

RCS4-RAA7R

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 70mm
200V ACサーボモーター
200W

型式項目

RCS4 - RRA7R - WA - 200

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モーター種類	リード	ストローク	選定コントローラ	ケーブル長	オプション
WA	バッテリーレスアプソ	200	サーボモーター 200W	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	70 70mm 520 520mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON RSEL SCON2	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



(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。



- 選定上の注意**
- 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 1-328 ページをご参照ください。
 - ラジアルシリンダー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「ロッド先端許容負荷質量」をご参照ください。
 - 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-307 ページをご参照ください。

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
70	-	320	-
120	-	370	-
170	-	420	-
220	-	470	-
270	-	520	-

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)	-	-
	X06(6m) ~ X10(10m)	-	-
長さ指定	X11(11m) ~ X15(15m)	-	-
	X16(16m) ~ X20(20m)	-	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-	-
	R04(4m) ~ R05(5m)	-	-
ロボットケーブル	R06(6m) ~ R10(10m)	-	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-	-

オプション価格表 (標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (下側)	CJB	4-583	-
ケーブル取出し方向変更 (外側)	CJO	4-583	-
フランジ (注1)	FL	4-585	-
先端アダプター (フランジ)	FFA	4-584	-
先端アダプター (キー溝)	KFA	4-592	-
先端アダプター (雌ねじ)	NFA	4-593	-
モーター左折返し仕様 (注2)	ML	4-592	-
モーター右折返し仕様 (注2)	MR	4-592	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

(注1) オプション選択時は必ず「選定時の注意 (4-601ページ)」をご確認ください。
(注2) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。

メインスペック

項目	内容
リード	ボールねじリード (mm) 24 16 8 4
水平	可搬質量 (注3) 最大可搬質量 (kg) 20 45 60 80
	最高速度 (mm/s) 1440 960 480 240
	定格加減速度 (G) 0.3 0.3 0.3 0.3
	最高加減速度 (G) 1 1 1 0.7
垂直	可搬質量 最大可搬質量 (kg) 6 12 25 35
	最高速度 (mm/s) 1440 960 480 240
	定格加減速度 (G) 0.7 0.5 0.5 0.5
	最高加減速度 (G) 1 1 1 0.7
推力	定格推力 (N) 142 214 427 855
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) 6 12 25 35
ストローク	最小ストローク (mm) 70 70 70 70
	最大ストローク (mm) 520 520 520 520
	ストロークピッチ (mm) 50 50 50 50
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
リニアガイド	直動無限循環型
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 (注4)	0度
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリユート
エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
納期	ホームページ [納期照会] に記載

(注3) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

(注4) 無負荷時のロッド回転方向変位角です。

加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

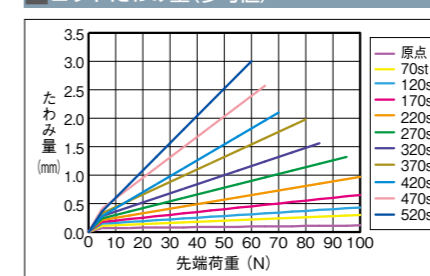
姿勢	水平				垂直			
	加速度 (G)							
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	0.3	0.5	0.7	1.0
24	20	15	10	10	6	6	6	4
16	45	30	25	20	12	12	10	8
8	60	50	40	40	25	25	20	20
4	80	70	60		35	35	30	

ストロークと最高速度

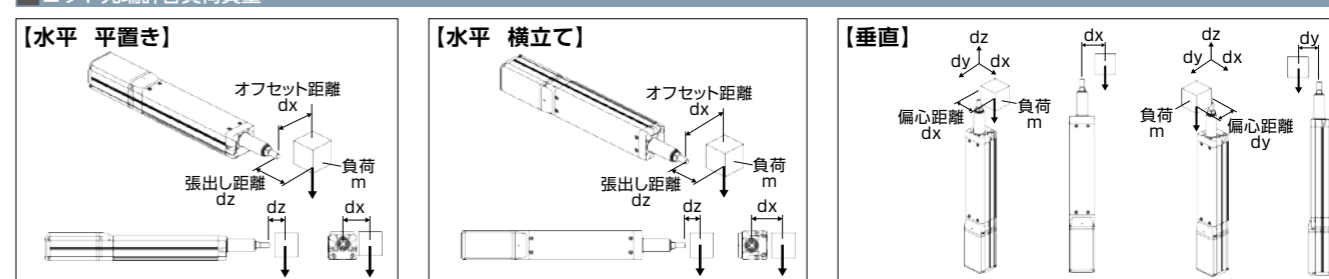
ストローク	70~520 (50mmごと)
リード	
24	1440
16	960
8	480
4	240

(単位はmm/s)

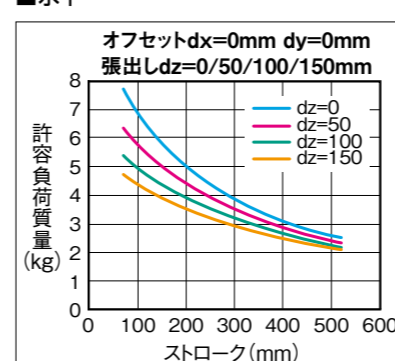
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷質量

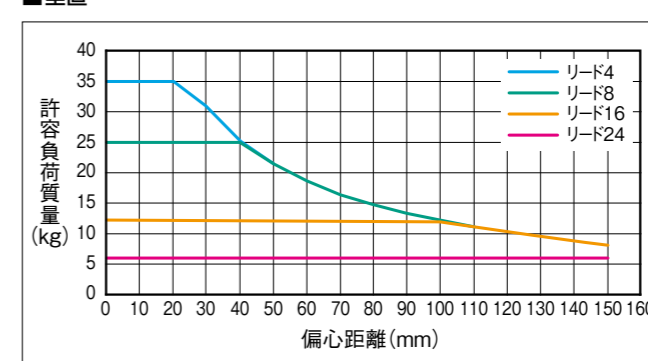


■水平



許容負荷質量の算出条件
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1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出条件
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)

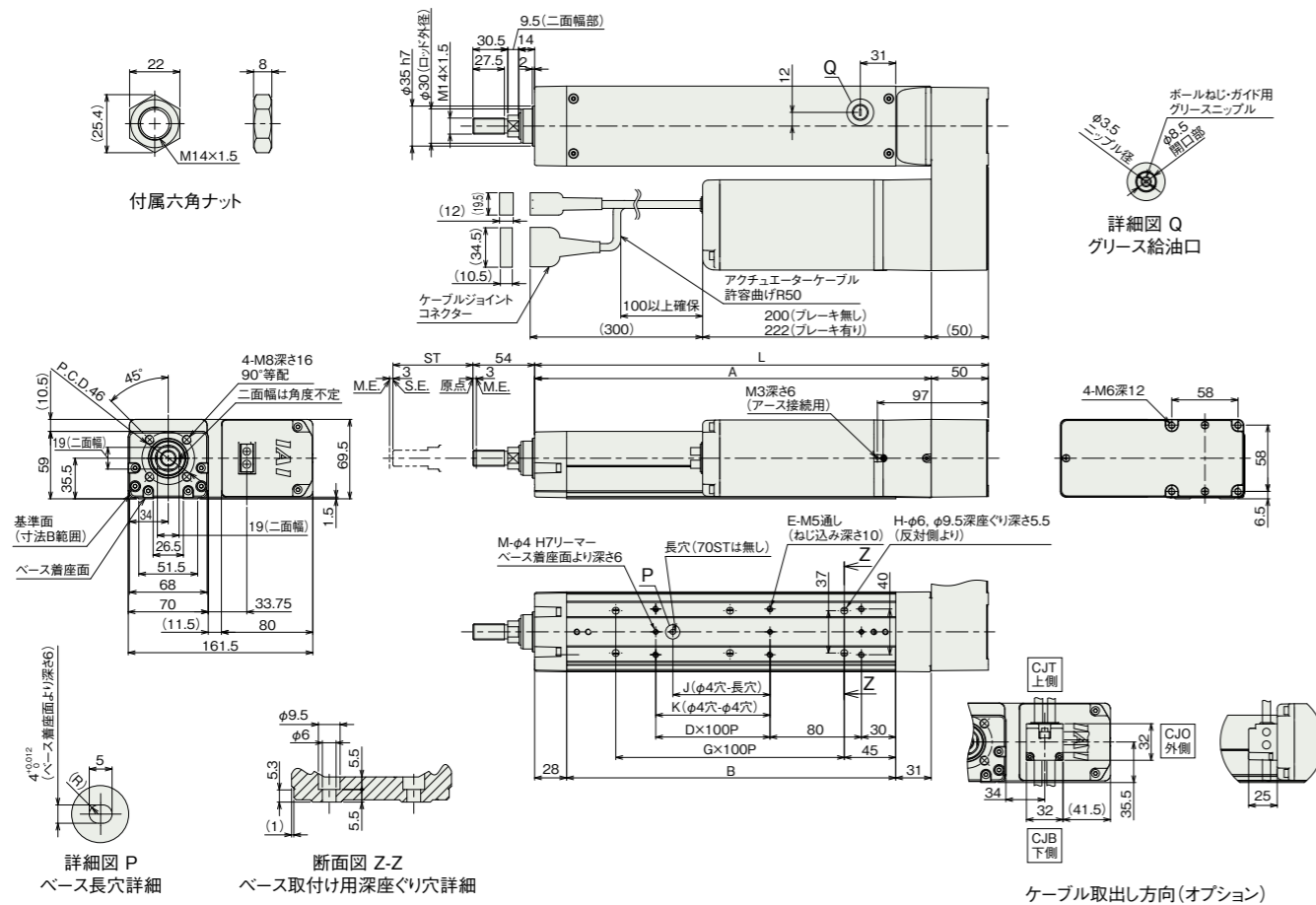
寸法図

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



- (注) 原点復帰を行った場合はロッドが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。
- (注) 取付けボルト長にご注意ください。ベース裏面の取付けねじを使用する場合、ボルトが長いと内部部品に干渉し、摺動異常や部品破損の可能性あります。
- (注) 二面幅の向きは製品により異なります。また、二面幅の向きは変更できません。
- (注) フロントブラケットおよびフランジを使用して本体を取付ける場合は本体部に外力がかからないようにしてください。
- (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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



■ストローク別寸法

ストローク	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	24.7
	オフセット100mm	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	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

■ストローク別質量

ストローク	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
質量 (kg)	ブレーキ無し	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.9
	ブレーキ有り	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.4

■適応コントローラー

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	外觀	最大接続可能軸数	電源電圧	制御方法																最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
				ポジショナー	パルス列	プログラム	ネットワーク ※選択						ECM									
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM							
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57			
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	8-105			
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	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-P/Q		6	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20000	-	8-345			
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	8-331			

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