

RCS4-WRA16C

バッテリーレスアプソ
モーターストレート
本体幅 160mm
200V ACサーボモーター
400W

■型式項目

RCS4 - WRA16C - 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	対応コントローラー	ケーブル長	オプション
		WA バッテリーレスアプソ	400 サーボモーター 400W	30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	50 50mm 800 800mm (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



ラジアル荷重対応

- POINT**
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。
 - 取付姿勢によっては注意が必要です。詳細は 1-379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	2-1073	-
ケーブル取出し方向変更 (上側) (注1)	CJT	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更 (右側) (注1)	CJR	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更 (左側) (注1)	CJL	2-1074	-
ケーブル取出し方向変更 (下側) (注1)	CJB	2-1074	-
フランジ	FL	2-1075	-
原点逆仕様	NM	2-1087	-
Tスロットナットバー (左)	NTBL	2-1087	-
Tスロットナットバー (右)	NTBR	2-1087	-

(注1) 型式項目のオプション欄に必ずど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
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)	-

メインスペック

項目	内容					
リード	ボールねじリード (mm)	30	20	10	5	
水平	可搬質量 (注2)	最大可搬質量 (kg)	30	60	80	100
	最高速度 (mm/s)	1300	1000	500	250	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.3	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)	6	12	35	50
	最高速度 (mm/s)	1300	1000	500	250	
	定格加減速度 (G)	0.3	0.5	0.7	0.3	
	最高加減速度 (G)	1.2	1.2	1	0.7	
推力	定格推力 (N)	226	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)	6	12	35	50	
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)	800	800	800	800	
	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。

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。

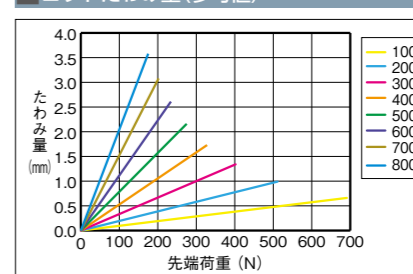
姿勢	水平						垂直			
	加速度(G)									
リード (mm)	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2	0.3	0.5	0.7	1.0	1.2
30	30	20	15	8	6	6	5	4	3	1.5
20	60	40	25	20	15	12	12	10	10	8
10	80	80	70	60		35	35	35	20	
5	100	80	60			50	30	25		

ストロークと最高速度

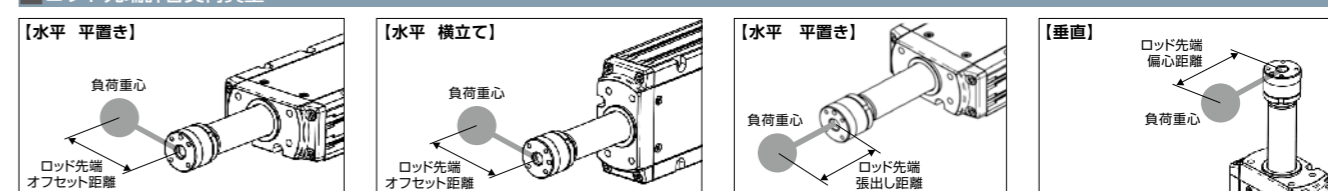
ストローク	50~250 (50mm毎)	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
リード	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	270
30	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
20	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

(単位はmm/s)

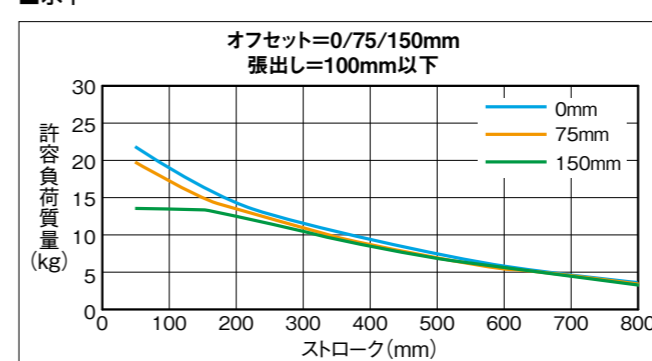
ロッドたわみ量 (参考値)



ロッド先端許容負荷質量

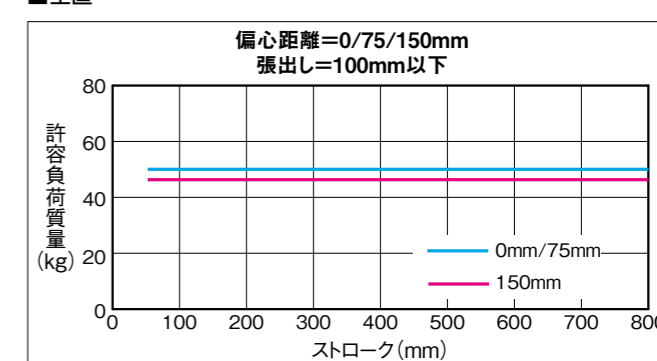


■水平



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0.2G、速度500mm/s)

■垂直



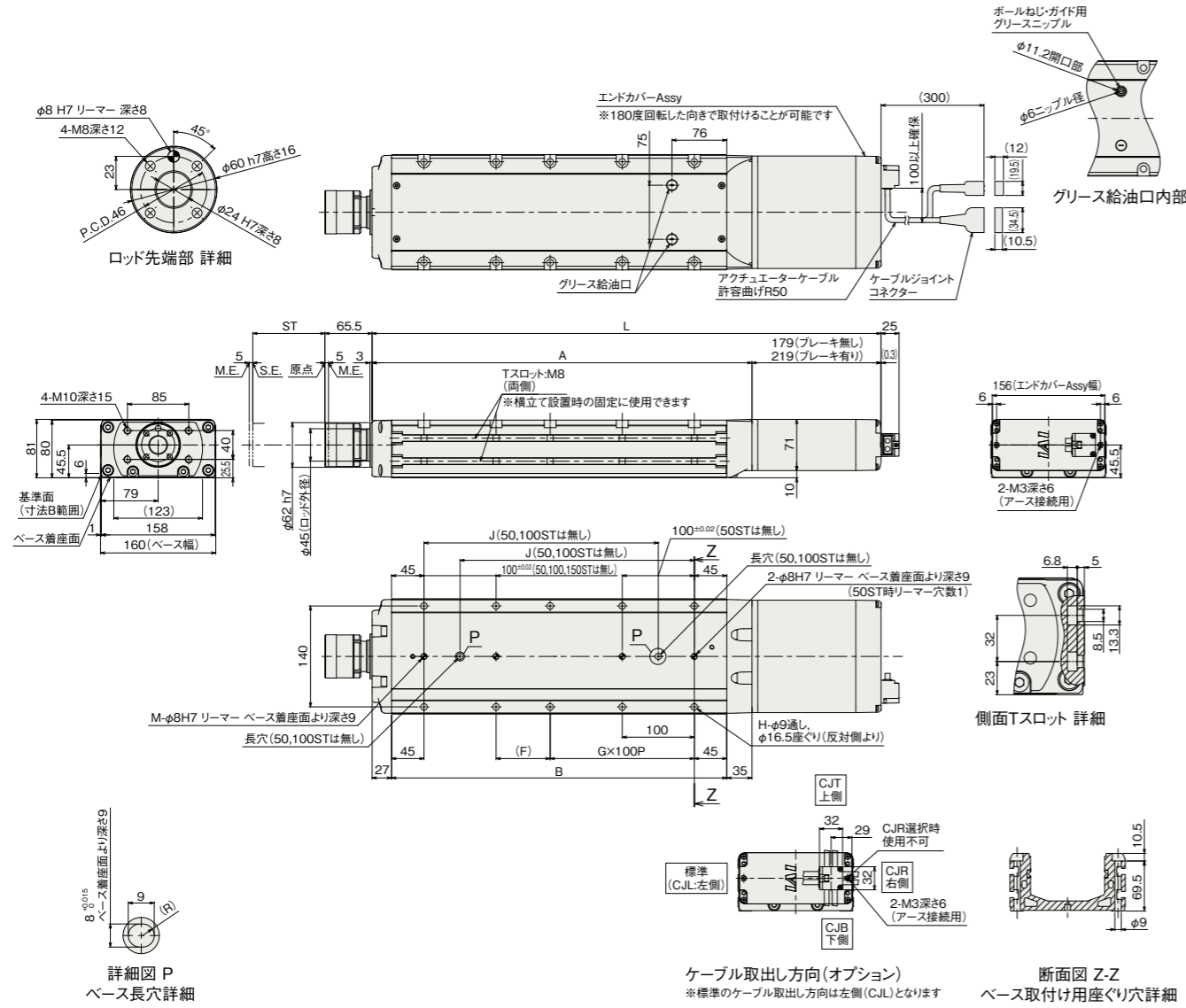
許容負荷質量の算出の条件
加減速によるモーメントを考慮した、
ガイド走行寿命5000kmとなる負荷質量。
(加速度0.2G、速度500mm/s)

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) 先端フランジリマ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、リマー穴を使用せずに搬送物を取付けてください。



■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	フレイキ無し	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206
	フレイキ有り	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
A		277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
F		125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J		-	-	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
ロッド先端静的許容荷重(N)		588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
ロッド先端静的許容トルク(N-m)		40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
3000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
	オフセット100mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
ロッド先端動的許容トルク(N-m)		20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
5000km寿命	ロッド先端動的許容荷重(N)	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
	オフセット100mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
ロッド先端動的許容トルク(N-m)		20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3

■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)	フレイキ無し	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
	フレイキ有り	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

■適用コントローラー

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AC100V/200V	●	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	6-191	
XSEL-P/Q		6	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	-	-	-	20000	-	6-217	
XSEL-RA/SA		8	単相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	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。

