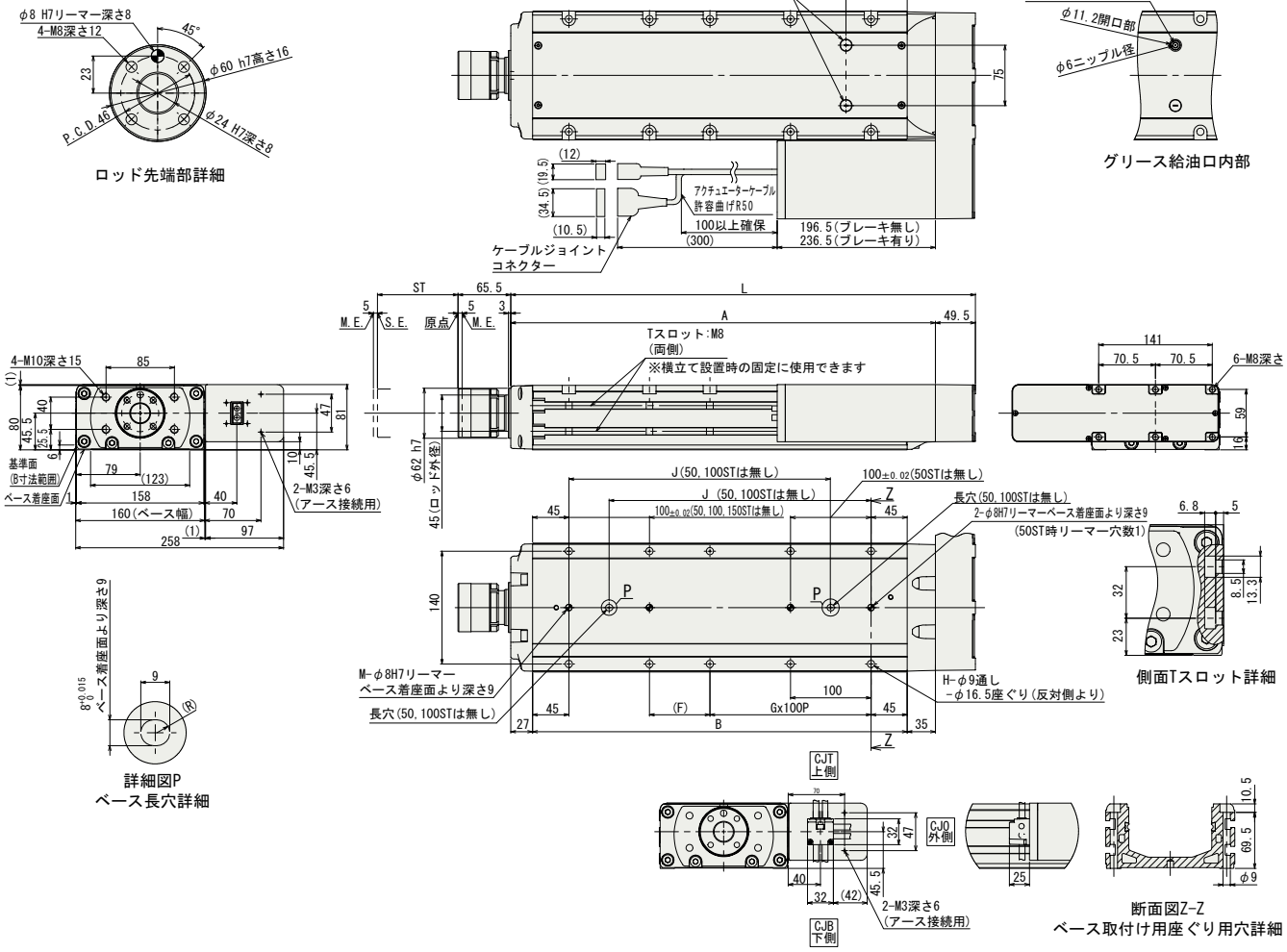
アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ16mm 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
ロッド	Φ45mm ステンレス
ロッド不回転精度	0度
ロッド先端許容荷重/許容トルク	90ページ参照
ロッド先端張出し距離	150mm以下
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

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 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。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド

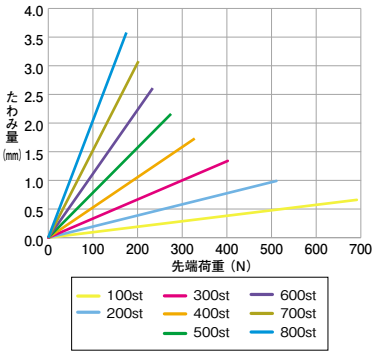


ケーブル取出し方向(オプション)

■ストローク別寸法・質量

ST			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L			326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5
A			277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
B			215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
F			125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
G			0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
H			4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J			–	–	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808
M			1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重 (N)			588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
ロッド先端静的許容トルク (N·m)			40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
3000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
		オフセット100mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)		20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
5000km	ロッド先端許容負荷質量(N)	オフセット0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
		オフセット100mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
	ロッド先端動的許容トルク (N·m)		20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3
質量 (kg)		プレーキ無	12.8	13.9	15.1	16.2	17.4	18.5	19.7	20.8	22.0	23.1	24.3	25.4	26.6	27.7	28.9	30.0
		プレーキ有	13.4	14.5	15.7	16.8	18	19.1	20.3	21.4	22.6	23.7	24.9	26	27.2	28.3	29.5	30.6

■RCS4-WRA16Rロッドたわみ量(参考値)



適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-TA4C 〈シングルブロック仕様〉

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅40mm | 200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **TA4C** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm	25:25mm ~ 150:150mm (25mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)許容可能な負荷質量については148ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-TA4C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	4	1.5	53	25~150 (25mm毎)
RCS4-TA4C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	5	3	85	
RCS4-TA4C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	5	6	170	
RCS4-TA4C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	5	9	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度(単位は mm/s)

リード \ ストローク (mm)	25 ~ 150
16	900
10	600
5	300
2.5	150

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
25	–	100	–
50	–	125	–
75	–	150	–

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–

アクチュエータ仕様

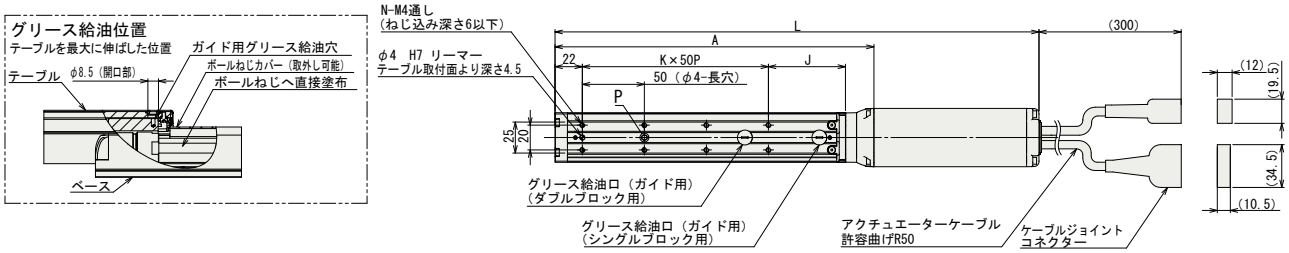
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向13N·m Mb方向18.6N·m Mc方向25.3N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向4.98N·m Mb方向7.11N·m Mc方向9.68N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

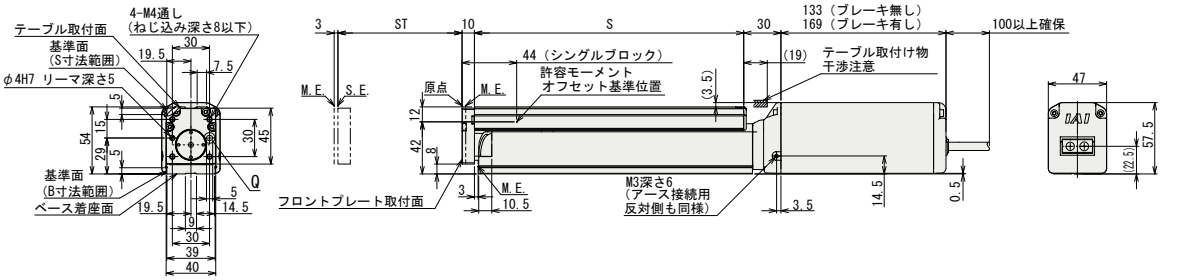
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

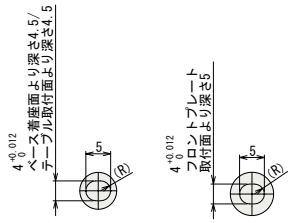
寸法図

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 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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド

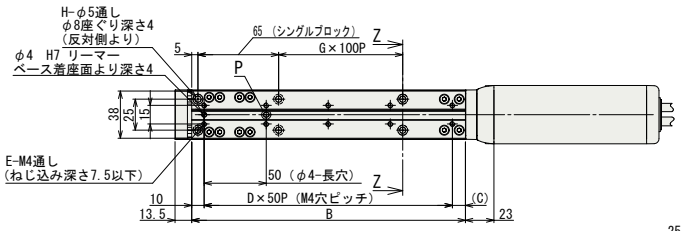


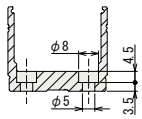




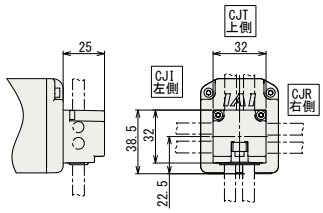
詳細図 P
ベース長穴/デーブル長穴詳細

詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細





断面図 Z-Z
ベース取付け座ぐり穴詳細



ケーブル取出方向

■ストロークピッチ寸法・質量

	ST	25	50	75	100	125	150
L	ブレーキ無	265	290	315	340	365	390
	ブレーキ有	301	326	351	376	401	426
A		132	157	182	207	232	257
B		95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
C		35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
D		1	2	2	3	3	4
E		4	6	6	8	8	10
G		0	0	0	0	1	1
H		4	4	4	4	6	6
J		37	62	37	62	37	62
K		1	1	2	2	3	3
N		4	4	6	6	8	8
S		92	117	142	167	192	217
質量 (kg)	ブレーキ無	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7
	ブレーキ有	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-TA4C 〈ダブルブロック仕様〉

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 40 mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **TA4C** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — **DB** — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm	40:40mm ~ 240:240mm	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1) 可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2) 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3) 動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4) 許容可能な負荷質量については148ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-TA4C-WA-60-10-①-T2-②-DB-③	60	10	8	3	85	40~90 (25mm毎) 140~240 (50mm毎)
RCS4-TA4C-WA-60-5-①-T2-②-DB-③		5	10	6	170	
RCS4-TA4C-WA-60-2.5-①-T2-②-DB-③		2.5	10	9	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード \ ストローク	40 ~ 240 (mm)
10	600
5	300
2.5	150

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
40	–	140	–
65	–	190	–
90	–	240	–

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–

アクチュエータ仕様

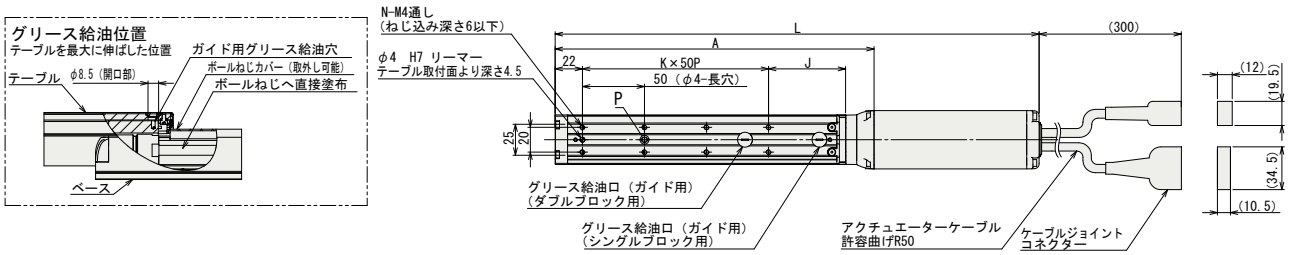
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向76.8N·m Mb方向110N·m Mc方向50.5N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向23.9N·m Mb方向34.1N·m Mc方向15.7N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

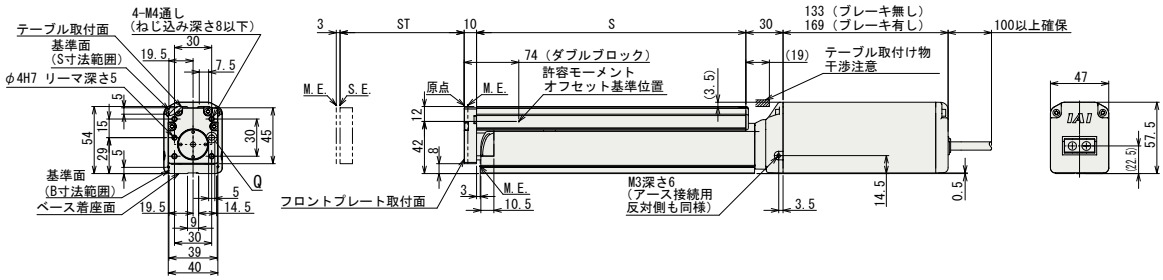
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

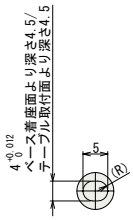
寸法図

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

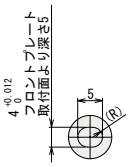
※1 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



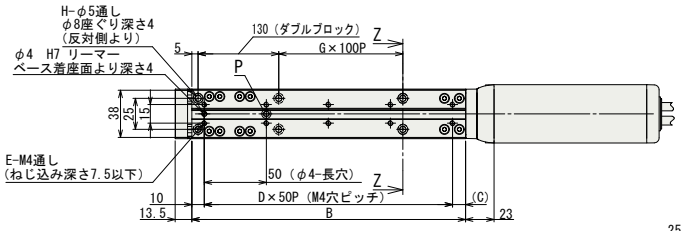


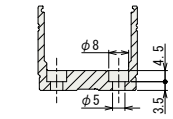


詳細図 P
ベース長穴/デーブル長穴詳細

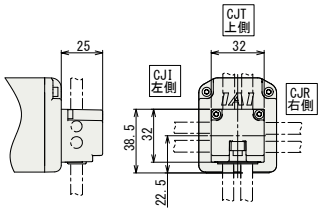


詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細





断面図 Z-Z
ベース取付け座ぐり穴詳細



ケーブル取出方向

■ストローク別寸法・質量

	ST	40	65	90	140	190	240
L	ブレーキ無	340	365	390	440	490	540
	ブレーキ有	376	401	426	476	526	576
A		207	232	257	307	357	407
B		170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5
C		10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5
D		3	3	4	5	6	7
E		8	8	10	12	14	16
G		0	0	0	1	1	2
H		4	4	4	6	6	8
J		62	37	62	62	62	62
K		2	3	3	4	5	6
N		6	8	8	10	12	14
S		167	192	217	267	317	367
質量 (kg)	ブレーキ無	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3
	ブレーキ有	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

RCS4-TA6C 〈シングルブロック仕様〉

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅60mm | 200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **TA6C** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	WA:バッテリレスアブソ	100:サーボモータ 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ~ 200:200mm (25mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)許容可能な負荷質量については148ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-TA6C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	8	4	85	25~200 (25mm毎)
RCS4-TA6C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	8	6	142	
RCS4-TA6C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	8	10	283	
RCS4-TA6C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	10	12	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度

(単位は mm/s)

リード \ ストローク (mm)	25 ~ 200
20	1100
12	720
6	360
3	180

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
25	–	125	–
50	–	150	–
75	–	175	–
100	–	200	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–

アクチュエータ仕様

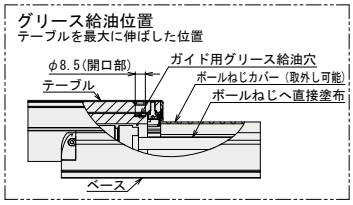
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向32.3N·m Mb方向46.2N·m Mc方向68.3N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向11.6N·m Mb方向16.6N·m Mc方向24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

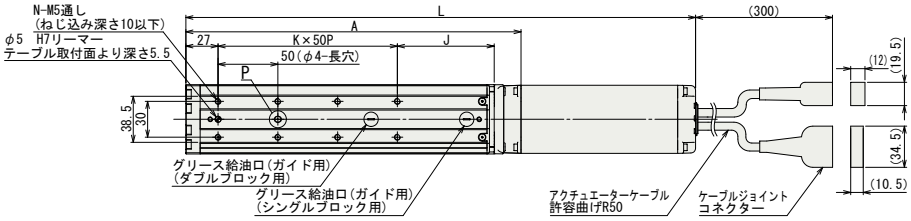
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

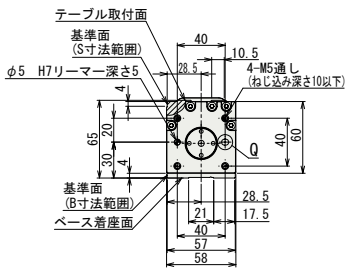
寸法図

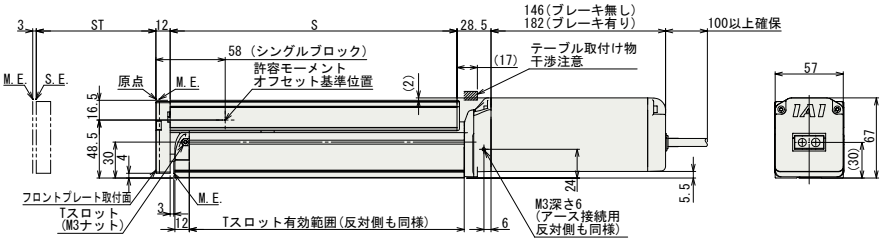
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

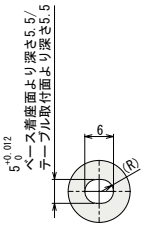
※1 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



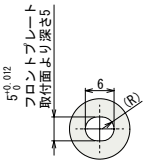




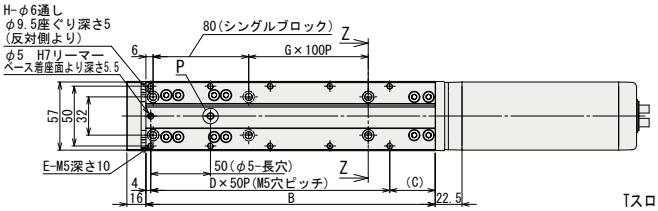


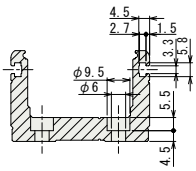


詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

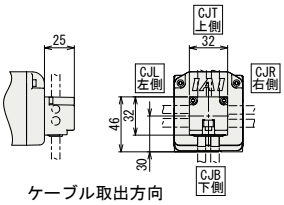


詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細





断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け座ぐり穴詳細



ケーブル取出方向

■ストロークー別寸法・質量

	ST	25	50	75	100	125	150	175	200
L	ブレーキ無	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5
	ブレーキ有	337.5	362.5	387.5	412.5	437.5	462.5	487.5	512.5
A		155.5	180.5	205.5	230.5	255.5	280.5	305.5	330.5
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
S		115	140	165	190	215	240	265	290
質量 (kg)	ブレーキ無	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.2
	ブレーキ有	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.5

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-TA6C 〈ダブルブロック仕様〉

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅60mm | 200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **TA6C** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — **DB** — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	100:サーボモータ 100W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	45:45mm ~ 320:320mm	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:無し P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(5)許容可能な負荷質量については148ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-TA6C-WA-100-12-①-T2-②-DB-③	100	12	14	6	142	45~120 (25mm毎) 170~320 (50mm毎)
RCS4-TA6C-WA-100-6-①-T2-②-DB-③		6	20	10	283	
RCS4-TA6C-WA-100-3-①-T2-②-DB-③		3	20	12	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード \ ストローク	45~270 (mm)	320 (mm)
12	720	575
6	360	285
3	180	140

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
45	–	170	–
70	–	220	–
95	–	270	–
120	–	320	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
原点逆仕様	NM	→P136	–

アクチュエータ仕様

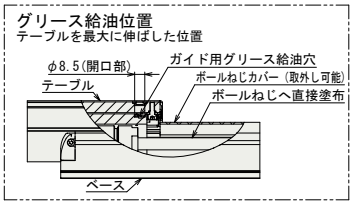
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向169N·m Mb方向242N·m Mc方向137N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向49.5N·m Mb方向70.7N·m Mc方向40N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

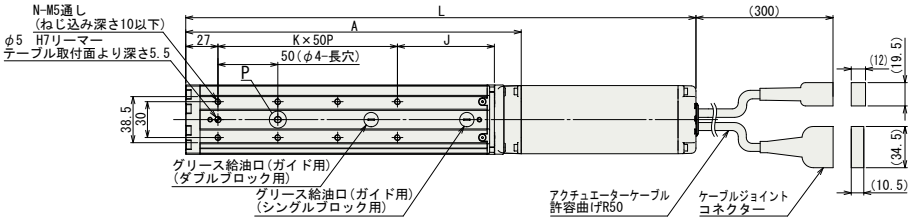
(※1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

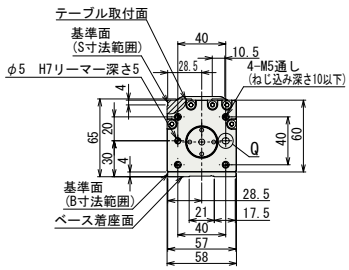
寸法図

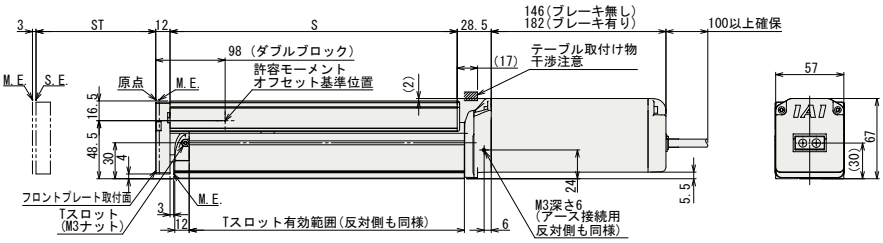
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

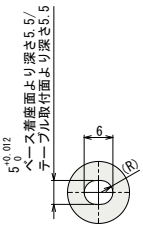
※1 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド



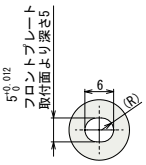




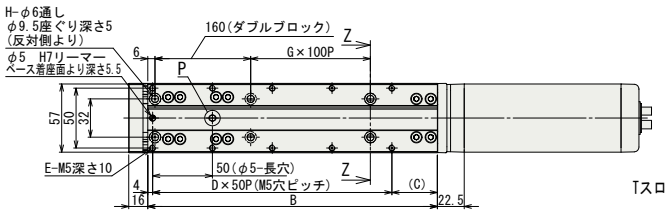


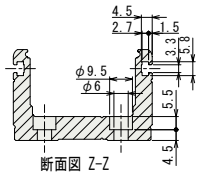


詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細

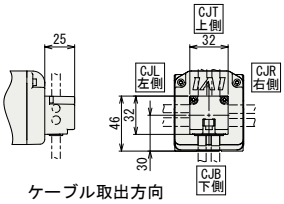


詳細図 Q
フロントプレート長穴詳細





断面図 Z-Z
Tスロットとベース取付け座ぐり穴詳細



ケーブル取出方向

■ストロークと質量

	ST	45	70	95	120	170	220	270	320
L	ブレーキ無	401.5	426.5	451.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
	ブレーキ有	437.5	462.5	487.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
A		255.5	280.5	305.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
B		217	242	267	292	342	392	442	492
C		13	38	13	38	38	38	38	38
D		4	4	5	5	6	7	8	9
E		10	10	12	12	14	16	18	20
G		0	0	0	0	1	1	2	2
H		4	4	4	4	6	6	8	8
J		56	81	56	81	81	81	81	81
K		3	3	4	4	5	6	7	8
N		8	8	10	10	12	14	16	18
S		215	240	265	290	340	390	440	490
質量 (kg)	ブレーキ無	2.9	3.1	3.3	3.4	3.7	4.1	4.4	4.7
	ブレーキ有	3.2	3.4	3.6	3.7	4	4.4	4.7	5

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。

RCS4-TA7C 〈シングルブロック仕様〉

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅70mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 RCS4 — TA7C — WA — 200 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	25:25mm ~ 300:300mm	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)許容可能な負荷質量については148ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-TA7C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	12	5	142	25~200 (25mm毎) 250~300 (50mm毎)
RCS4-TA7C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	15	10	214	
RCS4-TA7C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	15	18	427	
RCS4-TA7C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	15	20	855	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード \ ストローク	25~300 (mm)
24	1300
16	960
8	480
4	240

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
25	–	150	–
50	–	175	–
75	–	200	–
100	–	250	–
125	–	300	–

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–

アクチュエータ仕様

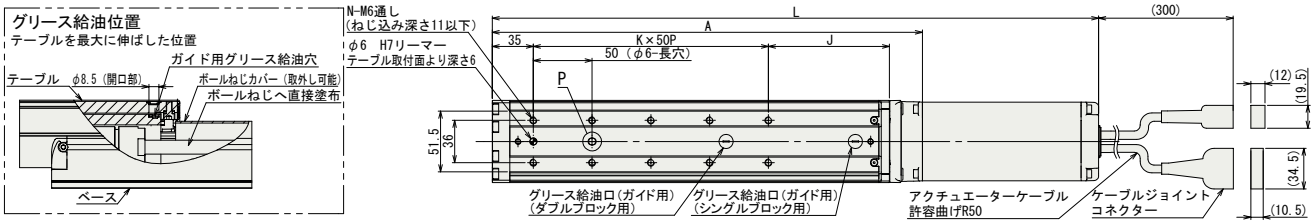
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向115N·m Mb方向115N·m Mc方向229N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向44.7N·m Mb方向44.7N·m Mc方向89.1N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

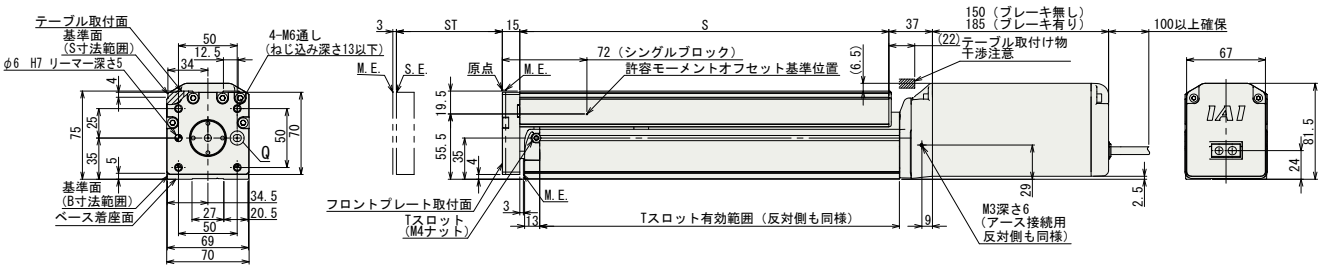
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

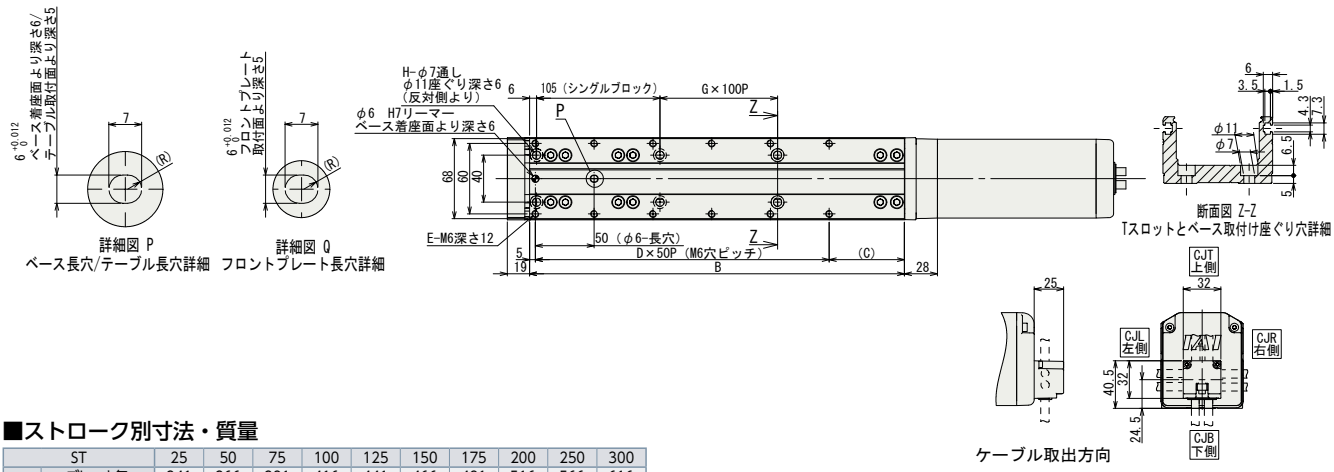
寸法図

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 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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド







■ストロークと質量

	ST	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
L	ブレーキ無	341	366	391	416	441	466	491	516	566	616
	ブレーキ有	376	401	426	451	476	501	526	551	601	651
A		191	216	241	266	291	316	341	366	416	466
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
S		139	164	189	214	239	264	289	314	364	414
質量 (kg)	ブレーキ無	3.8	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.8	6.3
	ブレーキ有	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.3	6.8

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー
ワイドラジアルシリンダー
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
クリーン仕様ワイドスライダータイプ
オプション
技術資料
コントローラー

RCS4-TA7C 〈ダブルブロック仕様〉

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 70mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **TA7C** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — **DB** — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	40:40mm ~ 390:390mm	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(5)許容可能な負荷質量については148ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-TA7C-WA-200-16-①-T2-②-DB-③	200	16	25	8	214	40~90 (25mm毎) 140~390 (50mm毎)
RCS4-TA7C-WA-200-8-①-T2-②-DB-③		8	30	18	427	
RCS4-TA7C-WA-200-4-①-T2-②-DB-③		4	30	24	855	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
40	–	240	–
65	–	290	–
90	–	340	–
140	–	390	–
190	–		

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–

アクチュエータ仕様

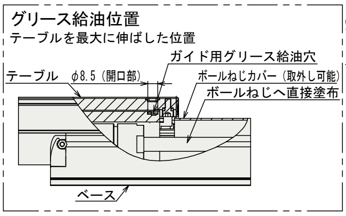
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向620N·m Mb方向620N·m Mc方向458N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向196N·m Mb方向196N·m Mc方向145N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

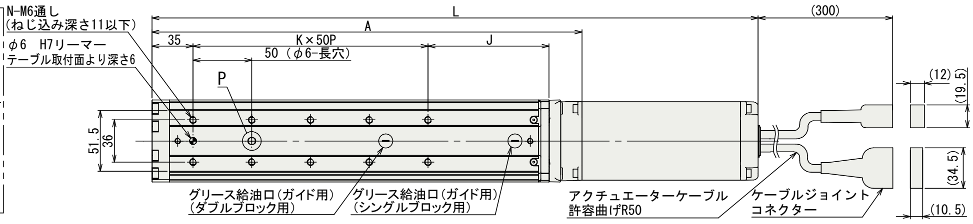
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

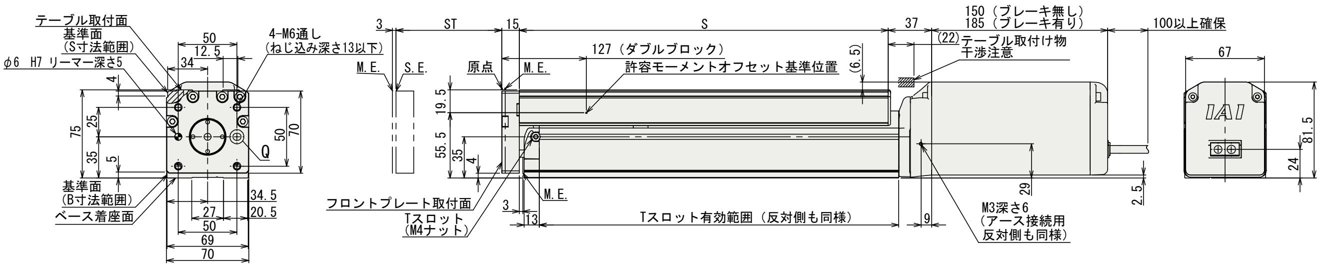
寸法図

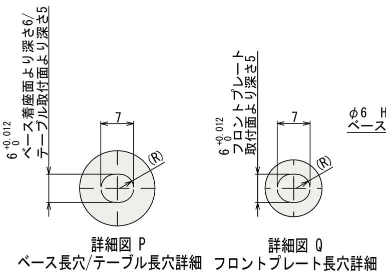
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

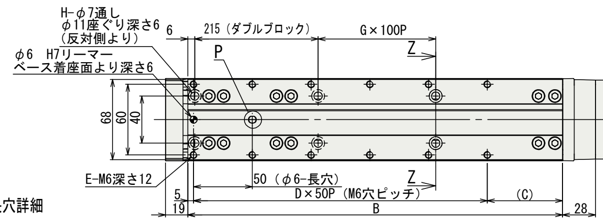
※1 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド

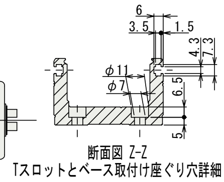


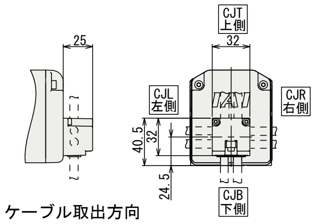












ケーブル取出方向

■ストローク別寸法・質量

ST		40	65	90	140	190	240	290	340	390
L	ブレーキ無し	466	491	516	566	616	666	716	766	816
	ブレーキ有り	501	526	551	601	651	701	751	801	851
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
質量 (kg)	ブレーキ無	5.3	5.5	5.7	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4
	ブレーキ有	5.8	6.0	6.2	6.7	7.1	7.6	8.0	8.5	8.9

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択			
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

前付 / スライダータイプ / ワイドスライダータイプ / ロッドタイプ / ラジアルシリンダー / ワイドラジアルシリンダー / テーブルタイプ / クリーン仕様スライダータイプ / クリーン仕様ワイドスライダータイプ / オプション / 技術資料 / コントローラー

RCS4-TA4R 〈シングルブロック仕様〉

バッテリレスアブソ　モータユニット型　モータ折返し　本体幅40mm　200V ACサーボモータ

■型式項目　RCS4 — TA4R — WA — 60 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	25:25mm ~ 150:150mm (25mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)許容可能な負荷質量については148ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-TA4R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	4	1.5	53	25~150 (25mm毎)
RCS4-TA4R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	5	3	85	
RCS4-TA4R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	5	6	170	
RCS4-TA4R-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	5	9	340	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度　(単位は mm/s)

リード＼ストローク (mm)	25~150
16	800
10	600
5	300
2.5	150

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
25	–	100	–
50	–	125	–
75	–	150	–

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P131	–
モータ左折返し仕様	ML	→P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→P135	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
背面取付けプレート	RP	→P137	–

アクチュエータ仕様

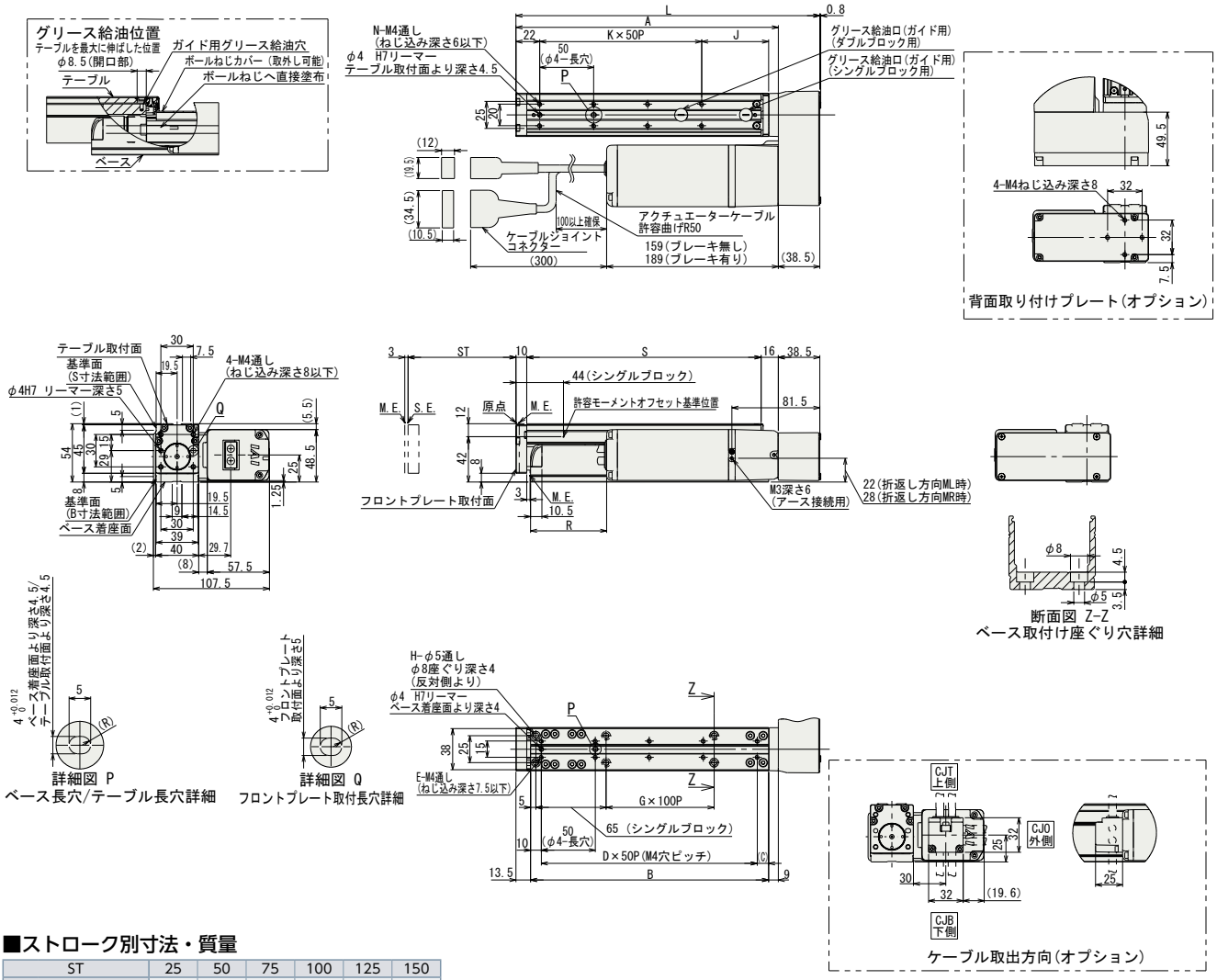
項目	内容
駆動方式	ボールねじ　Φ8mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向13N·m　Mb方向18.6N·m　Mc方向25.3N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向4.98N·m　Mb方向7.11N·m　Mc方向9.68N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

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 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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■ストロークの別寸法・質量

	ST	25	50	75	100	125	150
	L	156.5	181.5	206.5	231.5	256.5	281.5
	A	118	143	168	193	218	243
	B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
	C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
	D	1	2	2	3	3	4
	E	4	6	6	8	8	10
	G	0	0	0	0	1	1
	H	4	4	4	4	6	6
	J	37	62	37	62	37	62
	K	1	1	2	2	3	3
	N	4	4	6	6	8	8
R(注)	ブレーキ無	-54.5	-29.5	-4.5	20.5	45.5	70.5
	ブレーキ有	-84.5	-59.5	-34.5	-9.5	15.5	40.5
	S	92	117	142	167	192	217
質量 (kg)	ブレーキ無	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	ブレーキ有	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

（注）R寸法が負の場合、モータユニットの端が、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。

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー
ワイドラジアルシリンダー
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
クリーン仕様ワイドスライダータイプ
オプション
技術資料
コントローラー

RCS4-TA4R 〈ダブルブロック仕様〉

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 40mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **TA4R** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — **DB** — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	40:40mm ~ 240:240mm	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)許容可能な負荷質量については148ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-TA4R-WA-60-10-①-T2-②-DB-③	60	10	8	3	85	40~90 (25mm毎) 140~240 (50mm毎)
RCS4-TA4R-WA-60-5-①-T2-②-DB-③		5	10	6	170	
RCS4-TA4R-WA-60-2.5-①-T2-②-DB-③		2.5	10	9	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード \ ストローク	40~240 (mm)
10	600
5	300
2.5	150

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
40	–	140	–
65	–	190	–
90	–	240	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P131	–
モータ左折返し仕様	ML	→P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→P135	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
背面取付けプレート	RP	→P137	–

アクチュエータ仕様

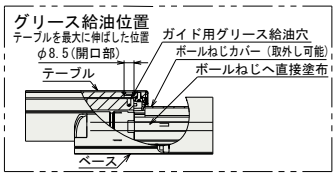
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向76.8N·m Mb方向110N·m Mc方向50.5N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向23.9N·m Mb方向34.1N·m Mc方向15.7N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

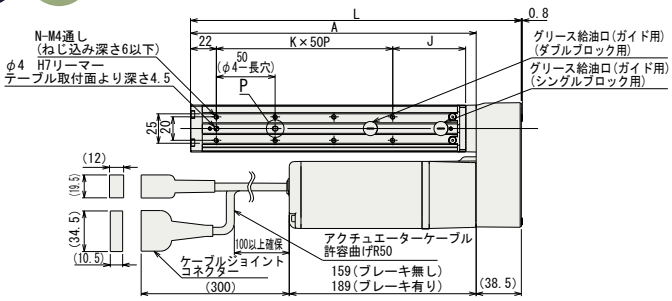
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

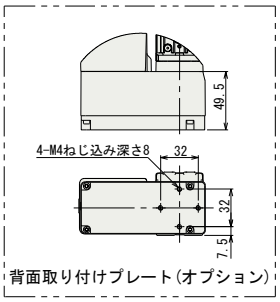
寸法図

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

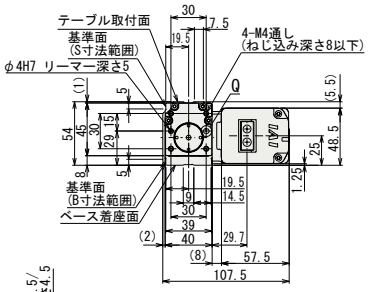
※1 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド

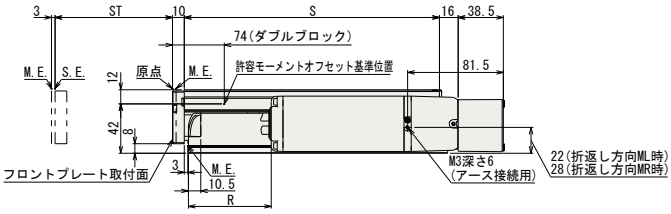


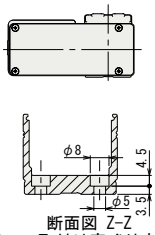




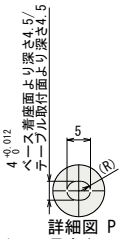
背面取り付けプレート(オプション)



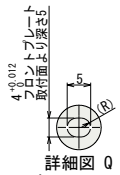




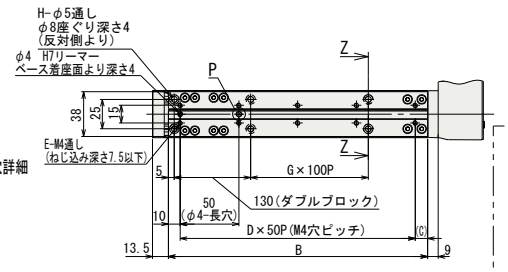
断面図 Z-Z
ベース取付け座ぐり穴詳細

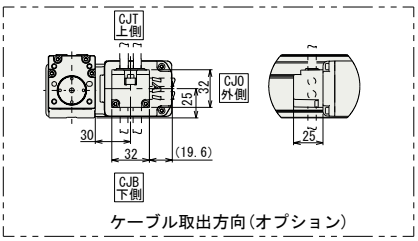


詳細図 P
ベース長穴/テーブル長穴詳細



詳細図 Q
フロントプレート取付長穴詳細





ケーブル取出方向(オプション)

■ストロークの別寸法・質量

	ST	40	65	90	140	190	240
	L	231.5	256.5	281.5	331.5	381.5	431.5
	A	193	218	243	293	343	393
	B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5
	C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5
	D	3	3	4	5	6	7
	E	8	8	10	12	14	16
	G	0	0	0	1	1	2
	H	4	4	4	6	6	8
	J	62	37	62	62	62	62
	K	2	3	3	4	5	6
	N	6	8	8	10	12	14
R(注)	ブレーキ無	20.5	45.5	70.5	120.5	170.5	220.5
	ブレーキ有	-9.5	15.5	40.5	90.5	140.5	190.5
	S	167	192	217	267	317	367
質量	ブレーキ無	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6
(kg)	ブレーキ有	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9

(注) R寸法が負の場合、モータユニットの端が、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。

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4-TA6R 〈シングルブロック仕様〉

バッテリレスアブソ　モータユニット型　モータ折返し　本体幅60mm　200V ACサーボモータ

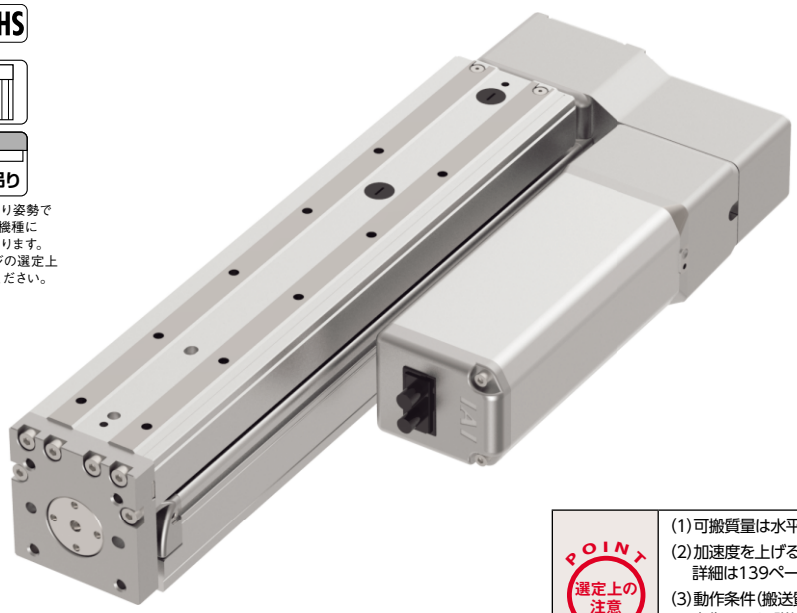
■型式項目　RCS4 — TA6R — WA — 100 — □ — □ — T2 — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	WA:バッテリレスアブソ	100: サーボモータ 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	25:25mm ~ 200:200mm (25mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE　RoHS

水平　垂直　横立て　天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)許容可能な負荷質量については148ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-TA6R-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	8	4	85	25~200 (25mm毎)
RCS4-TA6R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	8	6	142	
RCS4-TA6R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	8	10	283	
RCS4-TA6R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	10	10	566	

記号説明　①ストローク　②ケーブル長　③オプション

■ストロークと最高速度　(単位は mm/s)

リード \ ストローク (mm)	25~200
20	1000
12	720
6	360
3	180

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
25	–	125	–
50	–	150	–
75	–	175	–
100	–	200	–

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P131	–
モータ左折返し仕様	ML	→ P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–

アクチュエータ仕様

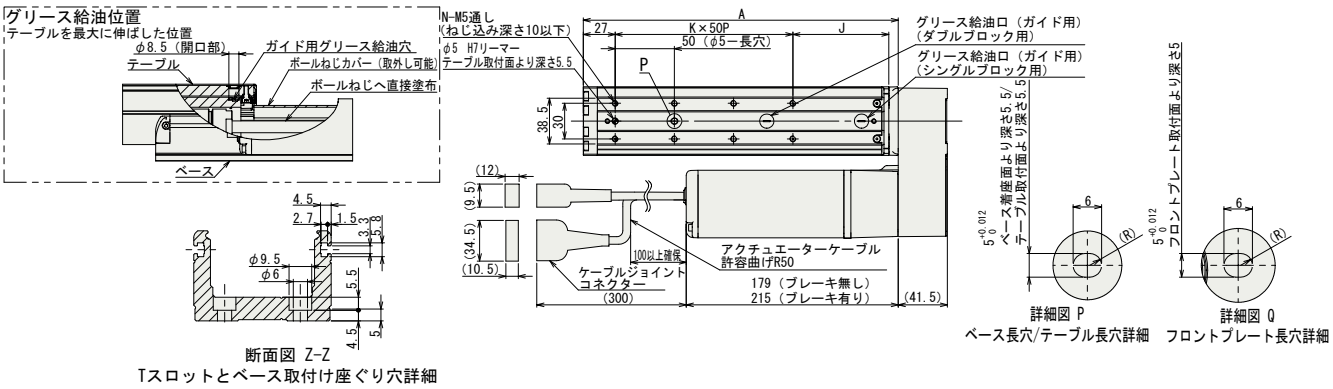
項目	内容
駆動方式	ボールねじ　Φ10mm　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向32.3N·m　Mb方向46.2N·m　Mc方向68.3N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向11.6N·m　Mb方向16.6N·m　Mc方向24.6N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

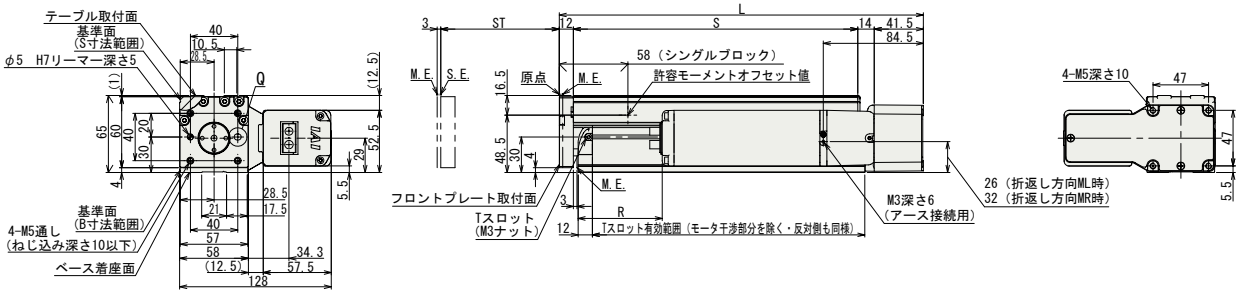
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

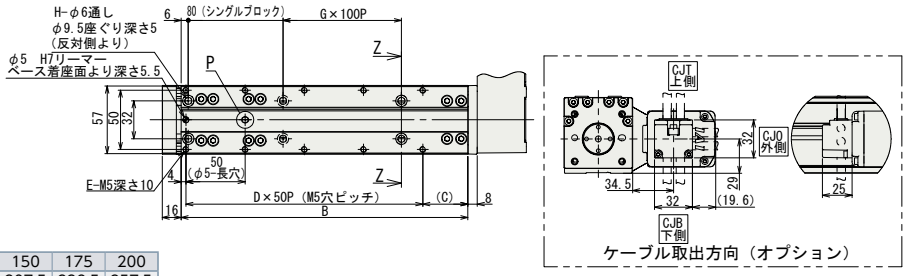
寸法図

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 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。
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・質量

	ST	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(注)	ブレーキ無	-54	-29	-4	21	46	71	96	121
	ブレーキ有	-90	-65	-40	-15	10	35	60	85
	S	115	140	165	190	215	240	265	290
質量	ブレーキ無	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6
(kg)	ブレーキ有	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9

(注) R寸法が負の場合、モータユニットの端が、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。

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー
ワイドラジアルシリンダー
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
クリーン仕様ワイドスライダータイプ
オプション
技術資料
コントローラー

RCS4-TA6R 〈ダブルブロック仕様〉

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅60mm | 200V ACサーボモータ

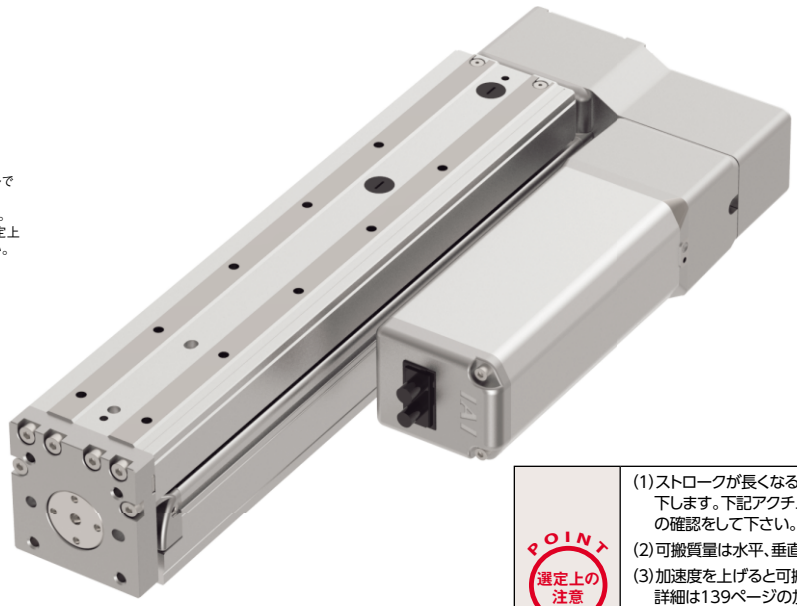
■型式項目 **RCS4** — **TA6R** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ **-DB** — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	100: サーボモータ 100W	12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	45:45mm ~ 320:320mm	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(5)許容可能な負荷質量については148ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-TA6R-WA-100-12-①-T2-②-DB-③	100	12	14	6	142	45~120 (25mm毎) 170~320 (50mm毎)
RCS4-TA6R-WA-100-6-①-T2-②-DB-③		6	20	10	283	
RCS4-TA6R-WA-100-3-①-T2-②-DB-③		3	20	12	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード \ ストローク	45~270 (mm)	320 (mm)
12	720	575
6	360	285
3	180	140

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
45	–	170	–
70	–	220	–
95	–	270	–
120	–	320	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→P131	–
モータ左折返し仕様	ML	→P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→P135	–
原点逆仕様	NM	→P136	–

アクチュエータ仕様

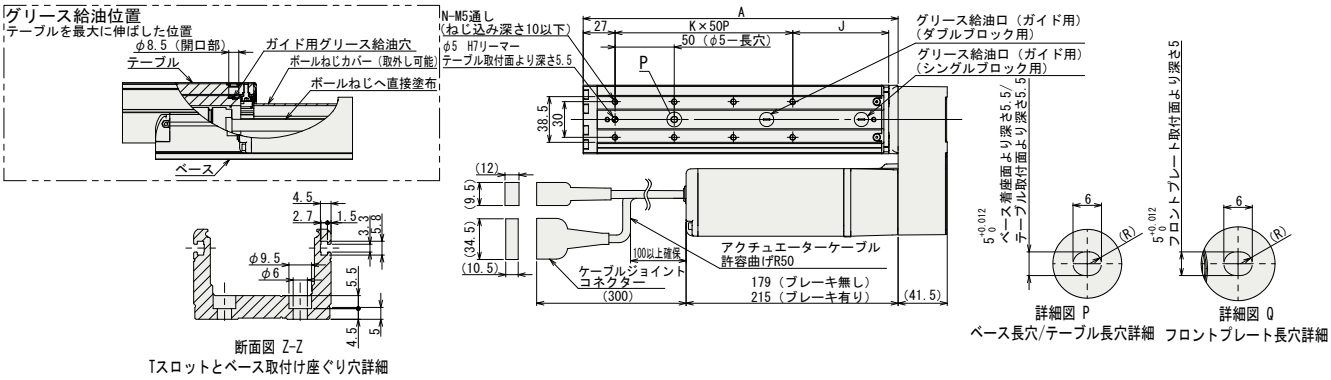
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向169N·m Mb方向242N·m Mc方向137N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向49.5N·m Mb方向70.7N·m Mc方向40N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

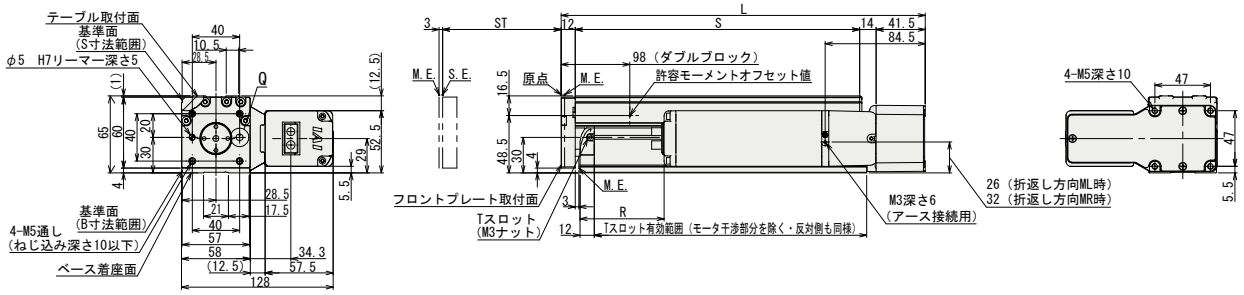
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

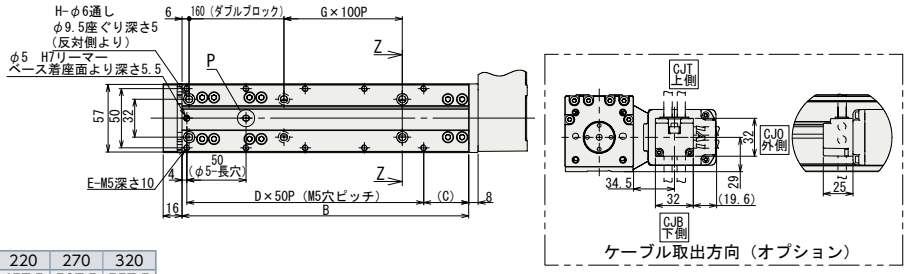
寸法図

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 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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド







■ストロークー別寸法・質量

	ST	45	70	95	120	170	220	270	320
	L	282.5	307.5	332.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
	A	241	266	291	316	366	416	466	516
	B	217	242	267	292	342	392	442	492
	C	13	38	13	38	38	38	38	38
	D	4	4	5	5	6	7	8	9
	E	10	10	12	12	14	16	18	20
	G	0	0	0	0	1	1	2	2
	H	4	4	4	4	6	6	8	8
	J	56	81	56	81	81	81	81	81
	K	3	3	4	4	5	6	7	8
	N	8	8	10	10	12	14	16	18
R(注)	ブレーキ無	46	71	96	121	171	221	271	321
	ブレーキ有	10	35	60	85	135	185	235	285
	S	215	240	265	290	340	390	440	490
質量	ブレーキ無	3.3	3.4	3.6	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1
(kg)	ブレーキ有	3.6	3.7	3.9	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4

(注) R寸法が負の場合、モータユニットの端が、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。

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS ComponNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

RCS4-TA7R 〈シングルブロック仕様〉

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 70mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **TA7R** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
—	—	WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	25:25mm ~ 300:300mm	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(2)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(3)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(4)許容可能な負荷質量については148ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-TA7R-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	12	5	142	25~200 (25mm毎) 250~300 (50mm毎)
RCS4-TA7R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	15	10	214	
RCS4-TA7R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	15	18	427	
RCS4-TA7R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	15	20	855	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

リード \ ストローク	25~300 (mm)
24	1200
16	960
8	480
4	240

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
25	–	150	–
50	–	175	–
75	–	200	–
100	–	250	–
125	–	300	–

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P131	–
モータ左折返し仕様	ML	→ P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–

アクチュエータ仕様

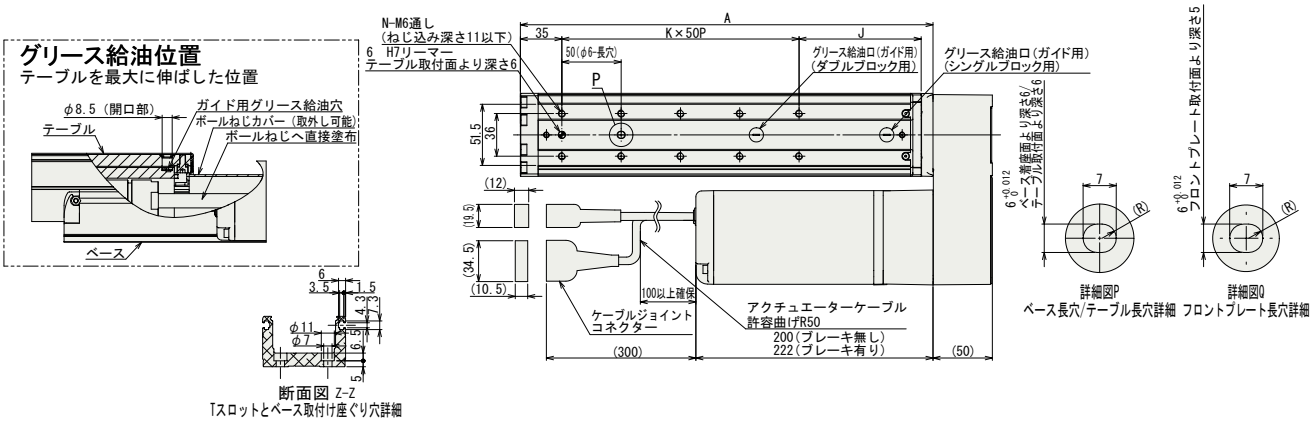
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向115N·m Mb方向115N·m Mc方向229N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向44.7N·m Mb方向44.7N·m Mc方向89.1N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

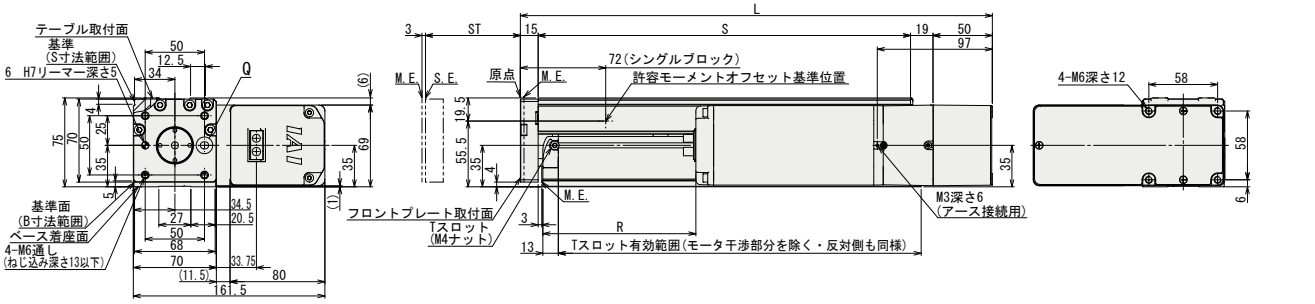
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

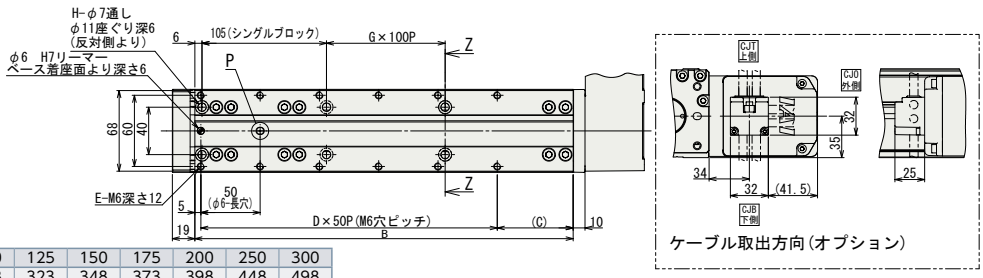
寸法図

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 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。
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・質量

	ST	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(注)	ブレーキ無	-46	-21	4	29	54	79	104	129	179	229
	ブレーキ有	-68	-43	-18	7	32	57	82	107	157	207
	S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414
質量	ブレーキ無	4.6	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.1	6.6	7.0
(kg)	ブレーキ有	5.1	5.3	5.5	5.7	6	6.2	6.4	6.6	7.1	7.5

（注）R 寸法が負の場合、モータユニットの端が、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。

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

RCS4-TA7R 〈ダブルブロック仕様〉

バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータ折返し | 本体幅 70mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4** — **TA7R** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — **DB** — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	40:40mm ~ 390:390mm	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。
(5)許容可能な負荷質量については148ページのグラフをご参照ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平 (kg)	最大可搬質量 垂直 (kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4-TA7R-WA-200-16-①-T2-②-DB-③	200	16	25	8	214	40~90 (25mm毎) 140~390 (50mm毎)
RCS4-TA7R-WA-200-8-①-T2-②-DB-③		8	30	18	427	
RCS4-TA7R-WA-200-4-①-T2-②-DB-③		4	30	24	855	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度 (単位は mm/s)

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

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
40	–	240	–
65	–	290	–
90	–	340	–
140	–	390	–
190	–		

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(外側)	CJO	→ P131	–
モータ左折返し仕様	ML	→ P135	–
モータ右折返し仕様	MR	→ P135	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–

アクチュエータ仕様

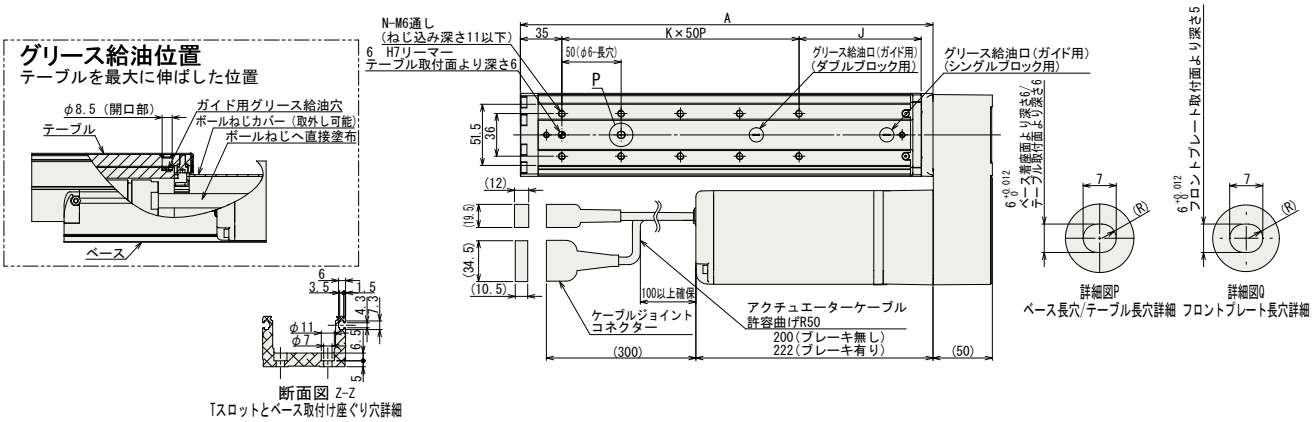
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.01mm
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向620N·m Mb方向620N·m Mc方向458N·m
動的許容モーメント(※1)	Ma方向196N·m Mb方向196N·m Mc方向145N·m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

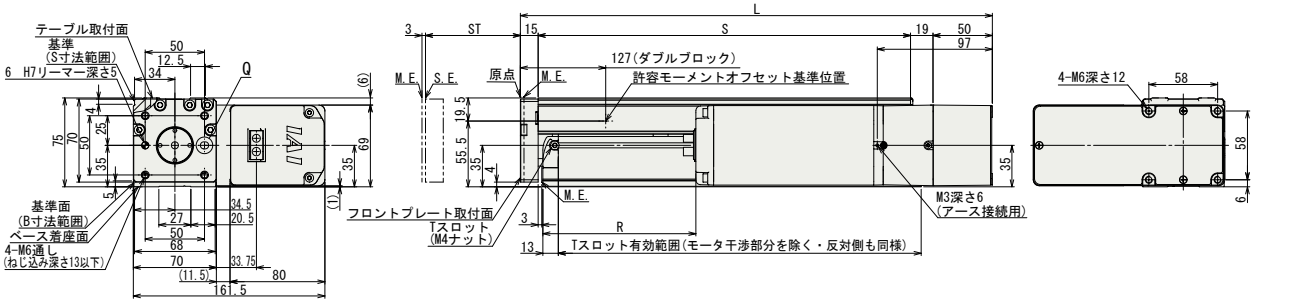
(※1)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。
テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。

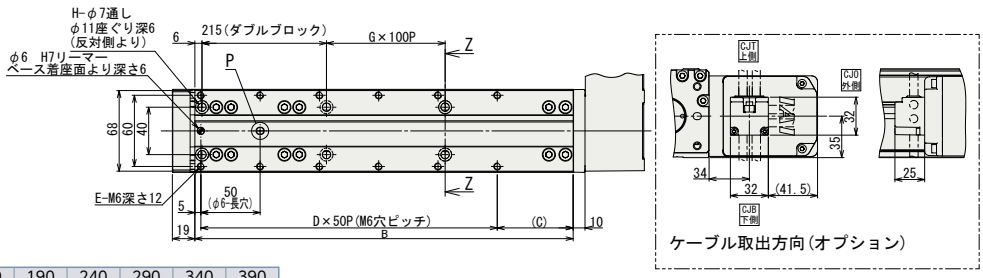
寸法図

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 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。
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・質量

ST		40	65	90	140	190	240	290	340	390
L		348	373	398	448	498	548	598	648	698
A		298	323	348	398	448	498	548	598	648
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
R	ブレーキ無	79	104	129	179	229	279	329	379	429
	ブレーキ有	57	82	107	157	207	257	307	357	407
S		264	289	314	364	414	464	514	564	614
質量 (kg)	ブレーキ無	6.1	6.3	6.5	7.0	7.4	7.9	8.3	8.8	9.2
	ブレーキ有	6.6	6.8	7	7.5	7.9	8.4	8.8	9.3	9.7

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

RCS4CR-SA4C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 40mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4CR** — **SA4C** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ～ 500:500mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N：無し P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4CR-SA4C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	10	3	53	50～500 (50mm毎)
RCS4CR-SA4C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	14	5	85	
RCS4CR-SA4C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	17	8	170	
RCS4CR-SA4C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	20	12	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度/吸引量 (単位は mm/s)

リード＼ストローク	50～450 (50mm毎)	500 (mm)	吸引量 (N ℓ/min)
16	960	875	60
10	600	555	40
5	300	275	20
2.5	150	135	10

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	300	–
100	–	350	–
150	–	400	–
200	–	450	–
250	–	500	–

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ～ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ～ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
高精度仕様 (※1)	HPR	→P134	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
吸引用継手勝手違い	VR	→P137	–
ダブルスライダ仕様 (※2)	W	→P137	–

(※1)ダブルスライダ仕様時、選択できません。
(※2)選択できないリードがあります。(150ページ参照)

アクチュエータ仕様

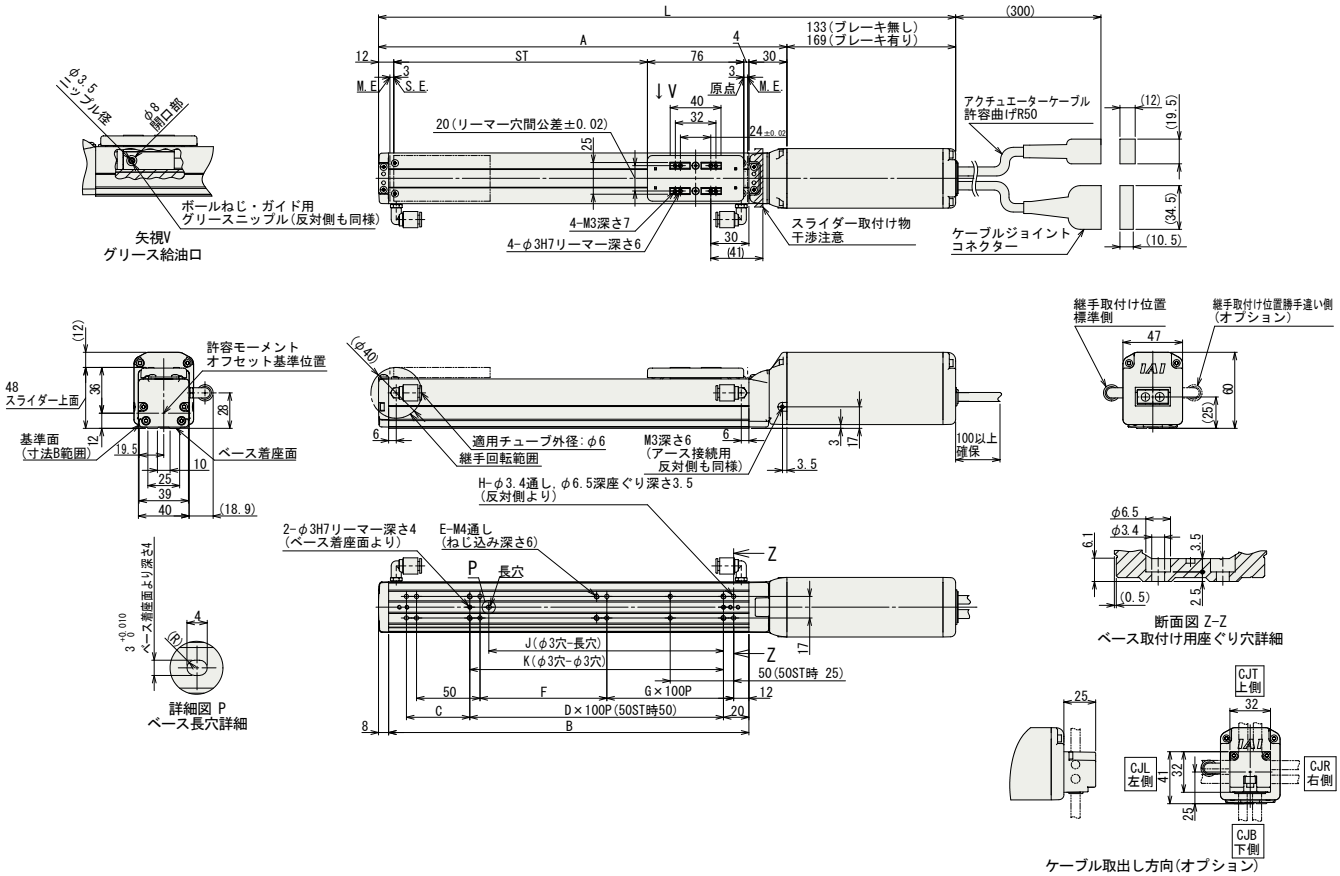
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向13.0N・m Mb方向18.6N・m Mc方向25.3N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向5.0N・m Mb方向7.1N・m Mc方向9.7N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安／Ma方向:150mm以下、Mb・Mc方向:150mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■ストロークと質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755
	ブレーキ有	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791
A		172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
B		134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C		50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D		—	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E		6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J		35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K		50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
質量(kg)	ブレーキ無	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
	ブレーキ有	1.4	4.5	4.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS ComponNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4CR-SA6C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 60mm | 200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4CR** — **SA6C** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	100: サーボモータ 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS4CR-SA6C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	18	6	85	50~800 (50mm毎)
RCS4CR-SA6C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	30	11	142	
RCS4CR-SA6C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	45	15	283	
RCS4CR-SA6C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	45	15	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度/吸引量

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (N/min)
20	1200	1130	970	840	735	650	575	100
12	720	620	535	460	405	355	315	70
6	360	305	265	230	200	175	155	30
3	180	150	130	115	100	85	75	15

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
高精度仕様(※1)	HPR	→ P134	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
吸引用継手勝手違い	VR	→ P137	–
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ P137	–

(※1)ダブルスライダ仕様時、選択できません。
(※2)選択できないリードがあります。(150ページ参照)

アクチュエータ仕様

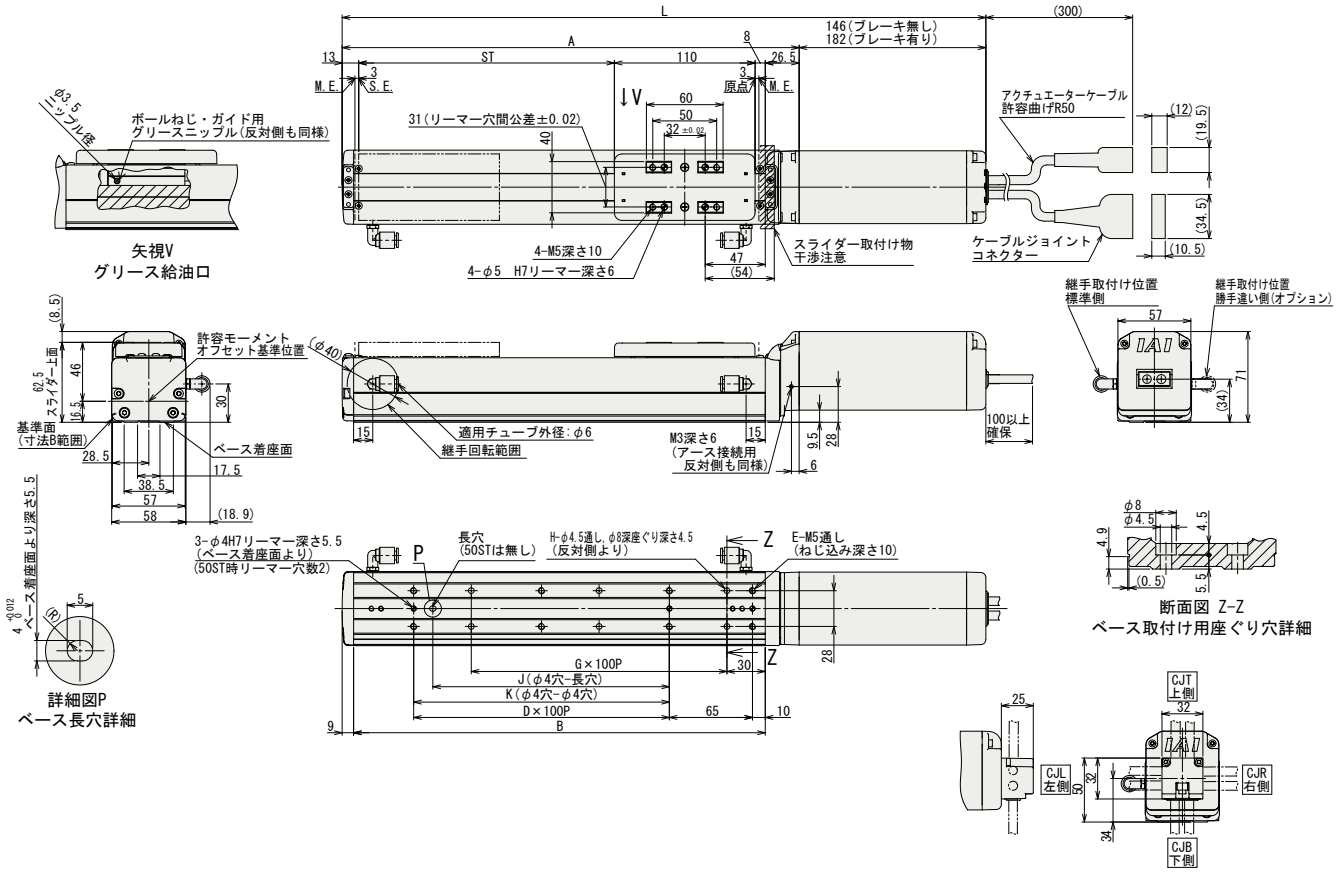
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向48.5N·m Mb方向69.3N·m Mc方向103N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向11.6N·m Mb方向16.6N·m Mc方向24.6N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:220mm以下、Mb・Mc方向:220mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
M.E.：メカニカルエンド S.E.：ストロークエンド



■ストロークと寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5
	ブレーキ有	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5
A		207.5	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5
B		172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
質量 (kg)	ブレーキ無	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7
	ブレーキ有	2.3	2.5	2.7	2.9	3	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8	5

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS ComponNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

RCS4CR-SA7C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 70mm | 200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4CR** — **SA7C** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS4CR-SA7C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	30	7	142	50~800 (50mm毎)
RCS4CR-SA7C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	40	12	214	
RCS4CR-SA7C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	45	20	427	
RCS4CR-SA7C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	50	25	855	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度/吸引量

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (N/min)
24	1500	1440	1240	1095	965	850	760	90
16	1000	965	830	720	635	560	500	70
8	500	475	410	355	315	275	245	40
4	240	235	205	175	155	135	120	30

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
高精度仕様(※1)	HPR	→ P134	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
吸引用継手勝手違い	VR	→ P137	–
ダブルスライダ仕様(※2)	W	→ P137	–

(※1)リード24の時、選択できません。ダブルスライダ仕様時、選択できません。
(※2)選択できないリードがあります。(150ページ参照)

アクチュエータ仕様

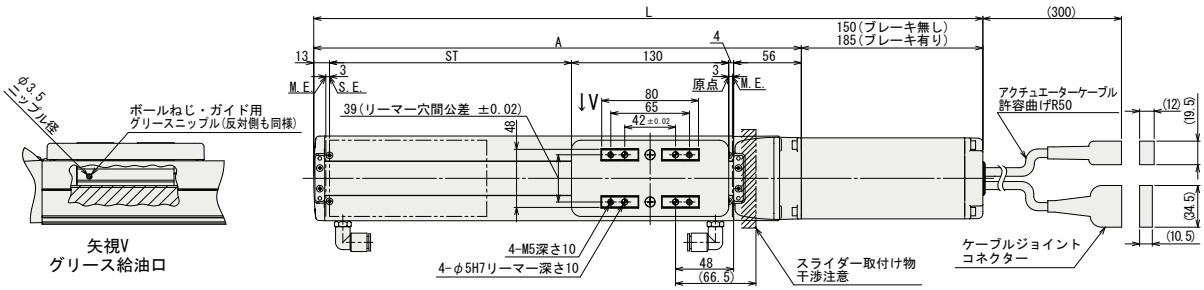
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向115N・m Mb方向115N・m Mc方向229N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向44.7N・m Mb方向44.7N・m Mc方向89.1N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

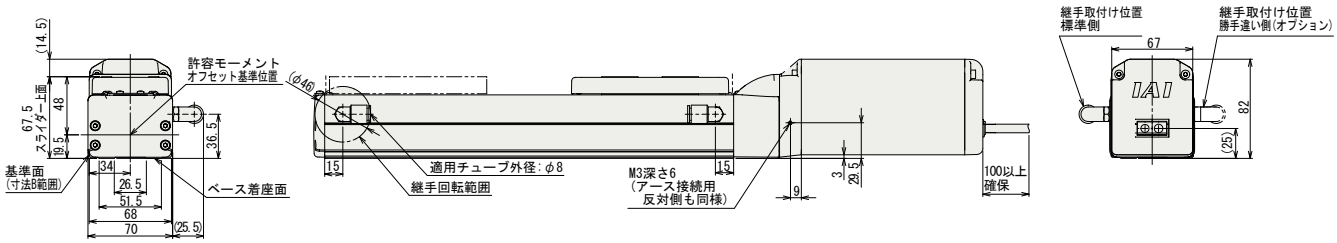
・張出し負荷長の目安/Ma方向:300mm以下、Mb・Mc方向:300mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様(リード4、8、16)の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

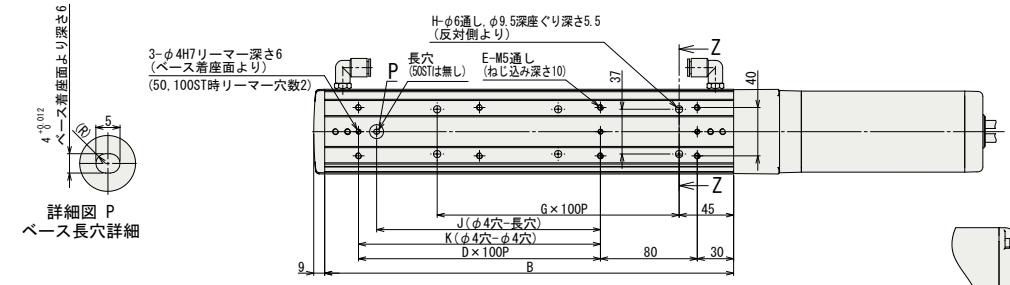
寸法図

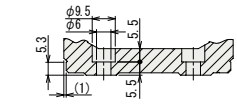
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

※1 原点復帰を行った場合はスライダが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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド

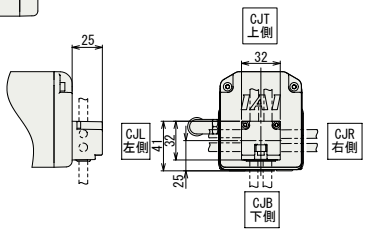








断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細



ケーブル取出し方向(オプション)

■ストロークと寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153
	ブレーキ有	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188
A		253	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
質量 (kg)	ブレーキ無	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.1
	ブレーキ有	4	4.3	4.5	4.8	5	5.2	5.5	5.7	5.9	6.2	6.4	6.6	6.9	7.1	7.3	7.6

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4CR-SA8C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 90mm | 200v ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4CR** — **SA8C** — **WA** — **400** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	400: サーボモータ 400W	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ～ 1100:1100mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。

POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4CR-SA8C-WA-400-20-①-T2-②-③	400	20	60	20	339	50～1100 (50mm毎)
RCS4CR-SA8C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678	
RCS4CR-SA8C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	90	45	1357	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度/吸引量

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50～600 (50mm毎)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)	吸引量 (N/min)
20	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440	160
10	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220	80
5	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110	40

①ストローク別価格表 (標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	600	–
100	–	650	–
150	–	700	–
200	–	750	–
250	–	800	–
300	–	850	–
350	–	900	–
400	–	950	–
450	–	1000	–
500	–	1050	–
550	–	1100	–

②ケーブル長価格表 (標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ～ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ～ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ～ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ～ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ～ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
高精度仕様 (※1)	HPR	→ P134	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
吸引用継手勝手違い	VR	→ P137	–
ダブルスライダ仕様 (※2)	W	→ P137	–

(※1)ダブルスライダ仕様時、選択できません。
(※2)選択できないリードがあります。(150ページ参照)

アクチュエータ仕様

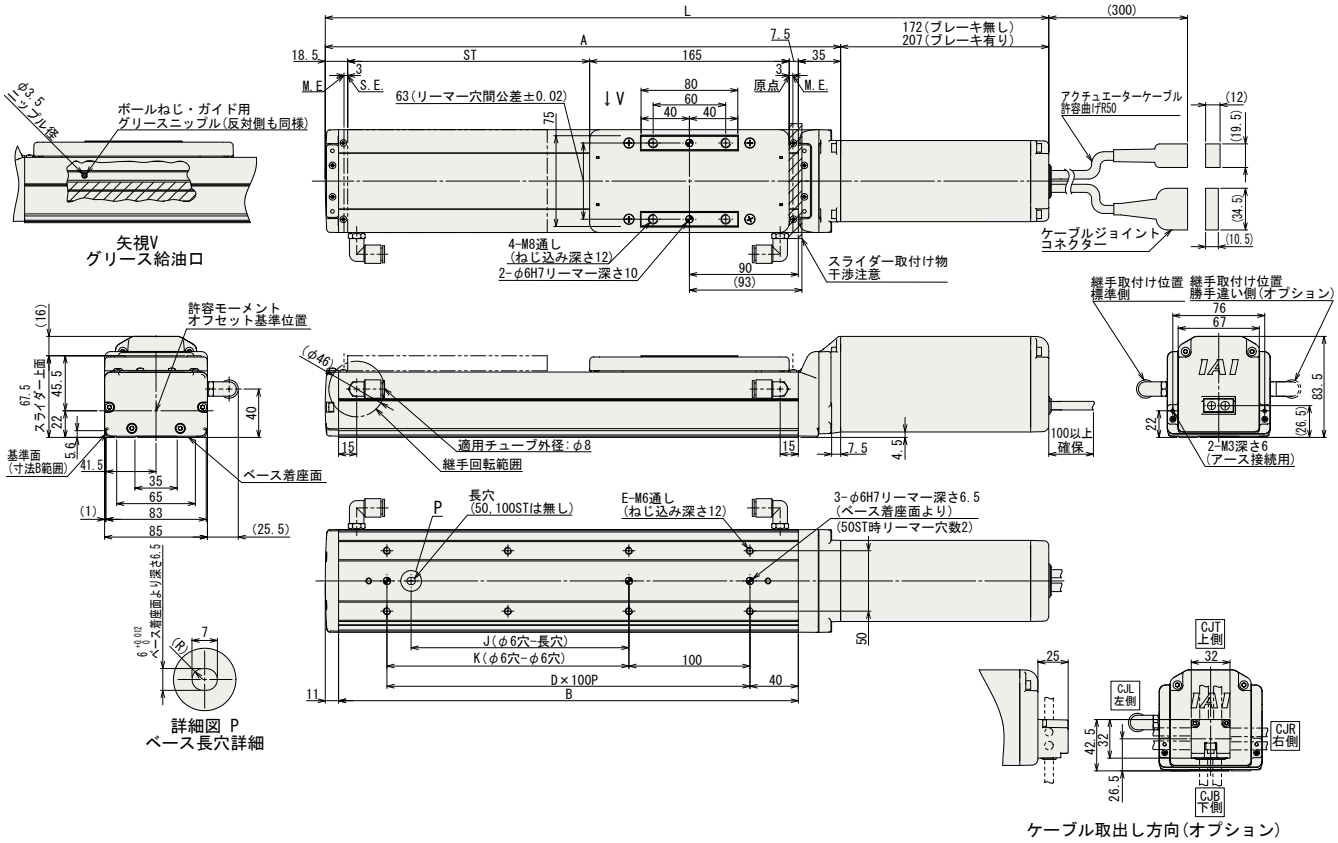
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向219N·m Mb方向219N·m Mc方向414N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向77.0N·m Mb方向77.0N·m Mc方向146N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安／Ma方向:400mm以下、Mb・Mc方向:400mm以下
(※1) [ ]内は高精度仕様(リード5、10、20)の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



■ストロークー別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	ブレーキ無	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498
	ブレーキ有	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533
A		276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326
B		230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J		0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
質量 (kg)	ブレーキ無	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3	10.6	10.8
	ブレーキ有	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7	7.3	7.6	7.9	8.1	8.4	8.7	9	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.8	11.1	11.3

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4CR-WSA10C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅100mm | 200V ACサーボモータ

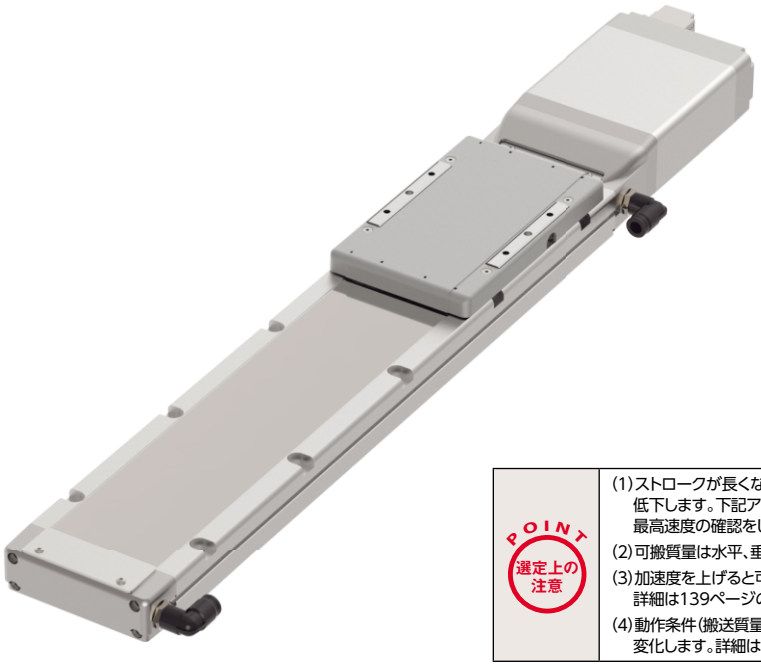
■型式項目 **RCS4CR** — **WSA10C** — **WA** — **60** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	60: サーボモータ 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ~ 500:500mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4CR-WSA10C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	7	–	53	50~500 (50mm毎)
RCS4CR-WSA10C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	16	3	85	
RCS4CR-WSA10C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	27	5	170	
RCS4CR-WSA10C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度/吸引量 (単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~350 (50mm毎)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	吸引量 (N/min)
16	960	930	775	660	105
10	600	590	490	415	60
5	300	290	245	205	30
2.5	150	145	120	100	25

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	300	–
100	–	350	–
150	–	400	–
200	–	450	–
250	–	500	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
高精度仕様	HPR	→ P134	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
吸引用継手勝手違い	VR	→ P137	–

アクチュエータ仕様

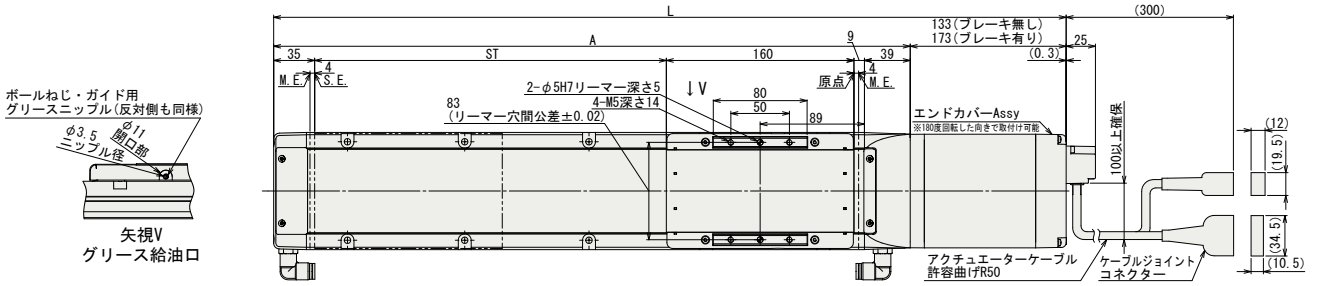
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向271N·m Mb方向271N·m Mc方向553N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向65.4N·m Mb方向65.4N·m Mc方向134N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

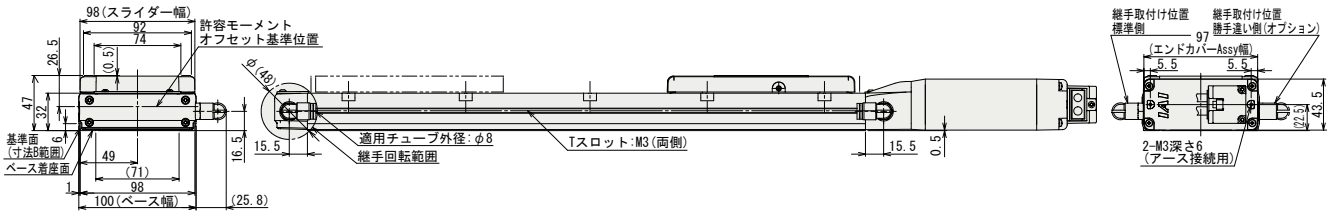
・張出し負荷長の目安/Ma方向:500mm以下、Mb・Mc方向:500mm以下
(※1) [ ]内は高精度仕様の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

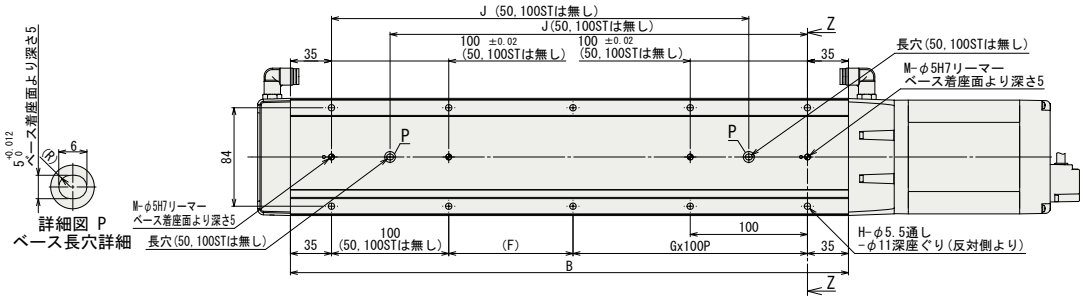
寸法図

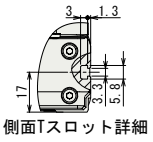
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp
2次元CAD 3次元CAD

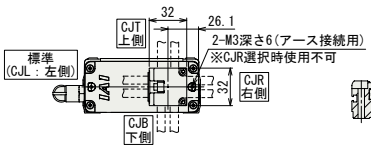
※1 原点復帰を行った場合はスライダがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
M.E.：メカニカルエンド　S.E.：ストロークエンド



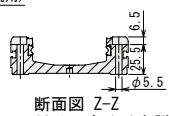





側面Tスロット詳細



ケーブル取出し方向（オプション）


断面図 Z-Z
ベース取付け用座ぐり穴詳細

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876
	ブレーキ有	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
A		293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B		226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F		156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J		–	–	206	256	306	356	406	456	506	556
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2
質量 (kg)	ブレーキ無	2.8	3.0	3.3	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0
	ブレーキ有	3.1	3.3	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512（ネットワーク仕様は768）	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512（ネットワーク仕様は768）	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512（ネットワーク仕様は768）	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000（タイプにより異なります）	お問い合わせください	

RCS4CR-WSA12C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 120mm | 200V ACサーボモータ

■型式項目 **RCS4CR** — **WSA12C** — **WA** — **100** — □ — □ — **T2** — □ — □

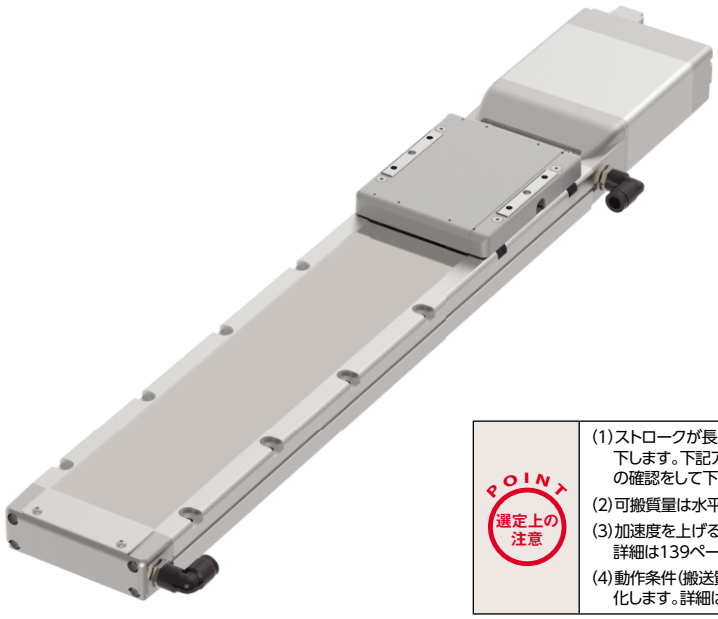
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	100: サーボモータ 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

※型式項目の内容は●●ページをご参照ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。
詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS4CR-WSA12C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15	3	85	50~800 (50mm毎)
RCS4CR-WSA12C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	8	142	
RCS4CR-WSA12C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	45	15	283	
RCS4CR-WSA12C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	55	15	566	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度/吸引量

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~500 (50mm毎)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (N/min)
20	1200	970	840	740	650	580	520	130
12	720	535	465	405	355	315	285	80
6	360	265	230	200	175	155	140	40
3	180	130	115	100	85	75	70	25

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
高精度仕様	HPR	→ P134	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
吸引用継手勝手違い	VR	→ P137	–

アクチュエータ仕様

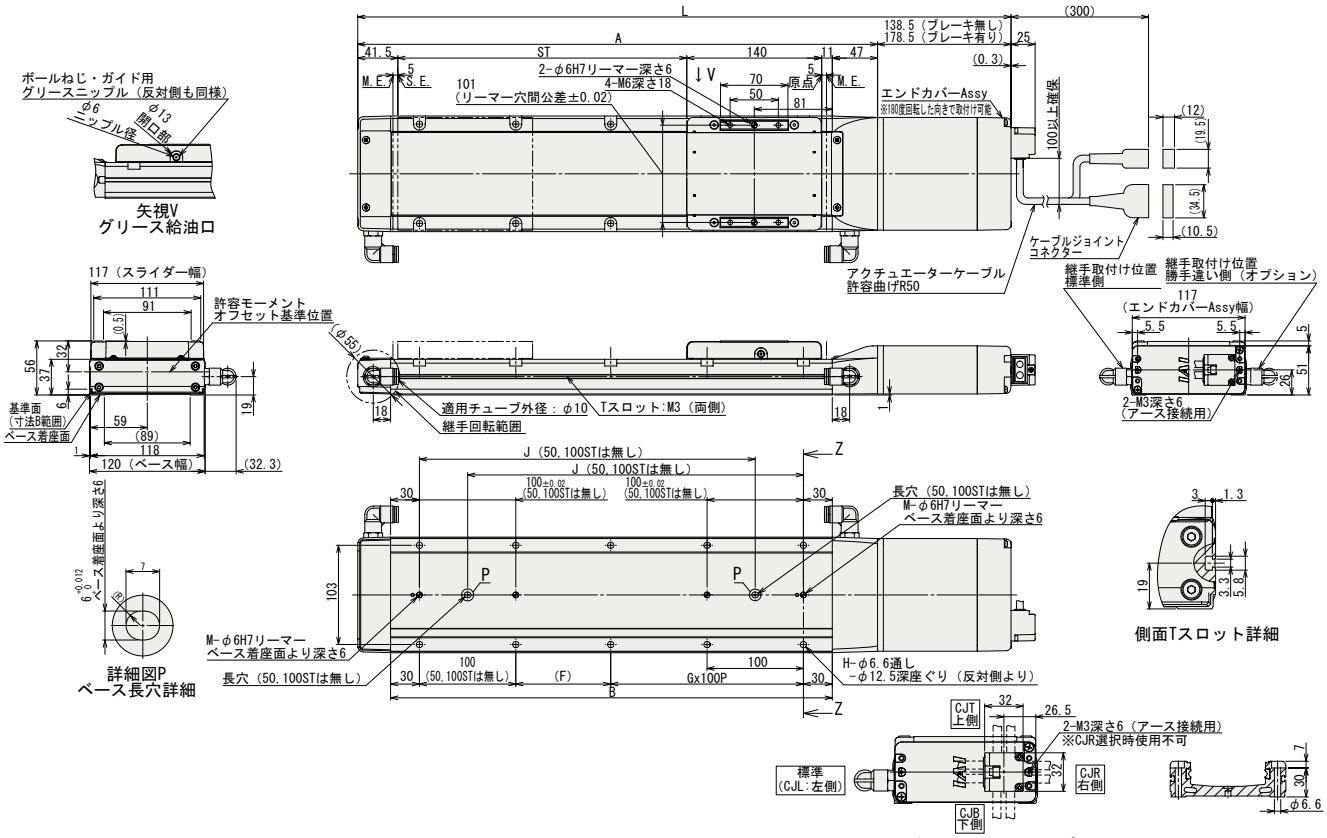
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向311N·m Mb方向311N·m Mc方向827N·m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向87.5N·m Mb方向87.5N·m Mc方向233N·m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:450mm以下、Mb・Mc方向:450mm以下
(※1)[ ]内は高精度仕様の場合です。
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。
総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178
	ブレーキ有	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218
A		289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5
B		208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
F		148.5	198.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J		–	–	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
質量 (kg)	ブレーキ無	3.8	4.2	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.9
	ブレーキ有	4.2	4.6	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.3

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種は ネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー
ワイドラジアルシリンダー
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
ワイドクリーン仕様スライダータイプ
オプション
技術資料
コントローラー

RCS4CR-WSA14C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 140mm | 200v ACサーボモータ

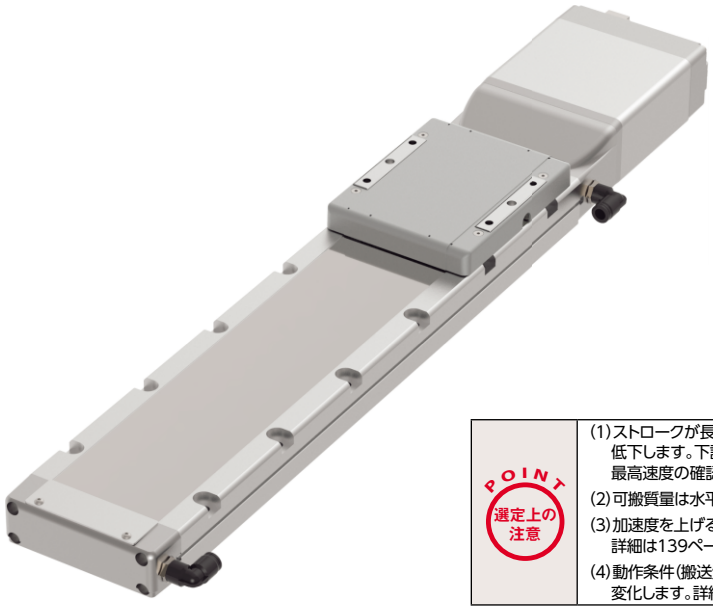
■型式項目 **RCS4CR** — **WSA14C** — **WA** — **200** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	200: サーボモータ 200W	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 800:800mm (50mm毎)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。
(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。
(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力 (W)	リード (mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力 (N)	ストローク (mm)
RCS4CR-WSA14C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	20	2.5	142	50~800 (50mm毎)
RCS4CR-WSA14C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	8	214	
RCS4CR-WSA14C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	65	10	427	
RCS4CR-WSA14C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	25	855	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度/吸引量

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸引量 (N/min)
24	1440	1060	930	830	740	665	135
16	960	690	610	550	490	440	110
8	480	350	305	270	240	215	70
4	240	170	150	135	120	105	45

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	450	–
100	–	500	–
150	–	550	–
200	–	600	–
250	–	650	–
300	–	700	–
350	–	750	–
400	–	800	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→P131	–
高精度仕様 ※	HPR	→P134	–
原点逆仕様	NM	→P136	–
吸引用継手勝手違い	VR	→P137	–

※リード24の時、選択できません。

アクチュエータ仕様

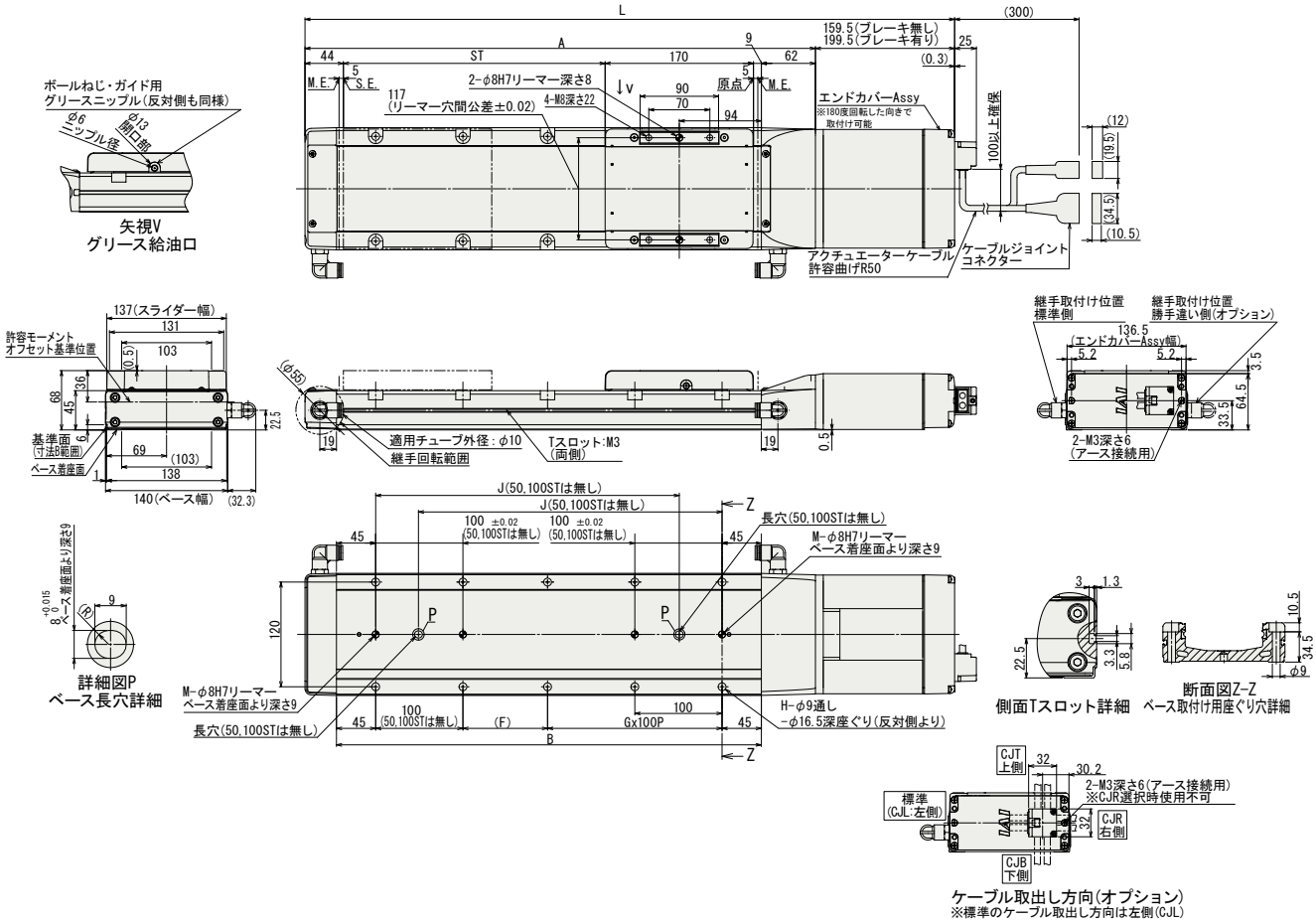
項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ12mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
ロストモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
静的許容モーメント	Ma方向462N・m Mb方向462N・m Mc方向1170N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向122N・m Mb方向122N・m Mc方向308N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:550mm以下、Mb・Mc方向:550mm以下
(※1) [ ]内は高精度仕様(リード4、8、16)の場合です。
(※2) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。
許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	ブレーキ無	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5
	ブレーキ有	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5
A		335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B		237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
F		147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J		–	–	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
質量(kg)	ブレーキ無	6.5	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8
	ブレーキ有	7.1	7.5	8	8.5	9	9.5	10	10.5	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相AC 100V/200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SCON-CAL/CGAL		1		●	–	–		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
MSCON-C		6		この機種はネットワーク対応のみです				256	総合カタログ2017参照	
SSEL-CS		2		●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

RCS4CR-WSA16C

±10μm 標準 | ±5μm 高精度 オプション設定 | クリーン仕様 | バッテリレスアブソ | モータユニット型 | モータストレート | 本体幅 160mm | 200v ACサーボモータ

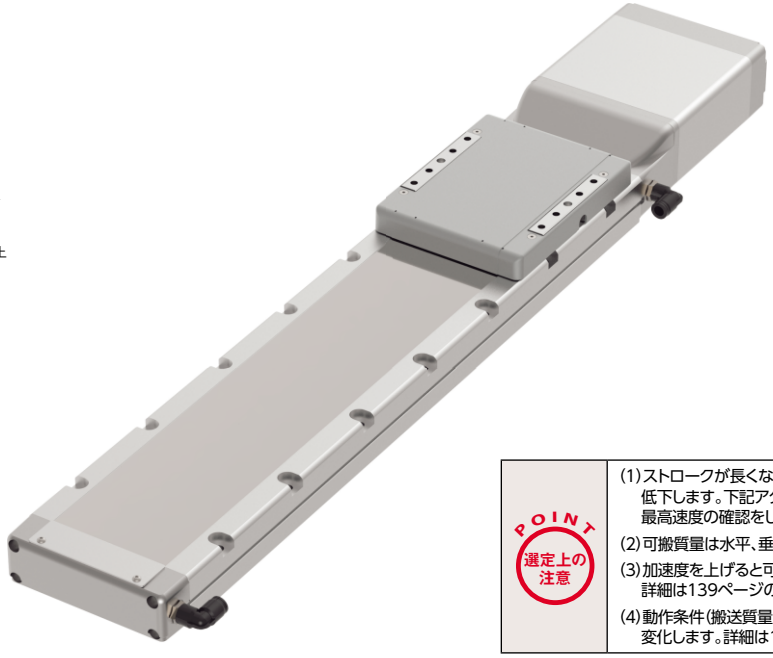
■型式項目 **RCS4CR** — **WSA16C** — **WA** — **400** — □ — □ — **T2** — □ — □

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
		WA:バッテリレスアブソ	400: サーボモータ 400W	20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ~ 1100:1100mm (50mm毎)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N : 無し P : 1m S : 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	下記オプション価格表参照 ※ケーブル取出方向は必ずどれかの記号をご記入ください。

CE RoHS

水平 垂直 横立て 天吊り

※垂直・横立て・天吊り姿勢で設置を行う場合、機種によっては制約があります。詳細は138ページの選定上の注意をご参照ください。



POINT 選定上の注意

(1)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。下記アクチュエータスペック表にて希望するストロークの最高速度の確認をして下さい。

(2)可搬質量は水平、垂直ともに加速度0.3Gで動作させた時の値です。

(3)加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は139ページの加速度別可搬質量一覧表をご覧下さい。

(4)動作条件(搬送質量、加減速度等)によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は149ページをご確認ください。

アクチュエータスペック

■リードと可搬質量

型式	モータ出力(W)	リード(mm)	最大可搬質量 水平(kg)	最大可搬質量 垂直(kg)	定格推力(N)	ストローク(mm)
RCS4CR-WSA16C-WA-400-20-①-T2-②-③	400	20	60	20	339	50~1100 (50mm毎)
RCS4CR-WSA16C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678	
RCS4CR-WSA16C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	50	1357	

記号説明 ①ストローク ②ケーブル長 ③オプション

■ストロークと最高速度/吸引量

(単位は mm/s)

リード \ ストローク	50~550 (50mm毎)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)	吸引量 (N/min)
20	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415	130
10	600	560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205	80
5	300	280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100	50

①ストローク別価格表(標準価格)

①ストローク(mm)	標準価格	①ストローク(mm)	標準価格
50	–	600	–
100	–	650	–
150	–	700	–
200	–	750	–
250	–	800	–
300	–	850	–
350	–	900	–
400	–	950	–
450	–	1000	–
500	–	1050	–
550	–	1100	–

②ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	標準価格
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)	–
ロボットケーブル	R01 (1m) ~ R03 (3m)	–
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	–
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	–
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	–
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	–

③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	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	→ P131	–
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	→ P131	–
高精度仕様	HPR	→ P134	–
原点逆仕様	NM	→ P136	–
吸引用継手勝手違い	VR	→ P137	–

アクチュエータ仕様

項目	内容
駆動方式	ボールねじ Φ16mm 転造C10
繰返し位置決め精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
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
静的許容モーメント	Ma方向642N・m Mb方向642N・m Mc方向1610N・m
動的許容モーメント(※2)	Ma方向161N・m Mb方向161N・m Mc方向404N・m
クリーン度	クラス10(Fed.Std.209D)、クラス2.5相当(ISO14644-1規格)
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

・張出し負荷長の目安/Ma方向:650mm以下、Mb・Mc方向:650mm以下

(※1)[ ]内は高精度仕様(リード5、10、20)の場合です。

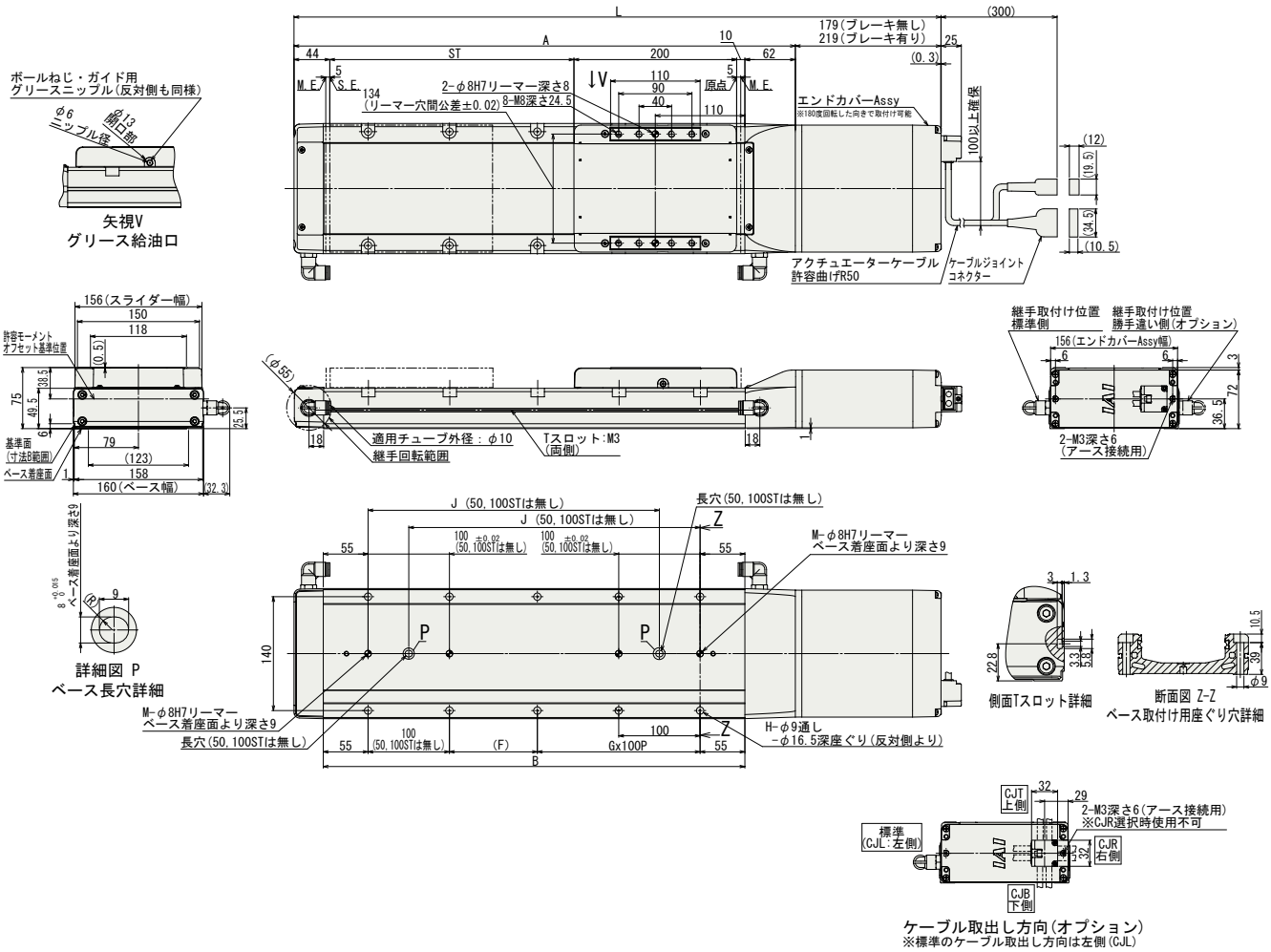
(※2)基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取り付け状態によって異なります。総合カタログ2017・1-328ページにて走行寿命をご確認ください。

許容モーメント方向、張出し負荷長は総合カタログ2017・1-92ページの図をご確認ください。

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 原点復帰を行った場合はスライダが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。
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・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	ブレーキ無	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595
	ブレーキ有	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635
A		366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416
B		268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
F		158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
J		–	–	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
質量 (kg)	ブレーキ無	9.1	9.8	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.6	20.2	20.8	21.4	22.0
	ブレーキ有	9.7	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.6	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.5	20.2	20.8	21.4	22.0	22.6

適応コントローラ

RCS4シリーズのアクチュエータは下記のコントローラで動作が可能です。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 ポジショナ	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択	最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
SCON-CB/CGB		1	単相 AC200V	●	●	–	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET 注 コントローラによって対応しているネットワークの種類が異なります。詳細は参照ページをご確認ください。	512 (ネットワーク仕様は768)	–	総合カタログ 2017
SCON-LC/LCG		1		–	–	●		512 (ネットワーク仕様は768)	–	
SSEL-CS		2	単相AC 100V/200V	●	–	●		20000	–	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●		55000 (タイプにより異なります)	お問い合わせください	

前付
スライダータイプ
ワイドスライダータイプ
ロッドタイプ
ラジアルシリンダー
ワイドラジアルシリンダー
テーブルタイプ
クリーン仕様スライダータイプ
クリーン仕様ワイドスライダータイプ
オプション
技術資料
コントローラー

RCS4 シリーズ オプション

ブレーキ

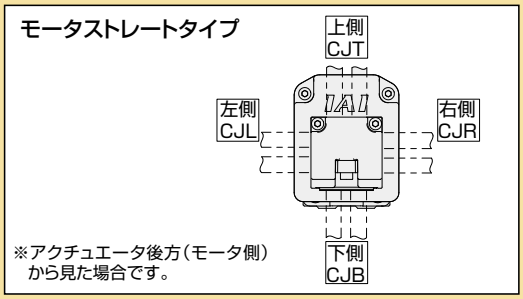
型 式 **B**

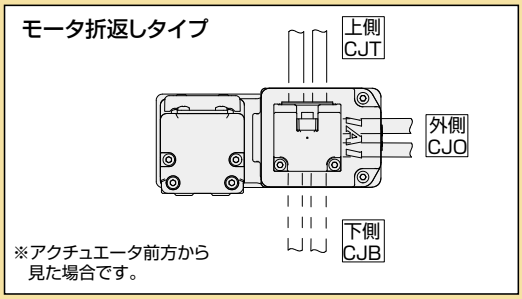
説 明 アクチュエータを垂直で使用する場合に、電源 OFF またはサーボ OFF 時にスライダやロッド、テーブルが落下して取り付け物等を破損しないための保持機構です。

ケーブル取出し方向変更

型 式 **CJT / CJR / CJL / CJB / CJO**

説 明 アクチュエータ本体に装着するモータ・エンコーダケーブルの取出し方向を上下左右に変更することが出来ます。



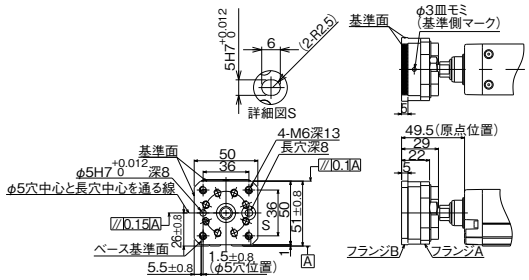


先端アダプタ（フランジ）

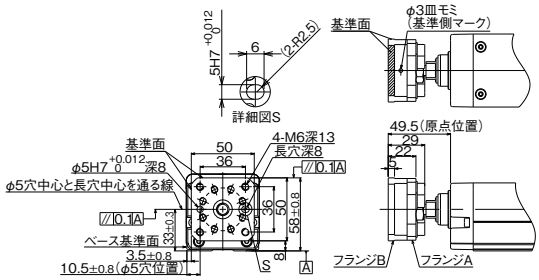
型 式 **FFA**

説 明 ロッド先端に治具等をボルト4本で取り付けるためのアダプタです。

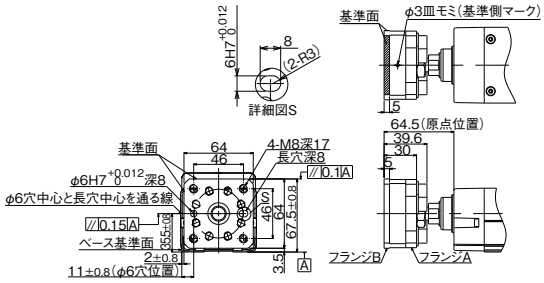
RCS4-RRA4□
単品型式　RCP6-FFA-RRA4



RCS4-RRA6□
単品型式　RCP6-FFA-RRA6



RCS4-RRA7□
単品型式　RCP6-FFA-RRA7



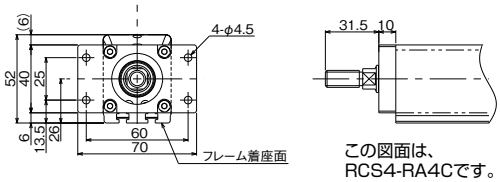
フランジ

型 式 **FL**

説 明 アクチュエータ本体側よりボルトで固定するための金具です。 ※選定上の注意(P138)を必ずご確認ください。

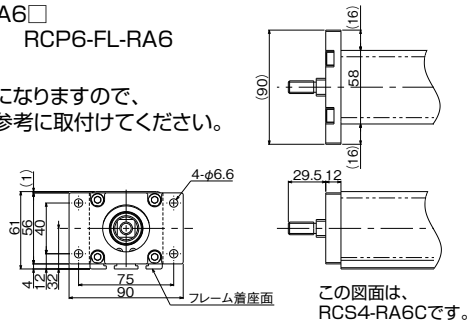
RCS4-RA4□
単品型式　RCP6-FL-RA4

※付属品になりますので、
図面を参考に取付けてください。



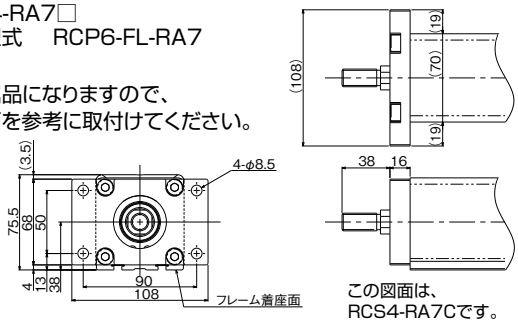
RCS4-RA6□
単品型式　RCP6-FL-RA6

※付属品になりますので、
図面を参考に取付けてください。



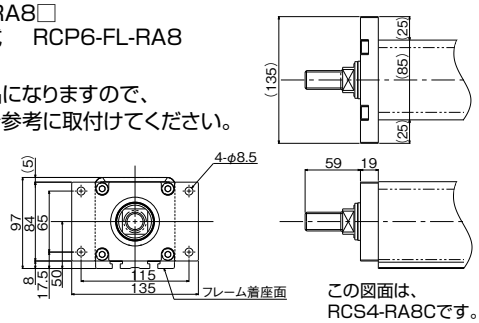
RCS4-RA7□
単品型式　RCP6-FL-RA7

※付属品になりますので、
図面を参考に取付けてください。

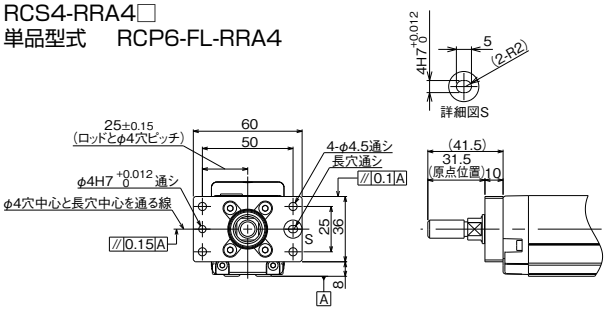


RCS4-RA8□
単品型式　RCP6-FL-RA8

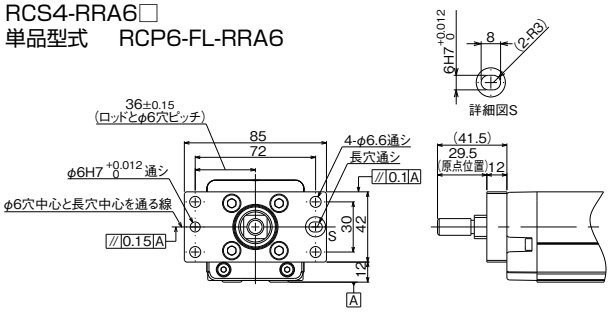
※付属品になりますので、
図面を参考に取付けてください。



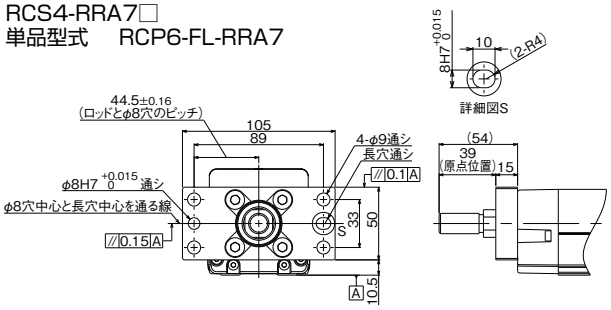
RCS4-RRA4□
単品型式　RCP6-FL-RRA4



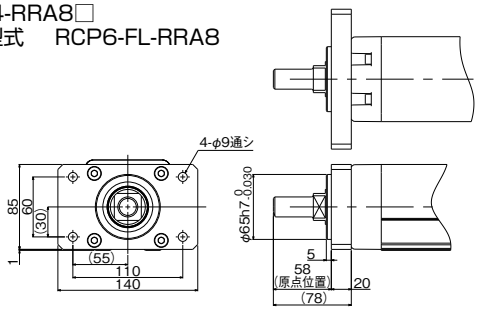
RCS4-RRA6□
単品型式　RCP6-FL-RRA6



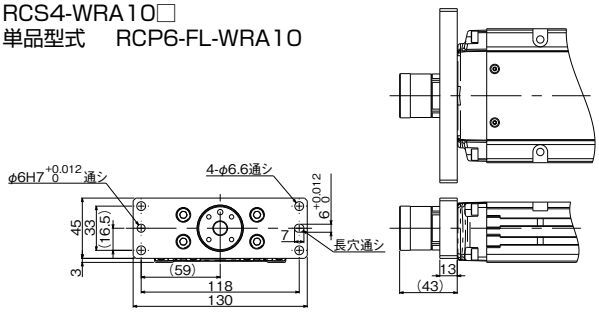
RCS4-RRA7□
単品型式　RCP6-FL-RRA7



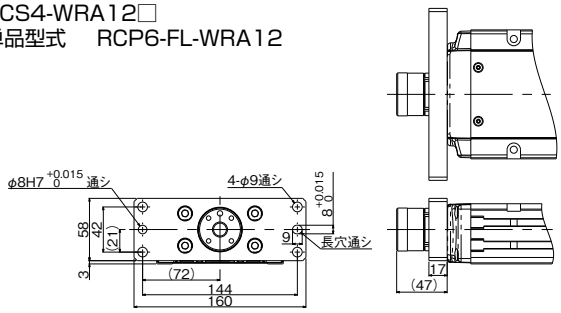
RCS4-RRA8□
単品型式　RCP6-FL-RRA8



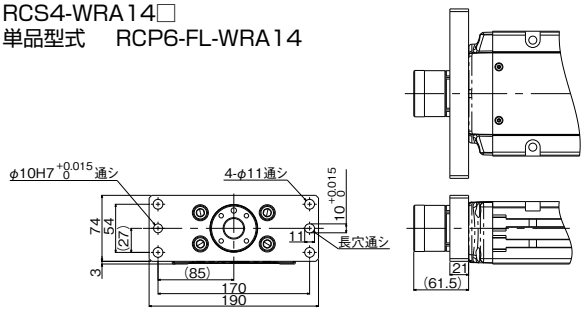
RCS4-WRA10□
単品型式　RCP6-FL-WRA10



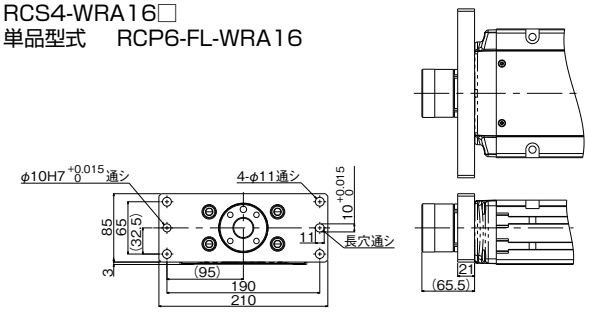
RCS4-WRA12□
単品型式　RCP6-FL-WRA12



RCS4-WRA14□
単品型式　RCP6-FL-WRA14



RCS4-WRA16□
単品型式　RCP6-FL-WRA16

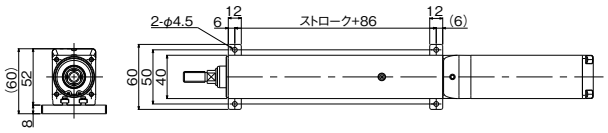


フート金具

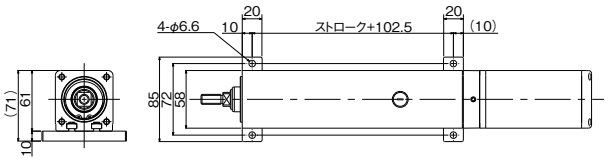
型式 **FT**

説明 アクチュエータ本体を上側よりボルトで固定するための金具です。
スライダタイプでモーメント荷重が大きい場合は本体の取付穴全てにフート金具を取付けてください。
フート金具が少ないと本体がたわみ、寿命が短かくなる場合があります。
※ フート金具間の取付ピッチ寸法はアクチュエータ図面の取付ピッチ寸法をご参照ください。

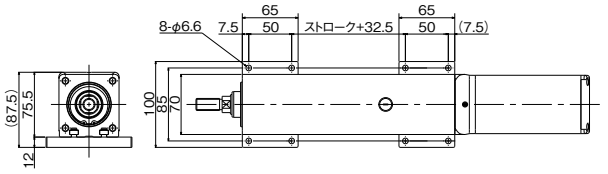
RCS4-RA4C
単品型式　RCP6-FT-RA4C



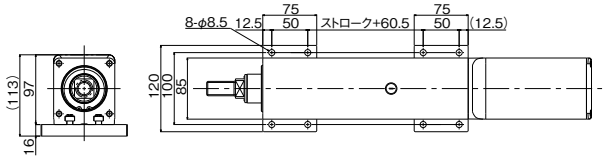
RCS4-RA6C
単品型式　RCP6-FT-RA6C



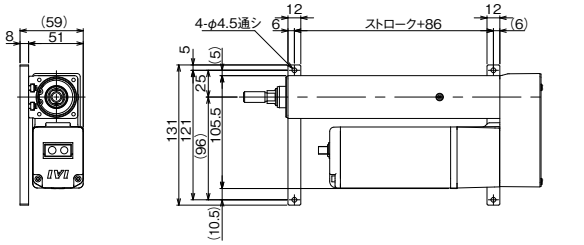
RCS4-RA7C
単品型式　RCP6-FT-RA7C



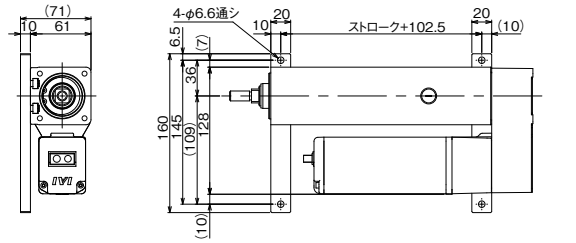
RCS4-RA8C
単品型式　RCP6-FT-RA8C



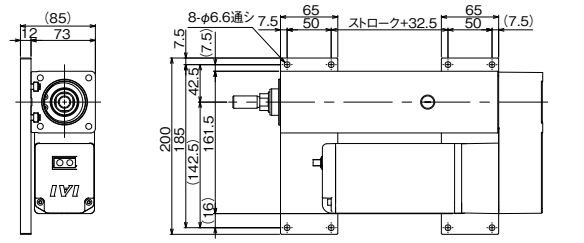
RCS4-RA4R
単品型式　RCP6-FT-RA4R-3(モータ右/左折返し用)



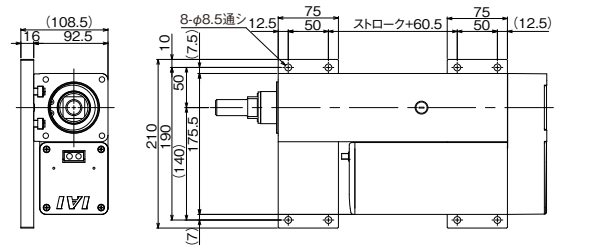
RCS4-RA6R
単品型式　RCS4-FT-RA6R(モータ右/左折返し用)



RCS4-RA7R
単品型式　RCS4-FT-RA7R(モータ右/左折返し用)



RCS4-RA8R
単品型式　RCP6-FT-RA8R-2(モータ右/左折返し用)



高精度仕様

型 式 **HPR**

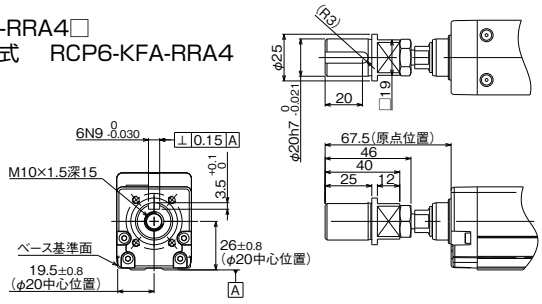
説 明 スライダタイプ、ワイドスライダタイプの標準仕様は、繰返し位置決め精度が±0.01mmです。
このオプションを指定することで、繰返し位置決め精度が±0.005mmになります。 ※リード20mm以下のみ指定可能です。

先端アダプタ（キー溝）

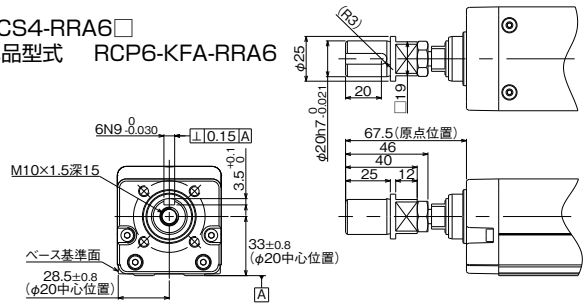
型 式 **KFA**

説 明 ロッド先端に治具等をボルト1本と平行キーで取り付けるためのアダプタです。

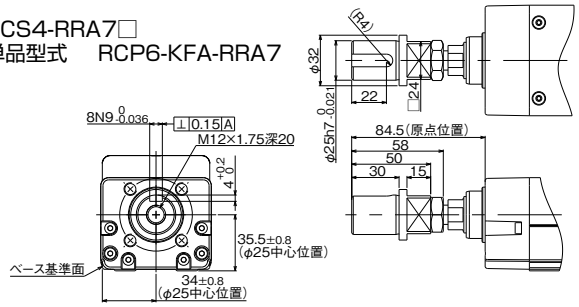
RCS4-RRA4□
単品型式 RCP6-KFA-RRA4



RCS4-RRA6□
単品型式 RCP6-KFA-RRA6



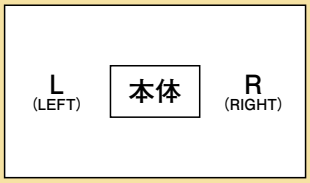
RCS4-RRA7□
単品型式 RCP6-KFA-RRA7



モータ折返し方向

型 式 **ML / MR**

説 明 モータ折返しタイプのモータ折返し方向を指定する記号です。
モータ側から見て左側折返しが ML、右側折返しが MR です。

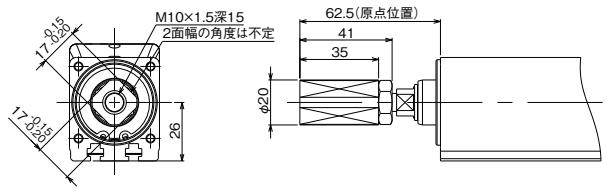


先端アダプタ（雌ねじ）

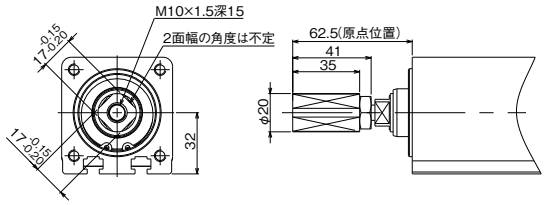
型 式 **NFA**

説 明 ロッド先端に治具等をボルト1本で取付けるためのアダプタです。

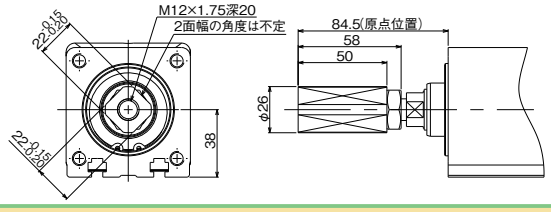
RCS4-RA4□
単品型式　RCP6-NFA-RA4



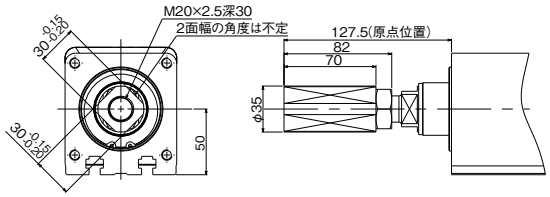
RCS4-RA6□
単品型式　RCP6-NFA-RA6



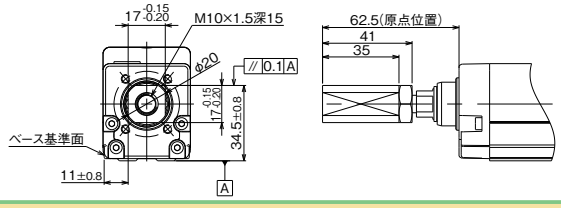
RCS4-RA7□
単品型式　RCP6-NFA-RA7



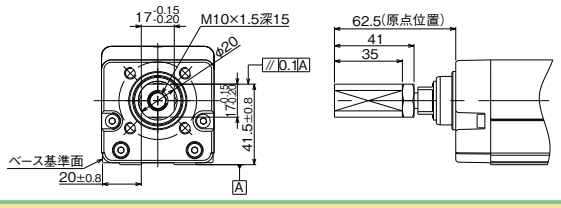
RCS4-RA8□
単品型式　RCP6-NFA-RA8



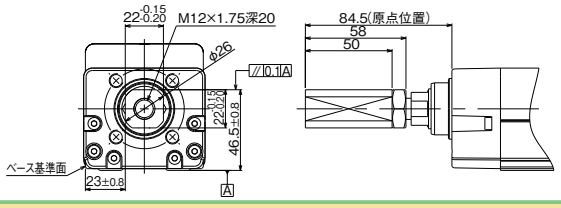
RCS4-RRA4□
単品型式　RCP6-NFA-RRA4



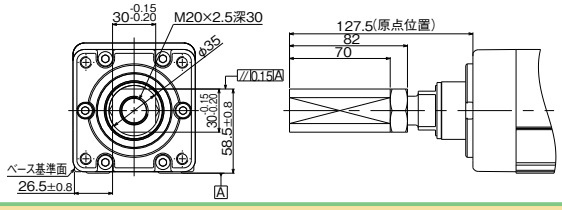
RCS4-RRA6□
単品型式　RCP6-NFA-RRA6



RCS4-RRA7□
単品型式　RCP6-NFA-RRA7



RCS4-RRA8□
単品型式　RCP6-NFA-RRA8



原点逆仕様

型 式 **NM**

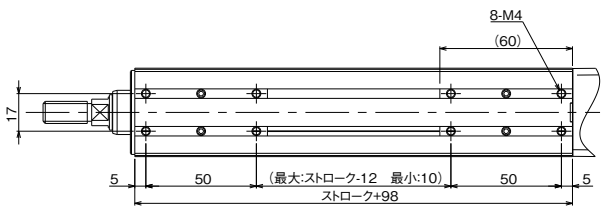
説 明 標準仕様の原点位置は、スライダ･ロッド･テーブル共にモータ側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することが出来ます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に返却して頂き調整が必要となる場合があります)

Tスロットナットバー

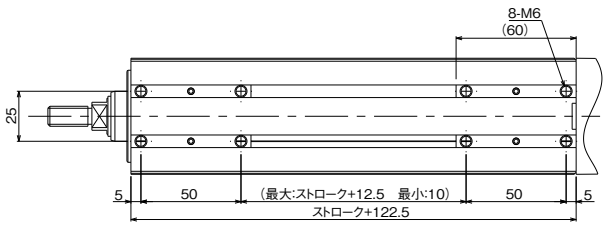
型 式 **NTB / NTBL / NTBR**

説 明 アクチュエータのTスロットに差し込むバー状の金具です。Tスロットナットバーには決められた位置にタップ穴があります。
NTBLはモータ側から見て左側に挿入され、NTBRはモータ側から見て右側に挿入されます。
※ロッドタイプ(RA)はNTBのみ、ワイドラジアルシリンダ(WRA)はNTBL(モータ右折返し)/NTBR(モータ左折返し)が選択できます。

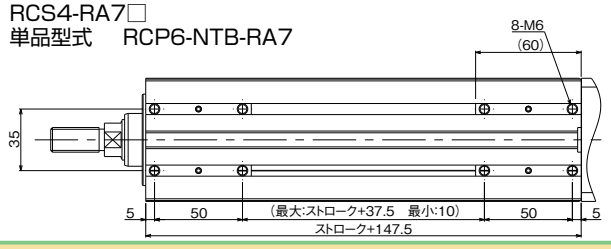
RCS4-RA4□
単品型式 RCP6-NTB-RA4



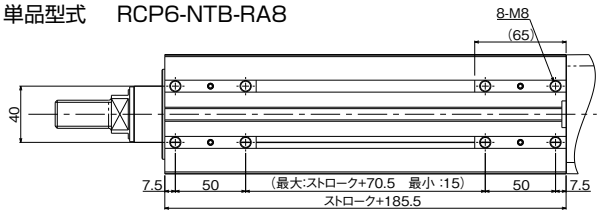
RCS4-RA6□
単品型式 RCP6-NTB-RA6



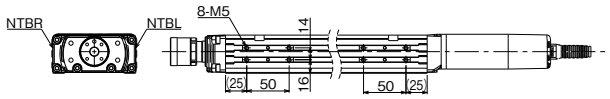
RCS4-RA7□
単品型式 RCP6-NTB-RA7



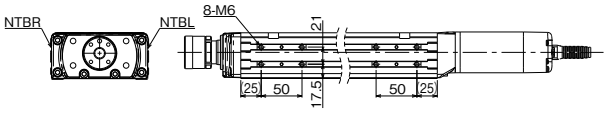
RCS4-RA8□
単品型式 RCP6-NTB-RA8



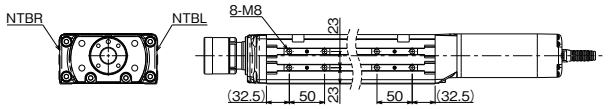
RCS4-WRA10□
単品型式 RCP6-NTB-WRA10



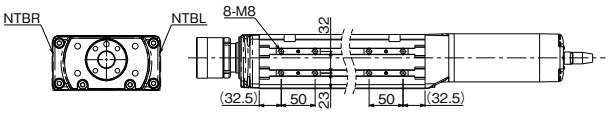
RCS4-WRA12□
単品型式 RCP6-NTB-WRA12



RCS4-WRA14□
単品型式 RCP6-NTB-WRA14



RCS4-WRA16□
単品型式 RCP6-NTB-WRA16



背面取付プレート

型 式 **RP**

説 明 モータ折返しタイプの背面を装置に固定するための金具(プレート)です。
※図面は製品仕様ページをご確認ください。

スライダ部ローラ仕様

型 式 **SR**

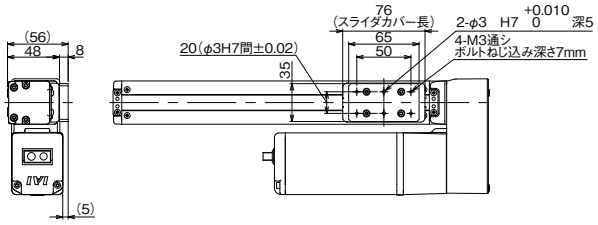
説 明 標準のスライダタイプのスライダ構造を、クリーン仕様と同様のローラ構造に変更します。
スライダ部ローラ仕様にすると、スライダカバーの外観及び寸法はクリーン仕様と同じになります。

スライダスペーサ

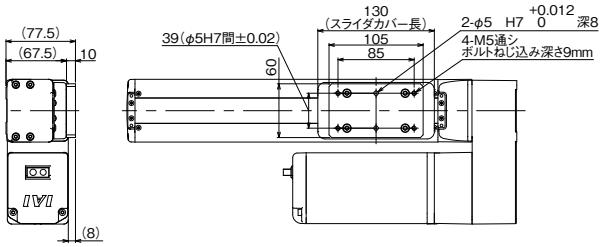
型 式 **SS**

説 明 スライダ上面位置を、モータ高さ位置よりも上にするためのスペーサです。

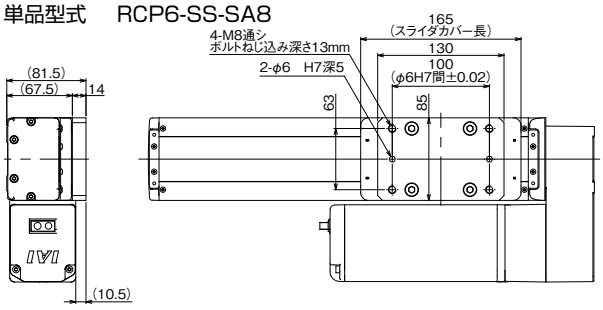
RCS4-SA4R
単品型式　RCS4-SS-SA4



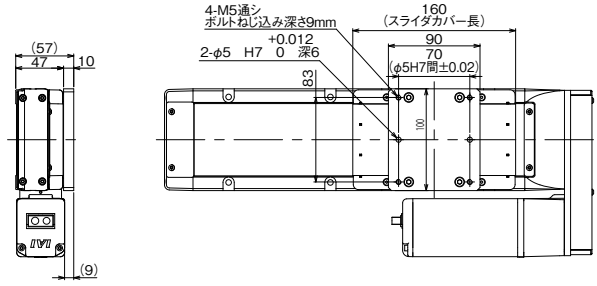
RCS4-SA7R
単品型式　RCP6-SS-SA7



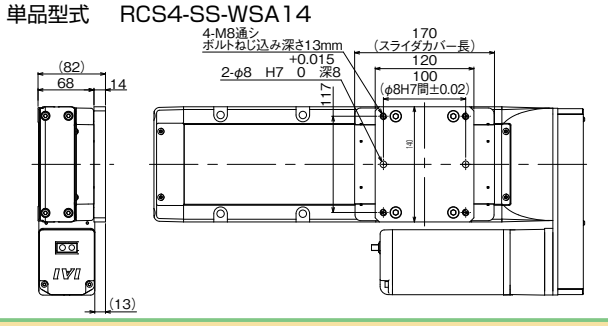
RCS4-SA8R
単品型式　RCP6-SS-SA8



RCS4-WSA10R
単品型式　RCS4-SS-WSA10



RCS4-WSA14R
単品型式　RCS4-SS-WSA14



バキューム継手取付位置勝手違い

型 式 **VR**

説 明 バキューム用継手は標準がモータ側から見て本体左側に設置されていますが、これを右側（勝手違い側）に変更するオプションです。

ダブルスライダ仕様

型 式 **W**

説 明 ボールネジまたは駆動ベルトに接続されていないフリーのスライダを追加するオプションです。
スライダをダブルにすることで、モーメント及び張出し負荷長を大きくすることが出来ます。
※ダブルスライダの動的許容モーメント・張出し負荷長に関しては、P248 をご確認ください。

RCS4 シリーズ 選定上の注意

■ロッド取付オプション選定時の注意

機 種	オプション		
RCS4	FL	NTBL	NTBR
RA4R	①	−	−
RA6R	①	−	−
RA7R	①	−	−
RA8R	②	−	−

機 種	オプション		
RCS4	FL	NTBL	NTBR
RRA4R	③	−	−
RRA6R	④	−	−
RRA7R	⑤	−	−
RRA8R	②	−	−

機 種	オプション		
RCS4	FL	NTBL	NTBR
WRA10R	②	⑥	⑦
WRA12R	②	⑥	⑦
WRA14R	②	⑥	⑦
WRA16R	②	⑥	⑦

オプションを選定する際は、以下の条件をご確認ください。

①100st以下は選択不可
②50st時、選択不可
③110st以下は選択不可
④65st時、選択不可
⑤70st時、選択不可
⑥MR選択時のみ選択可能
⑦ML選択時のみ選択可能

●RCS4-RRA8Rにおいて、次のストロークを選定する場合、
ロッド取付オプションのフランジは横方向の取付けはできません。

・RCS4-RRA8R　50～100ST(標準/ブレーキ付)

■取付姿勢について

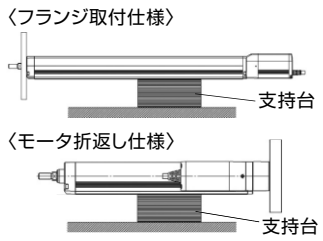
○:設置可能　△:日常点検必須

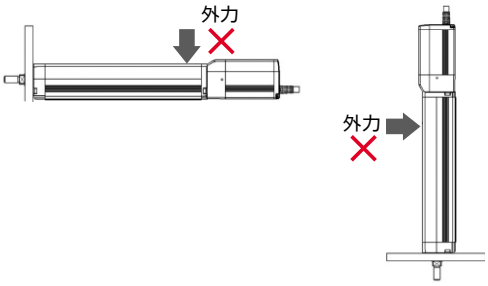
分類	シリーズ	タイプ	取付姿勢 水平平置き設置	垂直設置（※1）	横立て設置	天吊り設置
標準仕様	RCS4	SA/WSA	○	○	△(※2)	△(※2)
		RA/RRA/WRA	○(※3)	○	○	○
		TA	○	○	○	○
クリーン仕様	RCS4CR	SA/WSA	○	○	△(※4)	△(※4)

※1　垂直設置の場合、出来るだけモーターが上側になる様に設置してください。モーターを下側にして取付けた場合、通常運転では問題ありませんが、長期間停止した時グリースが分離して基油がモーターユニットに流れ込み、ごく稀に不具合を発生する可能性があります。

※2　横立て、天吊り姿勢での取り付けは可能ですが、その場合、ステンレスシートにたるみやずれが生じる可能性があります。そのまま使用を続けるとステンレスシートの破断などの不具合が発生しますので、日常点検を行い、たるみやずれが生じている場合には、ステンレスシートの調整を行ってください。

※3　水平設置の正面取付時および背面取付時には、支持台を設けてください。動作条件･設置周辺の状態によっては振動の発生によりアクチュエータ本体の破損を招く恐れがあります。モータ折返し仕様の場合、リバースブラケット背面のみでの固定は行わないでください。支持台等でベースを固定してください。ただし、本体部に外力がかかる場合や本体を直交ロボット等と組み合わせて使用する場合は、本体ベース部の取付穴を使用して本体を固定してください。





※4　横立て設置、天吊り設置は、ステンレスシートにたるみやずれが発生すると、クリーン度クラス10を維持できない場合があります。日常点検を行い、たるみやずれが生じている場合は、ステンレスシートの調整を行ってください。

加速度別可搬質量表

下表は加減速度毎の最大可搬質量を表示しています。希望する動作条件を満たす機種をご確認ください。

RCS4 水平位置

※RCS4CRも同一です。

シリーズ	タイプ	モータW数	リード	加減速度毎の可搬質量〔kg〕					
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G
RCS4	SA4C	60	2.5		20	20	20		
			5		17	17	15	15	
			10		14	14	12	10	6
			16		10	8	6	6	4
	SA6C	100	3		45	30	20		
			6		45	30	20	20	
			12		30	24	20	15	15
			20		18	15	10	8	6
			30		11	6	6	4	3
	SA7C	200	4		50	50	40		
			8		45	40	40	35	
			16		40	30	15	15	12
			24		30	12	10	6	5
			36		7	7	6	4	3
	SA8C	400	5		90	90	70		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	30	20	15
			30		30	25	20	15	10
			48		8	8	6	5	4
	SA4R	60	2.5		20	20	20		
			5		17	17	15	13	
			10		14	14	12	10	
			16		10	8	6	6	
	SA6R	100	3		45	30	20		
			6		45	30	20	20	
			12		30	24	20	15	
			20		18	15	10	8	
			30		11	6	6	4	
	SA7R	200	4		50	50	40		
			8		45	40	40	35	
			16		38	30	15	15	
			24		30	12	10	6	
			36		7	7	6	4	
	SA8R	400	5		90	90	70		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	30	20	
			30		30	25	20	15	
			48		8	8	6	5	
	RA4C	60	2.5		40	40	35		
			5		30	30	25	20	
			10		18	15	12	12	8
			16		8	8	6	5	4
	RA6C	100	3		60	50	40		
			6		50	45	30	25	
			12		25	20	20	12	12
			20		15	10	8	6	4
	RA7C	200	4		80	70	60		
			8		60	50	40	40	
			16		45	30	25	20	15
			24		20	15	10	10	8
	RA8C	400	5	100	100	80	60		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	20	15
	RA4R	60	2.5		40	40	35		
			5		30	30	25	20	
			10		18	15	12	12	
			16		8	8	6	5	
	RA6R	100	3		60	50	40		
			6		50	45	30	25	
			12		25	20	20	12	
			20		15	10	8	6	
	RA7R	200	4		80	70	60		
			8		60	50	40	40	
			16		45	30	25	20	
			24		20	15	10	10	
	RA8R	400	5	100	100	80	60		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	20	

RCS4 水平位置

※RCS4CRも同一です。

シリーズ	タイプ	モータW数	リード	加減速度毎の可搬質量〔kg〕					
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G
RCS4	RRA4C	60	2.5		40	40	35		
			5		30	30	25	20	
			10		18	15	12	12	8
			16		8	8	6	5	4
	RRA6C	100	3		60	50	40		
			6		50	45	30	25	
			12		25	20	20	12	12
			20		15	10	8	6	4
	RRA7C	200	4		80	70	60		
			8		60	50	40	40	
			16		45	30	25	20	15
			24		20	15	10	10	8
	RRA8C	400	5	100	100	80	60		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	20	15
			30		30	20	15	10	8
	RRA4R	60	2.5		40	40	35		
			5		30	30	25	20	
			10		18	15	12	12	
			16		8	8	6	5	
	RRA6R	100	3		60	50	40		
			6		50	45	30	25	
			12		25	20	20	12	
			20		15	10	8	6	
	RRA7R	200	4		80	70	60		
			8		60	50	40	40	
			16		45	30	25	20	
			24		20	15	10	10	
	RRA8R	400	5	100	100	80	60		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	20	
			30		30	20	15	10	
	WRA10C	60	2.5		40	35	25		
			5		25	20	15	10	
			10		16	16	12	10	8
			16		5	5	4	3	2
	WRA12C	100	3		60	50	40		
			6		40	40	30	25	
			12		25	25	20	15	15
			20		12	10	8	6	4
	WRA14C	200	4		85	70	60		
			8		65	50	40	40	
			16		50	30	25	20	15
			24		25	15	10	6	4
	WRA16C	400	5		100	80	60		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	20	15
			30		30	20	15	8	6
	WRA10R	60	2.5		40	35	25		
			5		25	20	15	10	
			10		13	13	9	6	
			16		5	5	4	3	
	WRA12R	100	3		60	50	40		
			6		40	40	30	25	
			12		25	25	20	15	
			20		12	10	8	6	
	WRA14R	200	4		85	70	60		
			8		65	50	40	40	
			16		50	30	25	20	
			24		25	15	10	6	
	WRA16R	400	5		100	80	60		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	20	
			30		30	20	15	8	
	WSA10C	50	2.5		40	30	18		
			5		27	27	20	18	
			10		16	16	12	12	6
			16		7	7	5	4	3

加速度別可搬質量表

RCS4 水平位置

※RCS4CRも同一です。

シリーズ	タイプ	モータW数	リード	加減速度毎の可搬質量〔kg〕					
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G
RCS4	WSA12C	100	3		55	30	15		
			6		45	40	30	20	
			12		25	25	20	15	15
			20		15	10	8	6	4
			30		5	5	5	4	3
	WSA14C	200	4		80	60	30		
			8		65	50	40	40	
			16		45	30	20	20	18
			24		20	15	15	10	5
			36		7	6	6	4	3
	WSA16C	400	5		100	100	80		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	22	20
			30		30	25	20	10	8
	WSA10R	60	2.5		40	30	18		
			5		27	27	20	18	
			10		16	16	12	12	
			16		7	7	5	4	
	WSA12R	100	3		55	30	15		
			6		43	40	30	20	
			12		23	23	16	15	
			20		13	10	8	6	
			30		5	5	5	4	
	WSA14R	200	4		75	60	30		
			8		65	50	40	40	
			16		45	30	20	20	
			24		20	15	15	10	
			36		7	6	6	4	
	WSA16R	400	5		100	100	80		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	22	
			30		30	25	20	10	
	TA4C (シングル)	60	2.5		5	5	5		
			5		5	5	5	5	
			10		5	5	5	5	5
			16		4	4	4	4	3
	TA4C (ダブル)		2.5		10	10	10		
			5		10	10	10	8	
			10		8	8	8	6	4
	TA6C (シングル)	100	3		10	10	10		
			6		8	8	8	8	
			12		8	8	8	8	8
			20		8	8	8	6	4
	TA6C (ダブル)		3		20	20	20		
			6		20	20	20	20	
			12		14	14	14	14	12
	TA7C (シングル)	200	4		15	15	15		
			8		15	15	15	15	
			16		15	15	15	15	15
			24		12	12	12	10	8
	TA7C (ダブル)		4		30	30	30		
			8		30	30	25	25	
			16		25	25	20	20	15
	TA4R (シングル)	60	2.5		5	5	5		
			5		5	5	5	5	
			10		5	5	5	5	
			16		4	4	4	4	
	TA4R (ダブル)		2.5		10	10	10		
			5		10	10	10	8	
			10		8	8	8	6	
	TA6R (シングル)	100	3		10	10	8		
			6		8	8	8	8	
			12		8	8	8	8	
			20		8	8	8	6	
	TA6R (ダブル)		3		20	20	20		
			6		20	20	20	20	
			12		14	14	14	14	
	TA7R (シングル)	200	4		15	15	15		
			8		15	15	15	15	
			16		15	15	15	15	
			24		12	12	12	10	
	TA7R (ダブル)		4		30	30	30		
			8		30	30	25	25	
			16		25	25	20	20	

RCS4 垂直位置

※RCS4CRも同一です。

シリーズ	タイプ	モータ W数	リード	加減速度毎の可搬質量〔kg〕					
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G
RCS4	SA4C	60	2.5		12	12	10		
			5		8	8	6	6	
			10		5	5	3	3	2
			16		3	3	1.5	1.5	1
	SA6C	100	3		15	14	10		
			6		15	15	15	15	
			12		11	10	10	8	8
			20		6	5	4	4	2
			30		3.5	2	2	1.5	1.5
	SA7C	200	4		25	25	20		
			8		20	20	20	18	
			16		12	12	10	8	8
			24		7	7	6	5	4
			36		4	4	3	2	2
	SA8C	400	5		45	45	35		
			10		35	35	35	30	
			20		20	20	18	15	12
			30		12	12	10	8	6
	SA4R	60	2.5		12	12	10		
			5		8	8	6	6	
			10		4.5	4.5	3	3	
			16		2.5	2.5	1.5	1.5	
	SA6R	100	3		15	14	10		
			6		15	15	15	15	
			12		9	9	9	8	
			20		5	5	4	4	
			30		3	2	2	1.5	
	SA7R	200	4		25	25	20		
			8		18	18	18	16	
			16		12	12	10	8	
			24		6	6	5	5	
			36		4	4	3	2	
	SA8R	400	5		45	45	35		
			10		35	35	35	30	
			20		20	20	18	15	
			30		12	12	10	8	
	RA4C	60	2.5		10	10	10		
			5		6	6	6	6	
			10		4	4	4	4	3
			16		2	2	2	2	1
	RA6C	100	3		20	20	20		
			6		20	15	12	12	
			12		10	8	8	6	6
			20		4	4	3	3	2
	RA7C	200	4		35	35	30		
			8		25	25	20	20	
			16		12	12	10	8	8
			24		6	6	6	4	4
	RA8C	400	5	72	55	40	25		
			10		40	30	30	20	
			20		20	20	15	12	12
	RA4R	60	2.5		10	10	10		
			5		6	6	6	6	
			10		4	4	4	4	
			16		2	2	2	2	
	RA6R	100	3		20	20	20		
			6		19	15	12	12	
			12		9	8	8	6	
			20		4	4	3	3	
	RA7R	200	4		35	35	30		
			8		25	25	20	20	
			16		12	12	10	8	
			24		6	6	6	4	
	RA8R	400	5	72	55	40	25		
			10		40	30	30	20	
			20		20	20	15	12	
	RRA4C	60	2.5		10	10	10		
			5		6	6	6	6	
			10		4	4	4	4	3
			16		2	2	2	2	1

加速度別可搬質量表

RCS4 垂直位置

※RCS4CRも同一です。

シリーズ	タイプ	モータW数	リード	加減速度毎の可搬質量〔kg〕					
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G
RCS4	RRA6C	100	3		20	20	20		
			6		20	15	12	12	
			12		10	8	8	6	6
			20		4	4	3	3	2
	RRA7C	200	4		35	35	30		
			8		25	25	20	20	
			16		12	12	10	8	8
			24		6	6	6	4	4
	RRA8C	400	5	72	50	40	25		
			10		40	30	30	20	
			20		20	20	15	12	12
			30		8	8	8	6	6
	RRA4R	60	2.5		10	10	10		
			5		6	6	6	6	
			10		4	4	4	4	
			16		2	2	2	2	
	RRA6R	100	3		20	20	20		
			6		19	15	12	12	
			12		9	8	8	6	
			20		4	4	3	3	
	RRA7R	200	4		35	35	30		
			8		25	25	20	20	
			16		12	12	10	8	
			24		6	6	6	4	
	RRA8R	400	5	72	50	40	25		
			10		34	30	30	20	
			20		17	17	15	12	
			30		8	8	8	6	
	WRA10C	60	2.5		10	8	8		
			5		5	5	5	5	
			10		3	3	2	2	1
	WRA12C	100	3		20	20	20		
			6		15	15	12	12	
			12		6	6	6	5	5
			20		2	2	1.5	1.5	1
	WRA14C	200	4		30	30	30		
			8		20	20	20	20	
			16		8	6	6	6	5
			24		3	3	2	2	2
	WRA16C	400	5		50	30	25		
			10		35	35	35	20	
			20		12	12	10	10	8
			30		6	5	4	3	1.5
	WRA10R	60	2.5		10	8	8		
			5		5	5	5	5	
			10		2.5	2.5	2	2	
	WRA12R	100	3		20	20	20		
			6		15	15	12	12	
			12		6	6	6	5	
			20		2	2	1.5	1.5	
	WRA14R	200	4		30	30	30		
			8		20	20	20	20	
			16		8	6	6	6	
			24		3	3	2	2	
	WRA16R	400	5		50	30	25		
			10		35	35	35	20	
			20		12	12	10	10	
			30		6	5	4	3	
	WSA10C	60	2.5		10	10	6		
			5		5	5	5	5	
			10		3	3	3	3	2
	WSA12C	100	3		15	10	6		
			6		15	15	12	10	
			12		8	8	8	6	6
			20		3	3	2	2	2

RCS4 垂直位置

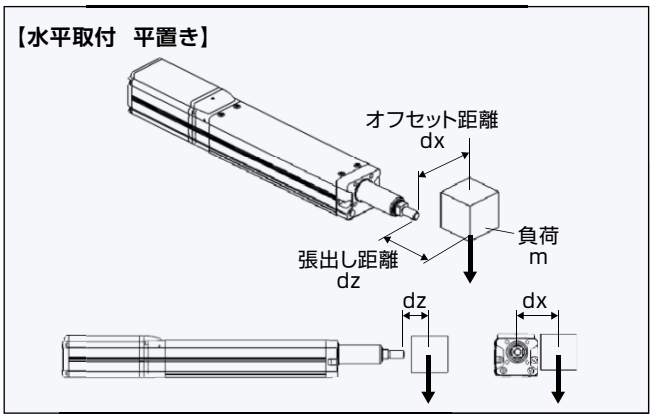
※RCS4CRも同一です。

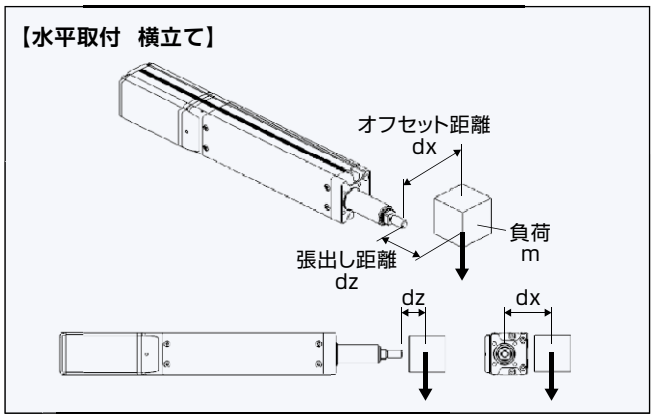
シリーズ	タイプ	モータ W数	リード	加減速度毎の可搬質量〔kg〕					
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G
RCS4	WSA14C	200	4		25	20	12		
			8		10	10	10	10	
			16		8	8	8	8	8
			24		2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
	WSA16C	400	5		50	45	30		
			10		35	35	35	30	
			20		20	15	15	12	10
			30		12	12	8	8	6
	WSA10R	60	2.5		10	10	6		
			5		5	5	5	5	
			10		3	3	3	3	
	WSA12R	100	3		15	10	6		
			6		15	15	12	10	
			12		8	8	8	6	
			20		3	3	2	2	
	WSA14R	200	4		25	20	12		
			8		10	10	10	10	
			16		8	8	8	8	
			24		2.5	2.5	2.5	2.5	
	WSA16R	400	5		50	45	30		
			10		35	35	35	30	
			20		18	15	15	12	
			30		12	12	8	8	
	TA4C (シングル)	60	2.5		9	9	9		
			5		6	6	6	6	
			10		3	3	3	3	3
			16		1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
	TA4C (ダブル)		2.5		9	9	9		
			5		6	6	6	6	
			10		3	3	3	3	3
	TA6C (シングル)	100	3		12	12	12		
			6		10	10	10	10	
			12		6	6	6	6	6
			20		4	4	3	3	2
	TA6C (ダブル)		3		12	12	12		
			6		10	10	10	10	
			12		6	6	6	6	6
	TA7C (シングル)	200	4		20	20	20		
			8		18	18	18	18	
			16		10	10	8	8	6
			24		5	5	4	4	3
	TA7C (ダブル)		4		24	24	24		
			8		18	18	18	18	
			16		8	8	8	8	6
	TA4R (シングル)	60	2.5		9	9	9		
			5		6	6	6	6	
			10		3	3	3	3	
			16		1.5	1.5	1.5	1.5	
	TA4R (ダブル)		2.5		9	9	9		
			5		6	6	6	6	
			10		3	3	3	3	
	TA6R (シングル)	100	3		10	10	8		
			6		10	10	8	8	
			12		6	6	6	6	
			20		4	4	3	3	
	TA6R (ダブル)		3		12	12	12		
			6		10	10	10	10	
			12		6	6	6	6	
	TA7R (シングル)	200	4		20	20	20		
			8		18	18	18	18	
			16		10	10	8	8	
			24		5	5	4	4	
	TA7R (ダブル)		4		24	24	24		
			8		18	18	18	18	
			16		8	8	8	8	

許容負荷質量選定資料

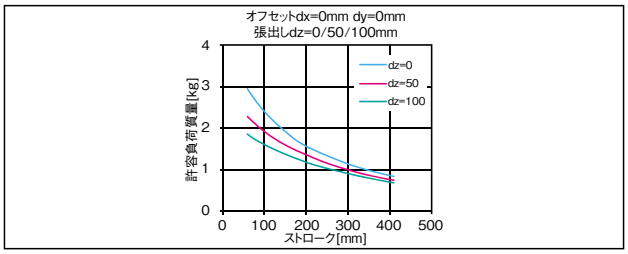
ラジアルシリンダはガイドを内蔵していますので、外付けガイドなしでもロッドに一定の負荷をかけることが出来ます。
許容可能な負荷質量については、下記のグラフをご参照下さい。
尚、動作に必要な条件が許容負荷を超えた場合は、恐れ入りますが外付けガイドの併用をお願い致します。

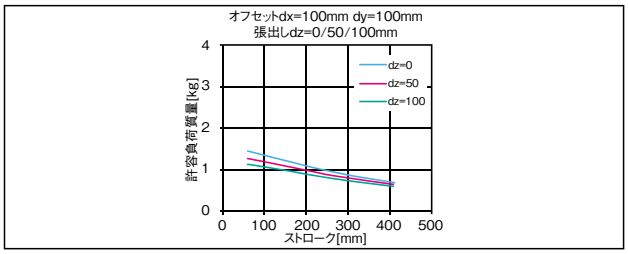
■RCS4-RRAシリーズ　水平取付　許容負荷質量



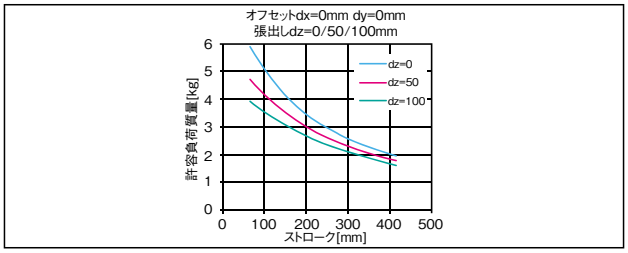


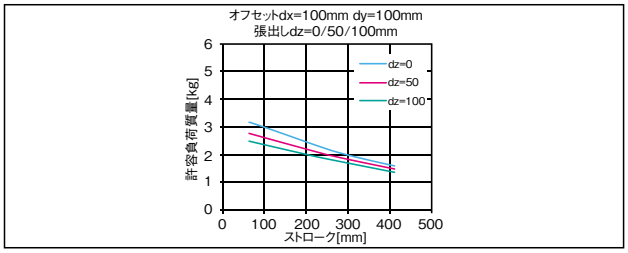
■ RCS4-RRA4



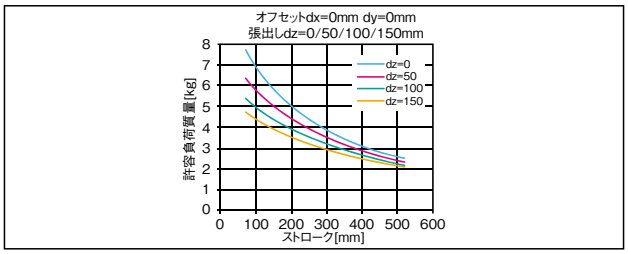


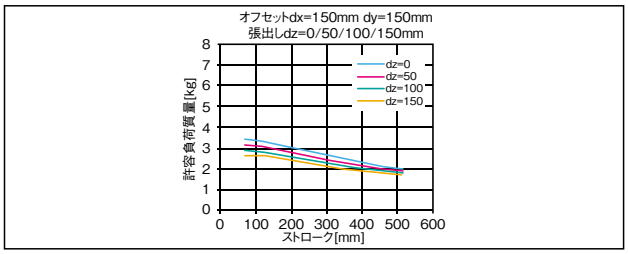
■ RCS4-RRA6



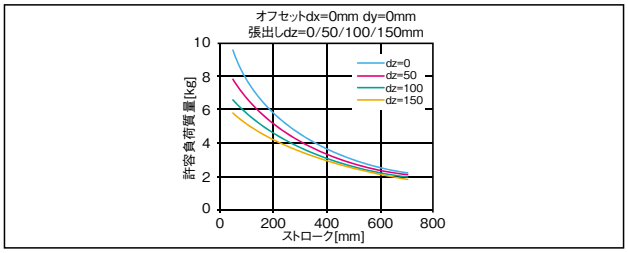


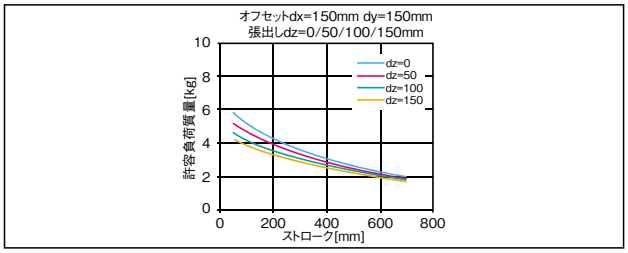
■ RCS4-RRA7





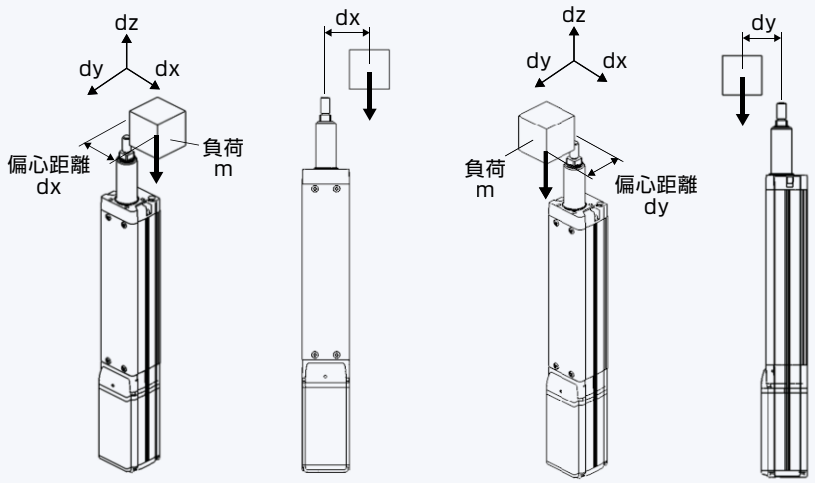
■ RCS4-RRA8





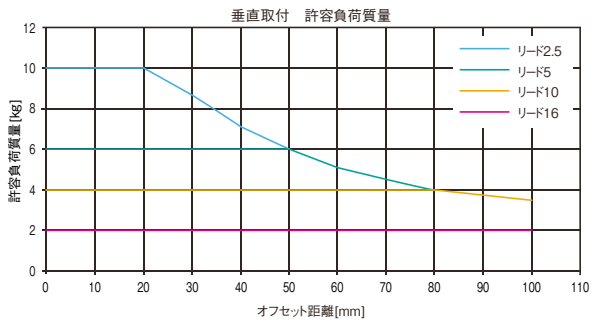
■RCS4-RRAシリーズ　垂直取付　許容負荷質量

【垂直取付】

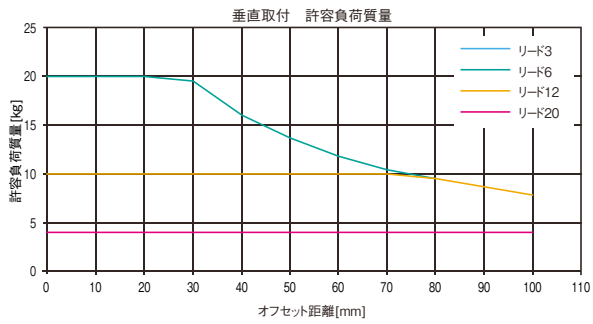


許容荷重の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
（加速度0.5G、速度500mm/s）

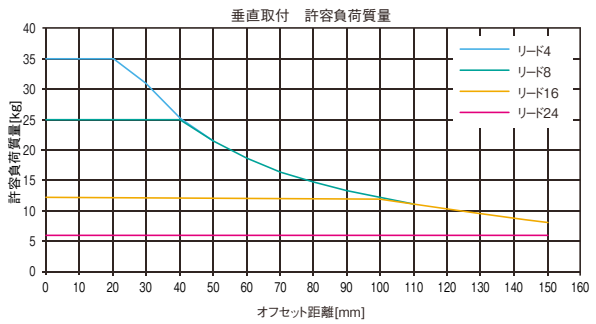
■ RCS4-RRA4



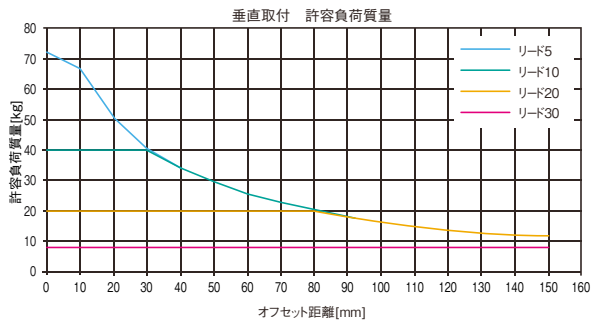
■ RCS4-RRA6



■ RCS4-RRA7

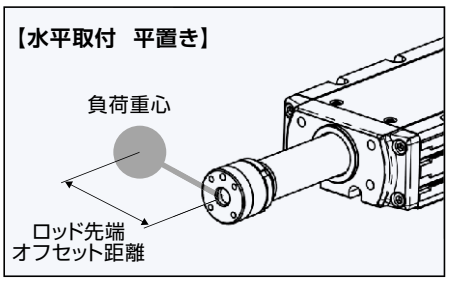


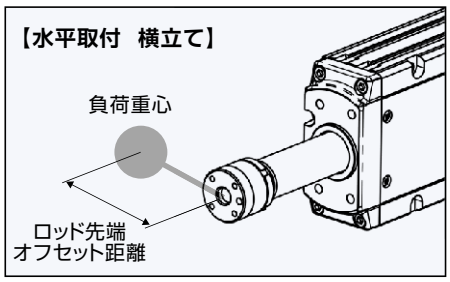
■ RCS4-RRA8



許容負荷質量選定資料

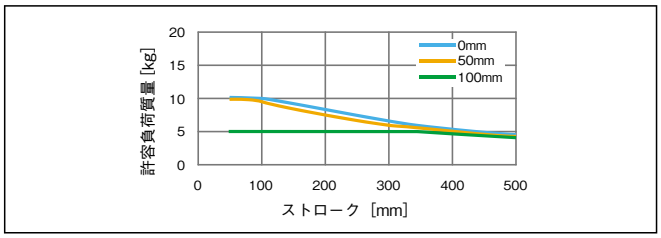
■RCS4-WRAシリーズ　水平取付　許容負荷質量



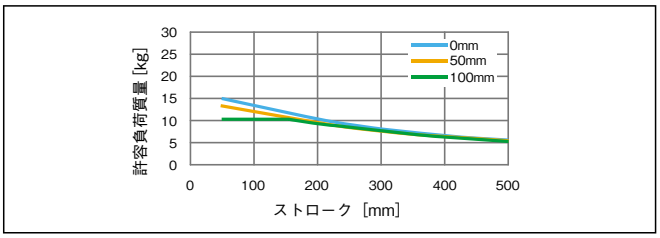


オフセット=0mm/50mm/100mm
張出し=100mm以下

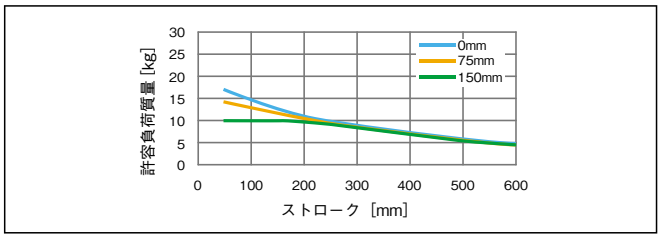
■ RCS4-WRA10



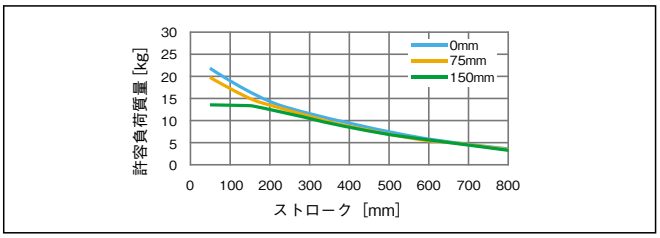
■ RCS4-WRA12



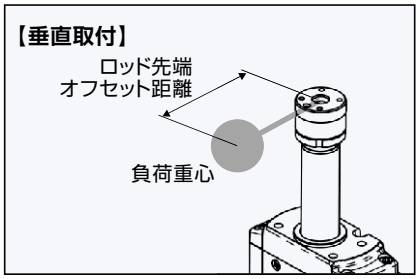
■ RCS4-WRA14



■ RCS4-WRA16

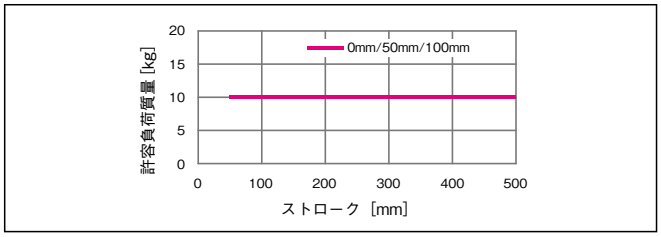


■RCS4-WRAシリーズ　垂直取付　許容負荷質量

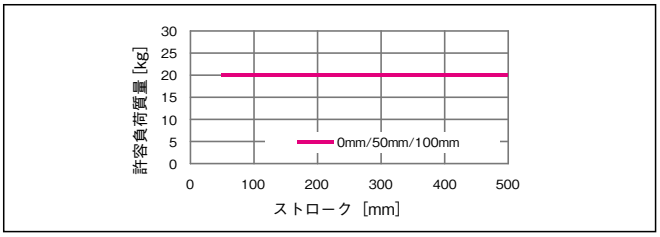


オフセット=0mm/50mm/100mm
張出し=100mm以下

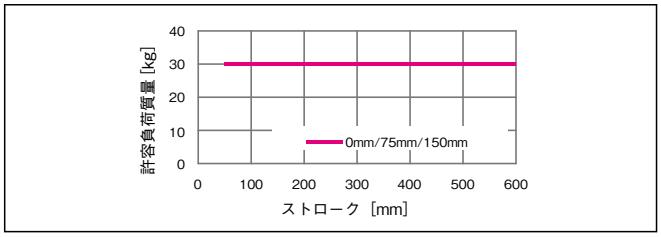
■ RCS4-WRA10



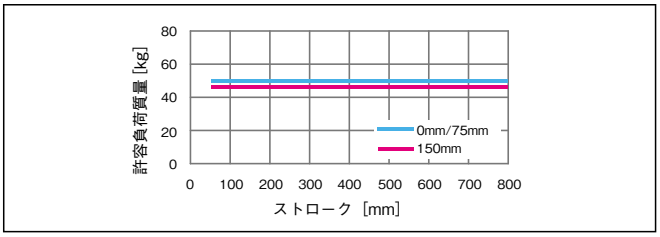
■ RCS4-WRA12



■ RCS4-WRA14



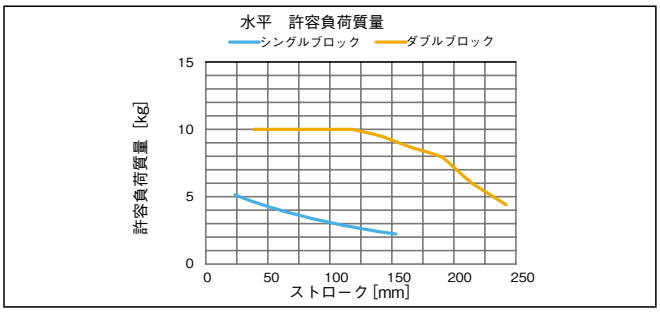
■ RCS4-WRA16



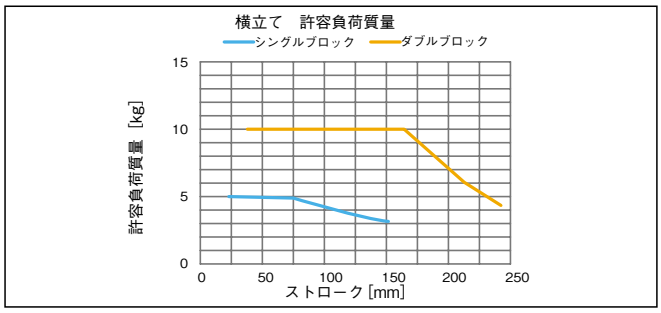
■（テーブルタイプ）RCS4-TAシリーズ　水平取付　許容負荷質量

テーブルタイプの許容負荷質量は、機械的な制限によりストロークが長くなると低下します。

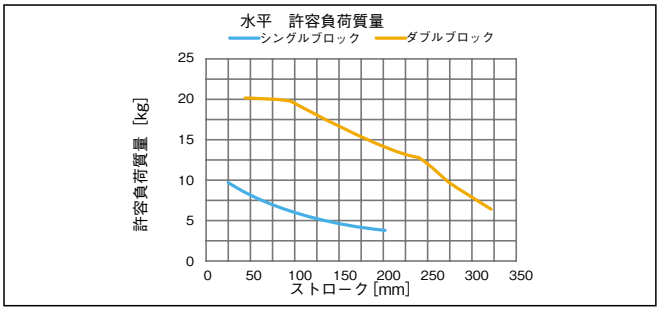
■ RCS4-TA4（水平）



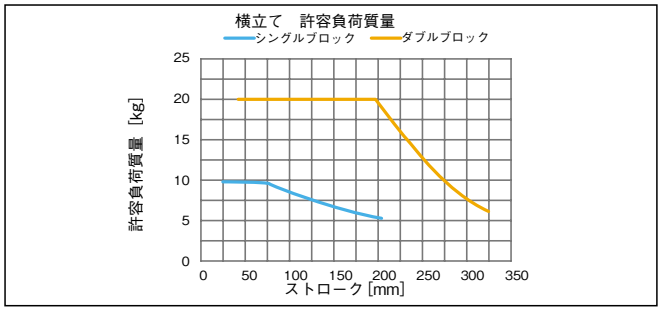
■ RCS4-TA4（横立て）



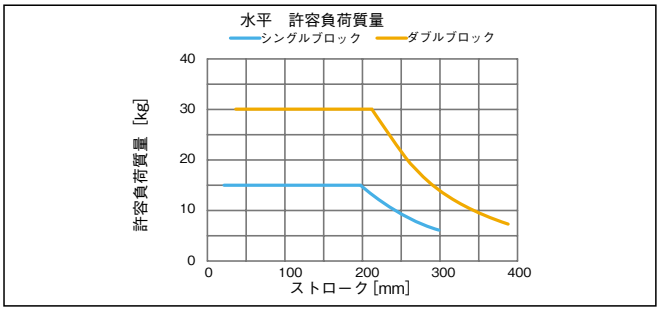
■ RCS4-TA6（水平）



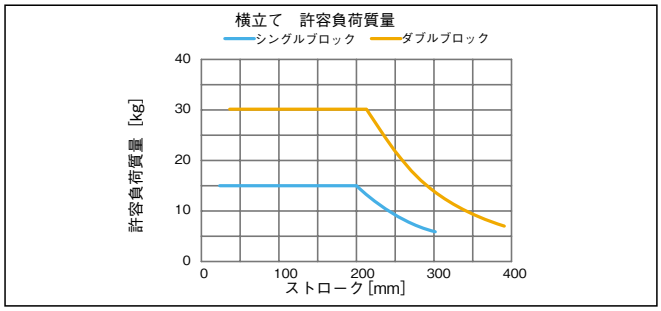
■ RCS4-TA6（横立て）



■ RCS4-TA7（水平）



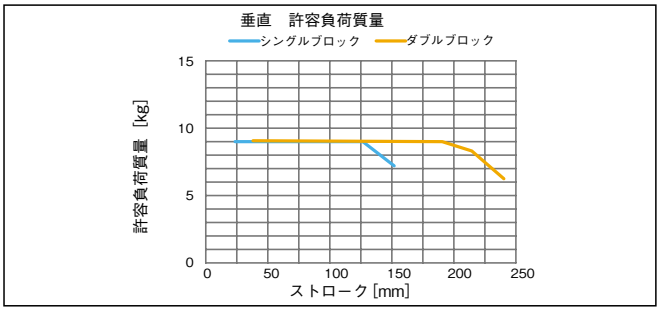
■ RCS4-TA7（横立て）



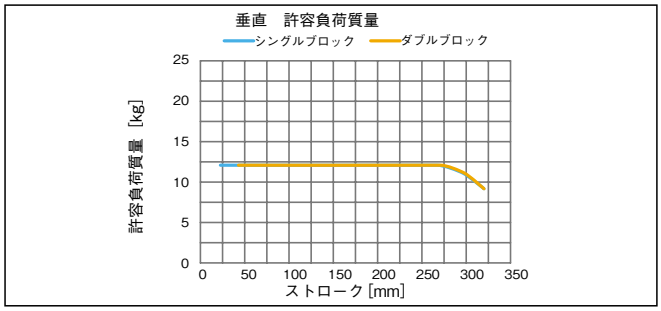
■（テーブルタイプ）RCS4-TAシリーズ　垂直取付　許容負荷質量

テーブルタイプの許容負荷質量は、機械的な制限によりストロークが長くなると低下します。

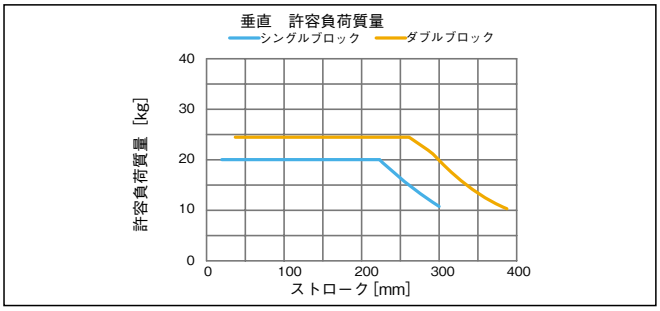
■ RCS4-TA4



■ RCS4-TA6



■ RCS4-TA7



デューティについて

使用可能なデューティの目安は動作条件(搬送質量、加減速度等)によって変化しますので、
下記計算式から負荷率LFと加減速度時間比率todを算出し、グラフから求めてください。

❶以下の算出式から負荷率LFを算出してください。

RCS4は、定格以上の加減速度で使用できます。
指令加減速度により、使用する算出式が異なります。
(1)指令加減速度が定格加減速度以下の場合、算出式Ⓐを使用してください。
負荷率LF算出式は、機種によって異なります。対象機種をご確認の上、負荷率を算出してください。

Ⓐ 負荷率:LF① $= \dfrac{M \times \alpha}{M_1 \times \alpha_1}$ (%)

・定格加速時の可搬質量 ：M_1
・定格加減速度 ：α_1
・実際の搬送質量 ：M ($M \leqq M_1$)
・指令加減速度 ：α ($\alpha \leqq \alpha_1$)

(注)定格加減速時の可搬質量、定格加減速度は、各機種の型式/スペック表をご参照ください。

(2)指令加減速度が定格加減速度以上の場合、算出式Ⓑを使用してください。

Ⓑ 負荷率:LF② $= \dfrac{M \times \alpha}{M_2 \times \alpha} = \dfrac{M}{M_2}$ (%)

・実際の搬送質量 ：M
・指令加減速度 ：α
・指令加減速度の可搬質量 ：M_2 ($M \leqq M_2$)

(注)各機種の加減速度、加減速度に対応した可搬質量は、各機種の加速度別可搬質量表をご参照ください。

以下の動作条件にて動作させた場合、負荷率は次のようになります。
例として、『RCS4-SA8C 400W リード30』の加速度別可搬質量表を使用します。

機種	タイプ	モータ出力	リード [mm]	加速度別可搬質量 [kg]				
				0.3G	0.5G	0.7G	1G	1.2G
RCS3	SA8C	400W	30	30	25	20	15	10

(注)水平設置使用時、定格加減速度0.3G

<例1>
実際の搬送質量 ：12kg
指令加減速度 ：1.0G
指令加減速度の可搬質量 ：15kg
負荷率:LF② ＝80%

<例2>
実際の搬送質量 ：12.5kg
指令加減速度 ：0.5G
指令加減速度の可搬質量 ：25kg
負荷率:LF② ＝50%

<例3>
実際の搬送質量 ：30kg
指令加減速度 ：0.3G
指令加減速度の可搬質量 ：30kg
負荷率:LF③ ＝100%
(注)負荷率算出方法Ⓐを使用してください。

❷以下の算出式から、加減速度時間比率 t_{od} を算出してください。

加減速度時間比率：t_{od} $= \dfrac{\text{加速時間}+\text{減速時間}}{\text{運転時間}}$ %

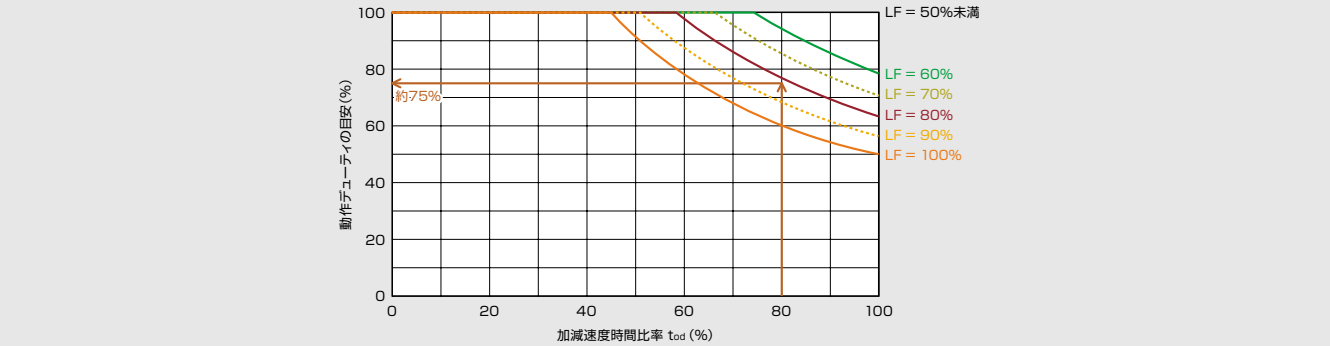
加速時間 $= \dfrac{\text{速度 (mm/s)}}{\text{加速度(mm/s}^2)}$ (s)　　減速時間 $= \dfrac{\text{速度 (mm/s)}}{\text{減速度(mm/s}^2)}$ (s)

加速度(mm/s²) = 加速度(G) × 9,800mm/s²　　減速度(mm/s²) = 減速度(G) × 9,800mm/s²

❸算出した「負荷率」と「加減速度時間比率」からデューティの目安を読み取ります。

デューティ目安グラフ 1(標準用)

例：負荷率80%で加減速度時間比率80%の場合、デューティの目安は約75%となります。



RCS4(CR) ダブルスライダ仕様表

シリーズ名	タイプ名	リード (mm)	動的許容モーメント 基準定格寿命 (km)	スライダスパン(mm) スライダ実スパン	スライダスパン(mm) スライダカバースパン	Ma方向 (N·m)	Mb方向 (N·m)	Mc方向 (N·m)	張出し負荷長 (mm) Ma方向 Mb·Mc方向	クリーン仕様吸引量 (Nℓ/min)	※ 搬送質量補整値 (kg)	スライダ長 (mm)	ダブルスライダ時最小有効ストローク (mm)
RCS4	SA4C(R)	16	5000	60	24	44.6	63.6	15.7	420	-	1	76	50
		10											
		5											
		2.5											
	SA6C(R)	20	5000	90	40	106	152	40	630	-	2	110	50
		12											
		6											
		3											
	SA7C(R)	24	5000	70	20	285	285	145	810	-	2	130	50
		16											
		8											
		4											
	SA8C(R)	30	5000	120	35	565	565	237	1200	-	2.5	165	50
		20											
		10											
		5											
RCS4CR	SA4C	10	5000	60	24	44.6	63.6	15.7	420	60	1	76	50
		5								30			
		2.5								20			
	SA6C	12	5000	90	40	106	152	40	630	110	2	110	50
		6								60			
		3								35			
	SA7C	16	5000	70	20	285	285	145	810	100	2	130	50
		8								50			
		4								40			
	SA8C	10	5000	120	35	565	565	237	1200	120	2.5	165	50
		5								50			

※　ダブルスライダ仕様では、標準仕様の搬送質量より、搬送質量補整値を引いた値が、搬送質量仕様値となります。
(注)表に記載されていないリードは、ダブルスライダの設定がありません。

SCON-CB

単軸ロボット／直交ロボット／リニアサーボ／ロボシリンダ RCS2/RCS3/RCS4 用ポジションコントローラ

特 長

1 バッテリレスアブソエンコーダ対応

バッテリレスアブソエンコーダを搭載したRCS2、RCS3、RCS4、ISB、ISDBが動作できます。
位置データを保持するためのバッテリが不要ですので、制御盤の省スペース化が可能となり、
イニシャルコスト、メンテナンスコストの削減に貢献します。

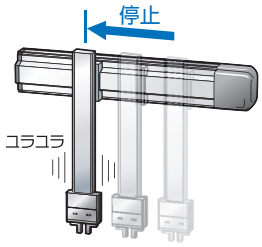
2 主要なフィールドネットワークに対応〈オプション機能〉

DeviceNet、CC-Link、PROFIBUS-DPに加えて、
MECHATROLINK、CompoNet、EtherCAT、
EtherNet/IP、PROFINET IOにも直接接続が可能です。
またフィールドネットワーク経由で直接座標値を指定して
の動作が可能です。

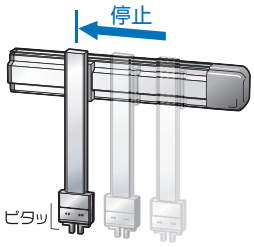
DeviceNet　PROFIBUS
CompoNet　CC-Link
EtherNet/IP　EtherCAT
MECHATROLINK　PROFINET

3 制振制御機能装備〈標準機能〉

アクチュエータのスライダ移動時に、スライダに装
着したワークの振れ（振動）を抑える制振制御機能を
装備しています。振動収束の待ち時間が短縮され、
サイクルタイムの短縮が可能になります。



制振制御無し
停止後に振動があります。

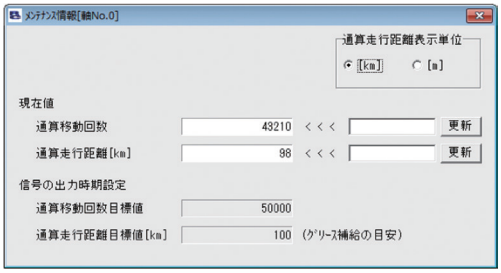


制振制御有り
停止後の振動がほとんどありません。

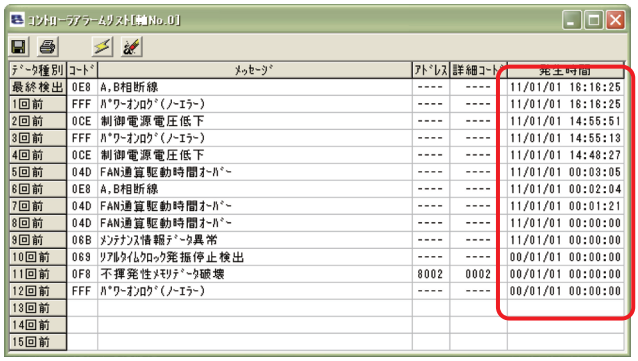
4 予兆保全が可能〈標準機能〉

●モータ過負荷を検出し、警告する機能を搭載
　モータの温度変化をモニタすることで、故障や不具合発生前の異変を検知できます。
●モニタ機能充実
　オシロスコープのように選択した信号の状態が変化した瞬間から、位置や速度などの波形が取得可能です。また、位置決め完了、アラーム等の信号状態もあわせて取得が可能です。
●スマートチューニングやオフボードチューニングにより、搬送質量に応じた加減速度やゲイン調整を行うことができます。
●移動回数及び走行距離積算機能により、メンテナンスのタイミング確認が可能です。
●カレンダ機能によりアラーム発生時刻の保持が可能です。

〈メンテナンス情報〉



〈カレンダ機能〉



機種一覧／価格

型式		SCON-CB										
外観												
I/O種類		標準仕様		フィールドネットワークタイプ（※1）								
		PIO接続仕様（※1）		DeviceNet接続仕様	CC-Link接続仕様	PROFIBUS-DP接続仕様	CompoNet接続仕様	MECHATROLINK-I/II接続仕様	MECHATROLINK-III接続仕様	EtherCAT接続仕様	EtherNet/IP接続仕様	PROFINET IO接続仕様
I/O種類型式記号		NP/PN		DV	CC	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT
対応エンコーダ種類		バッテリレスアブソ インクリメンタル 疑似アブソリュート	アブソリュート	バッテリレスアブソ／インクリメンタル／アブソリュート／疑似アブソリュート								
SCON-CB	12～150W	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－
	200W	－	－									
	300~400W	－	－									
	600W	－	－									
	750W	－	－									

（※1）ネットワーク仕様はPIO及びパルス列での通信は出来ませんのでご注意ください。
（注）パルス列制御時とMECHATROLINK III制御時は、インデックスアブソタイプは使用できません。（総合カタログ2017 1-489参照）
（参考）PLC機能搭載タイプは、総合カタログ2017 6-127ページをご参照ください。

型　式

SCON－□－□ □ □－□－□－□

シリーズ / タイプ / モータ種類 / エンコーダ種類 / オプション / I/O種類 / I/Oケーブル長さ / 電源電圧

タイプ

CB	高機能タイプ
CGB	安全カテゴリ対応タイプ

モータ種類

12	12W	150	150W
20	20W	200	200W
30D	30W	200S	200W
30R	30W	300S	300W
60	60W	400	400W
100	100W	600	600W
100S	100W	750	750W

（例）12：12Wサーボモータ対応

エンコーダ種類

WAI	バッテリレスアブソ インクリメンタル
A	アブソリュート
G	疑似アブソリュート ※1
AI	インデックス アブソタイプ ※2
AM	多回転 アブソタイプ ※2

※1 疑似アブソリュートは LSASシリーズ用となります。
※2 DDモータ用動作モードが付加します。

オプション

HA	高加減速仕様

※高加減速仕様はアクチュエータが高加減速対応オプションを選択した場合のみ選択可能です。
〈高加減速対応アクチュエータ〉
RCS2-SA4C/SA5C/SA6C/SA7C/RA4C/RA5C/RGS4C/RGS5C/RGD4C/RGD5C

I/O種類

NP	PIO NPN仕様（標準）
PN	PIO PNP仕様
DV	DeviceNet接続仕様
CN	CompoNet接続仕様
CC	CC-Link接続仕様
ML	MECHATROLINK-I/II接続仕様（注1）
ML3	MECHATROLINK-III接続仕様（注1）
PR	PROFIBUS-DP接続仕様
EC	EtherCAT接続仕様
EP	EtherNet/IP接続仕様
PRT	PROFINET IO接続仕様

（注1）選択時の注意点については、必ず総合カタログ2017 6-16をご確認ください。

I/Oケーブル長さ

0	ケーブルなし
2	2m（標準）
3	3m
5	5m

※フィールドネットワーク仕様を選択した場合は、I/Oケーブル長さは「0」になります。

電源電圧

1	単相AC100V
2	単相AC200V

※アクチュエータのページで選択できる電源電圧をご確認ください。

ご注意

基本的にモータ種類は接続するアクチュエータのモータ種類と同じ記号が入りますが、一部のコントローラとアクチュエータのモータ種類が一致しない機種があります。
該当の機種を以下に記載しますので、選定の際はご注意ください。

〈30D·30R·200S対象アクチュエータ〉

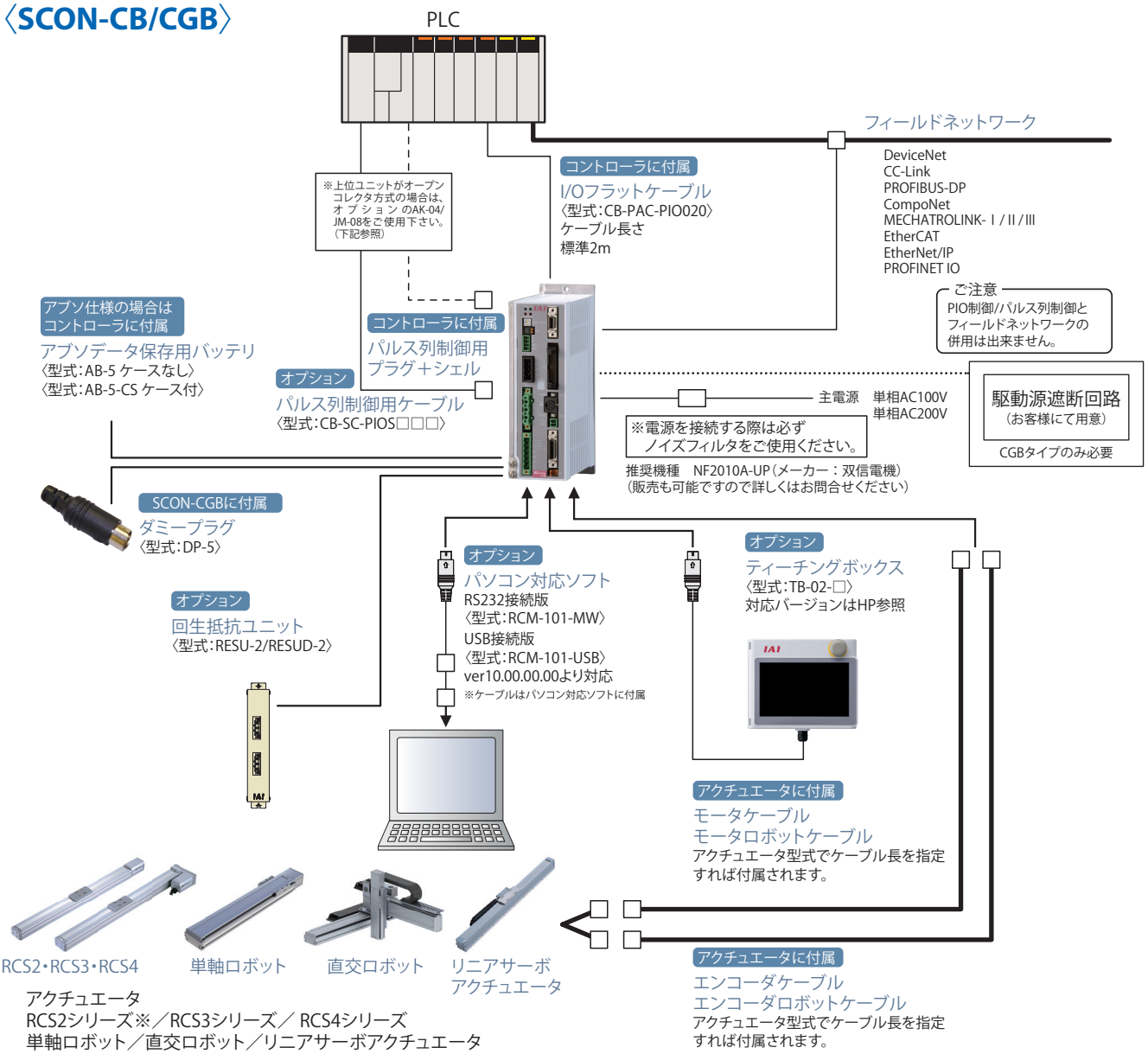
●コントローラモータ種類「30D」
RS以外の30Wアクチュエータ

●コントローラモータ種類「30R」
RS

●コントローラモータ種類「200S」
DD-LT18□　DDCR-LT18□
DDA-LT18C　DDACR-LT18C
※200Sの場合、コントローラの筐体は400Wになります。価格も400W仕様をご確認ください。

システム構成

〈SCON-CB/CGB〉

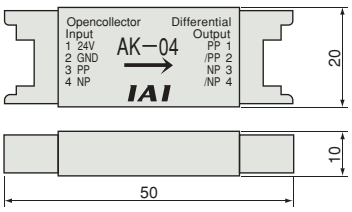


■パルス変換器：型式 AK-04

オープンコレクタ仕様のパルスを差動方式に変換します。上位コントローラの出力パルスがオープンコレクタ仕様の場合、本変換器を使用してください。

仕様

項　目	仕　様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	オープンコレクタ(コレクタ電流 Max.12mA)
入力周波数	200kHz以下
出力パルス	差動出力(Max.10mA)（26C31相当）
質量	10g以下(ケーブルコネクタ含まず)
付属品	3M製37104-3122-000L(e-CONコネクタ) 2個 適合電線　AWG No.24～26

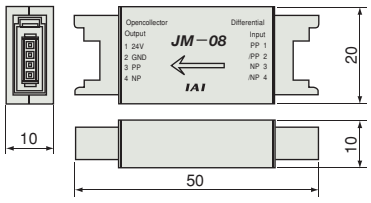


■パルス変換器：型式 JM-08

差動方式のパルスをオープンコレクタ仕様に変換します。上位コントローラのパルス入力がオープンコレクタ仕様の場合、本変換器を使用してください。

仕様

項　目	仕　様
入力電源	DC24V±10%(Max.50mA)
入力パルス	差動入力(Max.10mA)（RS422準拠）
入力周波数	500kHz以下
出力パルス	DC24Vオープンコレクタ(コレクタ電流 Max.25mA)
質量	10g以下(ケーブルコネクタ含まず)
付属品	3M製37104-3122-000FL(e-CONコネクタ) 2個 適合電線　AWG No.24～26



運転モード

本コントローラの制御方式は、ポジショナモードとパルス列制御モードの2種類から選択が可能です。
ポジショナモードは、コントローラに入力したポジションデータ（移動位置、速度、加速度、他）の番号を、外部からI/O（入出力信号）で指定して動作が可能です。
またポジショナモードはパラメータにより8種類の運転モードを選択することが出来ます。
パルス列制御モードは、外部のパルス発生器から送られたパルスで移動量、速度、加速度等を制御することが可能です。

モード		種別	位置決め点数	特　長
ポジショナモード	位置決めモード	PIOパターン0	64点	工場出荷時設定の標準モードです。 移動したいポジションの番号を外部から指定して動作します。
	教示モード	PIOパターン1	64点	外部信号でスライダ（ロッド）を移動し、停止位置をポジションデータとして登録可能なモードです。
	256点モード	PIOパターン2	256点	位置決めモードの位置決め点数を256点に拡大したモードです。
	512点モード	PIOパターン3	512点	位置決めモードの位置決め点数を512点に拡大したモードです。
	電磁弁モード1	PIOパターン4	7点	エアシリンダの電磁弁と同様、信号のON／OFFだけで移動が可能なモードです。
	電磁弁モード2	PIOパターン5	3点	電磁弁モードで、出力信号をエアシリンダのオートスイッチと同じにしたモードです。
	力制御モード1	PIOパターン6	32点	力制御を行なう際のポジション移動を、位置決めモードで動作可能なモードです。 （位置決め点数は最大32点です）
	力制御モード2	PIOパターン7	5点	力制御を行なう際のポジション移動を、電磁弁モードで動作可能なモードです。 （位置決め点数は最大5点です）
パルス列制御モード	インクリ用パルス列制御モード	PIOパターン0	—	コントローラにポジションデータの入力が不要で、送ったパルスに応じて動作します。
	アブソ用パルス列制御モード	PIOパターン1		

I/O信号表 ※I/Oの信号割付を9種類から選択できます。

ピン番号	区分		パラメータ（PIOパターン）選択								
			0	1	2	3	4	5	6	7	0/1
			位置決めモード	教示モード	256点モード	512点モード	電磁弁モード1	電磁弁モード2	力制御モード1	力制御モード2	パルス列モード
		位置決め点数	64点	64点	256点	512点	7点	3点	32点	5点	—
1A	24V		P24								P24
2A	24V		P24								P24
3A	—		NC								NC
4A	—		NC								NC
5A	入力	IN0	PC1	PC1	PC1	PC1	ST0	ST0	PC1	ST0	SON
6A		IN1	PC2	PC2	PC2	PC2	ST1	ST1（JOG+）	PC2	ST1	RES
7A		IN2	PC4	PC4	PC4	PC4	ST2	ST2（−）	PC4	ST2	HOME
8A		IN3	PC8	PC8	PC8	PC8	ST3	—	PC8	ST3	TL
9A		IN4	PC16	PC16	PC16	PC16	ST4	—	PC16	ST4	CSTP
10A		IN5	PC32	PC32	PC32	PC32	ST5	—	—	—	DCLR
11A		IN6	—	MODE	PC64	PC64	ST6	—	—	—	BKRL
12A		IN7	—	JISL	PC128	PC128	—	—	—	—	RMOD
13A		IN8	—	JOG+	—	PC256	—	—	CLBR	CLBR	RSTR 注1
14A		IN9	BKRL	JOG−	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	—
15A		IN10	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	—
16A		IN11	HOME	HOME	HOME	HOME	HOME	—	HOME	HOME	—
17A		IN12	*STP	*STP	*STP	*STP	*STP	—	*STP	*STP	—
18A		IN13	CSTR	CSTR/PWRT	CSTR	CSTR	—	—	CSTR	—	—
19A		IN14	RES	RES	RES	RES	RES	RES	RES	RES	—
20A		IN15	SON	SON	SON	SON	SON	SON	SON	SON	—
1B	出力	OUT0	PM1	PM1	PM1	PM1	PE0	LS0	PM1	PE0	PWR
2B		OUT1	PM2	PM2	PM2	PM2	PE1	LS1（TRQS）	PM2	PE1	SV
3B		OUT2	PM4	PM4	PM4	PM4	PE2	LS2（−）	PM4	PE2	INP
4B		OUT3	PM8	PM8	PM8	PM8	PE3	—	PM8	PE3	HEND
5B		OUT4	PM16	PM16	PM16	PM16	PE4	—	PM16	PE4	TLR
6B		OUT5	PM32	PM32	PM32	PM32	PE5	—	TRQS	TRQS	*ALM
7B		OUT6	MOVE	MOVE	PM64	PM64	PE6	—	LOAD	LOAD	*EMGS
8B		OUT7	ZONE1	MODES	PM128	PM128	ZONE1	ZONE1	CEND	CEND	RMDS
9B		OUT8	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE1	PZONE/ZONE1	PM256	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE1	PZONE/ZONE1	ALM1
10B		OUT9	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	ALM2
11B		OUT10	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	ALM4
12B		OUT11	PEND	PEND/WEND	PEND	PEND	PEND	—	PEND	PEND	ALM8
13B		OUT12	SV	SV	SV	SV	SV	SV	SV	SV	*OVLW/*ALML
14B		OUT13	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	REND 注1
15B		OUT14	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	ZONE1
16B		OUT15	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	ZONE2
17B	—		—								—
18B	—		—								—
19B	0V		N								N
20B	0V		N								N

※ 上記記号名の（　）の中は、原点復帰前の機能となります。
※ 上記*印の信号は動作時OFFとなります。
注1 パルス列制御モードPIOパターン1でのみ使用可能

フィールドネットワーク仕様　動作モード説明

SCON-CBをフィールドネットワーク経由で制御する場合、下記の9種類のモードから選択して動作させることが出来ます。
モードによってＰＬＣ側の必要なデータ領域が異なりますのでご注意ください。

■モード内容説明

	モード	内　容
0	リモート I/Oモード	ＰＩＯ仕様のように、ビットのON/OFFをネットワーク経由で制御して動作するモードです。 位置決め点数及び機能は、コントローラ本体パラメータで設定可能な動作パターン（ＰＩＯパターン）によります。
1	ポジション／ 簡易直値モード	目標位置は直接数値で指定し、それ以外の運転条件（速度、加速度等）はポジションデータに入力された運転条件をポジションNo. を指定して使用します。
2	ハーフ 直値モード	目標位置以外に速度、加減速度、押し付け電流値を直接数値で指定して動作させます。
3	フル 直値モード	目標位置、速度、加減速度、押し付け電流制限値等を直接数値で指定して動作させます。 また現在位置、現在速度、指令電流値等の読み取りが可能です。
4	リモート I/Oモード2	上記リモートI/Oモードに、現在位置読取りと指令電流値読取りの機能を追加したモードです。
5	ポジション／ 簡易直値モード2	上記ポジション/簡易直値モードの教示、ゾーン機能替わりに、力制御機能を搭載したモードです。
6	ハーフ 直値モード2	上記ハーフ直値モードの機能である指令電流読取りの替わりに、ロードセルデータの読取りを行えます。 また力制御機能に対応しています。
7	リモート I/Oモード3	上記リモートI/Oモードに、現在位置とロードセルデータの読取り機能を追加したモードです。
8	ハーフ 直値モード3	上記ハーフ直値モードのジョグ機能の替わりに、制振制御機能に対応したモードです。

■各ネットワークにおける必要データ数

	モード	DeviceNet	CompoNet	CC-Link	MECHATROLINK Ⅰ、Ⅱ	PROFIBUS-DP	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO
0	リモート I/Oモード	2バイト	2バイト	1局	2バイト	2バイト	2バイト	2バイト	2バイト
1	ポジション／ 簡易直値モード	8バイト	8バイト	1局	8バイト	8バイト	8バイト	8バイト	8バイト
2	ハーフ 直値モード	16バイト	16バイト	2局	16バイト	16バイト	16バイト	16バイト	16バイト
3	フル 直値モード	32バイト	32バイト	4局	×（注1）	32バイト	32バイト	32バイト	32バイト
4	リモート I/Oモード2	12バイト	12バイト	1局	12バイト	12バイト	12バイト	12バイト	12バイト
5	ポジション／ 簡易直値モード2	8バイト	8バイト	1局	8バイト	8バイト	8バイト	8バイト	8バイト
6	ハーフ 直値モード2	16バイト	16バイト	2局	16バイト	16バイト	16バイト	16バイト	16バイト
7	リモート I/Oモード3	12バイト	12バイト	1局	12バイト	12バイト	12バイト	12バイト	12バイト
8	ハーフ 直値モード3	16バイト	16バイト	2局	16バイト	16バイト	16バイト	16バイト	16バイト

（注1）MECHATROLINKはフル直値モードには対応していませんのでご注意ください。

■動作モード別機能一覧

	リモート I/Oモード	ポジション／ 簡易直値モード	ハーフ 直値モード	フル直値 モード（注1）	リモート I/Oモード2	ポジション／ 簡易直値モード2	ハーフ 直値モード2	リモート I/Oモード3	ハーフ 直値モード3
位置決め点数	512点	768点	制限なし	制限なし	512点	768点	制限なし	512点	制限なし
位置データ直接指定運転	×	○	○	○	×	○	○	×	○
速度・加速度直接指定	×	×	○	○	×	×	○	×	○
押し付け動作	○	○	○	○	○	○	○	○	○
現在位置読み取り	×	○	○	○	○	○	○	○	○
現在速度読み取り	×	×	○	○	×	×	○	×	○
ポジションNo. 指定運転	○	○	×	×	○	○	×	○	×
完了ポジションNo. 読取り	○	○	×	×	○	○	×	○	×
力制御	△（注2）	×	×	○	△（注2）	○	○	△（注2）	×
制振制御	○	○	×	○	○	○	×	○	○
サーボゲイン切替	○	○	○	○	○	○	×	○	○

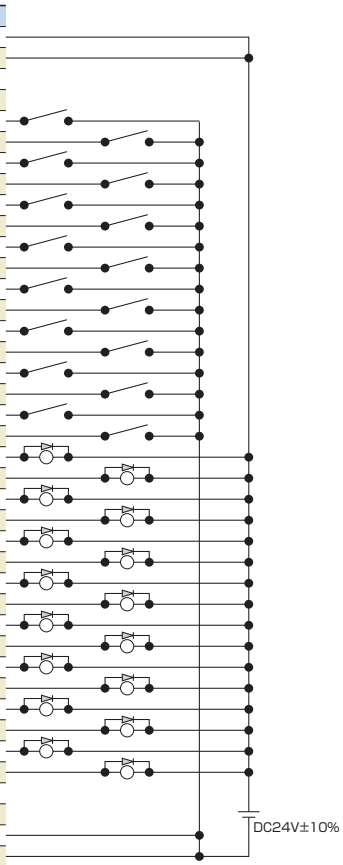
※ ○は動作可能、×は動作不可を表します。
（注1）MECHATROLINKはフル直値モードには対応していませんのでご注意ください。
（注2）PIO パターンを6 または7 に設定した時に使用できます。

I/O配線図

■位置決めモード／教示モード／電磁弁モード

PIOコネクタ(NPN仕様)

ピン番号	区分	信号名
1A	電源	24V
2A		24V
3A	—	未使用
4A	—	未使用
5A	入力	IN0
6A		IN1
7A		IN2
8A		IN3
9A		IN4
10A		IN5
11A		IN6
12A		IN7
13A		IN8
14A		IN9
15A		IN10
16A		IN11
17A		IN12
18A		IN13
19A		IN14
20A		IN15
1B	出力	OUT0
2B		OUT1
3B		OUT2
4B		OUT3
5B		OUT4
6B		OUT5
7B		OUT6
8B		OUT7
9B		OUT8
10B		OUT9
11B		OUT10
12B		OUT11
13B		OUT12
14B		OUT13
15B		OUT14
16B		OUT15
17B	—	未使用
18B	—	未使用
19B	電源	0V
20B		0V

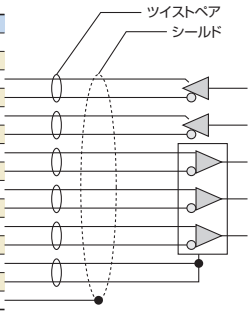


※ピン番号1A,2A両ピンに24Vを、ピン番号19B、20B両ピンに0Vを接続して下さい。

■パルス列モード(差動出力)

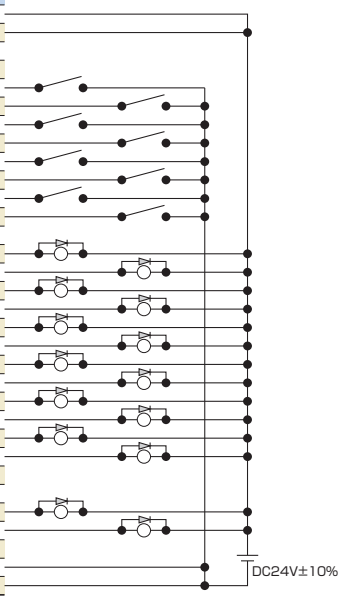
PULSEコネクタ

ピン番号	区分	信号名
1		未使用
2		未使用
3	入力	PP
4		/PP
5		NP
6		/NP
7	出力	AFB
8		/AFB
9		BFB
10		/BFB
11		ZFB
12		/ZFB
13	グランド	GND
14		GND
シェル	シールド	シールド



PIOコネクタ(NPN仕様)

ピン番号	区分	信号名
1A	電源	24V
2A		24V
3A		未使用
4A		未使用
5A	入力	SON
6A		RES
7A		HOME
8A		TL
9A		CSTP
10A		DCLR
11A		BKRL
12A		RMOD
13A～20A	—	未使用
1B	出力	PWR
2B		SV
3B		INP
4B		HEND
5B		TLR
6B		*ALM
7B		*EMGS
8B		RMDS
9B		ALM1
10B		ALM2
11B		ALM4
12B		ALM8
13B		(※1)参照
14B		—
15B		ZONE1
16B		ZONE2
17B～18B	—	未使用
19B	電源	0V
20B		0V



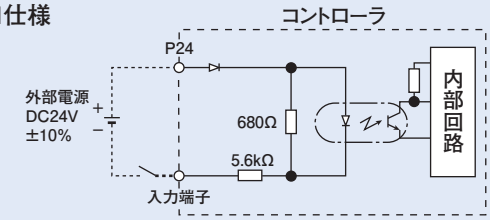
※PULSEコネクタに接続されるツイストペアケーブルのシールドは必ずシェルに接続してください。
また、**ケーブル長は10m以内で使用して下さい。**
※ピン番号1A、2A両ピンに24Vを、ピン番号19B、20B両ピンに0Vを接続してください。
(※1) —／*ALML／*OVLW／*BALM(パラメータで切りかえ可能)

PIO入出力インターフェース

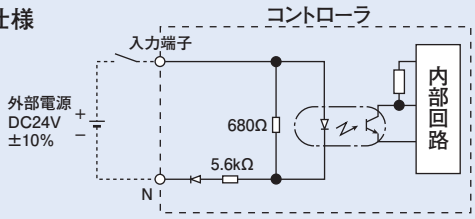
■入力部　外部入力仕様

項　目	仕　様
入力電圧	DC24V ±10%
入力電流	4mA／1回路
ON/OFF電圧	ON電圧…Min. DC18.0V OFF電圧…Max. DC6.0V
絶縁方式	フォトカプラ

NPN仕様



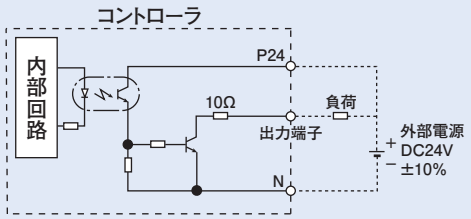
PNP仕様



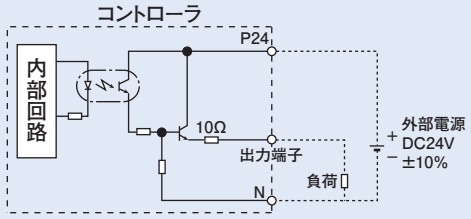
■出力部　外部出力仕様

項　目	仕　様
負荷電圧	DC24V
最大負荷電流	50mA／1点
漏洩電流	Max. 0.1mA／1点
絶縁方式	フォトカプラ

NPN仕様



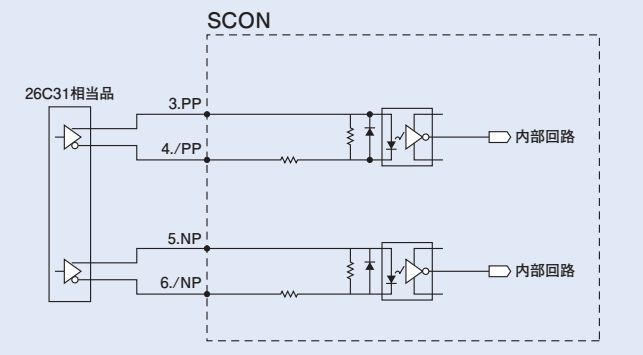
PNP仕様



パルス列タイプ入出力仕様（差動ラインドライバ仕様）

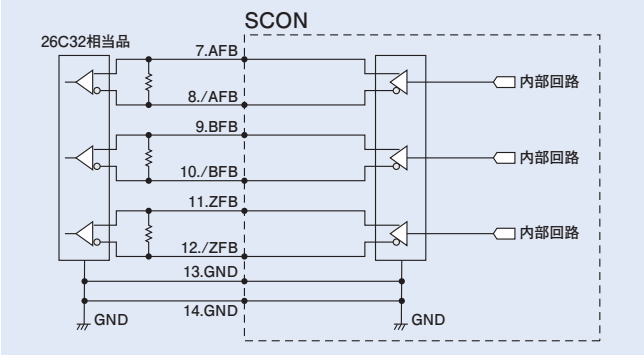
■入力部

最大入力パルス数 ：ラインドライバインターフェイス 2.5Mpps
絶縁方式 ：フォトカプラ絶縁



■出力部

最大出力パルス数 ：ラインドライバインターフェイス 2.5Mpps
絶縁／非絶縁 ：非絶縁

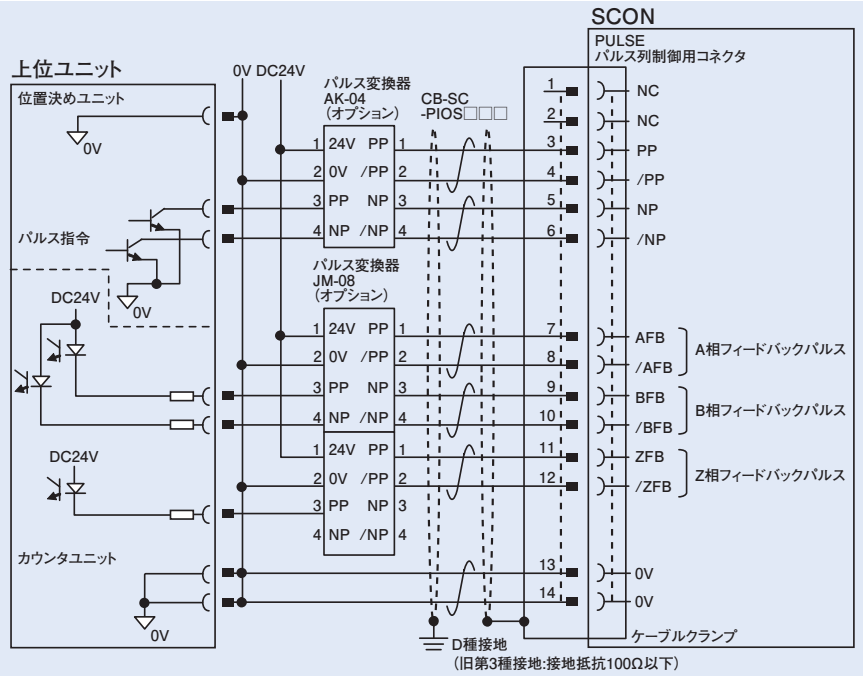


パルス列タイプ入出力仕様（オープンコレクタ仕様）

パルス入力には、AK-04（オプション）が必要です。パルス列出力には、JM-08（オプション）が必要です。

最大入力パルス数 ：200kpps（AK-04必要）
最大出力パルス数 ：500kpps（JM-08必要）

※ AK-04に接続するDC24V電源は、PIOインターフェイス電源と共通としてください。
※ パルス出力ユニット（PLC）とAK-04/JM-08間のケーブルは極力短くしてください。
また、AK-04/JM-08とPULSEコネクタ間の**ケーブル長は2m以内で使用してください。**



ご注意
上位のオープンコレクタの入出力と、AK-04、JM-08は同一電源を使用してください。

指令パルス入力形態

	指令パルス列形態	入力端子	正転時	逆転時
負論理	正転パルス列	PP･/PP		
	逆転パルス列	NP･/NP		
	正転パルス列は正方向、逆転パルス列は逆方向のモータ回転量となります。			
	パルス列	PP･/PP		
	符号	NP･/NP	Low	High
	指令パルスはモータ回転量、指令符号は回転方向となります。			
	A/B相パルス列	PP･/PP		
		NP･/NP		
	90°の位相差のA/B相（4逓倍）パルスでモータ回転量と回転方向の指令となります。			
正論理	正転パルス列	PP･/PP		
	逆転パルス列	NP･/NP		
	パルス列	PP･/PP		
	符号	NP･/NP	High	Low
	A/B相パルス列	PP･/PP		
		NP･/NP		

仕様表

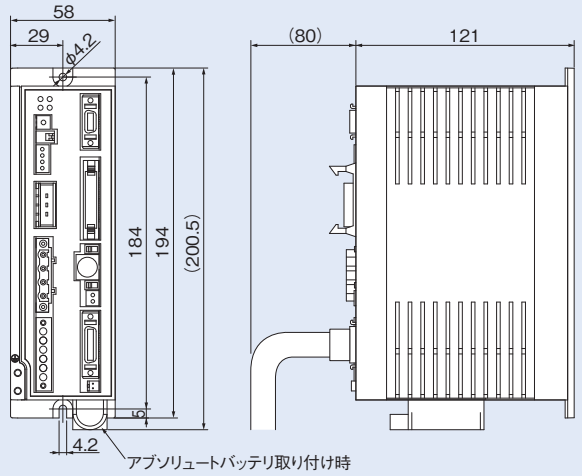
項　目		仕　様	
対応モータ容量		400W未満	400W以上
制御軸数		1軸	
動作方式		ポジショナタイプ／パルス列タイプ	
位置決め点数		512点(PIO仕様)、768点(フィールドバス仕様)	
バックアップメモリ		不揮発性メモリ(FRAM)	
I/Oコネクタ		40ピンコネクタ	
I/O点数		入力16点／出力16点	
I/O電源		外部供給DC24V±10%	
シリアル通信		RS485　1ch	
指令パルス列入力方式(注1)		差動ラインドライバ出力対応	
最大入力パルス周波数		差動ラインドライバ方式:最大2.5Mpps ／オープンコレクタ方式(パルス変換器使用):最大200kpps	
位置検出方式		インクリメンタルエンコーダ／アブソリュートエンコーダ／シリアルエンコーダ疑似アブソ／バッテリレスアブソリュートエンコーダ	
駆動源遮断機能		CB:有(リレー内蔵)　CGB:無	
電磁ブレーキ強制開放		ブレーキリリーススイッチON/OFF	
入力電源		単相 AC100～115V±10% 単相 AC200～230V±10%	単相 AC200～230V±10%
電源容量(注2)		12W／89VA 20W／74VA 30W(RS除く)／94VA 30W(RS用)/186VA 60W(RCS3-CTZ5C除く)／186VA 60W(RCS3-CTZ5C用)／245VA 100W／282VA 150W／376VA 200W／469VA	100SW(LSA/LSAS-N10用)(※)／331VA 200SW(LSA-S10H、LSA/LSAS-N15S用)(※)／534VA 200SW(LSA/LSAS-N15H用)(※)／821VA 300W(LSA-N19用)(※)／710VA 400W(RCS3-CT8C除く)／968VA 400W(RCS3-CT8C用)／1278VA 600W／1212VA 750W／1569VA
耐振動		XYZ各方向　10～57Hz　片側幅 0.035mm(連続)、0.075mm(断続) 58～150Hz　4.9m/s²(連続)、9.8m/s²(断続)	
カレンダ・時計機能	保持時間	約10日	
	充電時間	約100時間	
保護機能		過電流、温度異常、ファン速度低下監視、エンコーダ断線など	
使用周囲温度		0～40℃	
使用周囲湿度		85%以下(結露なきこと)	
使用周囲雰囲気		腐食性ガスなきこと	
保護等級		IP20	
質量		約900g(アブソリュート仕様はプラス25g)	約1.2kg(アブソリュート仕様はプラス25g)
外形寸法		58mm(W)×194mm(H)×121mm(D)	72mm(W)×194mm(H)×121mm(D)

(注1) 指令パルス入力方式はノイズに強い差動ラインドライバ方式をご使用下さい。
オープンコレクタ方式を使わなければならない場合は、オプションのパルス変換器(AK-04/JM-08)にてパルスを差動に変換してご使用下さい。
(注2) (※)印の付いた機種を動作するコントローラの外形寸法は、400W未満でも400W以上のコントローラの外形寸法になります。

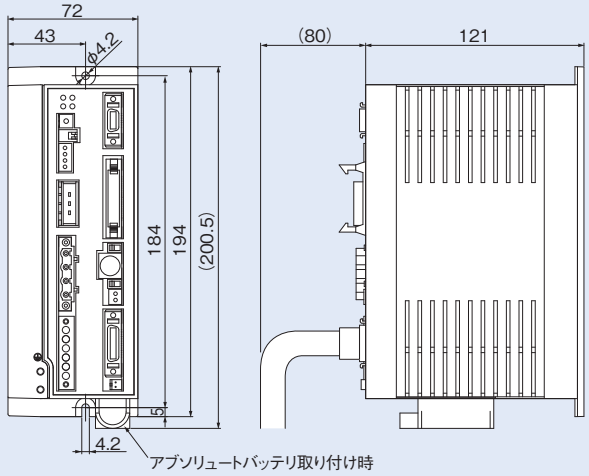
※SCON-CBで動作可能なアクチュエータのエンコーダパルス数は、RCS2-SRA7BD/SRGS7BD/SRGD7BDが3072パルス、RCS2-□□5N(インクリメンタル)が1600パルス、DD-□18P:20bitが1048576パルス、DD-□18S:17bitが131072パルス、NS-S□M□(インクリメンタル)が2400パルス、ISB(バッテリーレスアブソリュート)が131072パルス、それ以外の機種は全て16384パルスになります。

外形寸法図

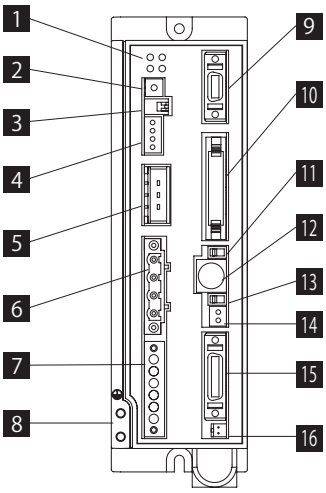
400W未満

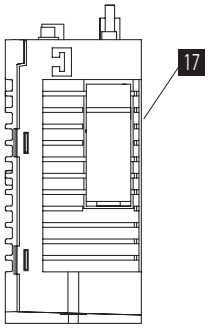


400W以上



各部名称





1 LED 表示

コントローラの状態を表します。

名称	色	説明
PWR	緑	システムレディで点灯（電源投入後、CPU 正常機能）
SV	緑	サーボオンで点灯
ALM	橙	アラーム発生中に点灯
EMG	赤	非常停止中に点灯

2 ロータリスイッチ

コントローラをリンクさせた際、各コントローラ識別の為のアドレス設定用スイッチ。

3 ピアノスイッチ

コントローラシステム用スイッチ。

名称	説明
1	動作モード切替スイッチ OFF：ポジショナモード　ON：パルス列制御モード ※電源投入時に有効。
2	メーカ調整用。常時OFF。

4 システム I/O コネクタ

非常停止スイッチ等の接続用コネクタ。

5 回生ユニット接続コネクタ

アクチュエータが減速停止する際に発生する回生電流を吸収する為の抵抗ユニット接続用コネクタ。

6 モータコネクタ

アクチュエータのモータケーブル接続用コネクタ。

7 電源コネクタ

AC 電源接続用コネクタ。制御電源側とモータ電源側で分割入力となってます。

8 接地用端子

保護接地用のネジ。必ず、接地してください。

9 パルス列制御専用コネクタ

パルス列制御モード動作時に使用するコネクタ。フィードバックパルスはポジショナモードでも有効です。

10 PIO コネクタ

PLC 等の周辺機器とパラレル通信を行う為のケーブル接続用コネクタ。

11 運転モード切替スイッチ

名称	説明
MANU	PIO からの指令を受け付けない。
AUTO	PIO からの指令を受付可能。

※ティーチングボックスの非常停止スイッチは、AUTO/MANU に関わらず接続時点で有効になります。また、ティーチングボックス及び SIO 通信ケーブルを抜く際は、電源を OFF にしてください。

12 SIO コネクタ

ティーチングボックス又はパソコン通信ケーブル接続用コネクタ。

13 ブレーキリリーススイッチ

アクチュエータに搭載の電磁ブレーキ強制解除スイッチ。
※ブレーキ駆動用の DC24V 電源が接続されている必要があります。

14 ブレーキ電源コネクタ

ブレーキ電源 DC24V 供給コネクタ（ブレーキ搭載アクチュエータ接続時のみ必要）。

15 エンコーダ・センサコネクタ

エンコーダ・センサケーブル接続用コネクタ。

16 アブソバッテリコネクタ

アブソリュートデータバックアップバッテリ接続用コネクタ（アブソリュートエンコーダ仕様時のみ必要）。

17 アブソバッテリホルダ

アブソリュートデータバックアップバッテリを搭載する為のバッテリホルダ。

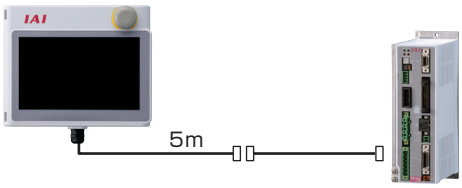
オプション

タッチパネルティーチングボックス

特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ等の機能を備えた教示装置です。

型式 **TB-02-C**

構成



仕様

定格電圧	24V DC
消費電力	3.6W 以下（150mA 以下）
使用周囲温度	0～40℃
使用周囲湿度	20～85%RH（ただし結露なきこと）
耐環境性	IP20
質量	470g（TB-02本体のみの場合）

パソコン対応ソフト（Windows専用）

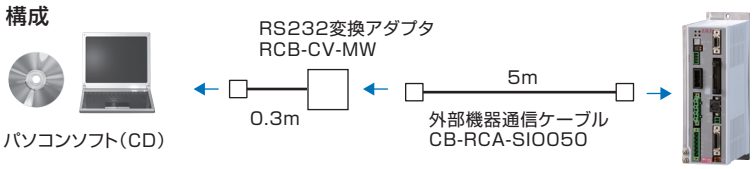
特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ機能等を備えた立上げ支援ソフトです。
調整に必要な機能の充実により、立上げ時間短縮に貢献します。

XP SP2以降/Vista/7/8

型式 **RCM-101-MW**（外部機器通信ケーブル+RS232変換ユニット付き）

ver10.00.00.00より対応

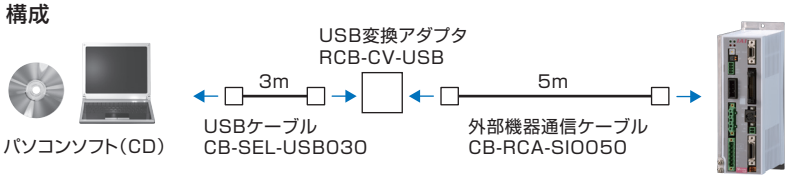
構成



型式 **RCM-101-USB**（外部機器通信ケーブル+USB変換アダプタ+USBケーブル付き）

ver10.00.00.00より対応

構成



回生抵抗ユニット

特長 モータが減速する際に発生する回生電流を熱に変換するユニットです。
動作するアクチュエータの合計W数を下表でご確認頂き、回生抵抗が必要な場合はご用意ください。

型式 **RESU-2**（標準仕様）/**RESUD-2**（DINレール取付仕様）

※回生ユニットが2個必要な場合は、RESU-2とRESU-1（総合カタログ2017 6-221ページ参照）を1個ずつ手配してください。

仕様

型　式	RESU-2	RESUD-2
本体質量	約0.4kg	
内蔵回生抵抗値	235Ω 80W	
本体取付方法	ネジ固定	DINレール固定
付属ケーブル	CB-SC-REU010	

必要数の目安

	水平	垂直
0個	～100W	～100W
1個	～400W	～400W
2個	～750W	～750W

※動作条件によっては上記よりも回生抵抗が必要になる場合があります。
※リニアサーボアクチュエータの目安も、上記の表となります。ただし、LSA/LSAS-N10Sタイプは1個必要です。

必要数の目安（RCS2-RA13R）

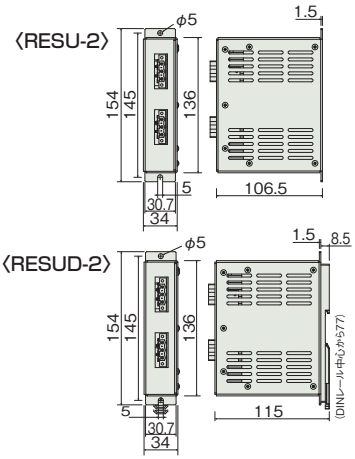
	リード2.5	リード1.25
水平	1個	0個
垂直	1個	1個

※動作条件によっては上記よりも回生抵抗が必要になる場合があります。

必要数の目安（DD）

シリーズ	タイプ	必要個数
DD ～ DDA	LT18□	1
	LH18□	2

外形寸法図



アブソデータ保存用バッテリ

特長 アブソリュート仕様のアクチュエータを動作する場合のアブソデータ保存用バッテリです。

型式 **AB-5（バッテリ単体）**
AB-5-CS（ケース付）

ダミープラグ

特長 安全カテゴリ対応仕様（SCON-CGB）を使用して動作させる場合に必要になります。

型式 **DP-5**

メンテナンス部品

製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

■ケーブル対応表

製品型式			モータケーブル	モータロボットケーブル	エンコーダケーブル	エンコーダロボットケーブル
①	RCS2(CR/W) RCS3(CR)	②～④以外の機種	CB-RCC-MA□□□	CB-RCC-MA□□□-RB	CB-RCS2-PA□□□	CB-X3-PA□□□
②	RCS3	CTZ5C CT8C			—	CB-X1-PA□□□
	RCS4(CR)					
③	RCS2	RT	CB-RCC-MA□□□	CB-RCC-MA□□□-RB	CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□
④		RA13R(標準)	CB-RCC-MA□□□	CB-RCC-MA□□□-RB	CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□
		RA13R (ブレーキ付)			CB-RCS2-PLA□□□ ※コントローラ～ブレーキ間は CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□ ※コントローラ～ブレーキ間は CB-X2-PLA□□□
⑤	NS	LS無し	—	CB-X-MA□□□	—	CB-X3-PA□□□
⑥		LS付	—		—	CB-X2-PLA□□□
⑦	LSA	S/H/L/N	—		—	CB-X3-PA□□□
		W	—	CB-XMC-MA□□□	—	CB-X2-PLA□□□
⑧	DD/DDA DDCR/DDACR DDW	LT18□	—	CB-X-MA□□□	—	CB-X3-PA□□□
⑨		LH18□	—	CB-XMC-MA□□□	—	
⑩	DDA DDACR (ブレーキ付)	LT18	—	CB-X-MA□□□	—	CB-X3-PA□□□ ブレーキボックス～アクチュエータ間は CB-DDB-BK□□□
⑪		LH18	—	CB-XMC-MA□□□	—	
⑫	IS(P)WA	S/M/L	—	CB-XEU-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□-WC
⑬	①～⑫以外の機種		—	CB-X-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□ (20m以下の場合)※
						CB-X1-PA□□□-AWG24 (21m以上の場合)
⑭	①～⑫以外の機種 LS付仕様		—		—	CB-X1-PLA□□□ (20m以下の場合)※
						CB-X1-PLA□□□-AWG24 (21m以上の場合)

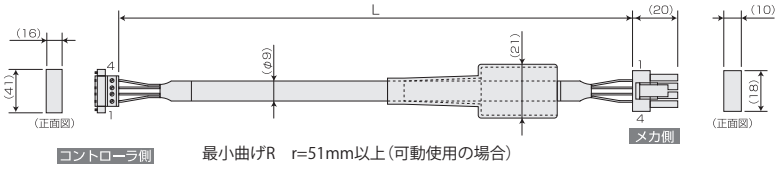
※バッテリレスアブソ仕様でないものは、20m以上でもCB-X1-PA□□□/CB-X1-PLA□□□になります。

製品型式		PIOフラットケーブル	パルス列制御用ケーブル
⑮	SCON-CB	CB-PAC-PIO□□□	CB-SC-PIOS□□□

※RCS2-RA13Rのロードセル仕様のケーブルは、総合カタログ2017 6-125～をご参照ください。

型式 CB-RCC-MA□□□/CB-RCC-MA□□□-RB

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、
最長30mまで対応　例)080=8m



最小曲げR　r=51mm以上(可動使用の場合)

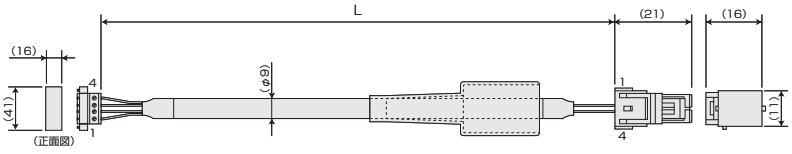
※ケーブルキャリア　内ではロボットケーブルのみ使用可

配線	色	信号	
0.75sq	緑	PE	1
	赤	U	2
	白	V	3
	黒	W	4

	信号	色	配線
1	U	赤	0.75sq(圧着)
2	V	白	
3	W	黒	
4	PE	緑	

型式 CB–XMC–MA□□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、例)080=8m
最大長さは、SCON/SSEL:20m、XSEL:30m



最小曲げR　r=55mm以上(可動使用の場合)

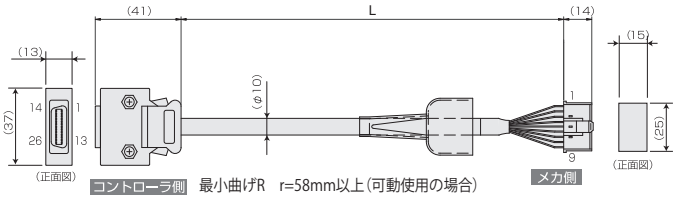
※標準がロボットケーブルです。

配線	色	信号	No.
1.25sq	緑	PE	1
	赤	U	2
	白	V	3
	黒	W	4

No.	信号	色	配線
1	U	赤	1.25sq(圧着)
2	V	白	
3	W	黒	
4	PE	緑	

型式 CB-RCS2-PA□□□(RCS2/RCS3用)/CB-X3-PA□□□(NS/RCS2/RCS3用)

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、
最長 30m まで対応　例）080=8m



最小曲げR　r=58mm以上（可動使用の場合）
※ケーブルキャリア内ではロボットケーブルのみ使用可

(コントローラ側)

配線	色 (RCS2)	色 (X3)	信号	No.
AWG26 (ハンダ付)	—	—	—	10
	—	—	—	11
	—	—	E24V	12
	灰／白	白／緑	0V	13
	茶／白	白／ダイダイ	LS	26
	—	—	CREEP	25
	—	—	OT	24
	—	—	RSV	23
	—	—	—	9
	—	—	—	18
	—	—	—	19
	桃	白／青	A+	1
	紫	白／黄	A−	2
	白	白／赤	B+	3
	青／赤	白／黒	B−	4
	ダイダイ／白	白／紫	Z+	5
	緑／白	白／灰	Z−	6
	青	ダイダイ	SRD+	7
	ダイダイ	緑	SRD−	8
	黒	紫	BAT+	14
	黄	灰	BAT−	15
	緑	赤	VCC	16
	茶	黒	GND	17
	灰	青	BKR−	20
	赤	黄	BKR+	21
	—	—	—	22

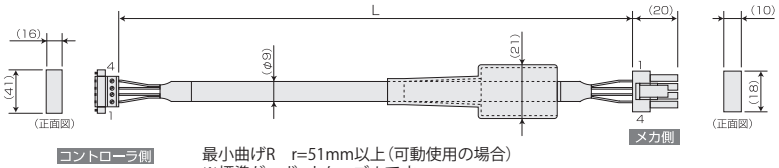
シールドはフードにクランプ接続
ドレン線およびシールド編組

(メカ側)

No.	信号	色 (RCS2)	色 (X3)	配線
1	A	桃	白／青	AWG26 (圧着)
2	A	紫	白／黄	
3	B	白	白／赤	
4	B	青／赤	白／黒	
5	Z	ダイダイ／白	白／紫	
6	Z	緑／白	白／灰	
7	LS+	茶／白	白／ダイダイ	
8	—	—	—	
9	FG	ドレン	ドレン	
10	SD	青	ダイダイ	
11	SD	ダイダイ	緑	
12	BAT+	黒	紫	
13	BAT−	黄	灰	
14	VCC	緑	赤	
15	GND	茶	黒	
16	LS−	灰／白	白／緑	
17	BK−	灰	青	
18	BK+	赤	黄	

型式 CB-X-MA□□□

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、
最長 30m まで対応　例）080=8m



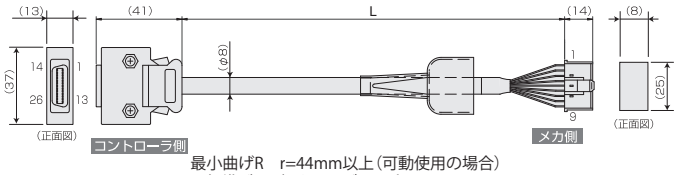
最小曲げR　r=51mm以上（可動使用の場合）
※標準がロボットケーブルです。

配線	色	信号	
0.75sq	緑	PE	1
	赤	U	2
	白	V	3
	黒	W	4

	信号	色	配線
1	U	赤	0.75sq (圧着)
2	V	白	
3	W	黒	
4	PE	緑	

型式 CB-X1-PA□□□

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 30m まで対応　例）080=8m



最小曲げR　r=44mm以上（可動使用の場合）
※標準がロボットケーブルです。
※ISB・ISDB・ISDBCR（エンコーダ種類がバッテリレスアブソ）で、21m以上のケーブルをご希望の場合は、CB-X1-PA□□□-AWG24をお選びください。

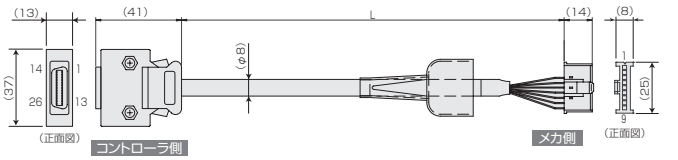
配線	色	信号	No.
AWG26 (ハンダ付)	—	—	10
	—	—	11
	—	E24V	12
	—	0V	13
	—	LS	26
	—	CREEP	25
	—	OT	24
	—	RSV	23
	—	—	9
	—	—	18
	—	—	19
	—	A+	1
	—	A−	2
	—	B+	3
	—	B−	4
	—	Z+	5
	—	Z−	6
	ダイダイ	SRD+	7
	緑	SRD−	8
	紫	BAT+	14
	灰	BAT−	15
	赤	VCC	16
	黒	GND	17
	青	BKR−	20
	黄	BKR+	21
	—	—	22

シールドはフードにクランプ接続
ドレン線およびシールド編組

No.	信号	色	配線
1	BAT+	紫	AWG26 (圧着)
2	BAT−	灰	
3	SD	ダイダイ	
4	SD	緑	
5	VCC	赤	
6	GND	黒	
7	FG	ドレン	
8	BK−	青	
9	BK+	黄	

型式 CB-X1-PA□□□-AWG24

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 30m まで対応　例）210=21m



最小曲げR　r=44mm以上（可動使用の場合）
※標準がロボットケーブルです。

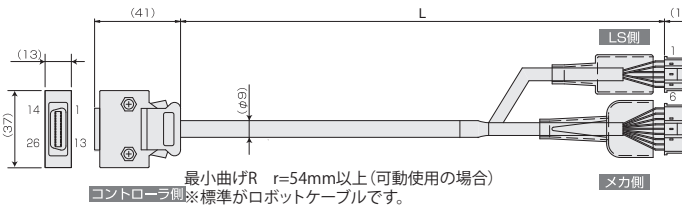
配線	色	信号	No.
AWG24 (ハンダ付)	—	—	10
	—	—	11
	—	E24V	12
	—	0V	13
	—	LS	26
	—	CREEP	25
	—	OT	24
	—	RSV	23
	—	—	9
	—	—	18
	—	—	19
	—	A+	1
	—	A−	2
	—	B+	3
	—	B−	4
	—	Z+	5
	—	Z−	6
	ダイダイ	SRD+	7
	緑	SRD−	8
	—	BAT+	14
	—	BAT−	15
	赤	VCC	16
	黒	GND	17
	青	BKR−	20
	黄	BKR+	21
	—	—	22

シールドはフードにクランプ接続
ツイストペア
ドレン線およびシールド編組

No.	信号	色	配線
1	BAT+	—	AWG24 (圧着)
2	BAT−	—	
3	SD	ダイダイ	
4	SD	緑	
5	VCC	赤	
6	GND	黒	
7	FG	ドレン	
8	BK−	青	
9	BK+	黄	

型式 CB-X1-PLA□□□

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 30m まで対応　例）080=8m



最小曲げR　r=54mm以上（可動使用の場合）
※標準がロボットケーブルです。
※ISB・ISDB・ISDBCR（エンコーダ種類がバッテリレスアブソ）で、21m以上のケーブルをご希望の場合は、CB-X1-PLA□□□-AWG24をお選びください。

配線	色	信号	No.
AWG26 (ハンダ付)	—	—	10
	—	—	11
	白／青	E24V	12
	白／黄	0V	13
	白／赤	LS	26
	白／黒	CREEP	25
	白／紫	OT	24
	白／灰	RSV	23
	—	—	9
	—	—	18
	—	—	19
	—	A+	1
	—	A−	2
	—	B+	3
	—	B−	4
	—	Z+	5
	—	Z−	6
	ダイダイ	SRD+	7
	緑	SRD−	8
	紫	BAT+	14
	灰	BAT−	15
	赤	VCC	16
	黒	GND	17
	青	BKR−	20
	黄	BKR+	21
	—	—	22

シールドはフードにクランプ接続
ドレン線およびシールド編組

No.	信号	色	配線
1	E24V	白／青	AWG26 (圧着)
2	0V	白／黄	
3	LS	白／赤	
4	CREEP	白／黒	
5	OT	白／紫	
6	RSV	白／灰	

No.	信号	色	配線
1	BAT+	紫	AWG26 (圧着)
2	BAT−	灰	
3	SD	ダイダイ	
4	SD	緑	
5	VCC	赤	
6	GND	黒	
7	FG	ドレン	
8	BK−	青	
9	BK+	黄	

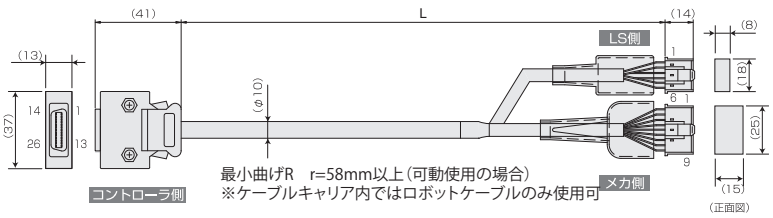
（線色の白/青は帯色/絶縁体色を示す）

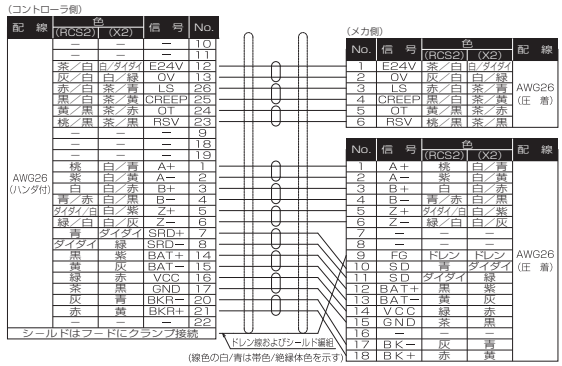
メンテナンス部品

製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

型式 CB-RCS2-PLA□□□(RCS2 ロータリ用)/CB-X2-PLA□□□(NS LS付仕様・RCS2 ロータリ用)

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 30m まで対応　例）080=8m

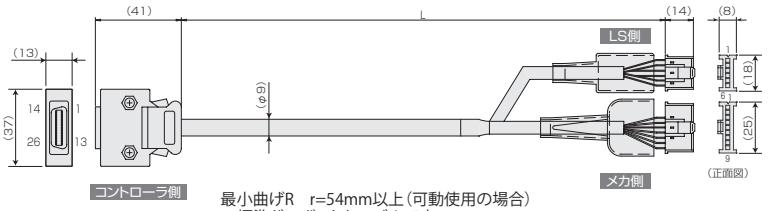


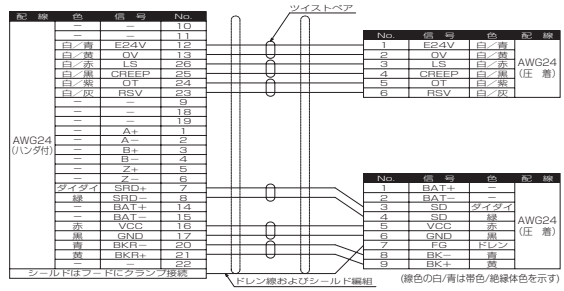


※上記はエンコーダケーブルの配線図です。エンコーダロボットケーブルの配線図は、6-191ページのCB-X2-PLA□□□掲載箇所をご確認ください。

型式 CB-X1-PLA□□□-AWG24

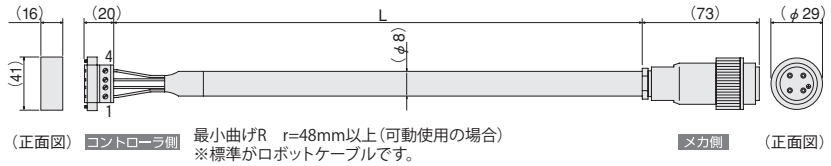
※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 30m まで対応　例）210=21m





型式 CB-XEU-MA□□□

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 30m まで対応
例）080=8m



プラグ
GIC2.5/4-STF-7.62（フェニックス）

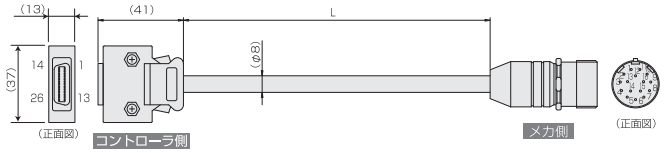
配線	信号	No
0.75sq	PE	1
	U	2
	V	3
	W	4

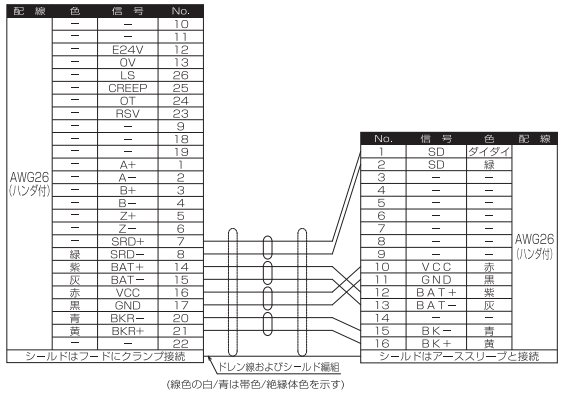
プラグコネクタ
99-4222-00-04（BINDER）

No	信号	配線
⊕	PE	0.75sq（圧着）
1	U	
2	V	
3	W	

型式 CB-X1-PA□□□-WC

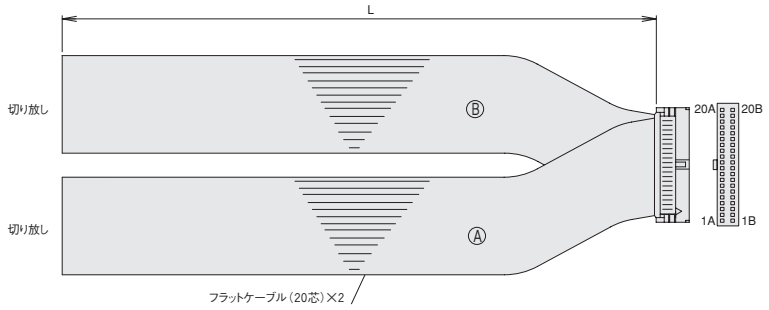
※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 30m まで対応
例）080=8m





型式 CB-PAC-PIO□□□

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 10m まで対応
例）080=8m

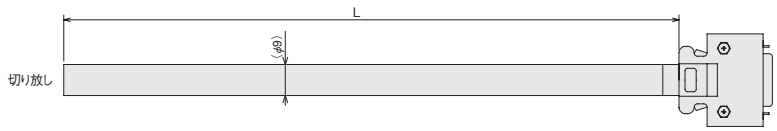


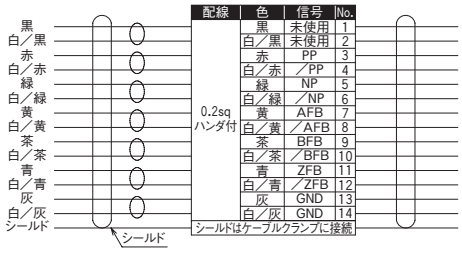
HIF6−40D−1.27R

No.	信号名称	ケーブル色	配線	No.	信号名称	ケーブル色	配線
1A	24V	茶−1	フラットケーブルⒶ（圧接）	1B	OUT0	茶−3	フラットケーブルⒷ（圧接）AWG28
2A	24V	赤−1		2B	OUT1	赤−3	
3A	—	橙−1		3B	OUT2	橙−3	
4A	—	黄−1		4B	OUT3	黄−3	
5A	IN0	緑−1		5B	OUT4	緑−3	
6A	IN1	青−1		6B	OUT5	青−3	
7A	IN2	紫−1		7B	OUT6	紫−3	
8A	IN3	灰−1		8B	OUT7	灰−3	
9A	IN4	白−1		9B	OUT8	白−3	
10A	IN5	黒−1		10B	OUT9	黒−3	
11A	IN6	茶−2		11B	OUT10	茶−4	
12A	IN7	赤−2		12B	OUT11	赤−4	
13A	IN8	橙−2		13B	OUT12	橙−4	
14A	IN9	黄−2		14B	OUT13	黄−4	
15A	IN10	緑−2		15B	OUT14	緑−4	
16A	IN11	青−2		16B	OUT15	青−4	
17A	IN12	紫−2		17B	—	紫−4	
18A	IN13	灰−2		18B	—	灰−4	
19A	IN14	白−2		19B	0V	白−4	
20A	IN15	黒−2		20B	0V	黒−4	

型式 CB-SC-PIOS□□□

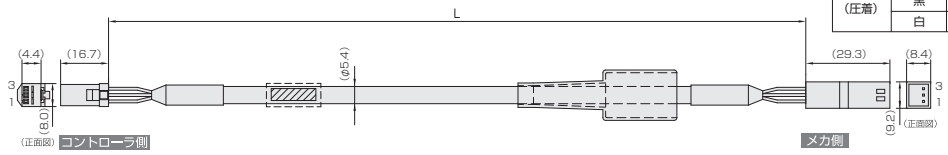
※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 10m まで対応
例）080=8m





型式 CB-DDB-BK□□□

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長 20m まで対応
例）080=8m



J11SF-03V-KX

配線	色	信号	No.
AWG20（圧着）	赤	+	3
	黒	−	2
	白	FG	1

J11SFM-03V-KX

No.	信号	色	配線
3	+	赤	AWG20（圧着）
2	−	黒	
1	FG	白	

カタログ番号 CJ0255-2A（2026年7月）

アイエイアイお客様センター“エイト”

安心とは24 時間対応のことです

携帯・PHS OK（通話料無料）

0800-888-0088

FAX.0800-888-0099

《受付時間》 月～金 24時間（月 7:00AM～金 翌朝7:00AM）
土、日、祝日 8:00AM～5:00PM （年末年始を除く）

（＊上記フリーダイヤルがつながらない場合は、こちらをご利用ください（通話料無料））
TEL.0120-119-480 FAX.0120-119-486

株式会社アイエイアイ

本　社	〒424-0103	静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL	054-364-5105	FAX	054-364-2589
東京営業所	〒105-0014	東京都港区芝3-24-7　芝エクセージビルディング4F	TEL	03-5419-1601	FAX	03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0002	大阪市北区曽根崎新地2-5-3　堂島TSSビル4F	TEL	06-6457-1171	FAX	06-6457-1185
名古屋営業所	〒460-0008	名古屋市中区栄5-28-12　名古屋若宮ビル8F	TEL	052-269-2931	FAX	052-269-2933
盛岡営業所	〒020-0062	岩手県盛岡市長田町6-7　クリエ21ビル7F	TEL	019-623-9700	FAX	019-623-9701
仙台営業所	〒980-0802	宮城県仙台市青葉区二日町14-15　アミ・グランデ二日町4F	TEL	022-723-2031	FAX	022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082	新潟県長岡市千歳3-5-17　センザイビル2F	TEL	0258-31-8320	FAX	0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953	栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16　ルーセントビル3F	TEL	028-614-3651	FAX	028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847	埼玉県熊谷市籠原南1-312　あかりビル5F	TEL	048-530-6555	FAX	048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207	茨城県牛久市ひたち野東5-3-2　ひたち野うしく池田ビル2F	TEL	029-830-8312	FAX	029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023	東京都立川市柴崎町3-14-2　BOSENビル2F	TEL	042-522-9881	FAX	042-522-9882
厚木営業所	〒243-0014	厚木市旭町1-10-6　シャンロック石井ビル3F	TEL	046-226-7131	FAX	046-226-7133
長野営業所	〒390-0852	長野県松本市島立943　ハーモネートビル401	TEL	0263-40-3710	FAX	0263-40-3715
甲府営業所	〒400-0031	山梨県甲府市丸の内2-12-1　ミサトビル3F	TEL	055-230-2626	FAX	055-230-2636
静岡営業所	〒424-0103	静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL	054-364-6293	FAX	054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936	静岡県浜松市中区大工町125　セキスイハイム鴨江小路ビルディング	TEL	053-459-1780	FAX	053-458-1318
豊田営業所	〒446-0056	7F	TEL	0566-71-1888	FAX	0566-71-1877
金沢営業所	〒920-0024	愛知県安城市三河安城町1-9-2　第二東祥ビル3F	TEL	076-234-3116	FAX	076-234-3107
京都営業所	〒612-8418	石川県金沢市西念3-1-32　西清ビルA棟2F	TEL	075-693-8211	FAX	075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898	京都府京都市伏見区竹田向代町12	TEL	078-913-6333	FAX	078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973	兵庫県明石市樽屋町8-34　大同生命明石ビル8F	TEL	086-805-2611	FAX	086-244-6767
広島営業所	〒730-0802	岡山県岡山市北区下中野311-114　OMOTO-ROOT BLD.101	TEL	082-532-1750	FAX	082-532-1751
松山営業所	〒790-0905	広島市中区本川町2-1-9　日宝本川町ビル5F	TEL	089-986-8562	FAX	089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013	愛媛県松山市樽味4-9-22　フォーレスト21 1F	TEL	092-415-4466	FAX	092-415-4467
大分出張所	〒870-0823	福岡市博多区博多駅東3-13-21　エフビルWING7F	TEL	097-543-7745	FAX	097-543-7746
熊本営業所	〒862-0954	大分県大分市東大道1-11-1　タンネンバウムⅢ 2F	TEL	096-386-5210	FAX	096-386-5112

IAI America, Inc.
Head Office:2690W 237th Street Torrance CA 90505,USA
Chicago Office 110 East State Parkway, Schaumburg, Illinois 60173,USA

IAI Industrieroboter GmbH
Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI (Shanghai) Co.,Ltd.
SHANGHAI JIAHUA BUSINESS CENTER A8-303,808,
Hongqiao Rd. shanghai 200030, China

IAI Robot (Thailand) Co.,Ltd.
825 PhairojKijja Tower 12th Floor, Bangna-Trad RD.,
Bangna, Bangna, Bangkok 10260, Thailand

ホームページ　www.iai-robot.co.jp

当資料に記載されている内容は、予告なく変更することがありますので、予めご了承ください。
ロボシリンダ／ロボシリンダー／ROBOCYLINDER／エレシリンダ／エレシリンダー／ELECYLINDER／ラジアルシリンダ／ラジアルシリンダー／RADIAL CYLINDER／
パワーコン／パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの登録商標です。