

RCS4-WRA14C



■型式項目

RCS4 - WRA14C - WA - 200 - - - - -

シリーズ - タイプ - エンコーダー種類
WA バッテリーレスアップソ - モーター種類
200 サーボモーター
200W - リード
24 24mm
16 16mm
8 8mm
4 4mm - ストローク
50 50mm
600 600mm
(50mmごと) - 対応コントローラー
T2 SCON
XSEL
T4 RCON
RSEL
SCON2 - ケーブル長
N 無し
P 1m
S 3m
M 5m
X 長さ指定
R ロボットケーブル - オプション
下記オプション
価格表参照



- 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。「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の確認をしてください。

(2) 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。

(3) 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。

(4) 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。

(5) 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
50	—	350	—
100	—	400	—
150	—	450	—
200	—	500	—
250	—	550	—
300	—	600	—

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) (注1)	CJT	4-583	—
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	4-583	—
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	4-583	—
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	4-583	—
フランジ	FL	4-585	—
原点逆仕様	NM	4-595	—
Tスロットナットバー (左)	NTBL	4-595	—
Tスロットナットバー (右)	NTBR	4-595	—

(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。

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
	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	25	50 65 85
	最高速度 (mm/s)	1200	800	480 240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.3	0.3 0.3 0.3
水平	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)	3	8 20 30
	最高速度 (mm/s)	1200	800	480 240
	速度/加減速度	定格加減速度 (G)	0.5	0.3 1 0.7
垂直	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1 0.7
	推力	定格推力 (N)	142	214 427 855
	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)	3	8	20 30
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)	600	600	600 600
	ストロークピッチ (mm)	50	50	50 50

(注2) ラジアル荷重を外付けガイドで受けた場合です。

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)	—	—

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。

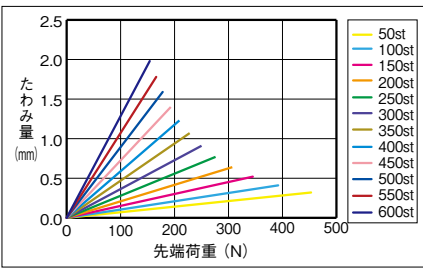
姿勢 リード (mm)	水平								垂直			
	加速度(G)											
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2		
24	25	15	10	6	4	3	3	2	2	2		
16	50	30	25	20	15	8	6	6	6	5		
8	65	50	40	40		20	20	20	20			
4	85	70	60			30	30	30				

ストロークと最高速度

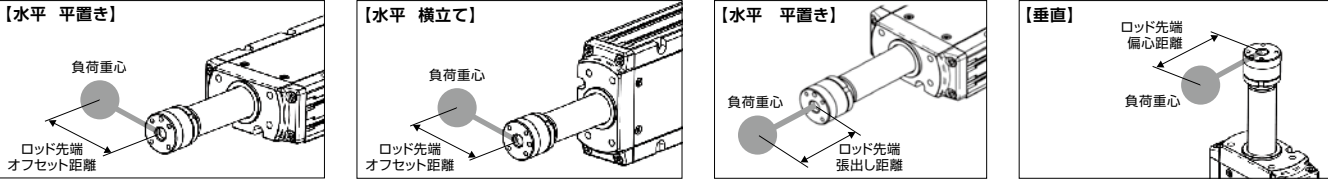
ストローク	50~500 (50mmごと)	550 (mm)	600 (mm)
リード			
24		1200	
16		800	
8	480	450	390
4	240	220	190

(単位はmm/s)

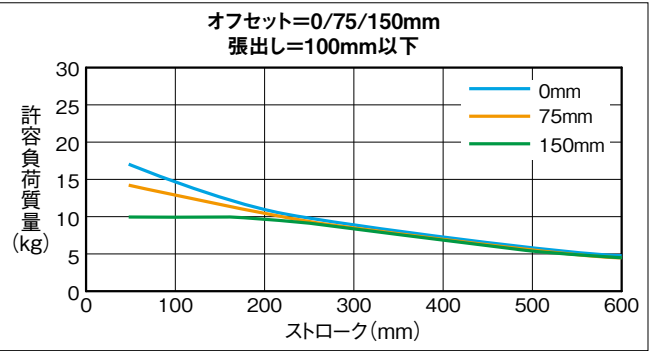
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷質量

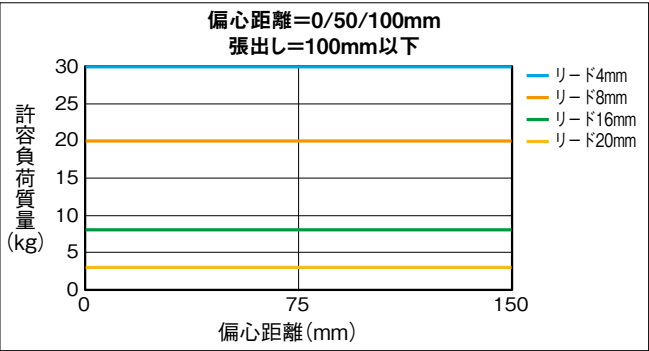


■水平



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1.0G、速度500mm/s)

■垂直



許容負荷質量の算出の条件
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)

寸法図

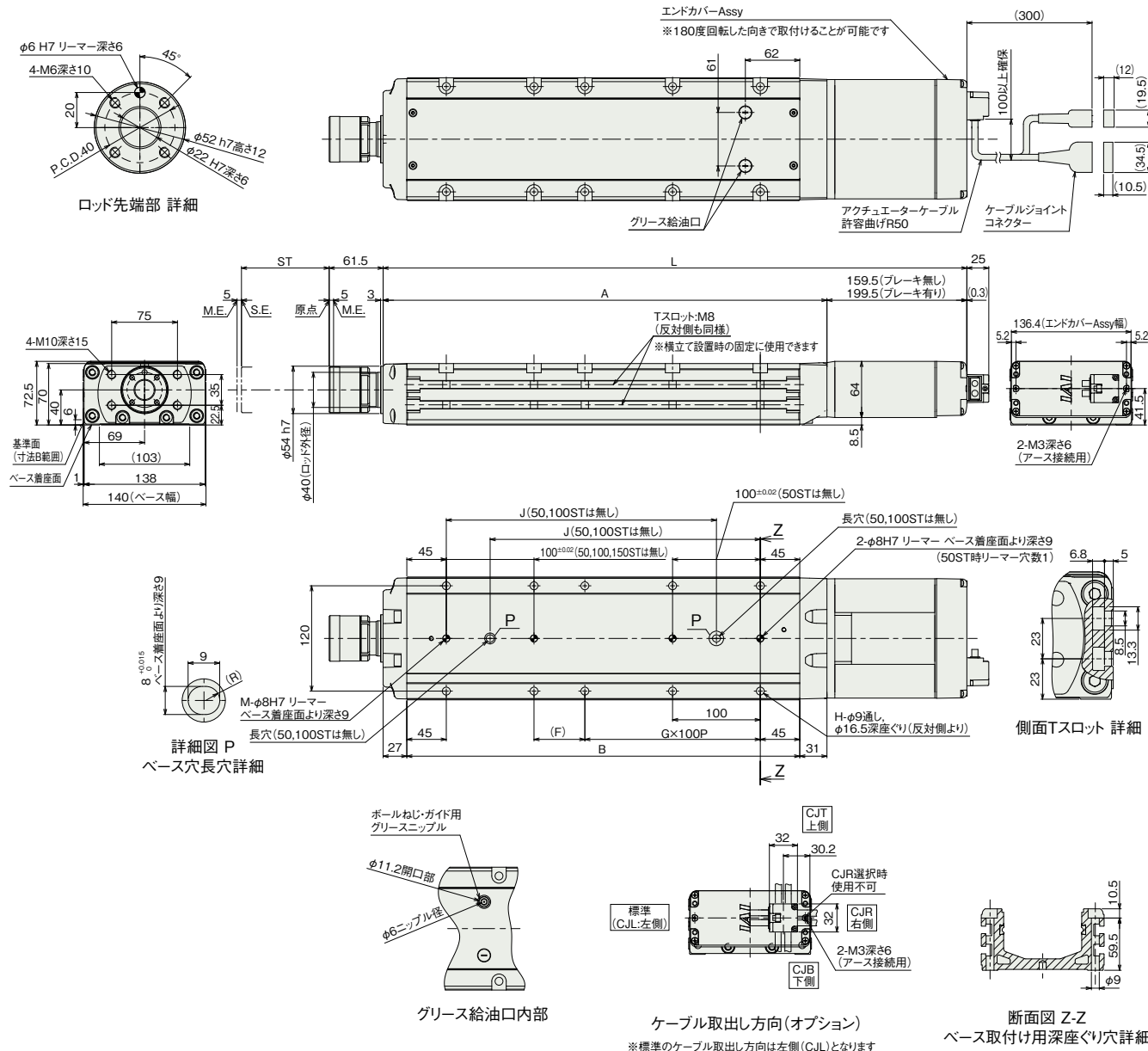
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。
www.iai-robot.co.jp

2次元 CAD 3次元 CAD

(注) 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) 先端フランジリーマ穴はロッド中心に対して $\pm 1^\circ$ の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リーマ穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

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
L		ブレーキ無し	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5
		ブレーキ有り	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寿命	ロッド先端動的許容荷重 (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寿命	ロッド先端動的許容荷重 (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

■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
質量 (kg)	ブレーキ無し	8.0	8.8	9.8	10.6	11.6	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.9	17.8
	ブレーキ有り	8.6	9.4	10.4	11.2	12.2	13.0	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.4

適応コントローラ

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	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	—	—	—	—	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	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	—	—	—	—	●	●	—	—	—	—	—	●	—	—	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。