

RCS4-TA4R

(ダブルブロック仕様)

バッテリーレスアプソ
モーター折返し
本体幅 40mm
200V ACサーボモーター
60W

■型式項目

RCS4 - TA4R - WA - 60 - [] - [] - [] - [] - DB - []

| | | | | | | | | |
|------|------------|---------|----------------------|-------------------------------|-----------------------------|---|--|------------------|
| 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 | 60 サーボモーター 60W | 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm | 40 40mm ? ? 240 240mm | 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 |



CE RoHS 10

水平 垂直 横立て 天吊り

(注) 上写真はモーター左折返し仕様 (ML) です。

ストローク別価格表 (標準価格)

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

オプション価格表 (標準価格)

| 名称 | オプション記号 | 参照頁 | 標準価格 |
|------------------|---------|-------|------|
| ブレーキ | B | 4-583 | - |
| ケーブル取出し方向変更 (上側) | CJT | 4-583 | - |
| ケーブル取出し方向変更 (下側) | CJB | 4-583 | - |
| ケーブル取出し方向変更 (外側) | CJO | 4-583 | - |
| モーター左折返し仕様 (注1) | ML | 4-592 | - |
| モーター右折返し仕様 (注1) | MR | 4-592 | - |
| 原点逆仕様 | NM | 4-595 | - |
| 背面取付けプレート | RP | 4-598 | - |

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずいずれかの記号をご記入ください。
(注) 型式表記は、オプション欄に「DB」を含めアルファベット順にご記入ください。

ケーブル長価格表 (標準価格)

| 種類 | ケーブル記号 | T2 | T4 |
|----------|---------------------|----|----|
| 標準タイプ | P(1m) | - | - |
| | S(3m) | - | - |
| | M(5m) | - | - |
| 長さ指定 | X06(6m) ~ X10(10m) | - | - |
| | X11(11m) ~ X15(15m) | - | - |
| | X16(16m) ~ X20(20m) | - | - |
| 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 1-328 ページをご確認ください。
- 許容負荷質量は、機械的制限によりストロークが長くなると低下します。詳細は「ストローク別許容負荷質量」をご参照ください。
- 張出し負荷長は動的許容モーメントの範囲内としてください。テーブルの変位量は、取扱説明書をご参照ください。
- 静的許容モーメントは、テーブルの上面かつガイドブロック真上 (許容モーメントオフセット基準位置) におけるリニアガイドの許容値です。詳細は 1-275 ページをご確認ください。

メインスペック

| 項目 | 内容 | | | | |
|-------|--------------------|-------------|-----|-----|-----|
| リード | ボールねじリード (mm) | 10 | 5 | 2.5 | |
| | 可搬質量 | 最大可搬質量 (kg) | 8 | 10 | 10 |
| | 最高速度 (mm/s) | 600 | 300 | 150 | |
| 水平 | 速度/加減速度 | 定格加減速度 (G) | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| | | 最高加減速度 (G) | 1 | 1 | 0.7 |
| | | 最高加減速度 (G) | 1 | 1 | 0.7 |
| 垂直 | 可搬質量 | 最大可搬質量 (kg) | 3 | 6 | 9 |
| | 最高速度 (mm/s) | 600 | 300 | 150 | |
| | 速度/加減速度 | 定格加減速度 (G) | 1 | 1 | 0.7 |
| 推力 | 最高速度 (mm/s) | 1 | 1 | 0.7 | |
| | 定格推力 (N) | 85 | 170 | 340 | |
| ブレーキ | ブレーキ仕様 | 無励磁作動電磁ブレーキ | | | |
| ストローク | ブレーキ保持力 (kgf) | 3 | 6 | 9 | |
| | 最小ストローク (mm) | 40 | 40 | 40 | |
| | 最大ストローク (mm) | 240 | 240 | 240 | |
| | ストロークピッチ (mm) (注2) | 50 | 50 | 50 | |

(注2) ストローク40~90の間のみ25mm間隔です。

| 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 |
| リニアガイド | 直動無限循環型 |
| 静的許容モーメント | Ma: 76.8N·m |
| | Mb: 110N·m |
| | Mc: 50.5N·m |
| 動的許容モーメント (注3) | Ma: 23.9N·m |
| | Mb: 34.1N·m |
| | Mc: 15.7N·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3) 基準定格寿命5,000kmの場合です。走行寿命は運転条件、取付け状態によって異なります。1-276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) | | | | | | | |
| リード (mm) | 0.3 | 0.5 | 0.7 | 1.0 | 0.3 | 0.5 | 0.7 | 1.0 |
| 10 | 8 | 8 | 8 | 6 | 3 | 3 | 3 | 3 |
| 5 | 10 | 10 | 10 | 8 | 6 | 6 | 6 | 6 |
| 2.5 | 10 | 10 | 10 | | 9 | 9 | 9 | |

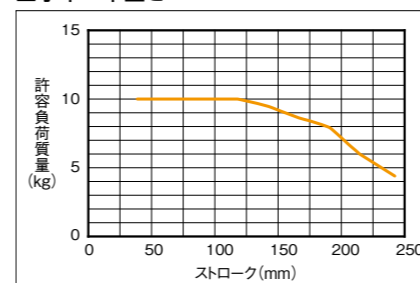
■ストロークと最高速度

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

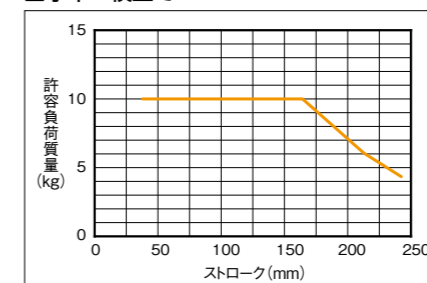
(単位はmm/s)

■ストローク別許容負荷質量

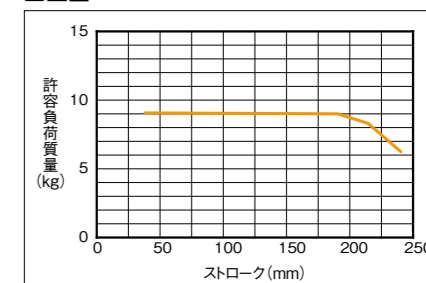
■水平 平置き



■水平 横立て



■垂直



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

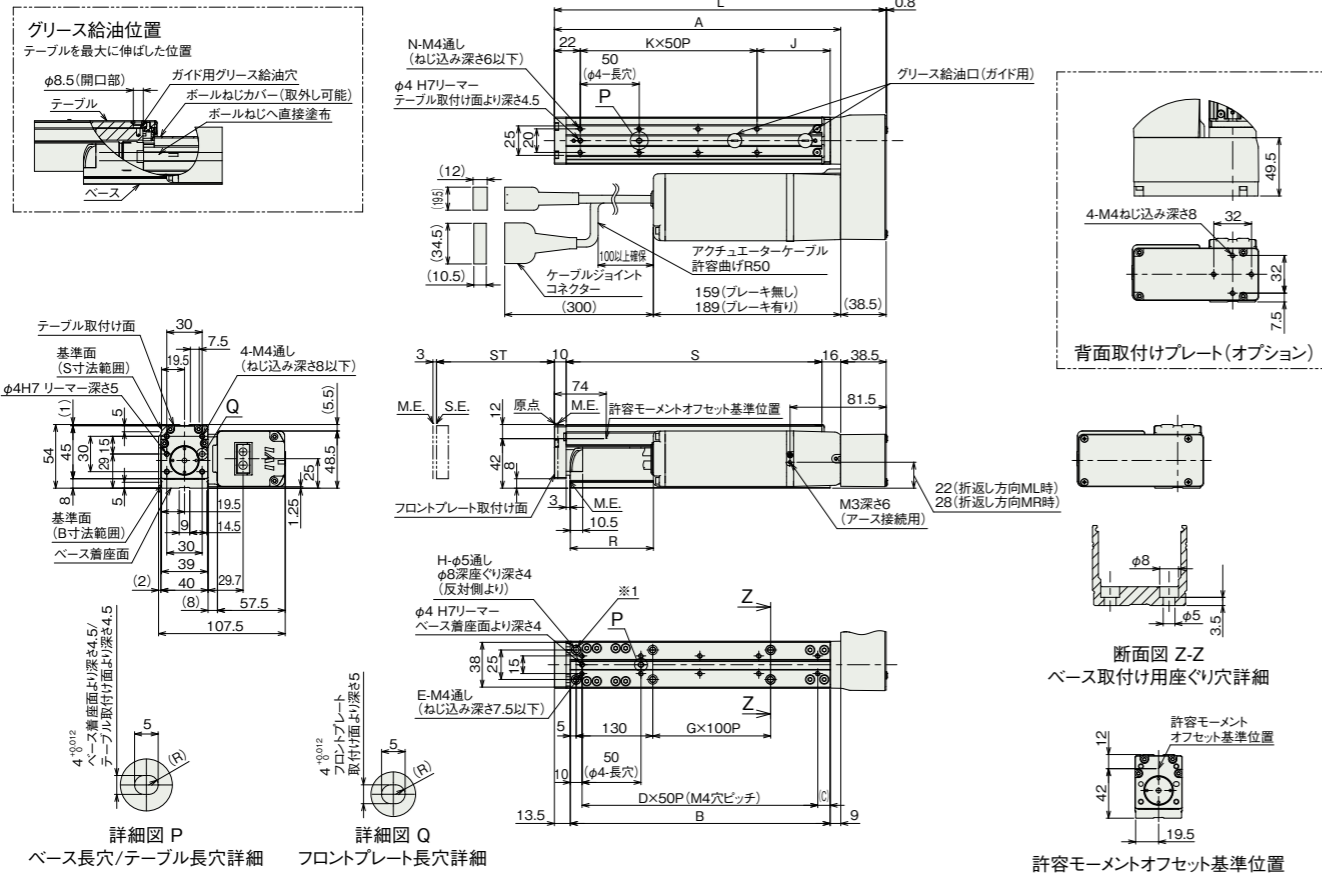
寸法図

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



- ※1 40ストロークの場合、上面取付け用φ5ボルト穴(前方)は、モーターユニットが干渉するため、工具が使用できません。下面固定用ねじ穴を使用してください。
- (注) 原点復帰を行った場合はテーブルがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
- (注) 取付けボルト長にご注意ください。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があります。
- (注) R寸法が負の場合、モーターユニットの端が、ベース端面よりも前方に位置していることを示します。
- (注) 下図はモーター左折返し仕様(ML)の場合です。

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

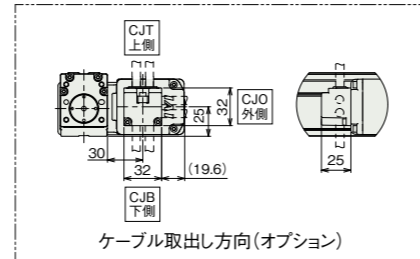


■ストローク別寸法

| ストローク | 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 | ブレーキ無し | 20.5 | 45.5 | 70.5 | 120.5 | 170.5 |
| | ブレーキ有り | -9.5 | 15.5 | 40.5 | 90.5 | 140.5 |
| S | 167 | 192 | 217 | 267 | 317 | 367 |

■ストローク別質量

| ストローク | 40 | 65 | 90 | 140 | 190 | 240 |
|---------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 質量 (kg) | 1.9 | 2.0 | 2.1 | 2.3 | 2.4 | 2.6 |
| | 2.2 | 2.3 | 2.4 | 2.6 | 2.7 | 2.9 |



■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 | 外形 | 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,ECMIは8) | DC24V 単相AC200V | - | - | - | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | 128 (ML3,SSN,ECMI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AC 100V/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 三相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ECI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[IM]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。

