

RCS4B-WRA16C

二次電池
露点温度
-80℃

バッテリー
レスアプソ

モーター
ストレー

本体幅
160
mm

200V
ACサーボ
モーター

400
W

■型式項目

RCS4 B - WRA16C - WA - 400

シリーズ	仕様	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
B	二次電池製造工程対応製品		WA/バッテリーレスアプソ	400サーボモーター 400W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 800 50mm (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



- 選定上の注意**
- 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。
 - 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。詳細は総合カタログ・1巻のページをご確認ください。
 - 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5ページをご確認ください。

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	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

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	523	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	523	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	523	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	523	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	523	-
フランジ	FL	524	-
グリース給油口追加仕様	GU	521	-
原点逆仕様	NM	526	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	527	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	527	-
ステンレス吸引継手取付け仕様 (上側)	SVT	528	-

(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、総合カタログ・1巻のページをご確認ください。

メインスペック

項目	内容	項目	内容				
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	駆動方式	ボールねじ φ16mm 転造C10
水平	可搬質量 (注2)	21	42	56	70	繰返し位置決め精度	±0.01mm
	最高速度 (mm/s)	1300	1000	500	250	ロスモーション	0.1mm以下
	速度/加減速度	0.3	0.3	0.5	0.3	リニアガイド	直動無限循環型
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	ロッド	φ45mm 材質: ステンレス
垂直	可搬質量	4	8.5	24.5	35	ロッド不回転精度 (注3)	0度
	最高速度 (mm/s)	1300	1000	500	250	使用周囲温度・湿度	10~40℃、85% RH以下 (結露なきこと)
	速度/加減速度	0.3	0.5	0.7	0.3	保護等級	IP20
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	耐振動・耐衝撃	4.9m/s ²
推力	定格推力 (N)	226	339	678	1357	海外対応規格	CEマーク、RoHS指令
ブレーキ	ブレーキ仕様	無励磁作動電磁ブレーキ				モーター種類	ACサーボモーター
	ブレーキ保持力 (kgf)	4	8.5	24.5	35	エンコーダ種類	バッテリーレスアプソリニア
ストローク	最小ストローク (mm)	50	50	50	50	エンコーダパルス数	16384 pulse/rev
	最大ストローク (mm)	800	800	800	800	納期	ホームページ [納期照会] に記載
	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。

(注3) 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。

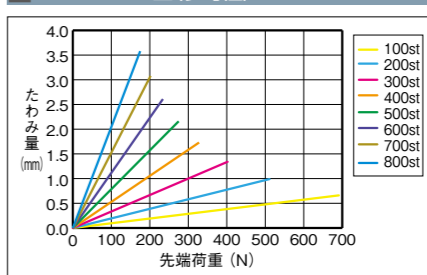
姿勢	水平						垂直					
	加速度(G)											
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2		
30	21	14	10.5	5.5	4	3.5	3	2	1			
20	42	28	17.5	14	10.5	8.5	7	7	5.5			
10	56	56	49	42		24.5	24.5	24.5	14			
5	70	56	42			35	21	17.5				

ストロークと最高速度

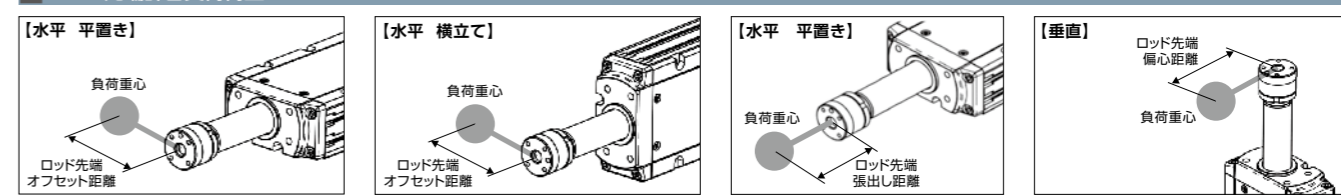
ストローク (mm)	50~250 (50mmごと)	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
30	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

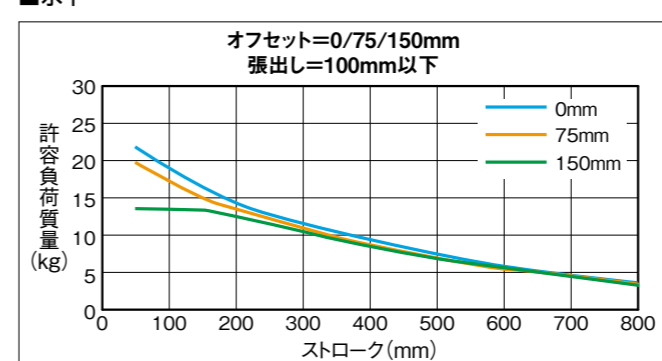
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷荷重

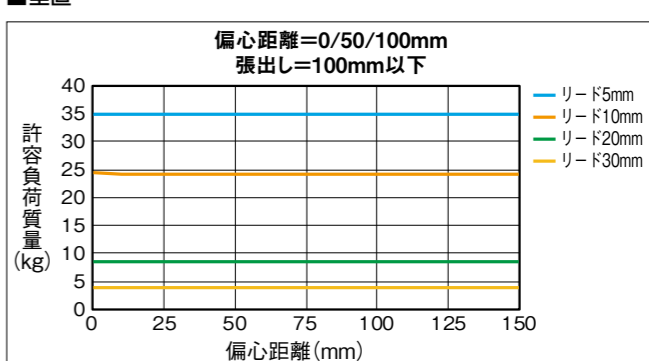


■水平



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0.2G、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0.2G、速度500mm/s)

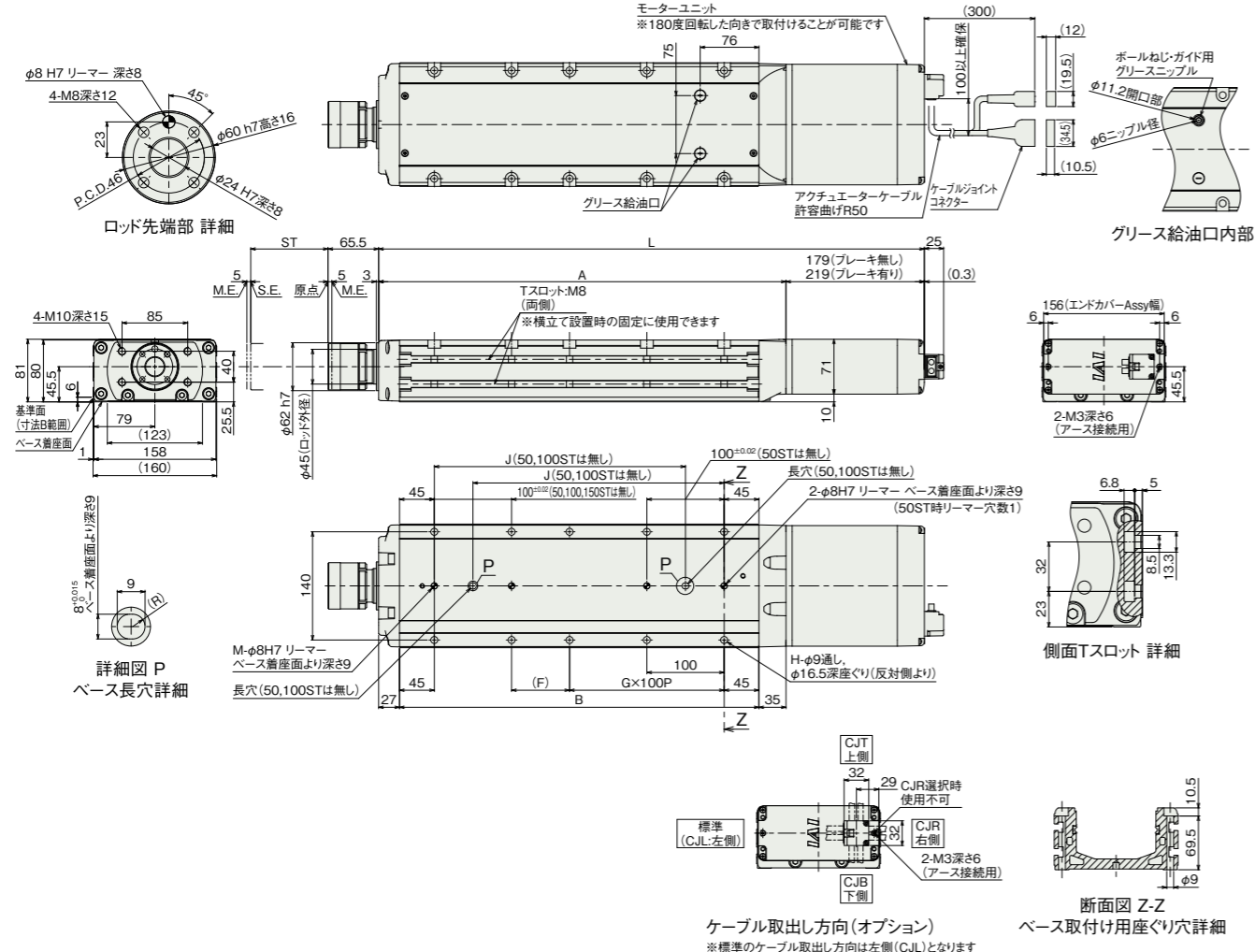
寸法図

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

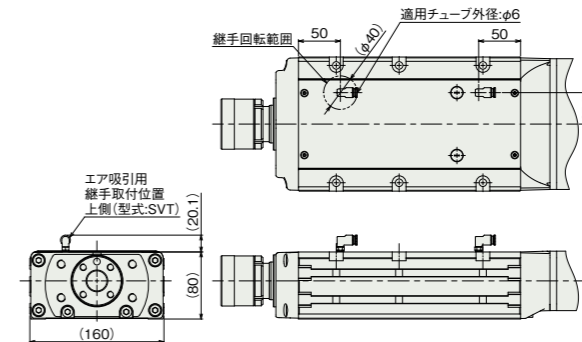


(注) 原点復帰を行った場合はロッドがM.E.まで移動しますので、周囲物との干渉にご注意ください。
(注) 先端フランジリナー穴はロッド中心に対して±1°の角度のずれ量があります。搬送物の張出しが大きい場合や厳密な角度調整が必要な場合は、リナー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。

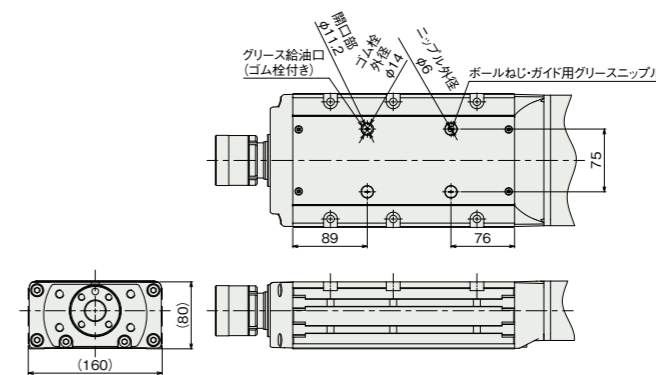
ST: ストローク
M.E.: メカニカルエンド
S.E.: ストロークエンド



■ステンレス吸引継手取付け仕様(オプション)



■グリース給油口追加仕様(オプション)



■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	650	700	750	800
L	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206
ブレーキ無し	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
ブレーキ有り	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
A	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
B	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
F	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
G	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
H	-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825
J	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
M	1	1	1	2	2	2	2	2	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	550	600	650	700	750	800
質量 (kg)	11.4	12.5	13.6	14.8	15.9	17.1	18.2	19.4	20.5	21.7	22.8	24.0	25.1	26.3	27.4	28.6
ブレーキ無し	12.0	13.1	14.2	15.4	16.5	17.7	18.8	20.0	21.1	22.3	23.4	24.6	25.7	26.9	28.0	29.2
ブレーキ有り																

■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													
				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)	-	総合カタログ・巻
RSEL		8	単相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	総合カタログ・巻
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	512 (ネットワーク仕様は768)	-	総合カタログ・巻
SCON2-CG		1	単相AC200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	384	-	総合カタログ・巻
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	55000 (タイプにより異なります)	-	総合カタログ・巻
XSEL2-TS/TL		8	単相AC100V 単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	36000	-	総合カタログ・巻

(注) DV, CCなどのネットワーク略称記号については、総合カタログ・8巻の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IMJ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。
(注) RCONおよびRSELの電源電圧は、DC24VとAC200Vの両方が必要となります。

