RCS4-WSA10C

±10μm 標準 / ±5μm 高精度 オプション設定 / 簡易防塵 / バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅 100mm / 200V ACサーボモーター / 60W

■型式項目

RCS4 - WSA10C - WA - 60 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
RCS4	WSA10C	WA バッテリーレスアブソ	60 サーボモーター 60W	16 16mm 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50～500 50mm～500mm (50mmごと)	T2 SCON XSEL T4 RCON 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

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
50	–	300	–
100	–	350	–
150	–	400	–
200	–	450	–
250	–	500	–

■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	3-601	–
ケーブル取出し方向変更(上側) (注1)	CJT	3-602	–
ケーブル取出し方向変更(右側) (注1)	CJR	3-602	–
ケーブル取出し方向変更(左側) (注1)	CJL	3-602	–
ケーブル取出し方向変更(下側) (注1)	CJB	3-602	–
高精度仕様	HPR	3-603	–
原点逆仕様	NM	3-605	–
スライダー部ローラー仕様	SR	3-606	–

(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。

■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)	–	–

(注) ケーブル型式は、1-81ページをご参照ください。

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をご確認ください。

(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ー比の目安は変化します。詳細は 1-350 ページをご参照ください。

(4) 取付け姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-325 ページをご参照ください。

(5) 張出し負荷長の目安は、Ma・Mb・Mc 方向 500mm 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。

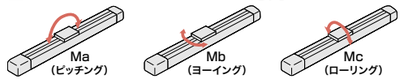
■メインスペック

項目			内容			
リード		ボールねじリード(mm)	16	10	5	2.5
水平	可搬質量	最大可搬質量(kg)	7	16	27	40
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	960	600	300	150
		定格加減速度(G)	0.5	0.5	0.5	0.3
		最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
垂直	可搬質量	最大可搬質量(kg)	–	3	5	10
	速度/加減速度	最高速度(mm/s)	–	600	300	150
		定格加減速度(G)	–	1	1	0.5
		最高加減速度(G)	–	1.2	1	0.7
推力		定格推力(N)	53	85	170	340
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)	–	3	5	10
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)	500	500	500	500
		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 φ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度(注2)	±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	Ma:271N·m Mb:271N·m Mc:553N·m
動的許容モーメント (注3)	Ma:65.4N·m Mb:65.4N·m Mc:134N·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/s²
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	バッテリーレスアブソリュート
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2)【 】内は高精度仕様の場合です。
(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。
1-292ページにて走行寿命をご確認ください。

■スライダー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				
リード(mm)	加速度(G)									
	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
16	7	7	5	4	3					
10	16	16	12	12	6	3	3	3	3	2
5	27	27	20	18		5	5	5	5	
2.5	40	30	18			10	10	6		

■ストロークと最高速度

ストローク / リード	50～350 (50mmごと)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	960	930	775	660
10	600	590	490	415
5	300	290	245	205
2.5	150	145	120	100

(単位はmm/s)

■オフボードチューニング時の可搬質量および加減速度

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	加減速度別可搬質量 (kg)												最高速度 (mm/s)	
		0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G	1.5G	2.0G	2.5G	3.0G	3.5G	4.0G	4.5G	標準	チューニング後
水平	16	7	7	5	4	3	3	2.5	2	1.5	1.25	1	1	960	960
	10	16	16	12	12	6	4.5	4	3	2	1.5	1	1	600	600
	5	27	27	20	18	14	13.5	9	6.5	4.5	3.25	2.25	1.5	300	300
	2.5	40	30	18	11	6.5	2							150	150
垂直	16														
	10	3	3	3	3	2	1.5	1.5	1	1				600	600
	5	5	5	5	5	5	5	5	4.5	3				300	300
	2.5	10	10	6	5	3.25	1							150	150

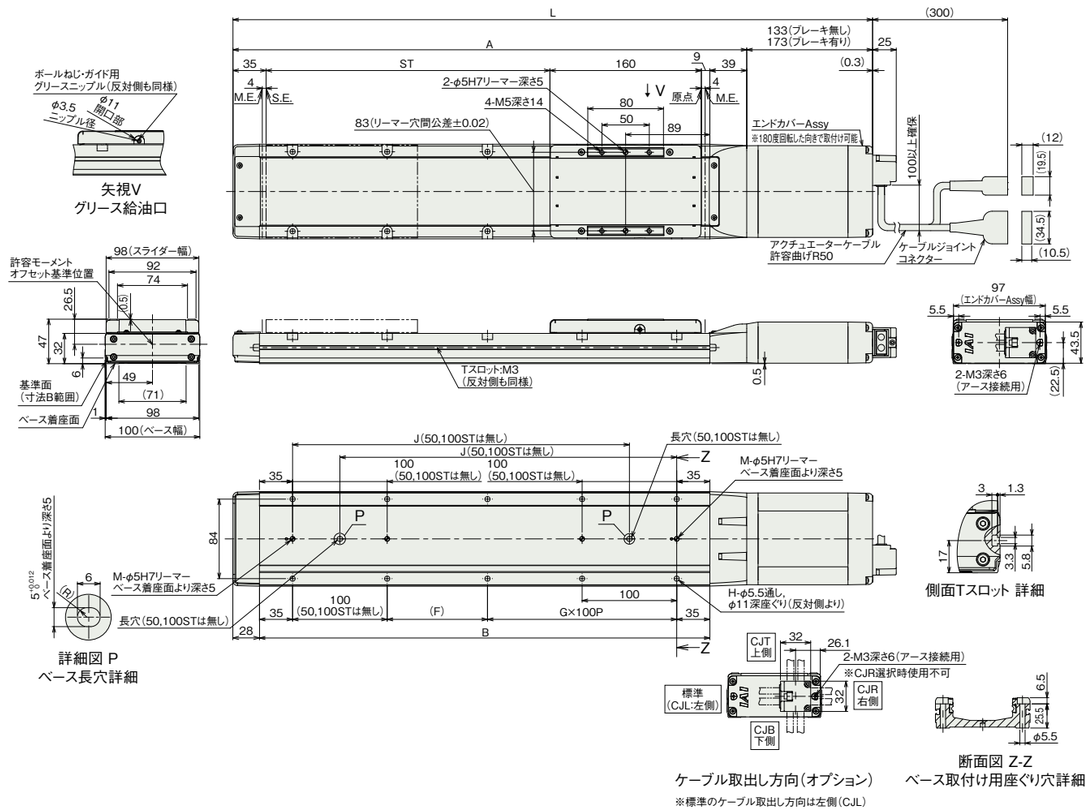
IAI

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
2D/3D CAD

(注) 原点復帰を行った場合はスライダーが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。

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



ケーブル取出し方向(オプション)

※標準のケーブル取出し方向は左側(CJL)

■ストローク別寸法

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	ブレーキ無し	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876
	ブレーキ有り	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
A		293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B		226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F		156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J		–	–	206	256	306	356	406	456	506	556
M		1	1	2	2	2	2	2	2	2	2

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
質量 (kg)	ブレーキ無し	2.8	3.0	3.3	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0
	ブレーキ有り	3.1	3.3	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3

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はポジションデータなし)	–	8-55
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-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、8-13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。