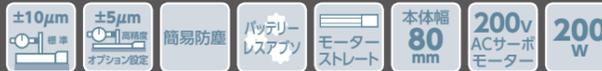


# RCS4-HSA7C



■型式項目

**RCS4 - HSA7C - WA - 200**

シリーズ	タイプ	エンコーダー種類	モーター種類	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	バッテリーレスアプソ	200W サーボモーター	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 1000 1000mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCAN RSEL SCON2 XSEL2	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



## ストローク別価格表(標準価格)

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

## 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	3-603	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	3-604	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	3-604	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	3-604	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	3-604	-
高精度仕様(注1)	HPR	3-605	-
原点逆仕様	NM	3-607	-
スライダ部ローラー仕様	SR	3-608	-
ダブルスライダ仕様(注2)	W	3-610	-

(注1) リード30の時は選択できません。ダブルスライダ仕様時は、選択できません。  
 (注2) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、可搬質量、寸法、本体質量が変わります。詳細は3-312、3-314ページをご参照ください。

## ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2	T4
標準タイプ	P(1m)	-	-
	S(3m)	-	-
	M(5m)	-	-
長さ指定	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
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)	-	-

**選定上の注意**

- ストロークが長くなると、ボールねじの危険回転数の関係から最高速度が低下します。「ストロークと最高速度」にて希望するストロークの最高速度をご確認ください。
- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-336ページをご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-313ページをご参照ください。
- 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc方向400mm以下(ダブルスライダ仕様時は600mm以下)です。張出し負荷長については3-50ページの説明をご確認ください。
- ダブルスライダ仕様時の手配型式、注意事項は1-299ページをご参照ください。

## メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード(mm)	30	20	10	5	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(注3)	30	40	60	120
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
速度/加減速度	最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7	
	可搬質量	最大可搬質量(kg)(注3)	7	12	25	50
		最高速度(mm/s)	1800	1200	600	300
垂直	定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3	
	最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7	
	定格推力(N)	114	171	342	684	
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				
	ブレーキ保持力(kgf)	7	12	25	50	
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50	50	
	最大ストローク(mm)	1000	1000	1000	1000	
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50	50	

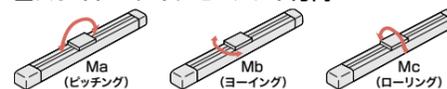
(注3) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、最大可搬質量が低下します。詳細は下記の表をご確認ください。

(注) ダブルスライダ仕様(W)選択時は、リード30を選択できません。

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(注4)	±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
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント(注5)	Ma: 145 N・m [900 N・m]
	Mb: 145 N・m [900 N・m]
	Mc: 300 N・m [458 N・m]
動的許容モーメント(注5)(注6)	Ma: 75.5 N・m [316 N・m]
	Mb: 90 N・m [376 N・m]
	Mc: 134 N・m [218 N・m]
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP20
耐振動・耐衝撃	4.9m/s <sup>2</sup>
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダー種類	バッテリーレスアプソリニア
エンコーダーパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ[納期照会]に記載

(注4) 【 】内は高精度仕様(リード5、10、20)の場合です。  
 (注5) 【 】内はダブルスライダ仕様(W)選択時の数値です。  
 (注6) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-280ページにて走行寿命をご確認ください。

## スライダタイプモーメント方向



## 速度・加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	水平					垂直				
		加速度(G)					加速度(G)				
		0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	1800	30	12	10	6	5	7	6	5	4	
20	1200	40	30	15	15	12	12	12	10	8	
10	600	60	50	40	35		25	20	20	18	
5	300	120	90	70			50	40	30		

## 加速度別可搬質量表(ダブルスライダ仕様)

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

リード (mm)	最高速度 (mm/s)	水平					垂直				
		加速度(G)					加速度(G)				
		0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	1200	34	24	9	9	6					
10	600	54	44	34	29		19	14	14	12	
5	300	114	84	64			44	34	24		

## ストロークと最高速度

ストローク	50~600 (50mmごと)	650	700	750	800	850	900	950	1000
30	1800	1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780
20	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520
10	600	540	480	430	385	345	310	285	260
5	300	270	240	215	190	175	155	140	130

(単位:mm/s)

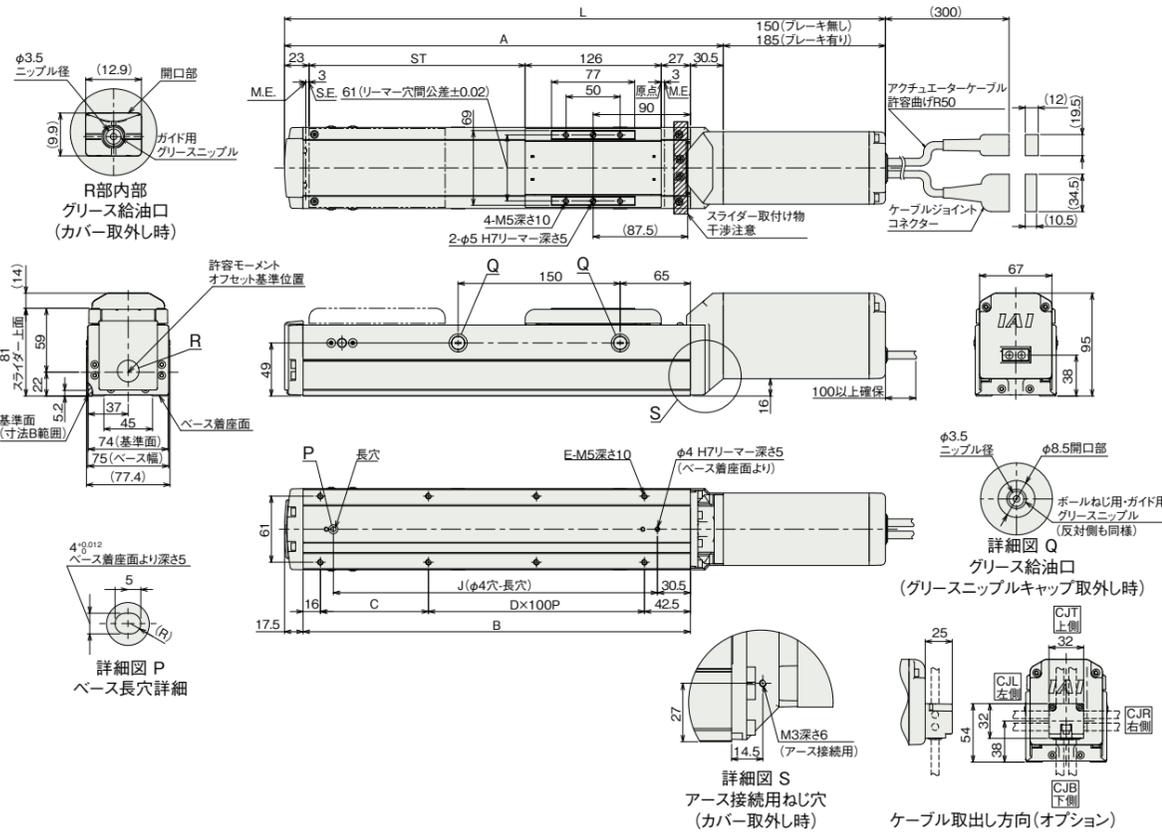
寸法図

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

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-695ページをご参照ください。  
(注) 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。  
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5	1256.5	1306.5	1356.5
ブレーキ無し	441.5	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	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5
ブレーキ有り	256.5	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5
A	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	1008.5	1058.5	1108.5	1158.5
B	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0
C	1	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	10	11
D	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
E	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
J																				

■ストローク別質量

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	
質量(kg)	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	
ブレーキ無し	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3	
ブレーキ有り																					

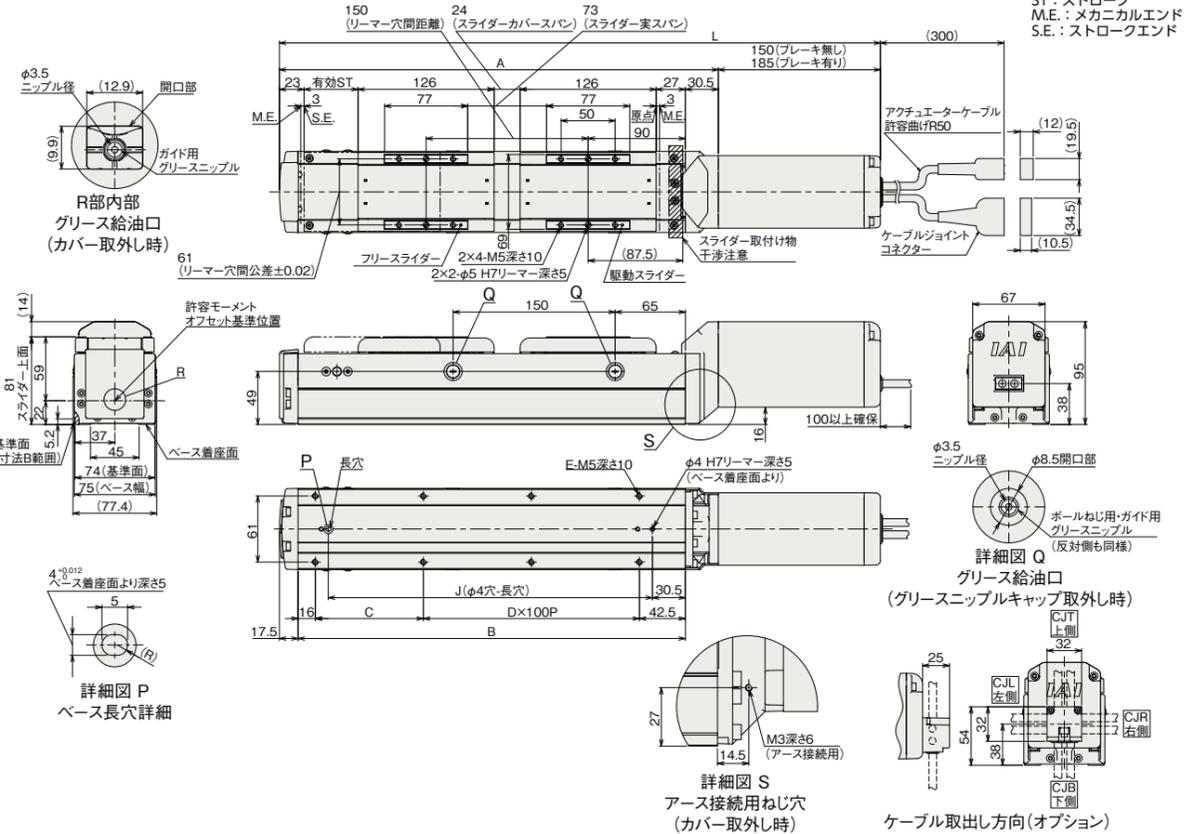
寸法図(ダブルスライダ仕様)

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

(注) ケーブルジョイントコネクタには、モーターケーブルおよびエンコーダケーブルを接続します。ケーブルは3-695ページをご参照ください。  
(注) 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。  
(注) 原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

ST: ストローク  
M.E.: メカニカルエンド  
S.E.: ストロークエンド



■ストローク別寸法

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
L	556.5	606.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5	1256.5	1306.5	1356.5
ブレーキ無し	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5
ブレーキ有り	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5
A	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	1008.5	1058.5	1108.5	1158.5
B	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0
C	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
D	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
E	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
J																	

(注) 呼びストローク: 型式上のストローク 有効ストローク: 実際に動作可能なストローク

■ストローク別質量

呼びストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
L	6.01	6.31	6.61	6.91	7.21	7.51	7.81	8.11	8.41	8.71	9.01	9.31	9.61	9.91	10.21	10.51	10.81
質量(kg)	6.51	6.81	7.11	7.41	7.71	8.01	8.31	8.61	8.91	9.21	9.51	9.81	10.11	10.41	10.71	11.01	11.31
ブレーキ無し																	
ブレーキ有り																	

(注) シングルスライダ仕様にてフリースライダ-1.01kgを加えた質量です。

■適用コントローラー

本ページのアクチュエーターは下記のコントローラーで動作が可能です。ご使用になる用途に応じたタイプをご選択ください。

名称	外観	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択															
				DV	CC	CIE	CIT	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM						
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジショナーなし)	-	8-57			
RSEL		8	単相AC100V/200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105			
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-287			
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	384	-	8-257			
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	384	-	8-257			
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-361			
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-331			

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、8-15ページをご確認ください。  
(注) SCON2のML3とECは、コントローラー型式の機能オプションなしの場合はリモートI/O仕様となり、機能オプションに[ML]が選択された場合はモーションネットワーク仕様となります。