

RCS4-RA7C

バッテリーレスアプ
モーターストレート
本体幅 70mm
200V ACサーボモーター
200W

■型式項目

RCS4 - RA7C - WA - 200 - [] - [] - T2 - [] - []

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	200	サーボモーター 200W	24 24mm 16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 300 300mm (50mm毎)	T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	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



- POINT**
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、加減速度等）によって、使用可能なデューティの目安は変化します。詳細は1-449ページをご参照ください。
 - 「メインスベック」の水平可搬質量は外付けガイドを併用した場合です。ロッドの進行方向以外からの外力がかかると、まわり止めが破損する場合がありますのでご注意ください。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は1-379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	-	200	-
100	-	250	-
150	-	300	-

■ケーブル長価格表(標準価格)

種類	ケーブル記号	T2
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)	-
	R01(1m) ~ R03(3m)	-
ロボットケーブル	R04(4m) ~ R05(5m)	-
	R06(6m) ~ R10(10m)	-
	R11(11m) ~ R15(15m)	-
	R16(16m) ~ R20(20m)	-

■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	2-1073	-
ケーブル取出し方向変更(上側)	CJT	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更(右側)	CJR	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更(左側)	CJL	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更(下側)	CJB	2-1074	-
フランチ	FL	2-1075	-
フート金具	FT	2-1078	-
先端アダプター(雌ねじ)	NFA	2-1085	-
原点逆仕様	NM	2-1087	-
Tスロットナットパー	NTB	2-1087	-

■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	最大可搬質量(kg)	20	45	60	80
		最高速度(mm/s)	1200	800	400	200
		定格加減速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.3
水平	速度/加減速度	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)	6	12	25
	可搬質量	最高速度(mm/s)	1200	800	400	200
		速度/加減速度	定格加減速度(G)	0.7	0.5	0.5
垂直	速度/加減速度	最高加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
		定格加減速度(G)	1.2	1.2	1	0.7
	推力	定格推力(N)	142	214	427	855
ブレーキ	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)	6	12	25	35	
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)	300	300	300	300	
	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 φ12mm 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
ロッド	φ30mm 材質:アルミ 硬質アルマイト処理
ロッド不回転精度(注1)	±0.8度
ロッド先端静的許容トルク	2.5N・m
使用周囲温度・湿度	0~40℃、Max85%RH以下(結露なきこと)
保護等級	IP30
耐振動・耐衝撃	4.9m/s ² 100Hz以下
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ユート
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) ロッド先端が最も本体に格納された状態で、ロッド先端静的許容トルクをかけた時のロッド先端変位角(初期値目安)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				
24	20	15	10	10	8	6	6	6	4	4				
16	45	30	25	20	15	12	12	10	8	8				
8	60	50	40	40		25	25	20	20					
4	80	70	60			35	35	30						

■ストロークと最高速度

ストローク	最高速度
50~300(50mm毎)	
リード	
24	1200
16	800
8	400
4	200

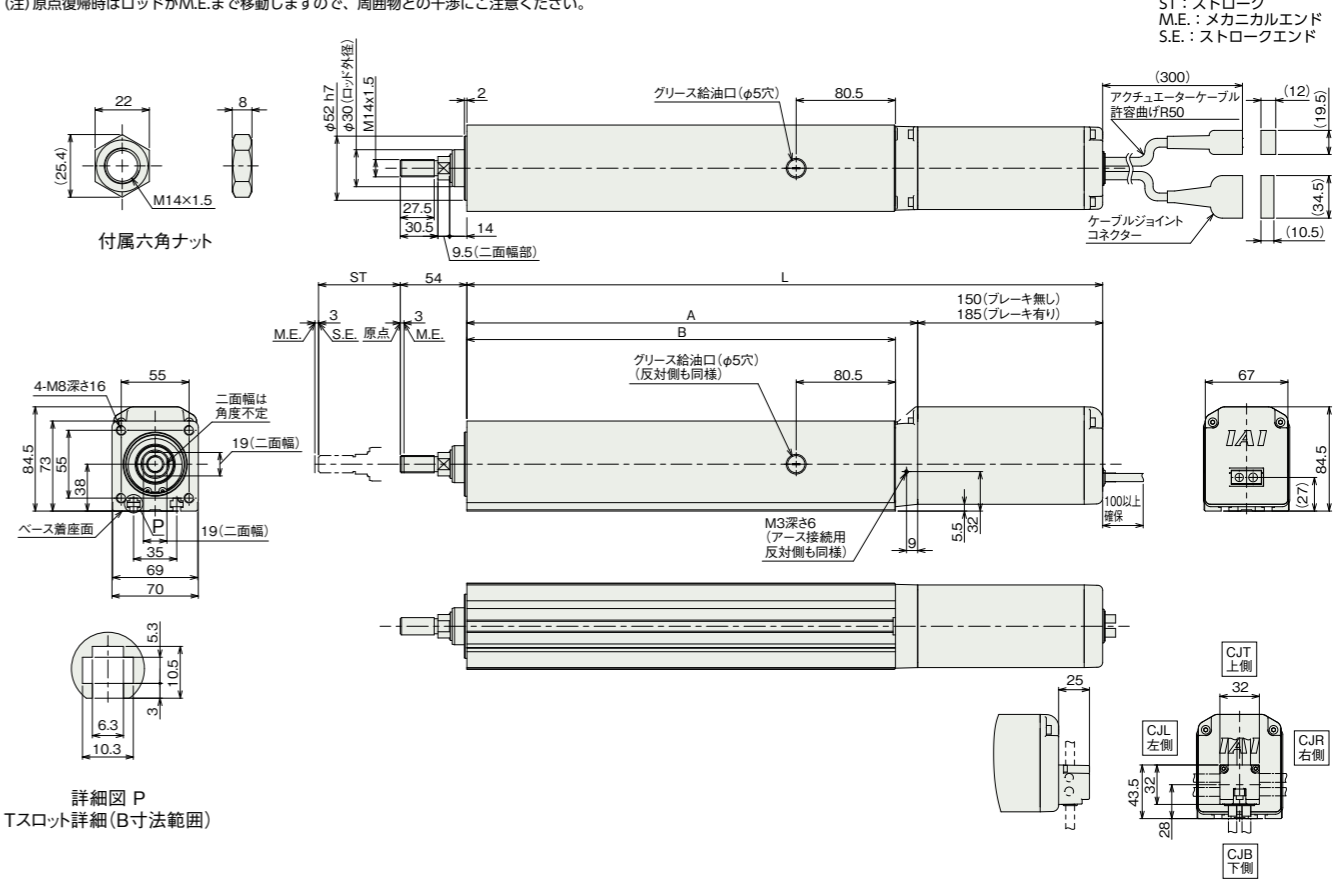
(単位はmm/s)

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) 原点復帰時はロッドが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。



■ストローク別寸法

L	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
A	ブレーキ有り	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5
		215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5
B		197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5

■ストローク別質量

質量(kg)	ストローク	50	100	150	200	250	300
	ブレーキ無し	4.6	5.2	5.7	6.3	6.9	7.5
	ブレーキ有り	5.1	5.7	6.2	6.8	7.4	8.0

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	ポジショナー	パルス列	プログラム	制御方法											最大位置決め点数	標準価格	参照ページ
							DV	CC	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
MSCON-C		6	単相AC 100V/200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	256	-	6-161	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-147	
SCON-CB/CGB		1		●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-109	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	●	●	●	●	-	●	●	-	-	-	512 (ネットワーク仕様は768)	-	6-137	
SSEL-CS		2	単相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	6-191		
XSEL-P/Q		6		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	20000	-	6-217		
XSEL-RA/SA		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	-	-	55000 (タイプにより異なります)	-	6-217		

(注) DV、CCなどのネットワーク略称記号については、6-13ページをご確認ください。

