RCS4-RA8C

バッテリーレスアブソ / モーターストレート / 本体幅 90mm / 200V ACサーボモーター / 400W

■型式項目

RCS4 - RA8C - WA - 400 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

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
		WA バッテリーレスアブソ	400 サーボモーター 400W	20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 〜 300 300mm (50mm毎)	T2 SCON 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

CE RoHS

水平 / 垂直 / 横立て / 天吊り

POINT 選定上の注意

(1) 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。
(2) 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ー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。
(3) 「メインスペック」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。
(4) リード 5 を垂直で使用する場合、可搬質量によって寿命が変わります。詳細は「垂直搬送質量と走行寿命」をご参照ください。
(5) 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**	–

■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	–
フランジ	**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スロットナットバー	**NTB**	2-1087	–

■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)	–
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)	–

■メインスペック

項目		内容		
リード	ボールねじリード(mm)	20	10	5
水平 可搬質量	最大可搬質量(kg)	60	80	100
水平 速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1000	500	250
	定格加減速度(G)	0.3	0.5	0.3
	最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
垂直 可搬質量	最大可搬質量(kg)	20	40	72
垂直 速度/加減速度	最高速度(mm/s)	1000	500	250
	定格加減速度(G)	0.5	0.3	0.2
	最高加減速度(G)	1.2	1	0.7
推力	定格推力(N)	339	678	1357
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)	20	40	72
ストローク	最小ストローク(mm)	50	50	50
	最大ストローク(mm)	300	300	300
	ストロークピッチ(mm)	50	50	50

項目	内容
駆動方式	ボールねじ　φ16mm　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	φ40mm　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	5.0N·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/s² 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。

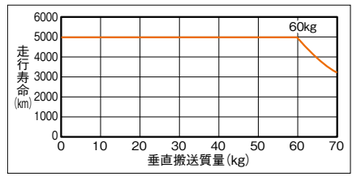
姿勢	水平						垂直					
リード(mm)	加速度(G)											
	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
20	60	60	40	25	20	15	20	20	20	15	12	12
10	80	80	80	70	60		40	40	30	30	20	
5	100	100	80	60			72	55	40	25		

■ストロークと最高速度

リード \ ストローク	50〜300(50mm毎)
20	1000
10	500
5	250

(単位はmm/s)

■垂直搬送質量と走行寿命

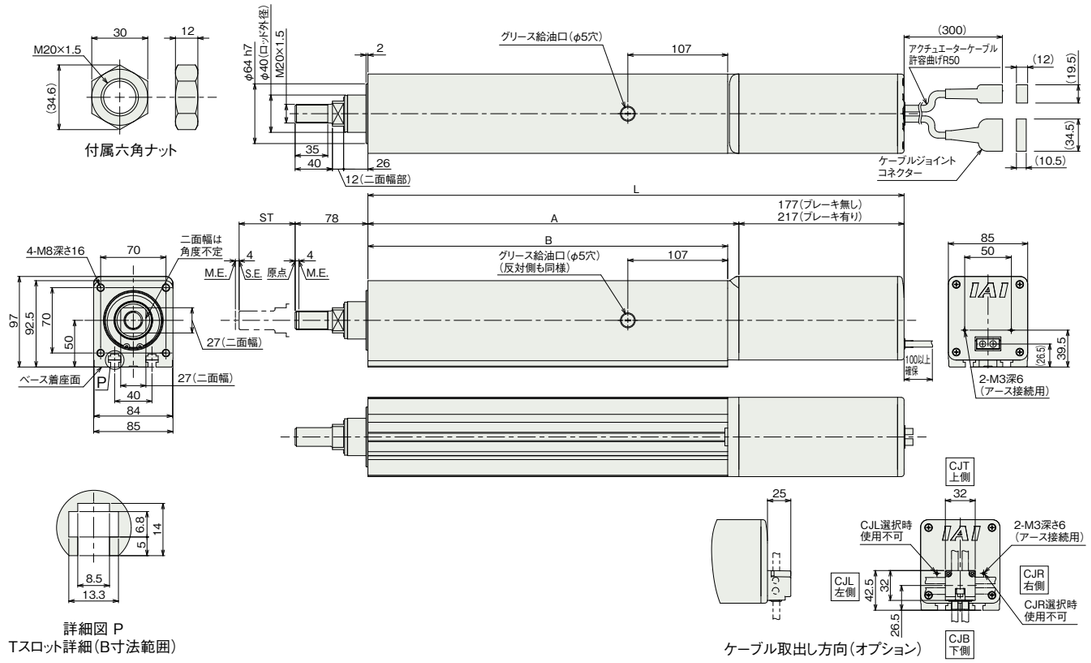


■寸法図

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。

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
L	ブレーキ無し	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5
	ブレーキ有り	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5
A		247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
B		235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5

■ストローク別質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)	ブレーキ無し	8.3	9.2	10.0	10.8	11.7	12.5
	ブレーキ有り	8.9	9.8	10.6	11.4	12.3	13.1

■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 PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM		
SCON-CB/CGB		1	単相AC200V	●	●	–	● ● ● ● ● ● ● ● ● – –	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AC 100V/200V	●	–	●	● ● ● – – – – ● – – –	20000	–	6-191
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	–	–	●	● ● ● – – – – ● – – –	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。

IAI