

RCS4-TA4C

(シングルブロック仕様)

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 40mm
200V ACサーボモーター
60W

■型式項目

RCS4 - TA4C - WA - 60

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	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
WA	バッテリーレスアプソ	WA	60Wサーボモーター	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	25 25mm 150 (25mmごと)	T2 SCON SSEL 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



CE
RoHS 10

水平
垂直
横立て
天吊り

■ストローク別価格表(標準価格)

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

■オプション価格表(標準価格)

名称	オプション記号	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	4-583	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	4-583	-
原点逆仕様	NM	4-595	-

■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

- 加速度を上げると可搬質量は低下します。詳細は「加速度別可搬質量表」をご参照ください。
- 動作条件(搬送質量、加減速度など)によって、使用可能なデューティ比の目安は変化します。詳細は1-308ページをご確認ください。
- 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-287ページをご参照ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上(許容モーメントオフセット基準位置)におけるリニアガイドの許容値です。詳細は1-255ページをご確認ください。

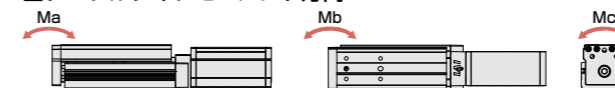
■メインスペック

項目	内容	内容			
		16	10	5	2.5
リード	ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5
	可搬質量	4	5	5	5
	最高速度(mm/s)	900	600	300	150
水平	速度/加減速度	1	1.2	1	0.7
	定格加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
	最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	1.5	3	6	9
	速度/加減速度	900	600	300	150
	定格加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
推力	最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
	定格推力(N)	53	85	170	340
	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ			
ブレーキ	ブレーキ保持力(kgf)	1.5	3	6	9
	最小ストローク(mm)	25	25	25	25
	最大ストローク(mm)	150	150	150	150
ストローク	ストロークピッチ(mm)	25	25	25	25

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
ロスモーション	0.1mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
リニアガイド	直動無限循環型
静的許容モーメント	Ma: 13.0N・m
	Mb: 18.6N・m
	Mc: 25.3N・m
動的許容モーメント(注1)	Ma: 4.98N・m
	Mb: 7.11N・m
	Mc: 9.68N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	-
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
モーター種類	ACサーボモーター
エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア
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1) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-256ページにて走行寿命をご確認ください。

■テーブルタイプモーメント方向



■加速度別可搬質量表

可搬質量の単位はkgです。空欄は動作不可となります。

姿勢	水平					垂直				
	加速度(G)					加速度(G)				
リード(mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	4	4	4	4	3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
10	5	5	5	5	5	3	3	3	3	3
5	5	5	5	5	5	6	6	6	6	6
2.5	5	5	5	5	5	9	9	9	9	9

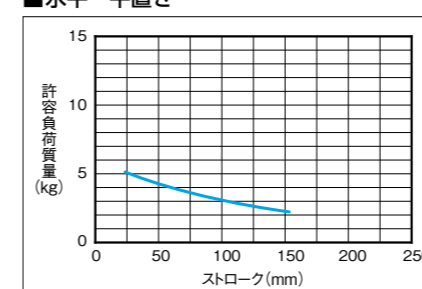
■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
25~150(mm) (25mmごと)	900
16	600
10	300
5	150

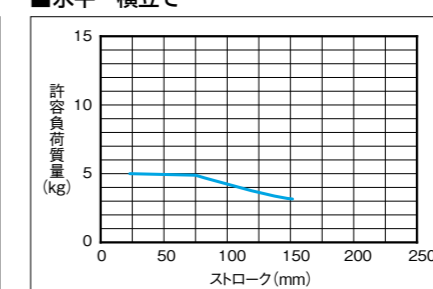
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

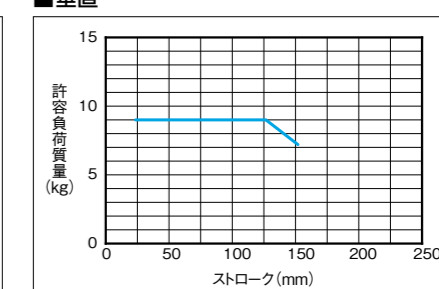
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



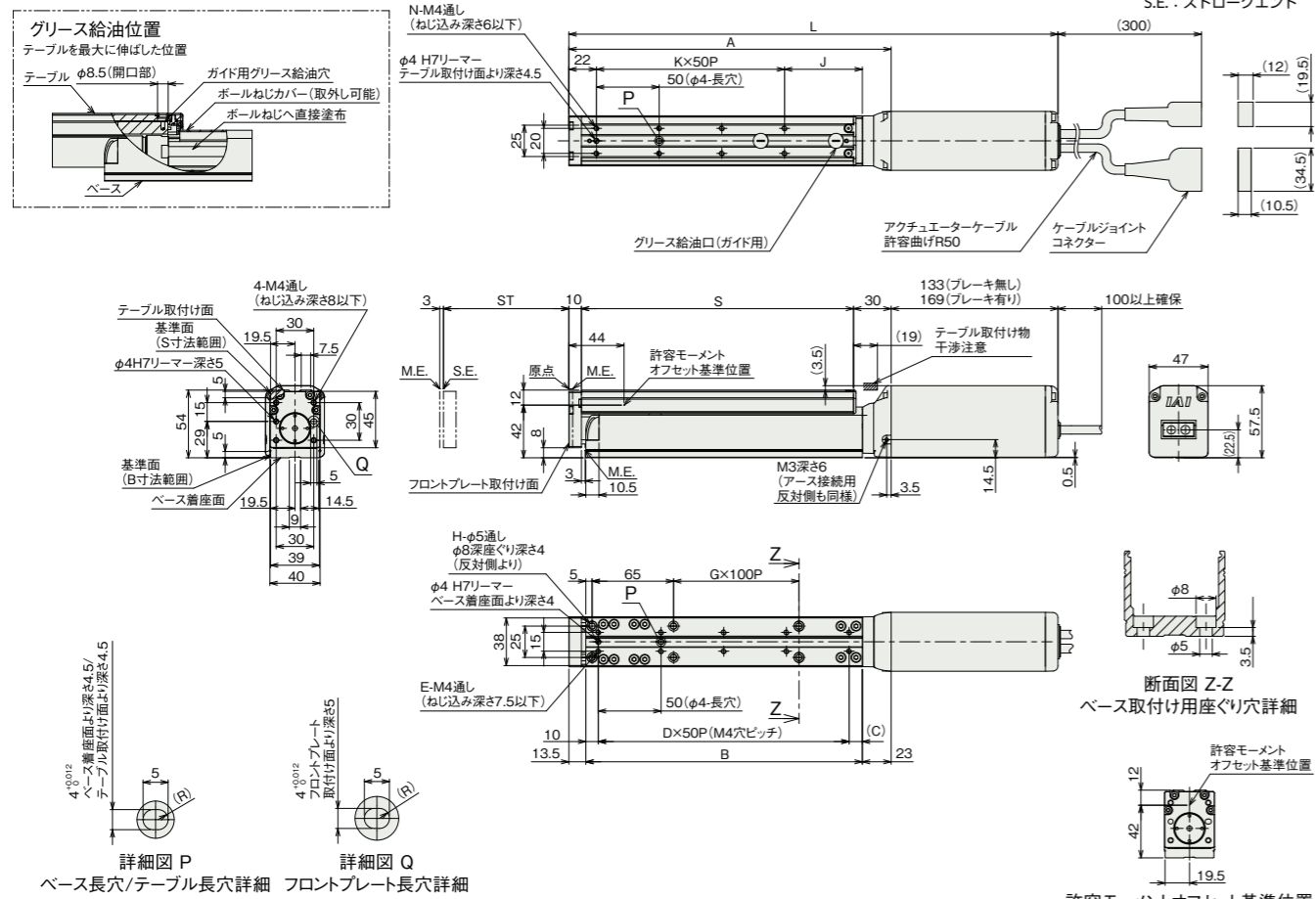
(注) 許容負荷質量の算出条件: 加速度によるモーメントを考慮したガイド走行寿命5,000kmとなる負荷質量(加速度0.5G、速度500m/s)

寸法図

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



(注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。

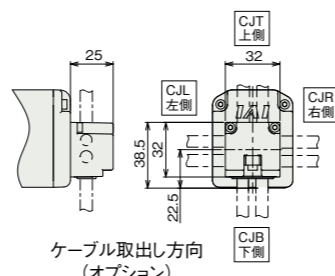


■ストローク別寸法

ストローク	25	50	75	100	125	150	
L	ブレーキ無し	265	290	315	340	365	390
	ブレーキ有り	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	

■ストローク別質量

ストローク	25	50	75	100	125	150	
質量(kg)	ブレーキ無し	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7
	ブレーキ有り	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0



■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	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16 (ML3,SSN,ECMは8)	DC24V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	●	●	128 (ML3,SSN,ECMはポジションデータなし)	-	8-57
RSEL		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	36000	-	8-103
SCON-CB/CGB		1	単相AC100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	●	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	8-277
SCON2-CG		1	単相AC100V	●	●	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	384	-	8-253
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	-	-	384	-	8-253
SSEL-CS		2	単相AC100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	-	20000	-	8-305
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	8-345
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	8-331

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

