

平台型/臂杆型/扁平型

RCP3 RCA2 **RCA** RCS2







RCP3 series 細小型平台型 马达单元型 宽36mm RCP3-TA3C 303 脉冲伺服型 平台型 马达单元型 宽55mm RCP3-TA5C 307 療力 宽55mm RCP3-TA6C 309 第75mm RCP3-TA7C 311 第40mm RCP3-TA3R 313 第40mm RCP3-TA4R 315 第40mm RCP3-TA4R 315 第65mm RCP3-TA5R 317 第65mm RCP3-TA6R 319 第75mm RCP3-TA6R 319 第75mm RCP3-TA6R 319 第75mm RCP3-TA6R 319 第75mm RCP3-TA6R 319 第65mm RCP3-TA6R 319 第75mm RCP3-TA6R 319 第65mm RCA2-TCA3NA 323 第58mm RCA2-TWA4NA 325 第58mm RCA2-TWA4NA 327 第58mm RCA2-TWA4NA 329 第59mm RCA2-TA4C 335 第59mm RCA2-TA4C 335 第59mm RCA2-TA6C 339
RCP3 Series平台型马达单元型宽55mmRCP3-TA5C307銀小型平台型马达折返型宽36mmRCP3-TA6C311郵件伺服型马达折返型宽36mmRCP3-TA3R313東台型马达折返型宽55mmRCP3-TA4R315東台型马达折返型宽55mmRCP3-TA5R317宽65mmRCP3-TA6R319宽75mmRCP3-TA7R321基份第32mmRCA2-TCA3NA323第36mmRCA2-TCA4NA325全长缩短型宽幅型宽50mmRCA2-TWA3NA327宽58mmRCA2-TWA4NA329全长缩短型扁平型宽61mmRCA2-TFA3NA331宽71mmRCA2-TFA4NA333马达单元型宽40mmRCA2-TA4C335宽55mmRCA2-TA5C33724V甲台型马达单元型宽65mmRCA2-TA6C339
RCP3 series第655mm RCP3-TA6C 第75mm RCP3-TA7C309 第75mm RCP3-TA7C腺沖伺服型马达折返型第36mm RCP3-TA3R 第40mm RCP3-TA4R315 第65mm RCP3-TA5R平台型马达折返型第55mm RCP3-TA5R 第65mm RCP3-TA6R 第75mm RCP3-TA7R317 第65mm RCP3-TA7R銀小型平台型全长縮短型紧凑型第32mm RCA2-TCA3NA 第36mm RCA2-TCA4NA323 第56mm RCA2-TWA3NA全长缩短型底幅型第50mm RCA2-TWA3NA 第58mm RCA2-TWA4NA327 第58mm RCA2-TWA4NARCA2全长缩短型扁平型第61mm RCA2-TFA3NA331 第71mm RCA2-TFA4NA第71mm RCA2-TFA4NA333 第55mm RCA2-TA4C335 第55mm RCA2-TA5C33724V 伺服马达型平台型马达单元型第65mm RCA2-TA6C339
第75mm RCP3-TA7C311第75mm RCP3-TA7C311個小型平台型马达折返型第36mm RCP3-TA3R313東台型马达折返型第55mm RCP3-TA5R317第65mm RCP3-TA5R319第75mm RCP3-TA6R319第75mm RCP3-TA7R321第36mm RCA2-TCA3NA323第36mm RCA2-TCA4NA325全长缩短型家幅型第50mm RCA2-TWA3NA327第58mm RCA2-TWA4NA329全长缩短型扁平型第61mm RCA2-TFA4NA331第71mm RCA2-TFA4NA331第71mm RCA2-TFA4NA333马达单元型第40mm RCA2-TA4C335第55mm RCA2-TA5C33724V平台型马达单元型第65mm RCA2-TA6C339
RCP3-TA7C 311 ターン・
脉冲伺服型细小型平台型马达折返型宽36mmRCP3-TA3R313平台型马达折返型宽55mmRCP3-TA4R315第65mmRCP3-TA5R317第65mmRCP3-TA6R319第75mmRCP3-TA7R321细小型平台型全长缩短型紧凑型宽32mmRCA2-TCA3NA323全长缩短型宽幅型宽50mmRCA2-TCA4NA325第58mmRCA2-TWA3NA327第58mmRCA2-TWA4NA329全长缩短型扁平型宽61mmRCA2-TFA3NA331第71mmRCA2-TFA4NA333马达单元型宽40mmRCA2-TA4C335第55mmRCA2-TA5C33724V平台型马达单元型宽65mmRCA2-TA6C339
RCA2 series現分型型現分析返型第55mmRCP3-TA5R317 第65mm第65mmRCP3-TA6R319 第75mm第75mmRCP3-TA7R321第32mmRCA2-TCA3NA323 第36mm第36mmRCA2-TCA4NA325全长缩短型宽幅型第50mmRCA2-TWA3NA327第58mmRCA2-TWA4NA329全长缩短型扁平型第61mmRCA2-TFA3NA331第71mmRCA2-TFA4NA333马达单元型第40mmRCA2-TA4C335第55mmRCA2-TA5C33724V 伺服马达型平台型马达单元型第65mmRCA2-TA6C339
RCA2 Series無公型
第75mm RCP3-TA7R 321 第75mm RCP3-TA7R 321 第75mm RCP3-TA7R 323 第32mm RCA2-TCA3NA 323 第36mm RCA2-TCA4NA 325 全长缩短型宽幅型 第50mm RCA2-TWA3NA 327 第58mm RCA2-TWA4NA 329 全长缩短型扁平型 第61mm RCA2-TFA3NA 331 第71mm RCA2-TFA4NA 333 第71mm RCA2-TA4C 335 第55mm RCA2-TA5C 337 339
RCA2 Series全长縮短型紧凑型宽32mm 宽36mmRCA2-TCA3NA RCA2-TCA4NA325 325 第50mm全长缩短型宽幅型宽50mmRCA2-TWA3NA 宽58mm327 RCA2-TWA4NA329 329全长缩短型扁平型宽61mmRCA2-TFA3NA 宽71mm331 RCA2-TFA4NA333 335 第55mmRCA2-TA4C 335 第55mm335 RCA2-TA5C24V 伺服马达型平台型马达单元型宽65mmRCA2-TA6C339
RCA2 Series完全 全长缩短型宽幅型宽36mm 宽50mmRCA2-TCA4NA 宽50mm327 RCA2-TWA4NA 第58mm全长缩短型扁平型 室子/编矩型扁平型 宽方1mm宽61mm RCA2-TFA3NA 宽71mmRCA2-TFA3NA RCA2-TFA4NA331 333 333 335 第55mm24V 伺服马达型平台型马达单元型宽65mmRCA2-TA6C339
RCA2 RCA2 Series全长缩短型宽幅型 全长缩短型扁平型宽50mm 宽58mm 宽61mmRCA2-TWA4NA RCA2-TFA3NA 宽71mm RCA2-TFA4NA 第71mm RCA2-TFA4NA 333 第40mm RCA2-TA4C 第55mm 第65mm RCA2-TA5C 第65mm335 RCA2-TA6C24V 伺服马达型平台型马达单元型宽65mm RCA2-TA6C339
第58mm RCA2-TWA4NA 329全长缩短型扁平型宽61mm RCA2-TFA3NA 331宽71mm RCA2-TFA4NA 333马达单元型宽40mm RCA2-TA4C 335宽55mm RCA2-TA5C 337四個服马达型平台型马达单元型宽65mm RCA2-TA6C 339
全长缩短型扁平型宽61mmRCA2-TFA3NA331宽71mmRCA2-TFA4NA333马达单元型宽40mmRCA2-TA4C335宽55mmRCA2-TA5C33724V 伺服马达型平台型马达单元型宽65mmRCA2-TA6C339
RCA2Series马达单元型宽40mmRCA2-TFA4NA333第55mmRCA2-TA4C335第55mmRCA2-TA5C33724V 伺服马达型平台型马达单元型宽65mmRCA2-TA6C339
Series马达单元型宽40mmRCA2-TA4C335宽55mmRCA2-TA5C33724V 伺服马达型平台型马达单元型宽65mmRCA2-TA6C339
24V 伺服马达型平台型马达单元型宽65mmRCA2-TA5C337339
24V 伺服马达型 平台型 马达单元型 宽65mm RCA2-TA6C 339
同服马达型 平台型 写込単元型
宽75mm RCA2-TA7C 341
细小型平台型 马达折返型 宽40mm RCA2-TA4R 343
平台型 马达折返型 宽55mm RCA2-TA5R 345
宽65mm RCA2-TA6R 347
宽75mm RCA2-TA7R 349
臂杆型 宽40mm RCA-A4R 357
RCA
series第58mm RCA-A6R361
24V
伺服马达型 ————————————————————————————————————
细小型平台型 全长缩短型紧凑型 宽48mm RCS2-TCA5N 351
全长缩短型宽幅型 宽80mm RCS2-TWA5N 353
RCS2
Series _{臂杆型} 宽40mm RCS2-A4R 363
第52mm RCS2-A5R 365
一角服马达型 第58mm RCS2-A6R 367
扁平型 宽55mm RCS2-F5D 369

细小型

标准型

拉杆型

细小型

控制器 一体型

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

夹爪型 旋转型

OIN

注章

伺服型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲 伺服 马过

伺服 马达 24V)

伺服 马达 (200V)

线性 伺服 马达

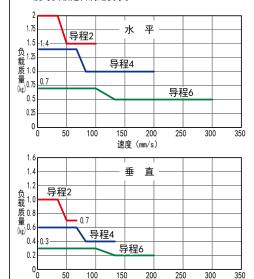




(1) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 2 与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限值即为上述值。

■速度与负载质量的关系图

由于脉冲伺服马达的特性,当提高 RCP3 系列的速度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需速度与负载是否满足要求。



驱动轴性能 ■导程与负载质量 (注 1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意。 最大负载质量(注1)最大推压力 行程 驱动丝杆 (mm) 水平 (kg) 垂直 (kg) (N) RCP3-TA3C-I-20P-6-10-20-30-40 6 \sim 0.7 ~ 0.3 15 20~100 RCP3-TA3C-I-20P-4-10-20-33-4 滚珠丝杆 4 ~ 1.4 \sim 0.6 22 (毎10mm) RCP3-TA3C-I-20P-2-10-20-3-4 2 ~2 ~ 1 45

速度 (mm/s)

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

标准价格

(2) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

③电缆长价格表(标准价格)

■行程与最高速度

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	-
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I

※RCP3 的电缆标准为机械电缆。

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

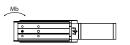
④选项价格表(标准价	ì格)		
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	1
后百占坝枚	NIM	→ 半士 DE2	免弗

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许力矩(注3)	Ma:3.2N·m Mb:4.6N·m Mc:5.1N·m
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)

(注3) 行走寿命为 5,000km 时的值。









①行程-价格表(标准价格)

①行程 (mm)

90

100

尺寸图

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

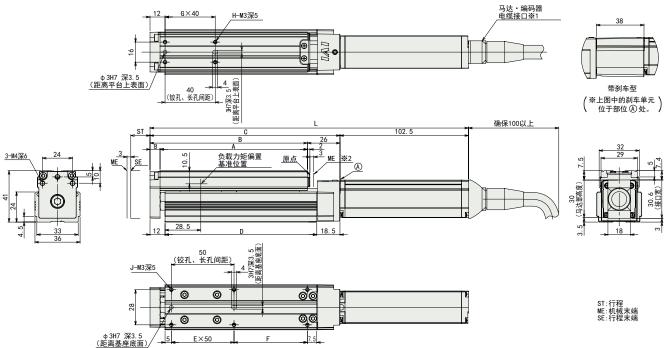
卷末P. 15

扁平型

细小型







※1 马达・编码器电缆直接连接到马达盖板。 电缆的详情请参考卷末 P59。

※2 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。

■行程-尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 O.1kg。

	行程	20	30	40	50	60	70	80	90	100
Г	无刹车	224	234	244	254	264	274	284	294	304
Ľ	带刹车	262	272	282	292	302	312	322	332	342
	Α	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
	В	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5
	С	121.5	131.5	141.5	151.5	161.5	171.5	181.5	191.5	201.5
	D	91	101	111	121	131	141	151	161	171
	Е	1	1	1	1	2	2	2	2	2
	F	28.5	38.5	48.5	58.5	18.5	28.5	38.5	48.5	58.5
	G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
	Н	4	4	4	4	6	6	6	6	6
	J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
	质量 (kg)	0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
电磁阀型	E11.	PMEC-C-20PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537	
电磁阀至		PSEP-C-20PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P547	
电磁阀多轴型 PIO规格	dine.	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照 P572		→ P563	
电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点			_	7 2003	
定位型 高输出规格		PCON-CA-20PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			-		
脉冲串型 高输出规格			PCON-CA-20PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	-	→ P607
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-20PI-Ŵ-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点				-	
脉冲串型 (差动式线驱动器规格)		PCON-PL-20PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-		
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-20PI-①-2-0	集电极开路 对应	()		参照 P628		→ P623	
串行通信型		PCON-SE-20PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-		
程序 控制型	D	PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671		→ P665	

※PSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑪为现场总线网络种类记号。

※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:100~240V)。 ※□为N(NPN规格)/P(PNP规格)的标记。

IAI

псрз-тазс 304

选型 注意

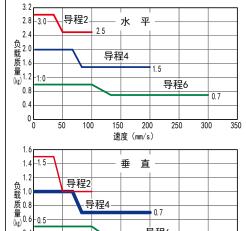
3-TA4C 电缸 细小型平台型 马达单元型联轴器型 本体宽 40mm 脉冲伺服马达 滚珠丝杆规格 RCP3 — TA4C **28P** ■型号项目 编码器种类 马达种类 系列 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 请参考 N: 无 1: 增量型规格 28P:脉冲伺服马达 6:6mm 20:20mm P1:PCON-PL/PO/SE P:1m 选项一览表 28 □尺寸 4:4mm PSFI 元时型号也为「」。 2:2mm 100:100mm S : 3m P3:PCON-CA (每 10mm) M : 5m PMEC/PSEP MSEP X□□:指定长度



(1) 负载质量是以加速度 O.3G(导程 2 与垂直使用时为 O.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限值即为上述值。

■速度与负载质量的关系图

由于脉冲伺服马达的特性,当提高 RCP3 系列的速 度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需速 度与负载是否满足要求。



驱动轴性能									
■导程与负载质量		(注 1) 移	动速度上升后	,最大负载的	能力会下降,	请务必注意。	■行	厅程与最高	速度
型묵	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负载原 水平 (kg)		最大推压力 (N)	行程 (mm)	导程	行程	
RCP3-TA4C-I-28P-6-①-②-③-④		6	~ 1	~ 0.5	25		滚	6	
RCP3-TA4C-I-28P-4-①-②-③-④	滚珠丝杆	4	~2	~ 1	37	20~100 (毎10mm)	滚珠丝杆	4	
RCP3-TA4C-I-28P-2-①-②-③-④		2	~3	~ 1.5	75		 	2	

)	导和	行程	20~100 (mm)
	漆	6	300
00 n)	滚珠丝杆	4	200
	*+	2	100

速度 (mm/s)

导程6

0.3

300

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格
20	_
30	_
40	_
50	_
60	_
70	_
80	_
90	_
100	_

(2) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

和 米	由然记号
③电缆长价税	A表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	1
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

------※RCP3 的电缆标准为机械电缆。

0.4

0.2

50

100

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

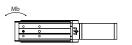
④选项价格表(标准价格)								
名称	选项记号	标准价格	标准价格					
刹车	В	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_					
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费					

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许力矩(注3)	Ma:4.2N·m Mb:6N·m Mc:8.2N·m
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

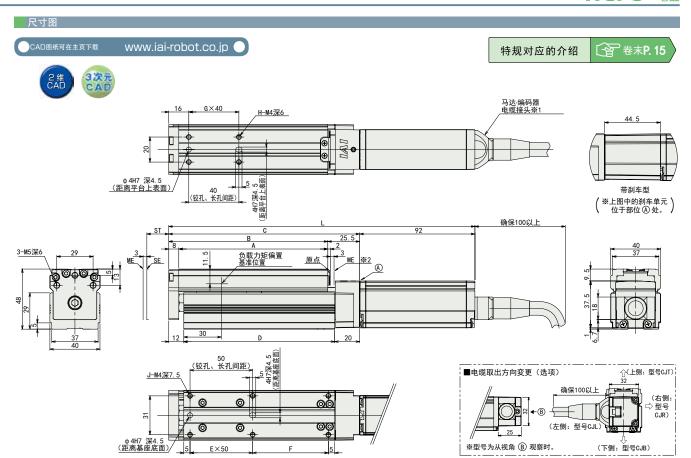
(注3) 行走寿命为5,000km 时的值。

负载力矩方向









※1 马达・编码器电缆直接连接到马达盖板。 电缆的详情请参考卷末 P59。

※2 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。

ST:行程 ME:机械末端 SE:行程末端

■行程一尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 0.2kg。

	行程	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	无刹车	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
_	带刹车	259	269	279	289	299	309	319	329	339
	Α	89	99	109	119	129	139	149	159	169
	В	97	107	117	127	137	147	157	167	177
	С	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5
	D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
	Е	1	1	1	1	2	2	2	2	2
	F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
	G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
	Н	4	4	4	4	6	6	6	6	6
	J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
	质量 (kg)	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	8.0	0.9	0.9	0.9

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型	101	PMEC-C-28PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537
电域阀至		PSEP-C-28PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	1000	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照 P572		→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点			_	7 F363
定位型 高输出规格		PCON-CA-28PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			-	
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-28PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	ı	→ P607
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-28PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点	BOL-1		-	
脉冲 串型 (差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-28PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-28PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	_	→ P623
串行通信型		PCON-SE-28PI-N-0-0	串行通信 专用型	64点			-	
程序 控制型	-	PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P665

※PSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为轴数(1~8)。 ※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。 ※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:100~240V)。 ※□为N(NPN规格)/P(PNP规格)的标记。

псрз-та4с 306

滑块型

细小型

标准型

控制器 一体型

拉杆型

m .l. #il

标准型

控制器 一体型

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

标准型

线性 伺服型

> 记尘室 付应

方水 方尘 寸应

脉冲 同服

伺服 马达 (24)

> 伺服 马达 (200V

线性 伺服

标准型

CP3-TA5C

电缸 平台型 本体宽 55mm 脉冲伺服马达 联轴器规格

RCP3 - TA5C -■型号项目 ı

类型 系列

编码器种类 马达种类 |: 增量型规格 ※ 使用简易绝对单 35 □尺寸

35P

异程 35P:脉冲伺服马达 10:10mm 5: 5mm

2.5:2.5mm

行程 25:25mm 100:100mm (毎 25mm)

适用控制器 P1:PCON-PL/PO/SE PSFI P3:PCON-CA PMEC/PSEP

MSEP

N: 无 P:1m S:3m M : 5m

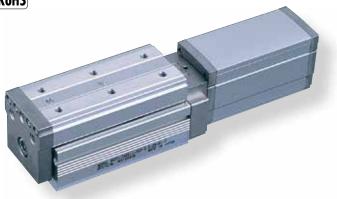
洗项 请参考 选项一览表

X□□:指定长度

电缆长

CE RoHS

※ 型号项目的内容请参考前 P47。



元时型号也为「」。

技术资料

〔全】卷末P. 5

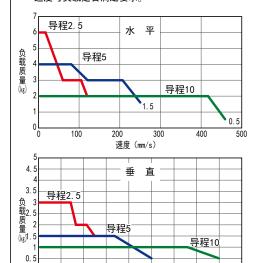
(1) RCP3系列采用了脉冲伺服马达、随速度提高,其负载能力会下降。 请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。 (2) 水平使用与垂直使用时最高速度不同,提请注意。

(3) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 2.5 与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。

(4) 进行推压动作时请参考卷末 P71

■速度与负载质量的关系图

由于脉冲伺服马达的特性,当提高 RCP3 系列的速 度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需 速度与负载是否满足要求。



驱动轴性能

选型

注章

■导程与负载质量

(注 1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意。

型 목	导程	最大负载质	5量(注1)	最大推压力	行程			
至っ	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)			
RCP3-TA5C-I-35P-10-①-②-③-④	10	~2	~ 1	34				
RCP3-TA5C-I-35P-5-①-②-③-④	5	~4	~ 1.5	68	25~100 (毎25mm)			
RCP3-TA5C-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~6	~3	136				
记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。								

■行程与最高速度

50 100 150 200 250 300 350 400

行程 导程	25 ~ 100 (\(\pi\)25mm)
10	465 (400)
5	250
2.5	125

速度 (mm/s)

※〈 〉内为垂直动作时的值

①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格
25	_
50	-
75	_
100	-

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	-
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I

- ※ 马达·编码器一体型电缆,标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	标准价格	标准价格					
			19 12 11 11					
刹车	В	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_					
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费					

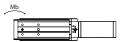
驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C1O
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质:铝 专用耐酸铝处理
静态允许力矩	Ma: 25.5N·m Mb: 36.5N·m Mc: 56.1N·m
动态允许力矩(※)	Ma: 6.57N·m Mb: 9.32N·m Mc: 14.32N·m
负载伸出长	负载力矩的范围内
适用环境温度・湿度	0~40°、85%RH以下(无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时的值。

负载力矩方向



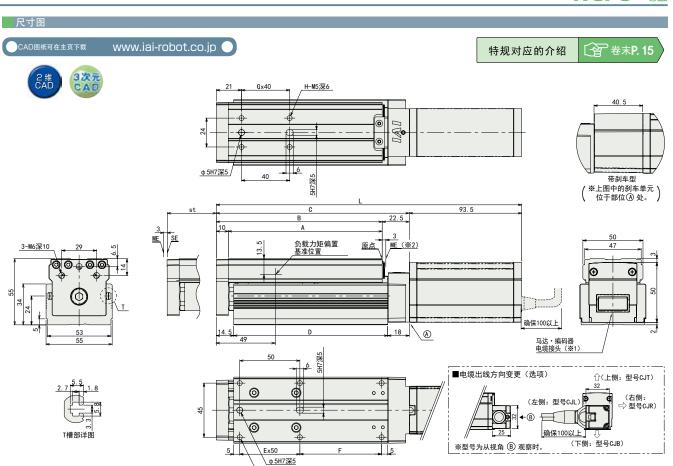




(单位为 mm/s)

平台型 臂杆型

扁平型



J-M5深10

※ 带刹车型质量 ■行程一尺寸・质量 增加 O 3kg.

			- H	JH O.OKE	•
行	程	25	50	75	100
	无刹车	229	254	279	304
L	刹车	269.5	294.5	319.5	344.5
, A	4	103	128	153	178
Е	3	113	138	163	188
()	135.5	160.5	185.5	210.5
	D		128	153	178
E		1	1	2	2
F	=	43	68	43	68
(3	1	1	2	2
Н		4	4	6	6
J		6	6	æ	8
质量	(kg)	1.2	1.4	1.5	1.7

(※1) 连接马达・编码器电缆 (一体型)。(电缆的详情请参考卷末 P59。)

(※2) 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。

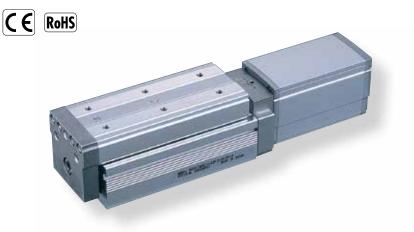
ME: 机械末端 SE:行程末端

名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页			
电磁阀型 -		PMEC-C-35PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P53			
电燃阀空		PSEP-C-35PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P54			
电磁阀多轴型 PIO规格	lun.	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照 P572	_	→ P56			
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点				7 2003			
定位型 高输出规格	*	PCON-CA-35PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			-				
脉冲串型 高输出规格		1	X	X	1	PCON-CA-35PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	-
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-35PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点	DOLTV		-				
脉冲串型 自动式线驱动器规格		PCON-PL-35PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-				
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-35PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	_	→ P62			
串行通信型		PCON-SE-35PI-N-0-0	串行通信 专用型	64点			-				
程序 控制型		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	-	→ P66			

IAI

※ 型号项目的内容请参考前 P47。

CP3-TA6C 电缸 平台型 本体宽 65mm 脉冲伺服马达 联轴器规格 RCP3 - TA6C -**42P** ■型号项目 ı 类型 编码器种类 马达种类 系列 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 请参考 |: 增量型规格 42P:脉冲伺服马达 12:12mm 25:25mm P1:PCON-PL/PO/SE N: 无 ※ 使用简易绝对单 P:1m 选项一览表 42 □尺寸 6: 6mm PSFI 元时型号也为「」。 3: 3mm 150:150mm S:3m P3:PCON-CA (毎 25mm) M : 5m PMEC/PSEP



卷末P. 5 技术资料

(1) RCP3系列采用了脉冲伺服马达、随速度提高,其负载能力会下降。 请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。 (2) 水平使用与垂直使用时最高速度不同,提请注意。

(3) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 3 与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。

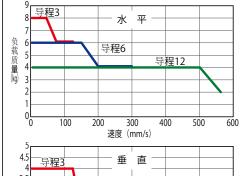
(4) 进行推压动作时请参考卷末 P71

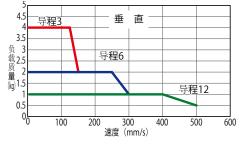
■速度与负载质量的关系图

MSEP

由于脉冲伺服马达的特性,当提高 RCP3 系列的速 度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需 速度与负载是否满足要求。

X□□:指定长度





驱动轴性能

OIN

注意

■导程与负载质量

(注 1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意。

- 1 L 1 X W X E					
	导程	最大负载质量(注1)		最大推压力	行程
坐亏 ————————————————————————————————————	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCP3-TA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~4	~ 1	60	
RCP3-TA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~6	~2	110	25~150 (每25mm)
RCP3-TA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~8	~4	189	

导程	(毎 25mm)
12	560 (500)
6	300
3	150

25 ~ 150

(单位为 mm/s)

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格
25	
50	_
75	_
100	_
125	_
150	ı

③电缆长价格表(标准价格)

■行程与最高速度

行程

※〈 〉内为垂直动作时的值

种类	种类 电缆记号	
标准型	P (1m)	-
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I

- ※ 马达·编码器一体型电缆,标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	标准价格	标准价格				
刹车	В	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_				
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费				

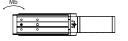
驱动轴规格

项目	内容			
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10			
重复定位精度	±0.02mm			
空转	0.1mm以下			
基座	材质:铝 专用耐酸铝处理			
静态允许力矩	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m			
动态允许力矩(※)	Ma: 7.26N·m Mb: 10.3N·m Mc: 18.25N·m			
负载伸出长	负载力矩的范围内			
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)			

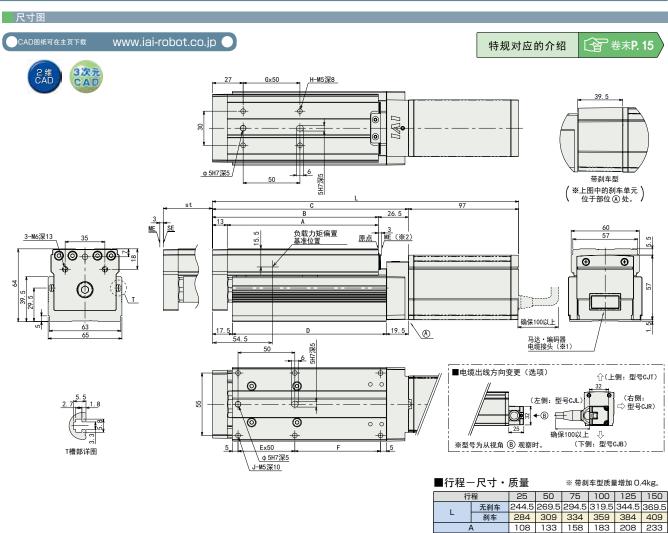
(※) 行走寿命为 5,000km 时的值。

负载力矩方向









(※1) 连接马达・编码器电缆 (一体型)。(电缆的详情请参考卷末 P59。)

(※2) 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。

ME:机械末端 SE:行程末端

行	程	25	50	75	100	125	150
	无刹车	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
L	刹车	284	309	334	359	384	409
A	١	108	133	158	183	208	233
E	3	121	146	171	196	221	246
C		147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5
)	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
Е	<u> </u>	1	1	2	2	3	3
F	=	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
(}	1	1	2	2	3	3
H	1	4	4	6	6	8	8
J	J	6	6	8	8	10	10
质量	(kg)	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。								
名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		PMEC-C-42PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P53
电微阀型		PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P54
电磁阀多轴型 PIO规格 电磁阀多轴型 现场网络规格	line i	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型		参照		→ P563	
		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572	_	7 7303
定位型 高输出规格	ń	PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			-	
脉冲串型 高输出规格	1	PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	-	→ P60
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			-	
脉冲串型 差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-42PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-	
脉冲串型 (集电极开路规格) 串行通信型		PCON-PO-42PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	_] → P62
		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P66

※PSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※②为现场总线网络种类记号。 ※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:100~240V)
※□为N(NPN规格)/P(PNP规格)的标记。

IAI

псрз-табс 310

用火生

细小型

标准型

控制器

拉杆型

标准型

控制器 一体型

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

标准型

夹爪型 旋转型

线性 伺服型

无尘室 对应

> 5水 5尘 t应

脉冲 伺服

伺服 马达 (24V)

伺服 马达 (200V

线性 伺服

细小型

标准型

夹爪型 旋转型

线性 伺服型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲伺服

马过 24V 伺用

伺服 马达 (200V)

> 线性 伺服 马达

P3-TA7C 电缸 平台型 本体宽 75mm 脉冲伺服马达 联轴器规格 RCP3 - TA7C -— 42P ■型号项目 类型 编码器种类 马达种类 系列 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 请参考 |: 增量型规格 42P:脉冲伺服马达 12:12mm 25:25mm P1:PCON-PL/PO/SE N: 无 ※ 使用简易绝对单 选项一览表 42 □尺寸 6: 6mm PSFI P:1m 元时型号也为「」。 200:200mm S:3m 3: 3mm P3:PCON-CA (毎 25mm) PMEC/PSEP M : 5m

CE RoHS

※ 型号项目的内容请参考前 P47。



技术资料 〔章 卷末P. 5

选型注意

- (1) RCP3 系列采用了脉冲伺服马达,随速度提高,其负载能力会下降。 请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。
- (2) 水平使用与垂直使用时最高速度不同,提请注意。
- (3) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 3 与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■速度与负载质量的关系图

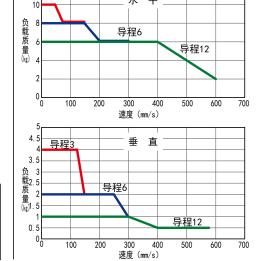
MSEP

导程3

由于脉冲伺服马达的特性, 当提高 RCP3 系列的速度时, 负载质量会随之降低。请根据下表确认所需速度与负载是否满足要求。

水 平

X□□:指定长度



驱动轴性能

■导程与负载质量

(注 1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意。

■守住与炎私灰星	,	(注1) 抄引起反工方面,取入风载能力五十年,前分名在念				
型믁	导程 (mm)	最大负载原 水平(kg)	5量 (注 1) 垂直 (kg)	最大推压力 (N)	行程 (mm)	
RCP3-TA7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~ 1	60		
RCP3-TA7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	110	25~200 (每25mm)	
RCP3-TA7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~10	~4	189		
记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。						

是 **一**行程与最高速度

行程 导程	25 ~ 200 (a 25mm)		
12	600 (580)		
6	300		
3	150		

※〈 〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格				
25	_				
50	_				
75	_				
100	_				
125	_				
150	_				
175	_				
200	_				

③电缆长价格表(标准价格)

种类	种类 电缆记号	
标准型	P (1m)	_
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

- ※ 马达·编码器一体型电缆,标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	标准价格	标准价格				
	~ ~ ~ ,		10.1E DI 1E				
刹车	В	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_				
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费				

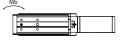
驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ 10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质:铝 专用耐酸铝处理
静态允许力矩	Ma: 42.6N·m Mb: 60.8N·m Mc: 123.2N·m
动态允许力矩(※)	Ma: 9.91N·m Mb: 14.13N·m Mc: 28.65N·m
负载伸出长	负载力矩的范围内
适用环境温度・湿度	0~40°、85%BH以下(无结囊)

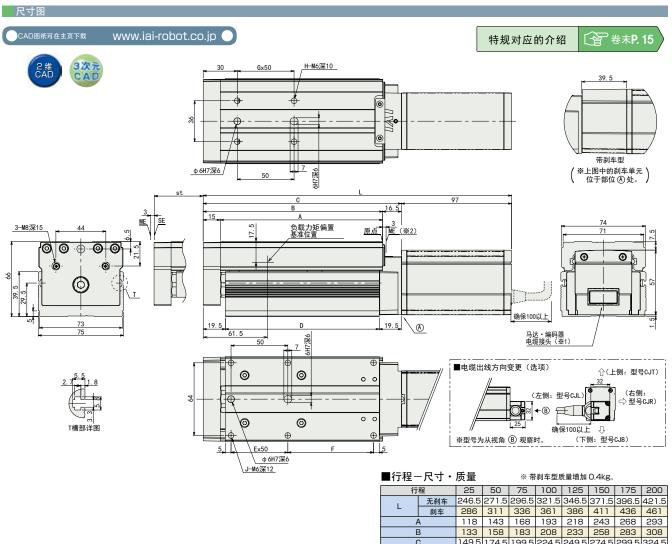
(※) 行走寿命为 5,000km 时的值。

负载力矩方向









(※1) 连接马达・编码器电缆 (一体型)。(电缆的详情请参考卷末 P59。)

(※2) 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。

ME: 机械末端 SE:行程末端

行	程	25	50	75	100	125	150	175	200
	无刹车	246.5	271.5	296.5	321.5	346.5	371.5	396.5	421.5
L	刹车	286	311	336	361	386	411	436	461
,	Ā	118	143	168	193	218	243	268	293
l l	3	133	158	183	208	233	258	283	308
(3	149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5
[)	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
	Ε	1	1	2	2	3	3	4	4
	F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
(3	1	1	2	2	3	3	4	4
I		4	4	6	6	8	8	10	10
,	J	6	6	8	8	10	10	12	12
质量	(kg)	2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6
					•				

②适用控制器	į
--------	---

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页		
电磁阀型	*101	PMEC-C-42PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537		
电域阀至		PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P547		
电磁阀多轴型 PIO规格	d coope i	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型					参照		→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572	_	→ F363		
定位型 高输出规格	(1)	PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			-			
脉冲串型 高输出规格		1	PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	ı	→ P607	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			-			
脉冲 串型 (差动式线驱动器规格)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-			
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-42PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	_	→ P623		
串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64点			-			
程序 控制型		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P665		

※PSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:100~240V)。 ※□为N(NPN规格)/P(PNP规格)的标记。

псрз-татс 312

臂杆型 扁平型

标准型

※ 型号项目的内容请参考前 P47。

平台型臂杆型 扁平型

P3-TA3R

电缸 细小型平台型 马达单元型折返型 本体宽 36mm 脉冲伺服马达 滚珠丝杆规格

RCP3 — TA3R ■型号项目 类型

系列

编码器种类 1: 增量型规格

元时型号也为「」。

20P 马达种类 20P:脉冲伺服马达 20 □尺寸

异程 6:6mm 4:4mm 2:2mm

行程 20:20mm 100:100mm (每 10mm)

适用控制器 P1:PCON-PL/PO/SE PSFI P3:PCON-CA PMEC/PSEP

N: 无 M : 5m

P:1m S : 3m

电缆长

请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明记。

洗项

MSEP X□□:指定长度

C E RoHS

上图为马达左折返规格(ML)。 技术资料

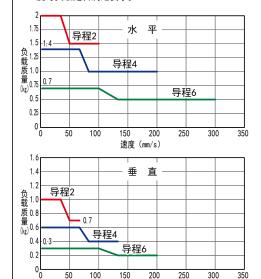
〔全】卷末P. 5

(注 1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意。

(1) 负载质量是以加速度 O.3G(导程 2 与垂直使用时为 O.2G)条件下动作时的值 加速度的上限值即为上述值 (2) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■速度与负载质量的关系图

由于脉冲伺服马达的特性,当提高 RCP3 系列的速 度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需速 度与负载是否满足要求。



速度 (mm/s)

驱动轴性能

■导程与负载质量

最大负载质量(注 1)最大推压力 行程 重复 定位精度 导程 驱动丝杆 水平 (kg) 垂直 (kg) (N) (mm) RCP3-TA3R-I-20P-6-10-20-30-4 6 \sim 0.7 ~ 0.3 15 20~100 RCP3-TA3R-I-20P-4-10-2-3-4 滚珠丝杆 4 ~ 1.4 ~ 0.6 22 ±0.02 RCP3-TA3R-I-20P-2-10-20-30-4 2 ~2 45 ~ 1

		导程	行程	20~100 (mm)
	7/4	漆	6	300 (200)
0		珠丝	4	200 (133)
		秆	2	100 (67)

■行程与最高速度

※〈〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)

①行程(mm)	标准价格
20	_
30	_
40	_
50	_
60	_
70	_
80	_
90	-
100	_

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

※RCP3 的电缆标准为机械电缆。

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

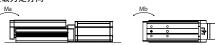
④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格					
刹车	В	→卷末 P42	_					
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费					
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费					
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费					

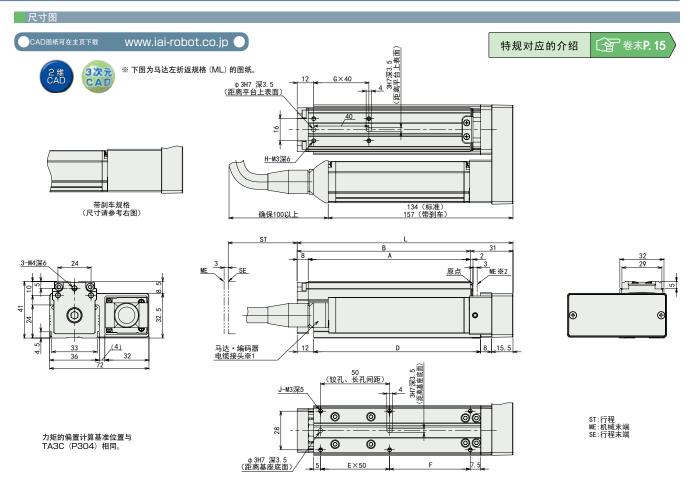
OL POTTEN TO TH	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚轧C10
空转	O.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许力矩(注3)	Ma:3.2N·m Mb:4.6N·m Mc:5.1N·m
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)

(注3) 行走寿命为 5,000km 时的值。

负载力矩方向







※1 马达·编码器电缆直接连接到马达盖板。 电缆的详情请参考卷末 P59。

※2 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。

■行程一尺	※ 带刹车型质量增加 O.1kg。								
行程	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5
Α	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
В	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5
D	91	101	111	121	131	141	151	161	171
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	28.5	38.5	48.5	58.5	18.5	28.5	38.5	48.5	58.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
Н	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
质量 (kg)	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7

名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页		
电磁阀型 -		PMEC-C-20PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P53		
电燃阀空	1	PSEP-C-20PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P54		
电磁阀多轴型 PIO规格	luc.	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照		→ P563		
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572		7 2003		
定位型 高输出规格		PCON-CA-20PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			-			
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-20PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	-	→ P607		
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-20PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			-			
脉冲串型 差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-20PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	()	(-)		-			
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-20PI-①-2-0	集电极开路 对应					参照 P628	_] → P62
串行通信型		PCON-SE-20PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-			
程序 控制型		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P66		

IAI

псрз-тазя 314

脉冲 词服 马达

平台型 臂杆型

扁平型

细小型

伺服 马达 (24V)

伺服 马达

> 线性 司服

滑块型

细小型

标准型 控制器

拉杆型

细小型

控制器 一体型

平台型 臂杆型 扁平型

夹爪型 旋转型

无尘室

防水 防尘 对应

脉冲伺肌

线性 伺服 马达

电缸 细小型平台型 马达单元型折返型 本体宽 40mm 脉冲伺服马达 滚珠丝杆规格 ■型号项目 RCP3 — TA4R **28P** 系列 类型 编码器种类 马达种类 导程 适用控制器 电缆长 选项 行程 请参考 1: 增量型规格 28P:脉冲伺服马达 6:6mm 20:20mm P1:PCON-PL/PO/SE N: 无 选项一览表 ※马达折返方向为 ML P:1m 28 □尺寸 4:4mm PSFI 元时型号也为「」。 2:2mm 100:100mm S : 3m P3:PCON-CA 或 MR, 请务必明记。 (每 10mm) M : 5m PMEC/PSEP ※ 型号项目的内容请参考前 P47。 MSEP X□□:指定长度



技术资料

〔金〕卷末P. 5

(注 1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意。

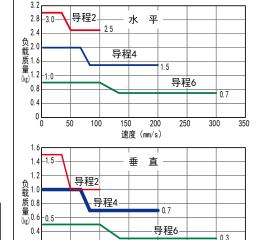


(1)负载质量是以加速度 0.3G(导程 2 与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值加速度的上限值即为上述值

(2) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■速度与负载质量的关系图

由于脉冲伺服马达的特性,当提高 RCP3 系列的速度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需速度与负载是否满足要求。



驱动轴性能

■导程与负载质量

最大负载质量(注 1)最大推压力 重复 定位精度 导程 驱动丝杆 水平 (kg) 垂直 (kg) (N) RCP3-TA4R-I-28P-6-1-2-3-4 6 ~ 0.5 25 ~ 1 20~100 RCP3-TA4R-I-28P-4-10-2-3-4 滚珠丝杆 4 ~2 37 ±0.02 ~ 1 (毎10mm) RCP3-TA4R-I-28P-2-①-②-③-④ 2 ~3 ~ 1.5 75

	导程	行程	20~100 (mm)
	滚	6	300
	滚珠丝杆	4	200
		2	100

速度 (mm/s)

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

(单位为 mm/s)

300

350

①行程一价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格
20	_
30	_
40	_
50	_
60	_
70	_
80	_
90	_
100	_

③电缆长价格表(标准价格)

0.2

50 100

■行程与最高速度

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	-
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

※RCP3 的电缆标准为机械电缆。

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	标准价格	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

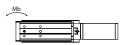
驱动轴规格

JE -93 TH 796 TH	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚轧C10
空转	O.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许力矩(注3)	Ma: 4.2N·m Mb: 6N·m Mc: 8.2N·m
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)

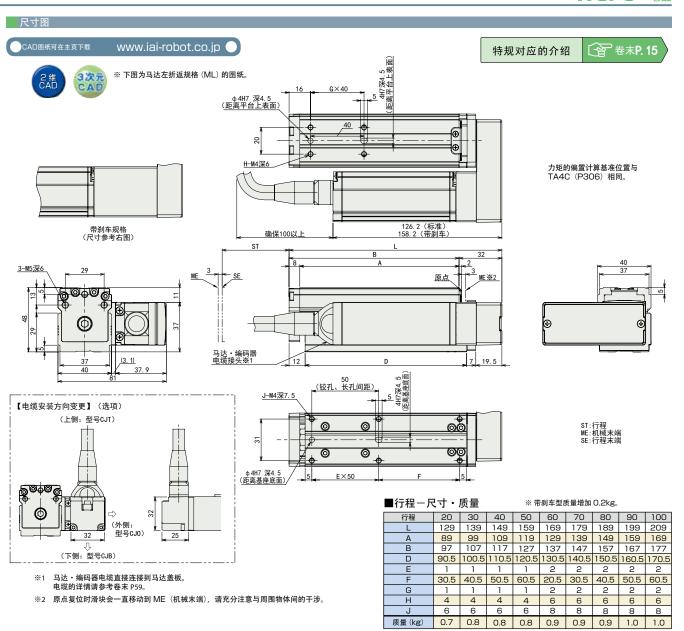
(注 3) 行走寿命为 5,000km 时的值。

负载力矩方向









2)j	适,	н	Ϋ́	制	器

名称	外观	<u></u> 型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量		参考页
		PMEC-C-28PI-①-2-⑩	可立刻上手的 简单控制器	取八疋世杰弘	AC100V AC200V	参照 P541	1かくE UI 1日 —	→ P537
电磁阀型		PSEP-C-28PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	done	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照		→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572	_	→ P563
定位型 高输出规格	é)	PCON-CA-28PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			-	
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-28PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	-	→ P607
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-28PI-Ŵ-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768点	DC24V		-	
脉冲串型 (差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-28PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-28PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	-	→ P623
串行通信型		PCON-SE-28PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型		PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	-	→ P665
※PSEL的型号为 】 轴规格。 ※①为I/O种类 (NP/PN)。								

IAI

псрз-та4 В 316

平台型

臂杆型 扁平型

细小型

标准型

P3-TA5R 电缸 平台型 本体宽 55mm 脉冲伺服马达 马达折返规格 RCP3 - TA5R -■型号项目 35P 类型 编码器种类 马达种类 申缴长 系列 异程 行程 适用控制器 洗项 请参考 1: 增量型规格 35P:脉冲伺服马达 10:10mm 25:25mm P1:PCON-PL/PO/SE N: 无 ※ 使用简易绝对单元 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 35 □尺寸 5: 5mm PSFI P:1m 时型号也为「」」。 2.5:2.5mm 100:100mm S:3m P3:PCON-CA 或 MR, 请务必明记。

(每 25mm)

CE RoHS

※型号项目的内容请参考前P47。



技术资料

卷末P. 5

OIN 注意

- (1) RCP3系列采用了脉冲伺服马达、随速度提高,其负载能力会下降。 请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。
- (2) 水平使用与垂直使用时最高速度不同,提请注意。
- (3) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 2.5 与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71

■速度与负载质量的关系图

PMEC/PSEP

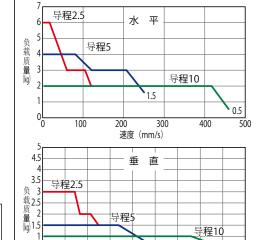
MSEP

0.5

M : 5m

X□□:指定长度

由于脉冲伺服马达的特性,当提高 RCP3 系列的速度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需 速度与负载是否满足要求。



驱动轴性能

■导程与负载质量

<u> </u> 型묵		最大负		最大推压力	行程
± ,	(mm)	水平(kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCP3-TA5R-I-35P-10-①-②-③-④	10	~2	~ 1	34	
RCP3-TA5R-I-35P-5-①-②-③-④	5	~4	~ 1.5	68	25~100 (每25mm)
RCP3-TA5R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~6	~3	136	

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度

100

150 200 250

50

行程 导程	25 ~ 100 (每 25mm)
10	465 (400)
5	250
2.5	125

速度 (mm/s)

※〈 〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

300 350 400 450

①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格
25	_
50	-
75	_
100	_

③电缆长价格表(标准价格)

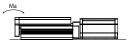
种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

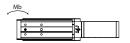
- ※ 马达·编码器一体型电缆,标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

少远项 川 竹衣(你在 川 竹)				
名称	选项记号	标准价格	标准价格	
刹车	В	→卷末 P42	_	
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_	
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→卷末 P42	_	
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_	
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费	
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费	
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费	

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质:铝 专用耐酸铝处理
静态负载力矩方向	Ma:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
动态负载力矩方向	Ma: 6.57N·m Mb: 9.32N·m Mc: 14.32N·m
负载伸出长	负载力矩的范围内
适用环境温度・湿度	0~40℃, 85%BH以下 (无结囊)

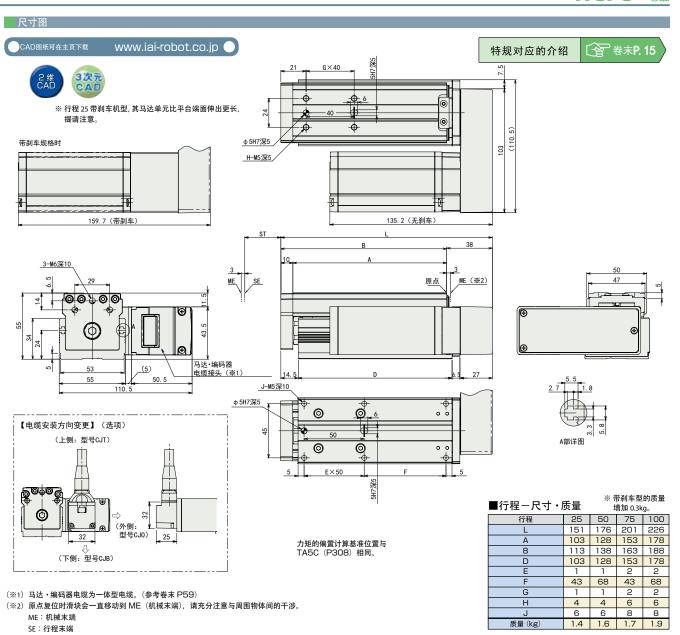
负载力矩方向







承选项价格主(标准价格)



RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量		参考页
电磁阀型		PMEC-C-35PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537
电微阀空		PSEP-C-35PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	d const	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照	-	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C-⑩-~-⑩-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572		7 - 2003
定位型 高输出规格		PCON-CA-35PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点	DC24V	参照 P618	-	→ P607
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-35PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	-			-	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-35PI-Ŵ-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			-	
脉冲 串型 (差动式线驱动器规格)		PCON-PL-35PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-	
脉冲 串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-35PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	_	→ P623
串行通信型		PCON-SE-35PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P665
※PSEL的型号为】轴规格。 ※①为I/O种类 (NP/PN)。 ※⑪为电源电压的种类 (1:100V / 2:100~240V)。 ※⑩为蚰数 (1~8)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。								

IAI

RCP3-TA5R 318

臂杆型 扁平型

标准型

细小型

标准型

旋转型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲伺服

伺服 马达 24V)

伺服 马达 200V)

线性 伺服 马达

P3-TA6R 电缸 平台型 本体宽 65mm 脉冲伺服马达 马达折返规格 RCP3 - TA6R -■型号项目 **42P** 类型 编码器种类 马达种类 系列 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 请参考 1: 增量型规格 42P:脉冲伺服马达 12:12mm 25:25mm P1:PCON-PL/PO/SE N: 无 选项一览表 ※马达折返方向为 ML ※ 使用简易绝对单元 P:1m 42 □尺寸 6: 6mm PSFI 时型号也为「」」。 3: 3mm 150:150mm S:3m P3:PCON-CA 或 MR, 请务必明记。 (毎 25mm) M : 5m PMEC/PSEP

CE RoHS

※ 型号项目的内容请参考前 P47。



技术资料

卷末P. 5

选型注意

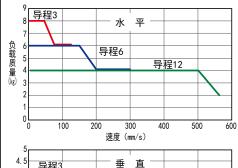
- (1) RCP3 系列采用了脉冲伺服马达、随速度提高,其负载能力会下降。 请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。
- (2) 水平使用与垂直使用时最高速度不同,提请注意。
- (3) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 3 与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

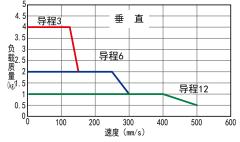
■速度与负载质量的关系图

MSEP

由于脉冲伺服马达的特性,当提高 RCP3 系列的速度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需速度与负载是否满足要求。

X□□:指定长度





驱动轴性能

■导程与负载质量

型묵	导程 (mm)	最大负 水平(kg)	载质量 垂直(kg)	最大推压力 (N)	行程 (mm)
RCP3-TA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~4	~ 1	60	
RCP3-TA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~6	~ 2	110	25~150 (每25mm)
RCP3-TA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	~8	~4	189	

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度

行程 导程	25 ~ 150 (每 25mm)
12	560 (500)
6	300
3	150

※〈 〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

①行程-价格表 (标准价格)

①行程(mm)	标准价格				
25	_				
50	_				
75	_				
100	_				
125	_				
150	_				

③电缆长价格表(标准价格)

种类 电缆记号		标准价格
标准型	P (1m)	_
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

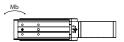
- ※ 马达・编码器一体型电缆、标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

受延项价价农 (物准价价)							
名称	选项记号	标准价格	标准价格				
刹车	В	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_				
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费				
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费				
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费				

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质:铝 专用耐酸铝处理
静态负载力矩方向	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m
动态负载力矩方向	Ma: 7.26N·m Mb: 10.3N·m Mc: 18.25N·m
负载伸出长	负载力矩的范围内
活用环境温度·温度	0~40℃ 85%BH以下(无结囊)

负载力矩方向



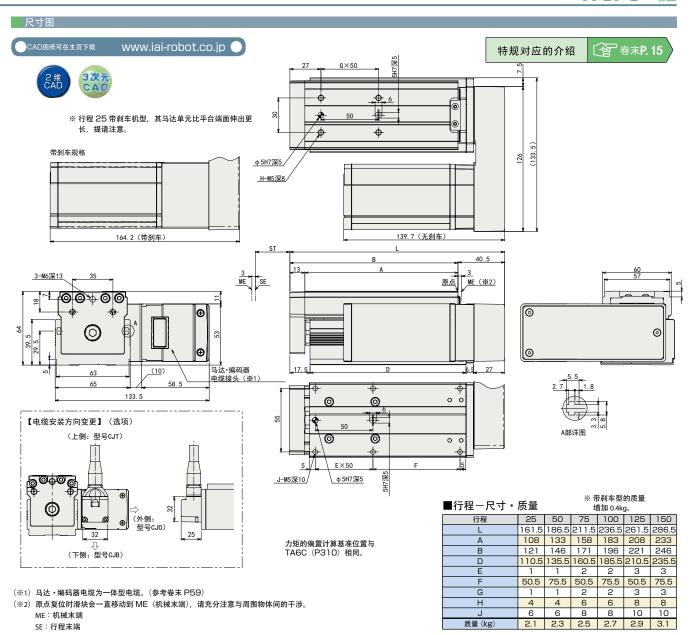




平台型

臂杆型 扁平型

标准型



つ活	田控制器	

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型	1100	PMEC-C-42PI-①-2-⑩	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537
电磁阀至		PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	1	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照 P572		→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点				7F303
定位型 高输出规格		PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点	DC24V	参照 P618	_	→ P607
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_			-	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-Ŵ-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768点			-	
脉冲串型 (差动式线驱动器规格)	e l	PCON-PL-42PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-42PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	ı	→ P623
串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			_	
程序 控制型		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P665
※PSEL的型号为1轴规格。※①为I/O种类 (NP/PN)。※⑩为电源电压的种类 (1:100V / 2:100~240V)。※⑩为轴数 (1~8)。※⑩为现场总线网络种类记号。※□为N (NPN规格) / P (PNP规格) 的标记。								

IAI

псрз-табя 320

平台型臂杆型

扁平型

标准型

P3-TA7R

电缸 平台型 本体宽 75mm 脉冲伺服马达 马达折返规格

RCP3 - TA7R -■型号项目

※ 型号项目的内容请参考前 P47。

系列

ı 类型 编码器种类

1: 增量型规格

※ 使用简易绝对单元

时型号也为「」」。

42P 马达种类

42 □尺寸

异程

6: 6mm

3: 3mm

42P:脉冲伺服马达 12:12mm

行程 25:25mm

(毎 25mm)

适用控制器 PSFI 200:200mm

MSEP

P1:PCON-PL/PO/SE P3:PCON-CA PMEC/PSEP

M : 5m

N: 无 P:1m S : 3m

请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明记。

洗项

X□□:指定长度

电缆长



技术资料

卷末P. 5

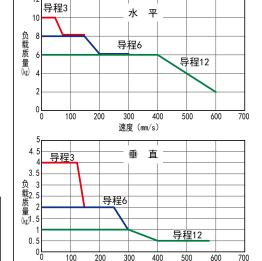
(1) RCP3系列采用了脉冲伺服马达、随速度提高,其负载能力会下降。 请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。 (2) 水平使用与垂直使用时最高速度不同,提请注意。

(3) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 3 与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。

(4) 进行推压动作时请参考卷末 P71

■速度与负载质量的关系图

由于脉冲伺服马达的特性,当提高 RCP3 系列的速度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需 速度与负载是否满足要求。



驱动轴性能

OIN

注意

■导程与负载质量

	导程	最大负载质量		最大推压力	行程	
至り	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	
RCP3-TA7R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~ 1	60		
RCP3-TA7R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	110	25~200 (每25mm)	
RCP3-TA7R-I-42P-3-①-②-③-④	3	~10	~4	189		

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度

行程 导程	25 ~ 200 (每 25mm)
12	600 (580)
6	300
3	150

速度 (mm/s)

※〈 〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格
25	_
50	-
75	_
100	_
125	_
150	_
175	_
200	_

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	-
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

- ______ ※ 马达・编码器一体型电缆,标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

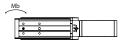
名称	选项记号	标准价格	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	-
马达左折返规格(标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

うによりは日から「日	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ 10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质:铝 专用耐酸铝处理
静态负载力矩方向	Ma: 42.6N·m Mb: 60.8N·m Mc: 132.2N·m
动态负载力矩方向	Ma: 9.91N·m Mb: 14.13N·m Mc: 28.65N·m
负载伸出长	负载力矩的范围内
活田环境温度,温度	0~40°C 85%BH以下(无结雷)

负载力矩方向

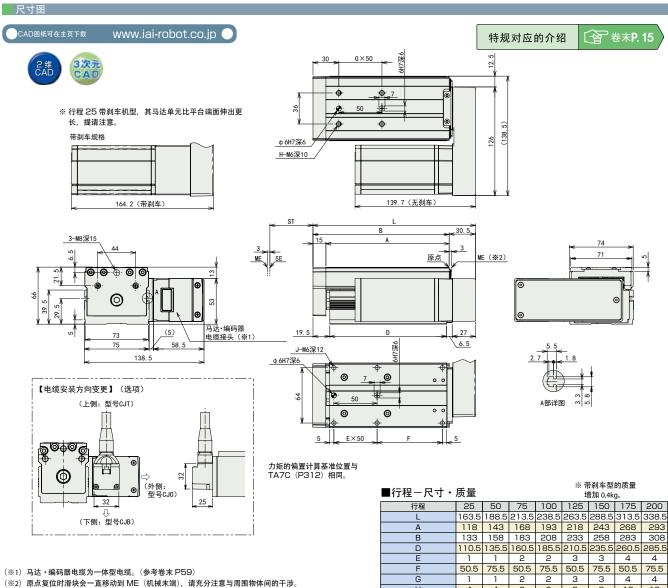






平台型 臂杆型

扁平型



ME: 机械末端 SE:行程末端

行程	25	50	75	100	125	150	175	200
L	163.5	188.5	213.5	238.5	263.5	288.5	313.5	338.5
Α	118	143	168	193	218	243	268	293
В	133	158	183	208	233	258	283	308
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
E	1	1	2	2	3	3	4	4
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	თ	თ	4	4
Н	4	4	6	6	8	8	10	10
J	6	6	8	8	10	10	12	12
质量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

名称	外观	型묵	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		PMEC-C-42PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P53
电磁阀至	1	PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P54
电磁阀多轴型 PIO规格	line.	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照	_	→ P56
电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572	_	7 750
定位型 高输出规格	ii)	PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			_	
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	-	→ P60
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-Ŵ-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768点			-	
脉冲串型 差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-42PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-42PI-①-2-0	集电极开路 对应	(-)		参照 P628	-] → P62
串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点]	参照 P671	_	→ P66

IAI

RCP3-TA7R 322

伺服 马达 (24V)

RCA2-TCA3NA 电缸 细小型平台型 全长缩短型紧凑型 本体宽 32mm 24V 伺服马达 滚珠丝杆规格/滑动丝杆规格 ■型号项目 RCA2-TCA3NA-10 系列 编码器种类 马达种类 电缆长 类型 异程 行程 适用控制器 洗项 A1:ACON |: 增量型规格 10:伺服马达 4:滚珠丝杆 4mm 30:30mm N: 无 请参考 2:滚珠丝杆 2mm 1:滚珠丝杆 1mm P : 1m 选项一览表 10W 50:50mm ASEL 元时型号也为「」。 A3:AMEC S : 3m 4S:滑动丝杆 4mm ASEP M : 5m 2S:滑动丝杆 2mm 1S:滑动丝杆 1mm ※ 型号项目的内容请参考前 P47。 **MSEP** X□□:指定长度

CE RoHS



省电对应

技术资料



选型 注意

- (1) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 1与垂直使用、滑动丝杆规格为 0.2G)条件 下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (2) 垂直使用时电源关断后拉杆可能下滑,请注意干涉。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型묵	马达功率 (W)	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	重复 定位精度 (mm)	行程 (mm)
RCA2-TCA3NA-I-10-4-10-2-3-4			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-TCA3NA-I-10-2-10-2-3-4	10	滚珠丝杆	2	1.5	0.5	85.5	±0.02	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-1-10-2-3-4			1	3	1	170.9		
RCA2-TCA3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-TCA3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	滑动丝杆	2	0.5	0.25	50.3	±0.05	30 50
RCA2-TCA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度

导程	行程	30 (mm)	50 (mm)			
滚	4	20	00			
滚珠丝杆	2	100				
* 	1	5	0			
海	4	20	00			
滑动丝杆	2	10	00			
什	1	5	0			

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

4=40	标准价格		
行程 (mm)	驱动	丝杆	
(111111)	滚珠丝杆	滑动丝杆	
30	_	_	
50	_	_	

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
电缆接口左侧出线	K1	→卷末 P51	免费
电缆接口前侧出线	K2	→卷末 P51	免费
电缆接口右侧出线	К3	→卷末 P51	免费
省电对应	LA	→卷末 P52	免费

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

- ※ RCA2 的电缆标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

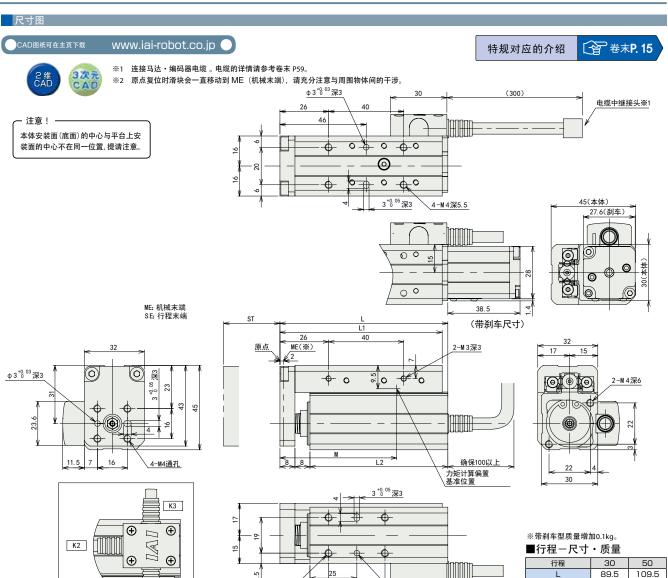
项目		内容
驱动方式		滚珠丝杆/滑动丝杆 φ 4mm 滚轧 C10
空转		滚珠丝杆:0.1MM以下/滑动丝杆:0.3MM以下(初始值)
缸体		材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许力矩(注)		Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:3.3N·m
静态允许力矩		Ma: 14.1N·m Mb: 14.1N·m Mc: 6.7N·m
适用环境温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (无结露)
+4=4	滑动丝杆规格	水平使用1000万次往返 垂直使用500万次往返
走行寿命	滚珠丝杆规格	5,000km 或 5,000 万次往返(※)

- (注) 导轨的寿命设定为 5,000km 时。
- (※) 导程为 1 时,行走寿命为 3,000km 或 5,000 次往返。

平台型 臂杆型

扁平型

细小型



②适用控制器 RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 ※支持ACON-CY型控制器。								
名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量		参考页
电磁阀型	William I	AMEC-C-10I①-⑩-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P53
电燃阀型	1	ASEP-C-10I①-⑪-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P54
电磁阀多轴型 PIO规格	line.	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型					\ DEG
电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	→ P563
定位型	B	ACON-C-10I①	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A	-	→ P631
安全等级对应 定位型		ACON-CG-10I①-⑩-2-0	512点	512 点	DC24V	最大 4.4A (省电规格)	-	
脉冲串输入型 差动式线驱动器规格	O.	ACON-PL-10I①-⑩-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	6	ACON-PO-10I①-①-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)			_	
串行通信型		ACON-SE-10I①-N-0-0	串行通信 专用型	64点			-	
程序 控制型		ASEL-CS-1-10I①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P67

10

4-M4深4

φ3^{+0.03}深3

K1

电缆出线方向变更

L1

L2

М

质量 (kg)

86.5

73.5

64

0.37

106.5

93.5

84

0.44

马达 (24V)

RCA2-TCA4NA

电缸 细小型平台型 全长缩短型紧凑型 本体宽 36mm 24V 伺服马达 滚珠丝杆规格/滑动丝杆规格

■型号项目 RCA2 - TCA4NA -

编码器种类 |: 增量型规格

元时型号也为「」。

20 马达种类 20:伺服马达

20W

异程 6:滚珠丝杆 6mm 4:滚珠丝杆 4mm 2:滚珠丝杆 2mm

6S:滑动丝杆 6mm

4S:滑动丝杆 4mm

行程 30:30mm 50:50mm

适用控制器 A1:ACON ASEL A3:AMEC

MSEP

ASEP

洗项 请参考 选项一览表

P : 1m S : 3m X□□:指定长度

电缆长

N: 无

M : 5m

CE RoHS

※ 型号项目的内容请参考前 P47。



省电对应

技术资料

卷末P. 5

- (1) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 2 与垂直使用、滑动丝杆规格为 0.2G) 条件 下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (2) 垂直使用时电源关断后拉杆可能下滑,请注意干涉。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型믁	马达功率 (W)	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负 水平(kg)	载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	重复 定位精度 (mm)	行程 (mm)
RCA2-TCA4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5	33.8		
RCA2-TCA4NA-I-20-4-①-②-③-④	20	滚珠丝杆	4	3	0.75	50.7	±0.02	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TCA4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9		
RCA2-TCA4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	滑动丝杆	4	0.5	0.25	29.8	±0.05	30 50
RCA2-TCA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

■行程与最高速度

导程	行程	30 (mm)	50 (mm)		
滚	6	270 (220)	300		
滚珠丝杆	4	200			
杆	2	10	00		
漫	6	220	300		
滑动丝杆	4	20	00		
什	2	100			
* <	〉内为垂直	动作时的值	(单位为 mm/s)		

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

①行程-价格表 (标准价格)

行程	标准	价格		
(mm)	驱动丝杆			
(111111)	滚珠丝杆	滑动丝杆		
30	_	_		
50	_	_		

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
(机械电缆)	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

- ※ RCA2 的电缆标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
电缆接口左侧出线	K1	→卷末 P51	免费
电缆接口前侧出线	K2	→卷末 P51	免费
电缆接口右侧出线	К3	→卷末 P51	免费
省电对应	LA	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

	项目	内容
驱动方式		滚珠丝杆/滑动丝杆 φ6mm 滚轧C10
空转		滚珠丝杆:0.1mm以下/滑动丝杆:0.3mm以下(初始值)
缸体		材质:铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许力矩 (注)		Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:3.3N·m
静态允许力]矩	Ma: 14.1N·m Mb: 14.1N·m Mc: 6.7N·m
适用环境温	度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)
走行寿命	滑动丝杆规格	水平使用1000万次往返 垂直使用500万次往返
た11 存即	滚珠丝杆规格	5,000km 或 5,000 万次往返

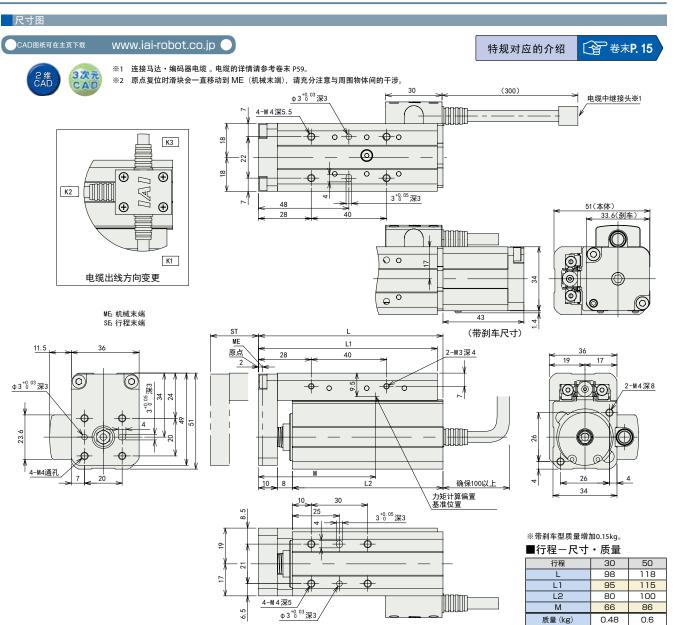
(注) 导轨的寿命设定为 5,000km 时。

平台型 臂杆型

扁平型

细小型

伺服 马达 (24V)



名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-20I①	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P53
电磁阀型	1	ASEP-C-20I①-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_ → F	→ P54
电磁阀多轴型 PIO规格	100	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型					→ P56
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-∭-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				71 300
定位型		ACON-C-20I①-⑪-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A	-	
安全等级对应 定位型		ACON-CG-20I①-⑩-2-0	512点	012#	DC24V	最大 4.4A (省电规格)	-	→ P631
脉冲串输入型 差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ć.	ACON-PO-20I()-(i)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)			_	
串行通信型		ACON-SE-20I①-N-0-0	串行通信 专用型	64点			-	
程序 控制型		ASEL-CS-1-20I①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P67

IAI

伺服 马达

RCA2-TWA3NA 电缸 细小型平台型 全长缩短型宽幅型 本体宽 50mm 24V 伺服马达 滚珠丝杆规格/滑动丝杆规格 ■型号项目 RCA2 - TWA3NA -10 编码器种类 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 A1:ACON |: 增量型规格 10:伺服马达 4:滚珠丝杆 4mm 30:30mm N: 无 请参考 2:滚珠丝杆 2mm 1:滚珠丝杆 1mm P : 1m 选项一览表 ASEL 10W 50:50mm 元时型号也为「」。 A3:AMEC S : 3m

4S:滑动丝杆 4mm

2S:滑动丝杆 2mm 1S:滑动丝杆 1mm

CE RoHS

※ 型号项目的内容请参考前 P47。



省电对应

技术资料





- (1) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 1与垂直使用、滑动丝杆规格为 0.2G)条件 下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (2) 垂直使用时电源关断后拉杆可能下滑,请注意干涉。

ASEP

MSEP

M : 5m

X□□:指定长度

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	重复 定位精度 (mm)	行程 (mm)
RCA2-TWA3NA-I-10-4-10-20-33-4			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-TWA3NA-I-10-2-①-②-③-④	10	滚珠丝杆	2	1.5	0.5	85.5	±0.02	30 50
RCA2-TWA3NA-I-10-1-10-1-2-3-4			1	3	1	170.9		
RCA2-TWA3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-TWA3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	滑动丝杆	2	0.5	0.25	50.3	±0.05	30 50
RCA2-TWA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		
己号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。								

■行程与最高速度

导程	行程	行程 30 50 (mm)					
滚	4	20	00				
滚珠丝杆	2	100					
* 	1	50					
海	4	20	00				
滑动丝杆	2	100					
什	1	5	0				

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

行程	标准	价格	
1万作王 (mm)	驱动丝杆		
(111111)	滚珠丝杆	滑动丝杆	
30	_	_	
50		_	

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
(机械电缆)	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

- ※ RCA2 的电缆标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
电缆接口左侧出线	K1	→卷末 P51	免费
电缆接口前侧出线	K2	→卷末 P51	免费
电缆接口右侧出线	К3	→卷末 P51	免费
省电对应	LA	→卷末 P52	免费

	项目	内容			
驱动方式		滚珠丝杆/滑动丝杆 φ 4mm 滚轧 C10			
空转		滚珠丝杆:0.1MM以下/滑动丝杆:0.3MM以下(初始值)			
缸体	,	材质:铝 表面白色耐酸铝处理			
动态允许力)矩(注)	Ma: 9.9N·m Mb: 9.9N·m Mc: 9.4N·m			
静态允许力]矩	Ma: 14.1N·m Mb: 14.1N·m Mc: 19.1N·m			
适用环境温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (无结露)			
走行寿命	滑动丝杆规格	水平使用1000万次往返 垂直使用500万次往返			
走 行 寿 印	滚珠丝杆规格	5,000km 或 5,000 万次往返(※)			

- (注) 导轨的寿命设定为 5,000km 时。
- (※) 导程为 1 时,行走寿命为 3,000km 或 5,000 次往返。



CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

後末₽.15

平台型 臂杆型

扁平型

细小型

伺服 马达 (24V)

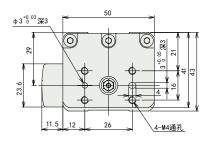


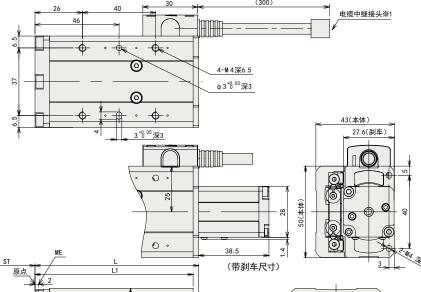


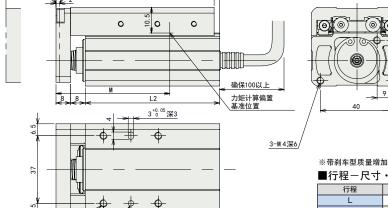
※1 连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。

※2 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。

ME: 机械末端 SE: 行程末端







- × 1	17利干空灰里塔/	ли.ткд₀	
	行程-尺寸	・质量	
	行程	30	50
	L	89.5	109.5
	L1	86.5	106.5
	L2	73.5	93.5
	М	64	84
	质量 (kg)	0.52	0.58

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 ※支持ACON-CY型控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页								
电磁阀型		AMEC-C-10I①-①-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537								
电磁阀至	1	ASEP-C-10I①-⑩-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547								
电磁阀多轴型 PIO规格	line	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型					_	→ P563							
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				7 F303								
定位型		ACON-C-10I①-①-2-0	最大定位点数	512点	I	额定 1	(标准规格) 额定 1.3A	额定 1.3A		额定 1.3A	额定 1.3A	额定 1.3A	-			
安全等级对应 定位型		ACON-CG-10I①-⑩-2-0	512点	OIL M	DC24V	(省电规格)	-									
脉冲串输入型 差动式线驱动器规格)		ACON-PL-10I①-⑩-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(_)		额定 1.3A 最大 2.5A	I	→ P631								
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	e .	ACON-PO-10I①-⑪-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)	(-)	(-)	()	()	. ,	(-)					-	
串行通信型		ACON-SE-10I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点	· 点			_								
程序 控制型		ASEL-CS-1-10I①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675								

φ3^{+0.03}深3

※ASEL的型号为 1 轴规格。 ※⑪为轴数 (1~8)。 ※①为省电对应时,记入记号(LA)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。

RCA2-TWA4NA

电缸 细小型平台型 全长缩短型宽幅型 本体宽 58mm 24V 伺服马达 滚珠丝杆规格/滑动丝杆规格

■型号项目 RCA2 — TWA4NA — 类型

编码器种类 |: 增量型规格

元时型号也为「」。

20 马达种类 20:伺服马达

20W

异程 6:滚珠丝杆 6mm 4:滚珠丝杆 4mm 2:滚珠丝杆 2mm

6S:滑动丝杆 6mm

4S:滑动丝杆 4mm

行程 30:30mm

50:50mm

适用控制器 A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP

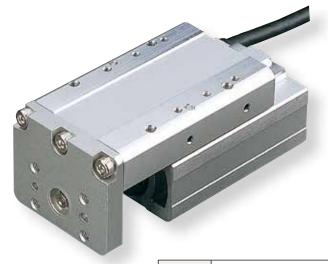
请参考 N: 无 P : 1m 选项一览表 S : 3m

电缆长

M : 5m **MSEP** X□□:指定长度

CE RoHS

※ 型号项目的内容请参考前 P47。



省电对应

洗项

技术资料

卷末P. 5



- (1) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 2 与垂直使用、滑动丝杆规格为 0.2G) 条件 下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (2) 垂直使用时电源关断后拉杆可能下滑,请注意干涉。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型믁	马达功率 (W)	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负 水平(kg)	载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	重复 定位精度 (mm)	行程 (mm)
RCA2-TWA4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5	33.8		
RCA2-TWA4NA-I-20-4-11-22-33-4	20	滚珠丝杆	4	3	0.75	50.7	±0.02	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TWA4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9		
RCA2-TWA4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	滑动丝杆	4	0.5	0.25	29.8	±0.05	30 50
RCA2-TWA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

■行程与最高速度

导程	行程	30 (mm)	50 (mm)		
滚	6	270 (220)	300		
滚珠丝杆	4	20	00		
杆	2	100			
漫	6	220	300		
滑动丝杆	4	200			
杆	2	10	00		

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

※〈 〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

①行程一价格表(标准价格)

行程	标准价格			
	驱动丝杆			
(mm)	滚珠丝杆	滑动丝杆		
30	-	_		
50	1	_		

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	-

- ※ RCA2 的电缆标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参照页	标准价格					
刹车	В	→卷末 P42	_					
电缆接口左侧出线	K1	→卷末 P51	免费					
电缆接口前侧出线	K2	→卷末 P51	免费					
电缆接口右侧出线	K3	→卷末 P51	免费					
省电对应	LA	→卷末 P52	免费					

	项目	内容			
驱动方式		滚珠丝杆/滑动丝杆 φ6mm 滚轧C10			
空转		滚珠丝杆:0.1mm以下/滑动丝杆:0.3mm以下(初始值)			
缸体		材质:铝 表面白色耐酸铝处理			
动态允许力	7矩(注)	Ma: 9.9N·m Mb: 9.9N·m Mc: 12.2N·m			
静态允许力	矩	Ma: 14.1N·m Mb: 14.1N·m Mc: 24.8N·m			
适用环境温	温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)			
走行寿命	滑动丝杆规格	水平使用1000万次往返 垂直使用500万次往返			
正 打 存 叩	滚珠丝杆坝格	5 000km 或 5 000 万次往返			

(注) 导轨的寿命设定为 5,000km 时。

尺寸图

www.iai-robot.co.jp

卷末P. 15





※1 连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。

※2 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。

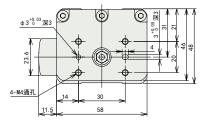
特规对应的介绍

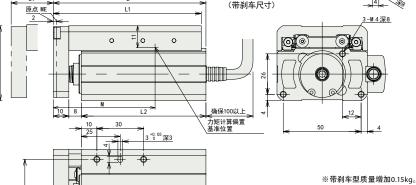
电缆中继接头※1 4-M 4 深7 φ ⊚

K3 **① ①** 11/4 K2 **①** • K1 电缆出线方向变更

ME: 机械末端 SE: 行程末端

0 3 0 深3 48(本体) 33.6(刹车) 58(本体) (带刹车尺寸)





■行程-尺寸•质量

■17年一代り	1	
行程	30	50
L	98	118
L1	95	115
L2	80	100
M	66	86
质量 (kg)	0.65	0.77

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 ※支持ACON-CY型控制器。

ф3 0

[名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页								
	电磁阀型		AMEC-C-20I①-①-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537								
	电磁阀主	1	ASEP-C-20I①-⑩-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547								
	电磁阀多轴型 PIO规格	line	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型		_	→ P563										
	电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-∭-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				7 F303								
	定位型		ACON-C-20I①-①-2-0	最大定位点数 512点 512点 DC24V		(标准规格) 额定 1.3A		额定 1.3A	额定 1.3A	额定 1.3A	额定 1.3A	-					
	安全等级对应 定位型		ACON-CG-20I①-⑩-2-0		512点 512点	DC24V		-									
	脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(_)			-	→ P631								
	脉冲串输入型 (集电极开路规格)	e .	ACON-PO-20I()-())-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)		(-)				-	
	串行通信型		ACON-SE-20I①-N-0-0	串行通信 专用型				_									
	程序 控制型		ASEL-CS-1-20I①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675								

※ASEL的型号为 1 轴规格。 ※⑪为轴数 (1~8)。

※①为省电对应时,记入记号(LA)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

※⑪为I/O种类(NP/PN)。

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

伺服 马达 (24V)

伺服 马达 (24V)

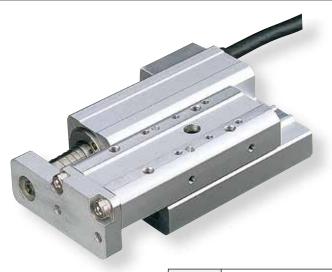
RCA2-TFA3NA 电缸 细小型平台型 全长缩短型扁平型 本体宽 61mm 24V 伺服马达 滚珠丝杆规格/滑动丝杆规格 ■型号项目 RCA2 — TFA3NA — 10 编码器种类 马达种类 电缆长 异程 行程 适用控制器 洗项 A1:ACON |: 增量型规格 10:伺服马达 4:滚珠丝杆 4mm 30:30mm N: 无 请参考 2:滚珠丝杆 2mm 1:滚珠丝杆 1mm P : 1m 选项一览表 10W 50:50mm ASEL 元时型号也为「」。

4S:滑动丝杆 4mm

2S:滑动丝杆 2mm 1S:滑动丝杆 1mm

CE RoHS

※ 型号项目的内容请参考前 P47。



省电对应

技术资料





- (1) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 1与垂直使用、滑动丝杆规格为 0.2G)条件 下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (2) 垂直使用时电源关断后拉杆可能下滑,请注意干涉。

A3:AMEC

ASEP

MSEP

S : 3m

M : 5m

X□□:指定长度

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型묵	马达功率 (W)	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	重复 定位精度 (mm)	行程 (mm)
RCA2-TFA3NA-I-10-4-10-2-3-4			4	0.75	0.25	42.7		
RCA2-TFA3NA-I-10-2-10-2-3-4	10	滚珠丝杆	2	1.5	0.5	85.5	±0.02	30 50
RCA2-TFA3NA-I-10-1-10-1-20-33-4			1	3	1	170.9		
RCA2-TFA3NA-I-10-4S-①-②-③-④			4	0.25	0.125	25.1		
RCA2-TFA3NA-I-10-2S-①-②-③-④	10	滑动丝杆	2	0.5	0.25	50.3	±0.05	30 50
RCA2-TFA3NA-I-10-1S-①-②-③-④			1	1	0.5	100.5		

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度

导程	行程	30 (mm)	50 (mm)		
滚	4	20	00		
滚珠丝杆	2	100			
* 	1	50			
海	4	20	00		
滑动丝杆	2	100			
什	1	5	0		

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

行程	标准价格		
1万4至 (mm)	驱动丝杆		
(mm)	滚珠丝杆	滑动丝杆	
30	_	_	
50	_	_	

②电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
(机械电缆)	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

- ※ RCA2 的电缆标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
电缆接口左侧出线	K1	→卷末 P51	免费
电缆接口前侧出线	K2	→卷末 P51	免费
电缆接口右侧出线	К3	→卷末 P51	免费
省电对应	LA	→卷末 P52	免费

项目		内容	
驱动方式		滚珠丝杆/滑动丝杆 φ 4mm 滚轧 C10	
空转		滚珠丝杆:0.1MM以下/滑动丝杆:0.3MM以下(初始值)	
缸体		材质:铝 表面白色耐酸铝处理	
动态允许力矩 (注)		Ma:9.9N·m Mb:9.9N·m Mc:3.3N·m	
静态允许力]矩	Ma: 14.1N·m Mb: 14.1N·m Mc: 6.7N·m	
适用环境温度・湿度		0~40℃、85%RH以下(无结露)	
走行寿命	滑动丝杆规格	水平使用1000万次往返 垂直使用500万次往返	
走行寿命	滚珠丝杆规格	5,000km 或 5,000 万次往返(※)	

- (注) 导轨的寿命设定为 5,000km 时。
- (※) 导程为 1 时,行走寿命为 3,000km 或 5,000 次往返。

尺寸图

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P. 15

平台型 臂杆型

扁平型

细小型





K2

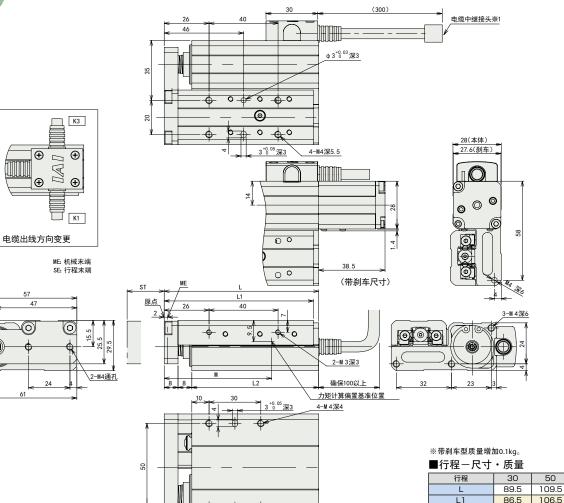
•

 \oplus

0

※1 连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。

※2 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。



(2)	囲	控	劁	哭

11.5

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 ※支持ACON-CY型控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
电磁阀型		AMEC-C-10I①2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537	
电磁阀至	1	ASEP-C-10I①-@-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547	
电磁阀多轴型 PIO规格	100	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型					_	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格	===	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	→ F363	
定位型		ACON-C-10I①-@-2-0	最大定位点数	512点	1	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格)	额定 1.3A	-	
安全等级对应 定位型	-	ACON-CG-10I①-®-2-0	512点	SIEM	DC24V		-		
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-10I①-⑩-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė	ACON-PO-10I①-①-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)			-		
串行通信型		ACON-SE-10I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			_		
程序 控制型		ASEL-CS-1-10I①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点	500点		-	→ P675	
※ASEL的型号为 T 轴规格。 ※①为省电对应时, 记入记号 (LA)。 ※①为l/O种类 (NP/PN)。 ※⑩为轴数 (1~8)。									

25

φ3^{+0.03}深3

IAI

RCA2-TFA3NA 332

73.5

64

0.4

12 М

质量 (kg)

93.5

84

0.48

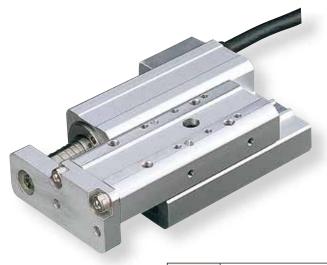
伺服 马达 (24V)

伺服 马达 (24V)

RCA2-TFA4NA 电缸 细小型平台型 全长缩短型扁平型 本体宽 71mm 24V 伺服马达 滚珠丝杆规格/滑动丝杆规格 ■型号项目 RCA2 - TFA4NA -20 类型 编码器种类 马达种类 电缆长 异程 行程 适用控制器 洗项 6:滚珠丝杆 6mm 4:滚珠丝杆 4mm 2:滚珠丝杆 2mm A1:ACON 请参考 |: 增量型规格 20:伺服马达 30:30mm N: 无 P : 1m 选项一览表 20W 50:50mm ASEL 元时型号也为「」。 A3:AMEC S : 3m 6S:滑动丝杆 6mm ASEP M : 5m 4S:滑动丝杆 4mm

CE RoHS

※ 型号项目的内容请参考前 P47。



省电对应

X□□:指定长度

卷末P. 5 技术资料



- (1) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 2 与垂直使用、滑动丝杆规格为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (2) 垂直使用时电源关断后拉杆可能下滑,请注意干涉。

MSEP

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	重复 定位精度 (mm)	行程 (mm)
RCA2-TFA4NA-I-20-6-①-②-③-④			6	2	0.5	33.8		
RCA2-TFA4NA-I-20-4-①-②-③-④	20	滚珠丝杆	4	3	0.75	50.7	±0.02	30 50
RCA2-TFA4NA-I-20-2-①-②-③-④			2	6	1.5	101.5		
RCA2-TFA4NA-I-20-6S-①-②-③-④			6	0.25	0.125	19.9		
RCA2-TFA4NA-I-20-4S-①-②-③-④	20	滑动丝杆	4	0.5	0.25	29.8	±0.05	30 50
RCA2-TFA4NA-I-20-2S-①-②-③-④			2	1	0.5	59.7		

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度

与程	行程	30 (mm)	50 (mm)	
滚	6	270 (220)	300	
滚珠丝杆	4	20	00	
<u></u> ₩	2	100		
海	6	220	300	
滑动丝杆	4	200		
 	2	10	00	

※〈 〉内为垂直动作时的值 (单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

行程	标准	价格
13 1± (mm)	驱动丝杆	
(mm)	滚珠丝杆	滑动丝杆
30	_	_
50	_	_

种类	电缆记号	标准价格		
标准型	P (1m)	_		
	S (3m)	_		
(机械电缆)	M (5m)	_		
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-		
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-		
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_		
ツ DCAO 始由然に生生担は由然				

- ※ RCA2 的电缆标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③电缆长价格表 (标准价格)

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
电缆接口左侧出线	K1	→卷末 P51	免费
电缆接口前侧出线	K2	→卷末 P51	免费
电缆接口右侧出线	К3	→卷末 P51	免费
省电对应	LA	→卷末 P52	免费

	项目	内容				
驱动方式		滚珠丝杆/滑动丝杆 φ6mm 滚轧C10				
空转		滚珠丝杆: 0.1mm以下/滑动丝杆: 0.3mm以下(初始值)				
缸体		材质: 铝 表面白色耐酸铝处理				
动态允许力	7矩(注)	Ma: 9.9N·m Mb: 9.9N·m Mc: 3.3N·m				
静态允许力	矩	Ma: 14.1N·m Mb: 14.1N·m Mc: 6.7N·m				
适用环境温度・湿度		0~40℃、85%RH以下 (无结露)				
走行寿命	滑动丝杆规格	水平使用1000万次往返 垂直使用500万次往返				
正打荐叩	滚珠丝杆坝格	5 000km 或 5 000 万次往返				

(注) 导轨的寿命设定为 5,000km 时。

尺寸图

www.iai-robot.co.jp

К3

11/4/11

•

K1

⊕

电缆出线方向变更

特规对应的介绍

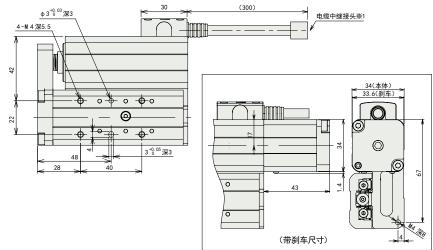
卷末P. 15

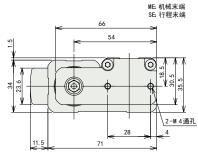


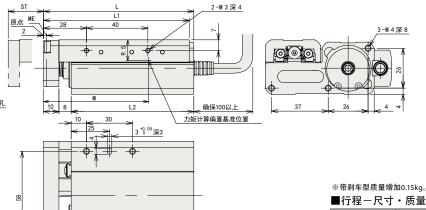


K2

- ※1 连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。







■行程-尺寸•质量

■17年一尺寸	■打住一尺寸・原里						
行程	30	50					
L	98	118					
L1	95	115					
L2	80	100					
M	66	86					
质量 (kg)	0.6	0.72					

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 ※支持ACON-CY型控制器。

4-M 4 深5 ф

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537
电磁阀室	1	ASEP-C-20I①-⑩-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	line	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				7 - 303
定位型		ACON-C-20I①-⑩-2-0	最大定位点数 512 点	512点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	-	
安全等级对应 定位型	it.	ACON-CG-20I①-⑩-2-0					-	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)			-	→ P631
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I()-())-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				-	
串行通信型		ACON-SE-20I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			_	
程序 控制型			1500点			-	→ P675	

※ASEL的型号为 1 轴规格。 ※⑪为轴数 (1~8)。

※①为省电对应时,记入记号(LA)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

※⑪为I/O种类(NP/PN)。

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

伺服 马达 (24V)

扁平型

伺服 马达 (24V)

RCA2-TA4C 电缸 细小型平台型 马达单元型联轴器型 本体宽 40mm 24V 伺服马达 滚珠丝杆规格 ■型号项目 RCA2 — TA4C 10 系列 类型 编码器种类 马达种类 电缆长 异程 行程 适用控制器 洗项 N: 无 P:1m 请参考 选项一览表 |: 增量型规格 10:伺服马达 A1:ACON 6:6mm 20:20mm ASEL 10W 4:4mm 元时型号也为「」。 100:100mm A3:AMEC S : 3m 2:2mm (每 10mm) ASEP M : 5m ※ 型号项目的内容请参考前 P47。 MSEP X□□:指定长度

C E RoHS

省电对应



卷末P. 5 技术资料



- (1) 负载质量是以加速度 O.3G (导程 2 与垂直使用为 O.2G) 条件下动作时的值。加速度上限为 0.3G(导程 2 与垂直使用为 0.2G)。
- (2) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型 号		驱动丝杆	导程	最大负		额定推力	行程
土フ	(W)	-JE-407 EE 17 1	(mm)	水平 (kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA2-TA4C-I-10-6-①-②-③-④			6	1	0.5	28	
RCA2-TA4C-I-10-4-①-②-③-④	10	滚珠丝 杆	4	2	1	43	20~100 (每10mm)
RCA2-TA4C-I-10-2-①-②-③-④			2	3	1.5	85	

■行程与最高速度

导程	行程	20~100 ^(毎10mm)
滚	6	300
珠丝红	4	200
* -	2	100

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格
20	_
30	_
40	_
50	-
60	
70	-
80	_
90	_
100	ı

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

- ※ RCA2 的电缆标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

金田公女主(云准公女)

受起吸用情况(物准用情)								
名称	选项记号	标准价格	标准价格					
刹车	В	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_					
省电对应	LA	→卷末 P52	免费					
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费					

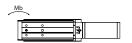
驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许力矩(注)	Ma:4.2N·m Mb:6N·m Mc:8.2N·m
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)

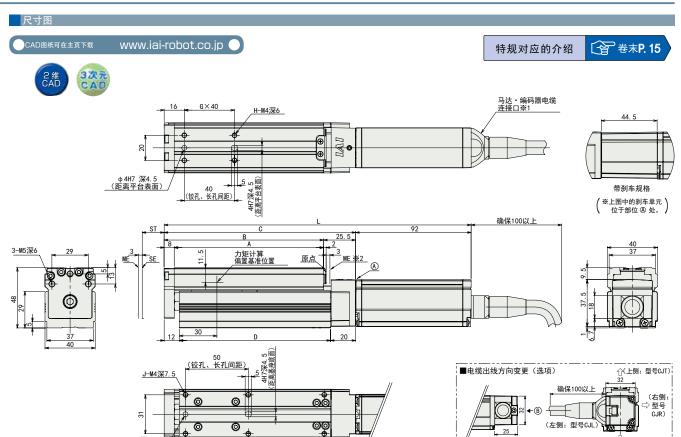
(注) 行走寿命为 5,000km 时的值。

负载力矩方向









※1 马达・编码器电缆直接连接到驱动轴的马达盖板。 电缆的详情请参考卷末 P59。

※2 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。

ST:行程 ME:机械末端 SE:行程末端

■行程-尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 0.2kg。

(下侧: 型号CJB)

	行程		20	30	40	50	60	70	80	90	100
١,		无刹车	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
ľ	- [带刹车	259	269	279	289	299	309	319	329	339
	Α		89	99	109	119	129	139	149	159	169
	В		97	107	117	127	137	147	157	167	177
		С	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5
	D		90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
		Е	1	1	1	1	2	2	2	2	2
		F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
		G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
		Н	4	4	4	4	6	6	6	6	6
		J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
	Ę	质量 (kg)	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0

※型号为从视角 B 观察时。

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 ※支持ACON-CY型控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-10I①-①-2-1	可立刻上手的 简单控制器	3点	AC100V	额定 2.4A	-	→ P537
电磁阀至	1	ASEP-C-10I①-⑩-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器				_	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	1	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				7 - 303
定位型		ACON-C-10I①-①-2-0	最大定位点数 512 点	512点		(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	-	
安全等级对应 定位型		ACON-CG-10I①-⑩-2-0			DC24V	(省电规格)	-	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-10I①-⑩-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė	ACON-P0-10I①-⑩-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				-	
串行通信型		ACON-SE-10I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型		ASEL-CS-1-10I①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675

※ASEL的型号为 1 轴规格。 ※⑪为轴数(1~8)。 ※①为省电对应时,记入记号(LA)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。

滑块型

细小型

标准型

拉杆型

标准型

控制器 一体型

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

标准型

夹爪型 旋转型

线性 伺服型

无尘室 对应

> 方水 方尘 寸应

伺服 马达 (24V)

伺服 马达 (200V

线性 伺服 马达

扁平型

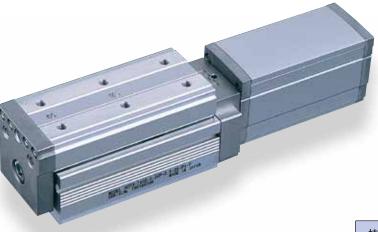
伺服 马达 (24V)

RCA2-TA5C

电缸 平台型 本体宽 55mm 伺服马达 联轴器规格

■型号项目 RCA2 - TA5C -20 编码器种类 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 A1:ACON 请参考 1: 增量型规格 20:伺服马达 N: 无 10:10mm 25:25mm ※ 使用简易绝对单 元时型号也为「L]。 P:1m 选项一览表 ASEL 20W 5: 5mm 100:100mm A3:AMEC S : 3m 2.5:2.5mm (毎 25mm) ASEP M : 5m ※ 型号项目的内容请参考前 P47。 **MSEP** X□□:指定长度

C E RoHS



省电对应

技术资料





- (1)水平使用与垂直使用时的最高速度不全相同、提请注意。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 2.5 与垂直使用为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

一寸在了八叔次至						
		导程			额定推力	行程
空 亏	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA2-TA5C-I-20-10-①-②-③-④		10	2	1	34	
RCA2-TA5C-I-20-5-①-②-③-④	20	5	3.5	2	68	25~100 (毎25mm)
RCA2-TA5C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	5	3	137	
记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。						

■行程与最高速度

行程 导程	25 ~ 100 (a 25mm)
10	465 (400)
5	250
2.5	125

※〈 〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格
25	_
50	-
75	_
100	_

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

- ※ RCA2 的电缆标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

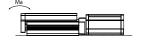
④ 洗项价格表 (标准价格)

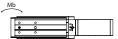
O ~ XVIII HOVE (19.14)	1167		
名称	选项记号	标准价格	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C1O
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质:铝 专用耐酸铝处理
静态允许力矩	Ma: 25.5N·m Mb: 36.5N·m Mc: 56.1N·m
动态允许力矩(※)	Ma: 6.57N·m Mb: 9.32N·m Mc: 14.32N·m
负载伸出长	负载力矩的范围内
适用环境温度・湿度	0~40°、85%RH以下(无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时的值。



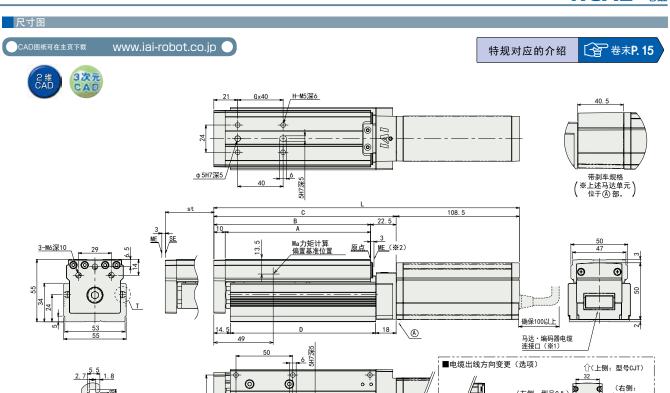




平台型 臂杆型

扁平型

伺服 马达 (24V)



0

@

<u>φ 5H7深5</u> J-M5深10

#

<u>@</u>

※ 带刹车型质量

(下侧: 型号CJB)

(左侧: 型号CJL)

确保100以上

-® ∏

※型号基于沿视图 ® 方向查看。

■行程-	增加 O.	3kg。			
行	程	25	50	75	100
1	无刹车	244	269	294	319
_	刹车	284.5	309.5	334.5	359.5
A	4	103	128	153	178
E	3	113	138	163	188
(2	135.5	160.5	185.5	210.5
[)	103	128	153	178
E		1	1	2	2
F	=	43	68	43	68
(3	1	1	2	2
ŀ	+	4	4	6	6
	J	6	6	8	8
质量	(kg)	1.2	1.4	1.5	1.7

(※1) 连接马达・编码器电缆(一体型)。(电缆的详情请参考卷末 P59。)

(※2) 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。

ME: 机械末端 SE:行程末端

HUA2系列的驱	动钿可以连接	以下控制器。请根据需求选择合适的控制						
名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型 -		AMEC-C-20SI()-(ii)-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537
电微网空	1	ASEP-C-20SI(1)-(11)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	lune.	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型			(标准规格) 额定 1.7A	_	→ P560
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				71 300
定位型		ACON-C-20SI()-(i)-2-0	最大定位点数	512点			-	
安全等级对应 定位型		ACON-CG-20SI①-®-2-0	512点	312 #	DC24V	最大 5.1A (省电规格)	-	
脉冲串输入型 差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20SI()-(i)-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.7A 最大 3.4A	-	→ P63
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20SI()-())-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)			_	
串行通信型		ACON-SE-20SI①-N-0-0	串行通信 专用型	64点			-	
程序 控制型		ASEL-CS-1-20SI(]-(II)-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P67

IAI

RCA2-TA5C 338

■型号项目 RCA2 - TA6C -

扁平型

伺服 马达 (24V)

RCA2-TA6C

类型

20W

编码器种类

※ 使用简易绝对单 元时型号也为「L]。

|: 增量型规格

20 马达种类 20:伺服马达

异程 12:12mm 6: 6mm

行程 25:25mm 150:150mm 3: 3mm (毎 25mm)

适用控制器 A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP **MSEP**

N: 无 P:1m S:3m M : 5m X□□:指定长度

电缸 平台型 本体宽 65mm 伺服马达 联轴器规格

电缆长

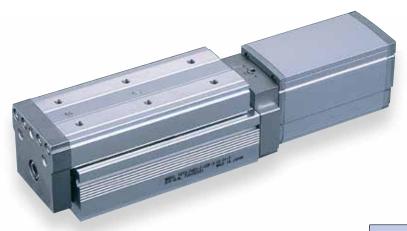
请参考 选项一览表

洗项

省电对应

CE RoHS

※ 型号项目的内容请参考前 P47。



技术资料

卷末P. 5



- (1)水平使用与垂直使用时的最高速度不全相同、提请注意。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 与垂直使用为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

一门在了八叔次里						
	马达功率	导程	最大负	载质量	额定推力	行程
坐亏 ————————————————————————————————————	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA2-TA6C-I-20-12-10-2-3-4		12	2	0.5	17	
RCA2-TA6C-I-20-6-1 - 2 - 3 - 4	20	6	4	1.5	34	25~150 (每25mm)
RCA2-TA6C-I-20-3-10-20-3-4		3	6	3	68	

■行程与最高速度

 $\begin{array}{c} 25 \sim 150 \\ \scriptscriptstyle (625 \mathrm{mm}) \end{array}$ 行程 560 (500) 12 6 300 3 150 ※〈 〉内为垂直动作时的值

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

0171= 1711	
①行程(mm)	标准价格
25	_
50	_
75	_
100	_
125	_
150	_

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

- ※ RCA2 的电缆标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

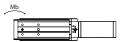
名称	选项记号	标准价格	标准价格			
刹车	B	→卷末 P42	— — — — — — — — — — — — — — — — — — —			
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_			
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	_			
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	-			
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	ı			
省电对应	LA	→卷末 P52	免费			
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费			

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质:铝 专用耐酸铝处理
静态允许力矩	Ma: 29.4N·m Mb: 42.0N·m Mc: 74.1N·m
动态允许力矩(※)	Ma: 7.26N·m Mb: 10.3N·m Mc: 18.25N·m
负载伸出长	负载力矩的范围内
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时的值。



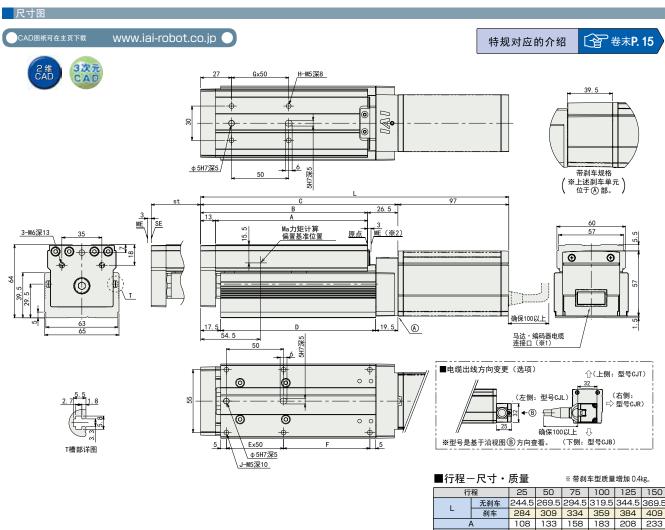




平台型 臂杆型

扁平型

马达 (24V)



(※1) 连接马达・编码器电缆(一体型)。(电缆的详情请参考卷末 P59。)

(※2) 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。

ME: 机械末端 SE:行程末端

13/17	/ \	次重						
行	程	25	50	75	100	125	150	
	无刹车	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5	
L	刹车	284	309	334	359	384	409	
, A	4	108	133	158	183	208	233	
E	3	121	146	171	196	221	246	
()	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5	
)	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	
Е		1	1	2	2	3	3	
F	=	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	
(3	1	1	2	2	3	3	
H	1	4	4	6	6	8	8	
	J	6	6	8	8	10	10	
质量	质量 (kg)		2	2.2	2.4	2.6	2.8	

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P53
电微阀型	1	ASEP-C-20I①-⑪-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P54
电磁阀多轴型 PIO规格	dine i	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P56
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-∰-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				. 1 000
定位型		ACON-C-20I①-⑪-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A	-	
安全等级对应 定位型		ACON-CG-20I①-⑩-2-0	512点	312 #	DC24V	最大 4.4A (省电规格)	-	
脉冲串输入型 差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①-@-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P63
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė	ACON-PO-20I()-(ii)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				_	
串行通信型		ACON-SE-20I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型		ASEL-CS-1-20I①-⑪-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			-	→ P67

※ASEL的型号为 1 轴规格。 ※⑪为轴数 (1~8)。

※①为省电对应时,记入记号(LA)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

※⑪为I/O种类(NP/PN)。

扁平型

伺服 马达 (24V)

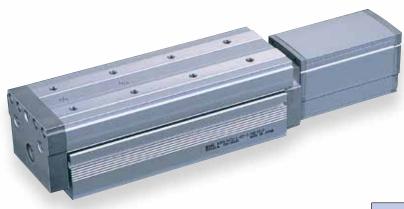
RCA2-TA7C

电缸 平台型 本体宽 75mm 伺服马达 联轴器规格

■型号项目 RCA2 - TA7C -30 编码器种类 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 A1:ACON 请参考 |: 增量型规格 30:伺服马达 12:12mm N: 无 25:25mm ※ 使用简易绝对单 元时型号也为「L」。 P:1m 选项一览表 ASEL 30W 6: 6mm 200:200mm A3:AMEC S:3m 3: 3mm (毎 25mm) ASEP M : 5m ※ 型号项目的内容请参考前 P47。 **MSEP** X□□:指定长度

CE RoHS

省电对应



技术资料

卷末P. 5



(1)水平使用与垂直使用时的最高速度不全相同、提请注意。

导程

(2) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 3 与垂直使用为 0.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。

■行程与最高速度

行程

12 6

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

- 1 L 12 MAX						
	马达功率	导程	最大负		额定推力	行程
エフ	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCA2-TA7C-I-30-12-1 -2 -3 -4		12	4	1	26	
RCA2-TA7C-I-30-6-①-②-③-④	30	6	6	2.5	53	25~200 (每25mm)
RCA2-TA7C-I-30-3-10-2-3-4		З	8	4	105	
记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。						

3 〈 〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

 $\begin{array}{c} 25 \sim 200 \\ \text{(\neq 25mm)} \end{array}$

600 (580)

300

150

①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格
25	_
50	_
75	_
100	_
125	_
150	_
175	_
200	_

③电缆长价格表(标准价格)

() C > C > C N N							
种类	电缆记号	标准价格					
标准型	P (1m)	_					
	S (3m)	_					
(机械电缆)	M (5m)	_					
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_					
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_					
	$X16 (16m) \sim X20 (20m)$	_					

- ※ RCA2 的电缆标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

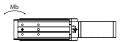
名称	选项记号	标准价格	标准价格					
刹车	В	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_					
省电对应	LA	→卷末 P52	免费					
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费					

驱动轴规格

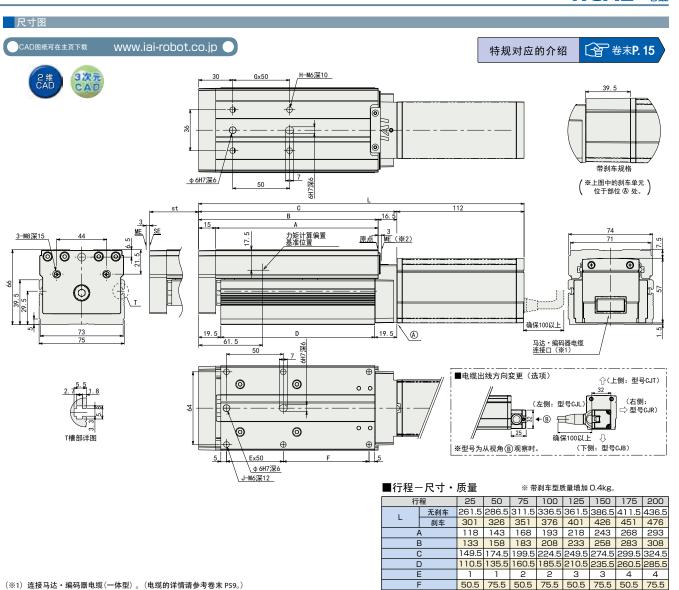
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质:铝 专用耐酸铝处理
静态允许力矩	Ma: 42.6N·m Mb: 60.8N·m Mc: 123.2N·m
动态允许力矩(※)	Ma: 9.91N·m Mb: 14.13N·m Mc: 28.65N·m
负载伸出长	负载力矩的范围内
适用环境温度・湿度	0~40℃, 85%BH以下(无结囊)

(※) 行走寿命为 5,000km 时的值。









ME: 机械末端

SE:行程末端

(※2) 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 ※支持ACON-CY型控制器。 ————————————————————————————————————																	
名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页									
电磁阀型	1	AMEC-C-30I①2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537									
电磁阀室	1	ASEP-C-30I①-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547									
电磁阀多轴型 PIO规格	days I	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256点				→ P563									
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				_	7 F363									
定位型		ACON-C-30I①-@-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	-										
安全等级对应 定位型		ACON-CG-30I①-⑩-2-0	512点	512点	312 #	OIL M	012 /M	012 ///	012 AK	012 m	O12 M	012 M	012 /M	DC24V	(省电规格)	-	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-30I①	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.2A	-	→ P631									
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė	ACON-PO-30I①-①-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)			-										
串行通信型		ACON-SE-30I①-N-0-0	串行通信 专用型	64点	64点			-									
程序 控制型		ASEL-CS-1-30I()-(ii)-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675									
※ASEL的型号为1轴规格。 ※①为省电对应时, 记入记号(LA)。 ※⑪为l/O种类(NP/PN)。																	

G

质量 (kg)

1 2

6 8 8

6

6

2.1 2.3 2.5 2.8

2 3 3 4

8 8

10

10 12

IAI

RCA2-TA7C 342

4

10 10

3 3.2 3.4 3.6

平台型

臂杆型

扁平型

马达

(24V)

伺服 马达 (24V)

RCA2-TA4R 电缸 细小型平台型 马达单元型折返型 本体宽 40mm 24V 伺服马达 滚珠丝杆规格 ■型号项目 RCA2 TA4R 10 系列 编码器种类 马达种类 适用控制器 电缆长 选项 行程 N: 无 P:1m A1:ACON 请参考 |: 增量型规格 10:伺服马达 6:6mm 20:20mm 选项一览表 ※马达折返方向为 ML ASEL 10W 4:4mm 元时型号也为「」。 100:100mm A3:AMEC S : 3m 2:2mm 或 MR, 请务必明记。 (每 10mm) ASEP M : 5m ※ 型号项目的内容请参考前 P47。 MSEP X□□:指定长度

C E RoHS

省电对应



技术资料

卷末P. 5



- (1) 负载质量是以加速度 O.3G (导程 2 与垂直使用为 O.2G) 条件下动作时的值 加速度上限为 0.3G (导程 2 与垂直使用为 0.2G)
- (2) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

功率	吸动丝杆	导程				重复定位特度	行程
/)	30.497.22.11	(mm)	水平 (kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)	(mm)
		6	1	0.5	28		
0	滚珠丝 杆	4	2	1	43	±0.02	20~100 (毎10mm)
		2	3	1.5	85		
	")	※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※ ※	(mm) 6 家珠丝 杆	W可型杆	(mm) 水平(kg) 垂直(kg) 6 1 0.5 滚珠丝 4 2 1	Y Y Y Y Y Y Y Y Y Y	The Number Th

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度

导程	行程	$20 \sim 100$ $_{(\mbox{$rak a}\mbox{$10mm$})}$
滚	6	300
珠丝	4	200
*	2	100

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格
20	_
30	_
40	_
50	_
60	_
70	_
80	_
90	-
100	_

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

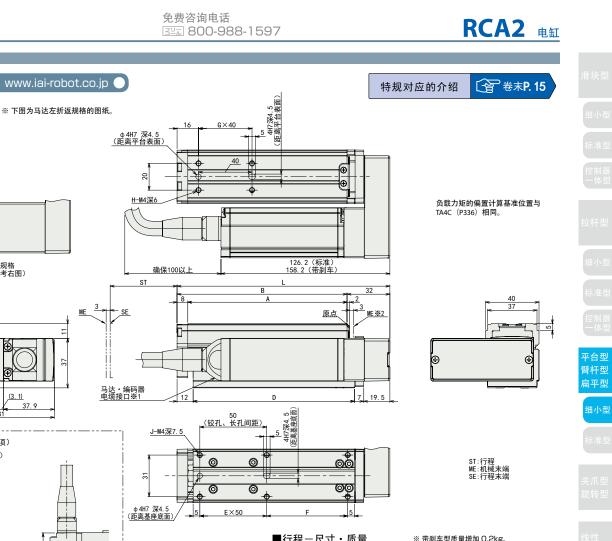
- ※ RCA2 的电缆标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	标准价格	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
马达左折返规格(标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚轧C10
空转	0.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许力矩(注)	Ma: 4.2N·m Mb: 6N·m Mc: 8.2N·m
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)

(注) 行走寿命为 5,000km 时的值。



※1 马达・编码器电缆直接连接到驱动轴的马达盖板。 电缆的详情请参考卷末 P59。

(下侧: 型号CJB)

(外侧: 型号CJO)

带刹车规格 (尺寸请参考右图)

(3. 1) 37. 9

尺寸图

3-M5深6

【电缆出线方向变更】(选项) (上侧:型号CJT)

CAD图纸可在主页下载

※2 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。

25

■行程一片	t寸•	质量		※ 常	刹车型	5量增加	0.2kg。		
行程	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
Α	89	99	109	119	129	139	149	159	169
В	97	107	117	127	137	147	157	167	177
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5
G	1	1	1	1	N	2	2	2	2
Н	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
质量 (kg)	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0	1.0	1.1	1.1

名称	外观		特点	最大定位点数	输入电源	电源容量		参考页	
电磁阀型 即磁阀多轴型 PIO规格	H	AMEC-C-10I①	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	_	→ P53	
	1	ASEP-C-10I①-⑪-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P54	
	day.	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型						
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	7 200	
定位型	I	ACON-C-10I①-@-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A	-		
安全等级对应 定位型	ii.	ACON-CG-10I①-⑩-2-0	512点	JIZM	DC24V	最大 4.4A (省电规格)	-		
脉冲串输入型 会动式线驱动器规格)		ACON-PL-10I①-⑩-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P63	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė	ACON-PO-10I①-⑩-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	电极开路对应			_		
串行通信型		ACON-SE-10I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-		
程序 控制型		ASEL-CS-1-10I()-()-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P67	

※∭为轴数(1~8)。 ※Ⅳ为现场总线网络种类记号。 马达 (24V)

※ 型号项目的内容请参考前 P47。

C E RoHS

扁平型

伺服 马达 (24V)

RCA2-TA5R

电缸 平台型 本体宽 55mm 伺服马达 马达折返规格

■型号项目 RCA2 - TA5R -编码器种类 系列

类型 1: 增量型规格

时型号也为「」」。

20 马达种类 20:伺服马达 ※ 使用简易绝对单元 20W

异程 10:10mm 5: 5mm

2.5:2.5mm

行程 25:25mm 100:100mm (毎 25mm)

适用控制器 A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP **MSEP**

电缆长 N: 无 P : 1m S : 3m M : 5m

请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明记。

洗项

X□□:指定长度

省电对应



技术资料

卷末P. 5



- (1)水平使用与垂直使用时的最高速度不全相同、提请注意。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 2.5 与垂直使用为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型묵	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA2-TA5R-I-20-10-① -② -③ -④		10	2	1	34	
RCA2-TA5R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	3.5	2	68	25~100 (每25mm)
RCA2-TA5R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	5	3	137	

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度

行程 导程	25 ~ 100 (每 25mm)
10	465 (400)
5	250
2.5	125

※〈 〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格
25	_
50	_
75	_
100	_

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

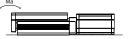
- ※ 电缆为马达·编码器一体型电缆,标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	标准价格	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C1O
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质:铝 专用耐酸铝处理
静态负载力矩方向	Ma: 25.5N·m Mb: 36.5N·m Mc: 56.1N·m
动态负载力矩方向	Ma: 6.57N·m Mb: 9.32N·m Mc: 14.32N·m
负载伸出长	负载力矩的范围内
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)







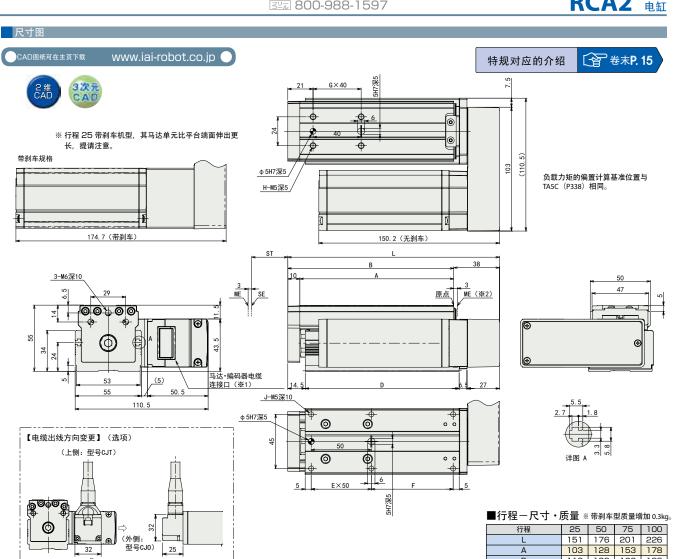


平台型

臂杆型

扁平型

马达 (24V)



(※1) 连接马达・编码器电缆 (一体型)。(详情请参考卷末 P59)

(下侧: 型号CJB)

(※2) 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。

ME: 机械末端 SE:行程末端

■打住一尺寸・/	灾里 ※	市利4	型质重增	別II 0.3kg				
行程	25	50	75	100				
L	151	176	201	226				
Α	103	128	153	178				
В	113	138	163	188				
D	103	128	153	178				
E	1	1	2	2				
F	43	68	43	68				
G	1	1	2	2				
Н	4	4	6	6				
J	6	6	8	8				
质量(kg)	1.4	1.6	1.7	1.9				

②适	用控制器
----	------

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 ※支持ACON-CY型控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页		
电磁阀型		AMEC-C-20SI()-(ii)-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V 额定 2.4A	额定 2.4A	-	→ P537		
电微网型	1	ASEP-C-20SI()-(I)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器				-	→ P547		
电磁阀多轴型 PIO规格	lune I	MSEP-C	最多可以连接8轴 -(j)-2-0					→ P563		
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				_	7 - 303	
定位型		ACON-C-20SI①-@-2-0	最大定位点数	512点			(标准规格) 额定 1.7A 最大 5.1A (省电规格)	额定 1.7A	-	
安全等级对应 定位型	it.	ACON-CG-20SI①	512点			DC24V		-		
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20SI①-⑪-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.7A 最大 3.4A	-	→ P631		
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	e .	ACON-PO-20SI()-())-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	()	_)		-			
串行通信型		ACON-SE-20SI①-N-0-0	串行通信 专用型 64 点				-			
程序 控制型		ASEL-CS-1-20SI()-()-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675		

※ASEL的型号为 1 轴规格。 ※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为省电对应时,记入记号(LA)。
※似为现场总线网络种类记号。

※⑪为I/O种类(NP/PN)。

※ 型号项目的内容请参考前 P47。

C E RoHS

扁平型

RCA2-TA6R

电缸 平台型 本体宽 65mm 伺服马达 马达折返规格

■型号项目 RCA2 - TA6R -

类型

编码器种类 1: 增量型规格 ※ 使用简易绝对单元

时型号也为「」」。

20 马达种类 20:伺服马达

20W

异程 行程 12:12mm

6: 6mm

25:25mm 150:150mm 3: 3mm (毎 25mm)

适用控制器 A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP **MSEP**

电缆长 N: 无 P : 1m S : 3m M : 5m

请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明记。

洗项

X□□:指定长度

省电对应



技术资料

卷末P. 5



- (1)水平使用与垂直使用时的最高速度不全相同、提请注意。
- (2) 负载质量是以加速度 O.3G(导程 3 与垂直使用为 O.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

_ : = :::::::::::::::::::::::::::::::::						
	马达功率	导程	最大负		额定推力	行程
至り	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA2-TA6R-I-20-12-①-②-③-④		12	2	0.5	17	
RCA2-TA6R-I-20-6-①-②-③-④	20	6	4	1.5	34	25~150 (毎25mm)
RCA2-TA6R-I-20-3-①-②-③-④		З	6	3	68	
记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行	推压动作时	请参考卷末	:P71。			

■行程与最高速度

行程 导程	25 ~ 150 (a 25mm)
12	560 (500)
6	300
3	150

※〈 〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

01712	- P4 (19 /E 19 1 1 1 1 7)
①行程(mm)	标准价格
25	_
50	_
75	_
100	_
125	_
150	_

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

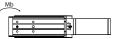
- ※ 电缆为马达·编码器一体型电缆,标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

	(标准价格)

名称	选项记号	标准价格	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质:铝 专用耐酸铝处理
静态负载力矩方向	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m
动态负载力矩方向	Ma: 7.26N·m Mb: 10.3N·m Mc: 18.25N·m
负载伸出长	负载力矩的范围内
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)





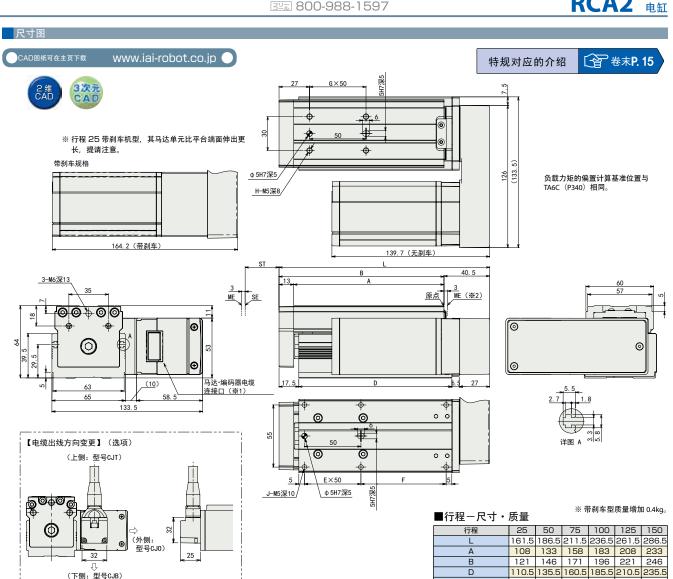


平台型 臂杆型

扁平型

标准型

马达 (24V)



(※1)	连接马达・编码器の	电缆 (一体型)。	(详情请参考	卷末 P59)
(100-1	エトケケマコム		L AU (***

(※2) 原点复位时滑块会一直移动到机械末端(ME),请充分注意与周围物体间的干涉。 ME: 机械末端

SE:行程末端

■11性 バリー灰里						
行程	25	50	75	100	125	150
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
Α	108	133	158	183	208	233
В	121	146	171	196	221	246
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
E	1	1	2	2	3	3
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3
Н	4	4	6	6	8	8
J	6	6	8	8	10	10
质量 (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1

②适用控制	器	
RCA2系列的驯	区动轴可以连接	·以
by the	AL TO	

下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 ※支持ACON-CY型控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
电磁阀型		AMEC-C-20I①-⑩-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537	
电磁阀室	1	ASEP-C-20I①-⑩-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	_	→ P547	
电磁阀多轴型 PIO规格	line	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P563	
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点					7 - 303
定位型		ACON-C-20I①-⑩-2-0	最大定位点数	512点			-		
安全等级对应 定位型	it.	ACON-CG-20I①-⑩-2-0			DC24V		-		
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I()-())-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				-		
串行通信型		ACON-SE-20I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-		
程序 控制型		ASEL-CS-1-20I①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			-	→ P675	

※ASEL的型号为 1 轴规格。 ※⑪为轴数 (1~8)。

※①为省电对应时,记入记号(LA)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

※⑪为I/O种类(NP/PN)。

伺服 马达 (24V)

RCA2-TA7R 电缸 平台型 本体宽 75mm 伺服马达 马达折返规格 ■型号项目 RCA2 — TA7R — 30 编码器种类 系列 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML A1:ACON 1: 增量型规格 30:伺服马达 12:12mm N: 无 25:25mm ※ 使用简易绝对单元 P : 1m ASEL 30W 6: 6mm 时型号也为「」」。 200:200mm A3:AMEC S : 3m 3: 3mm 或 MR, 请务必明记。 (毎 25mm) ASEP M : 5m

C E RoHS

※ 型号项目的内容请参考前 P47。

省电对应



技术资料

X□□:指定长度

卷末P. 5



(1)水平使用与垂直使用时的最高速度不全相同、提请注意。

MSEP

- (2) 负载质量是以加速度 O.3G(导程 3 与垂直使用为 O.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型 묵		导程	最大负	载质量	额定推力	行程
坐写	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA2-TA7R-I-30-12-①-②-③-④		12	4	1	26	
RCA2-TA7R-I-30-6-①-②-③-④	30	6	6	2.5	53	25~200 (每25mm)
RCA2-TA7R-I-30-3-10-2-3-4		3	8	4	105	

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度

行程 导程	25 ~ 200 (# 25mm)
12	600 (580)
6	300
3	150

※〈 〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格
25	_
50	_
75	_
100	_
125	_
150	_
175	_
200	_

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	_
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

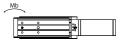
- ※ 电缆为马达·编码器一体型电缆,标准为机械电缆。
- ※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	标准价格	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质:铝 专用耐酸铝处理
静态负载力矩方向	Ma: 42.6N·m Mb: 60.8N·m Mc: 132.2N·m
动态负载力矩方向	Ma: 9.91N·m Mb: 14.13N·m Mc: 28.65N·m
负载伸出长	负载力矩的范围内
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)







φ 6H7深6

H-M6深10

19. 5

J-M6深12

0

0

E×50

φ 6H7深6

(

154.7 (无刹车)

D

<u>@</u>

0

H7%6

126 (138.

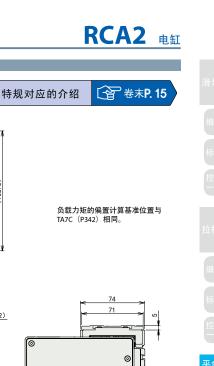
ME (※2)

30.5

_ 27

6.5

原点



※ 带刹车型质量增加 0.4kg。

臂杆型

扁平型

标准型

马达 (24V)

详图 A

5

■行程一尺寸・	质 重							
行程	25	50	75	100	125	150	175	200
L	163.5	188.5	213.5	238.5	263.5	288.5	313.5	338.5
Α	118	143	168	193	218	243	268	293
В	133	158	183	208	233	258	283	308
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
Е	1	1	2	2	3	3	4	4
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3	4	4
Н	4	4	6	6	8	8	10	10
J	6	6	8	8	10	10	12	12
质量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

(※1) 连接马达・编码器电缆 (一体型)。(详情请参考卷末 P59)

(※2) 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。

√ (外侧: 型号CJO)

www.iai-robot.co.jp

※ 行程 25 带刹车机型,其马达单元比平台端面伸出更

179.2 (带刹车)

(5)

23

马达·编码器电缆 连接口(※1)

长,提请注意。 带刹车规格

_3-M8深15

39.5

0

73

75

【电缆出线方向变更】(选项)

(上侧:型号CJT)

(下侧: 型号CJB)

138.5

ME: 机械末端 SE:行程末端

60000

尺寸图

②适用控制	器
-------	---

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 ※支持ACON-CY型控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页									
电磁阀型	34	AMEC-C-30I①2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V		-	→ P537									
电磁阀至	1	ASEP-C-30I①-⑪-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P547									
电磁阀多轴型 PIO规格	d cook	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型					→ P563									
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.2A	_	7 F303									
定位型		ACON-C-30I①-@-2-0	最大定位点数	512点			-										
安全等级对应 定位型	1	ACON-CG-30I①-⑩-2-0	512点		DC24V											-	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-30I①	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型				-	→ P631									
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	d	ACON-PO-30I()-())-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				-										
串行通信型		ACON-SE-30I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-										
程序 控制型		ASEL-CS-1-30I①2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			-	→ P675									

IAI

RCA2-TA7R 350

RCS2-TCA5N 电缸 细小型平台型 全长缩短型紧凑型 本体宽 48mm 200V 伺服马达 滚珠丝杆规格 ■型号项目 RCS2 - TCA5N -60 **T2** 编码器种类 马达种类 话用控制器 洗项 系列 类型 异程 行程 电缆长 N: 无 P:1m S:3m M:5m 50:50mm T2:SCON-CA 请参考 1: 增量型规格 60: 伺服马达 10:10mm 选项一览表 60W 5: 5mm 75:75mm SSEL XSEL-P/Q 2.5:2.5mm X□□:指定长度 R□□:机械电缆 ※ 型号项目的内容请参考前 P47。





行程 (mm)

驱动轴性能 ■导程与负载质量

导程 (mm) 马达功率 型号 驱动丝杆 水平 (kg) 垂直 (kg) 10 5 1.5 RCS2-TCA5N-I-60-10-10-T2-2 -3

89 滚珠 50 60 5 10 3 178 ±0.02 RCS2-TCA5N-I-60-5-1 -T2-2 -3 丝杆 75 2.5 20 6 356 RCS2-TCA5N-I-60-2.5-1 -T2-2 -3

记号说明 ① 行程 ② 电缆长 ③ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度

行程 导程	50 (mm)	75 (mm)
10	280 (230)	380 (330)
5	250 (230)	250
2.5	12	25

※〈 〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

行程 (mm)	标准价格
50	
75	_

②电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
CE对应规格	CE	→卷末 P42	_
电缆接口左侧出线	K1	→卷末 P51	免费
电缆接口前侧出线	K2	→卷末 P51	免费
电缆接口右侧出线	K3	→卷末 P51	免费
CE对应规格 电缆接口左侧出线 电缆接口前侧出线	K1 K2	→卷末 P42 →卷末 P51 →卷末 P51	免费

驱动轴规格

)= // IN/// IN	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ 8mm 滚轧 C10
空转	0.1mm 以下
缸体	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许力矩 (注)	Ma: 15N·m Mb: 15N·m Mc: 7.1N·m
静态允许力矩	Ma:38.6N·m Mb:38.6N·m Mc:17.9N·m
负载伸出长	Ma方向 100mm以下 Mb·Mc方向 100mm以下
适用环境温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (无结露)
走行寿命	5000km 或 5000 万次往返

(注) 导轨的寿命设定为 5,000km 时。



www.iai-robot.co.jp

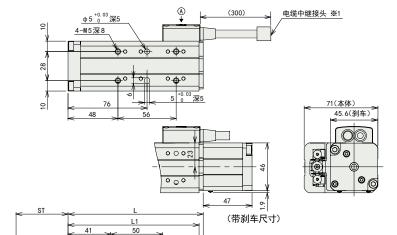
特规对应的介绍

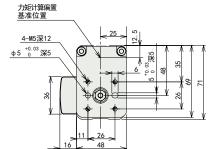
養末 ₽. 15

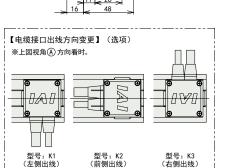


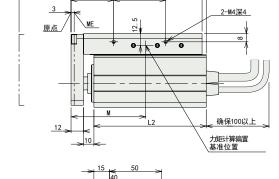
- ※1 连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末P59。
- ※2 原点复位时拉杆会一直移动到ME(机械末端), 请充分注意与周围物体间的干涉。

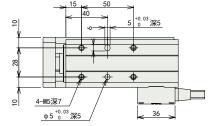
ME: 机械末端 SE: 行程末端

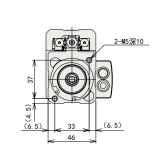












※带刹车型质量增加0.26kg。 口士、氏旱

■行程一尺寸・质量							
行程	50	75					
L	130	155					
L1	126	151					
L2	108	133					
М	89	105.5					
质量 (kg)	1.3	1.5					

适用控制器

RCS2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

	名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页		
	定位模式			最大定位点数 512 点	512点						
	电磁阀模式				与电磁阀相同 的控制方法	7点	单相 AC 100V 最大 单相 AC 218VA			_	→ P643
	现场网络型			SCON-CA-60 I -NP-2-①	可直接指定 数据进行移动	768 点				→ P043	
-	脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	三相 AC 200V	※详细规格请参考控制器 使用说明书。	-			
	程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-601-NP-2-①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点	(仅限 XSEL-P/Q)		_	→ P685		
	程序控制 1-6轴型	Pilita	XSEL-(II)-1-60 I -N1-EEE-2-3	支持编程式动作 支持最大6轴动作	20000点			-	→ P695		

※SSEL、XSEL的型号为1轴规格。

※①为电源电压的种类(1: 100V/2: 单相200V)。

※⑪为XSEL的类型(P/Q)。

注意! 本机型无法作为XSEL-P/Q型的5轴/6轴使用,也不能连接XSEL-R/S型与MSCON。

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

伺服 马达 (200V)

※ 型号项目的内容请参考前 P47。

平台型 臂杆型 扁平型

RCS2-TWA5N 电缸 细小型平台型 全长缩短型宽幅型 本体宽 80mm 200V 伺服马达 滚珠丝杆规格 ■型号项目 RCS2 - TWA5N -60 **T2** 系列 编码器种类 马达种类 适用控制器 电缆长 类型 异程 行程 选项 N: 无 P:1m S:3m M:5m T2:SCON-CA 请参考 1: 增量型规格 60: 伺服马达 10:10mm 50:50mm 选项一览表 60W 5: 5mm 75:75mm SSEL XSEL-P/Q 2.5:2.5mm

CE RoHS ※CE为选项对应。

卷末 P. 5 技术资料



- (1) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 2.5 规格与垂直使用时为 0.2G)条件下动 作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (2) 垂直使用时电源关断后拉杆可能下滑,请注意干涉。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

■寸任う火払火生								
型 <u>무</u>	马达功率 (W)	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	重复 定位精度 (mm)	行程 (mm)
RCS2-TWA5N-I-60-10-10-T2-2-3			10	5	1.5	89		
RCS2-TWA5N-I-60-5-①-T2-②-③	60	滚珠 丝杆	5	10	3	178	±0.02	50 75
RCS2-TWA5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		
记号说明 ① 行程 ② 电缆长 ③ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。								

■行程与最高速度

行程 导程	50 75 (mm) (mm)			
10	280 (230)	380 (330)		
5	250 (230)	250		
2.5	12	25		

※〈 〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

①行程-价格表 (标准价格)

行程 (mm)	标准价格
50	_
75	-

②电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	RO6 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③选顶价格丰(标准价格)

多处外所有农(亦作)	⑤起类的情况(1997年的情)							
名称	选项记号	参考页	标准价格					
刹车	В	→卷末 P42	_					
CE对应规格	CE	→卷末 P42	_					
电缆接口左侧出线	K1	→卷末 P51	免费					
电缆接口前侧出线	K2	→卷末 P51	免费					
电缆接口右侧出线	К3	→卷末 P51	免费					

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ 8mm 滚轧 C10
空转	0.1mm 以下
缸体	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许力矩 (注)	Ma: 15N·m Mb: 15N·m Mc: 25.5N·m
静态允许力矩	Ma:38.6N·m Mb:38.6N·m Mc:64.8N·m
负载伸出长	Ma方向 100mm以下 Mb·Mc方向 100mm以下
适用环境温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (无结露)
走行寿命	5000km 或 5000 万次往返

(注) 导轨的寿命设定为 5,000km 时。



www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

養末 ₽. 15

平台型 臂杆型

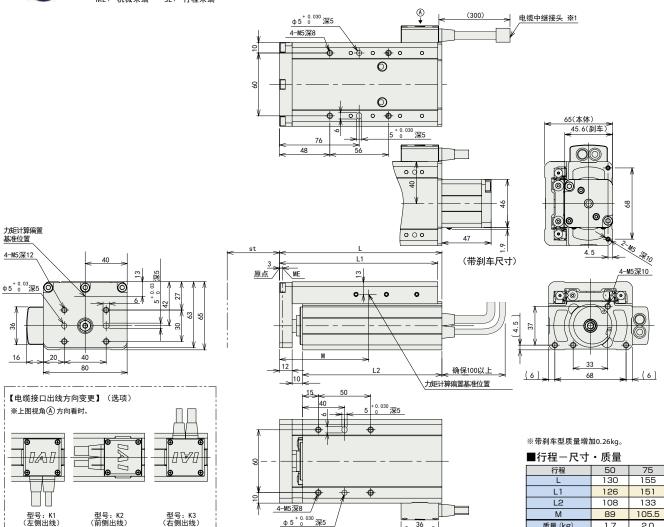
扁平型

细小型



- ※1 连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末P59。
- ※2 原点复位时拉杆会一直移动到ME(机械末端), 请充分注意与周围物体间的干涉。

ME: 机械末端 SE: 行程末端



适用控制器

RCS2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
定位模式			最大定位点数 512 点	512点					
电磁阀模式		1.4		与电磁阀相同 的控制方法	7点	单相 AC 21	最大 218VA		→ P643
现场网络型			SCON-CA-60 I -NP-2-①	可直接指定 数据进行移动	768 点			_	77043
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	三相 AC 200V	※详细规格请参考控制器 使用说明书。	-		
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-601-NP-2-①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000 点	(仅限 XSEL-P/Q)		_	→ P685	
程序控制 1-6轴型	Pilita	XSEL-(II)-1-60 I -N1-EEE-2-3	支持编程式动作 支持最大6轴动作	20000点			-	→ P695	

IAI

φ5^{+0.030}深5

※SSEL、XSEL的型号为1轴规格。

※①为电源电压的种类(1: 100V/2: 单相200V)。

※⑪为XSEL的类型(P/Q)。

36

质量 (kg)

2.0

注意! 本机型无法作为XSEL-P/Q型的5轴/6轴使用,也不能连接XSEL-R/S型与MSCON。

RCS2-TWA5N 354

伺服 马达 (200V)

74.1.T

夹爪型 旋转型

线性 伺服

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

脉》 伺息 马道

何 (24V) 何 明 明 (200V)

线性 伺服 马达 **RCS2-TFA5N** 电缸 细小型平台型 全长缩短型扁平型 本体宽 95mm 200V 伺服马达 滚珠丝杆规格 ■型号项目 RCS2 - TFA5N -60 **T2** 系列 编码器种类 马达种类 行程 适用控制器 电缆长 洗项 类型 异程 N: 无 P:1m S:3m M:5m T2:SCON-CA 请参考 1: 增量型规格 60: 伺服马达 10:10mm 50:50mm 选项一览表 60W 5: 5mm 75:75mm SSEL XSEL-P/Q 2.5:2.5mm X□□:指定长度 R□□:机械电缆 ※ 型号项目的内容请参考前 P47。

RoHS ※CE为选项对应。



技术资料

卷末P. 5

选型注意

- (1) 负载质量是以加速度 O.3G(导程 2.5 规格与垂直使用时为 O.2G)条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (2) 垂直使用时电源关断后拉杆可能下滑,请注意干涉。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

■寸任う火払火主								
型 号	马达功率 (W)	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	重复 定位精度 (mm)	行程 (mm)
RCS2-TFA5N-I-60-10-①-T2-②-③			10	5	1.5	89		
RCS2-TFA5N-I-60-5-①-T2-②-③	60	滚珠 丝杆	5	10	3	178	±0.02	50 75
RCS2-TFA5N-I-60-2.5-①-T2-②-③			2.5	20	6	356		
记号说明 ① 行程 ② 电缆长 ③ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。								

■行程与最高速度

行程 导程	50 (mm)	75 (mm)			
10	280 (230)	380 (330)			
5	250 (230)	250			
2.5	125				

※〈 〉内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

①行程-价格表 (标准价格)

行程 (mm)	标准价格
50	_
75	-

②电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	RO6 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
CE对应规格	CE	→卷末 P42	_
电缆接口左侧出线	K1	→卷末 P51	免费
电缆接口前侧出线	K2	→卷末 P51	免费
电缆接口右侧出线	К3	→卷末 P51	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ 8mm 滚轧 C10
空转	0.1mm 以下
缸体	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许力矩 (注)	Ma: 15N·m Mb: 15N·m Mc: 7.1N·m
静态允许力矩	Ma:38.6N·m Mb:38.6N·m Mc:17.9N·m
负载伸出长	Ma方向 100mm以下 Mb·Mc方向 100mm以下
适用环境温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (无结露)
走行寿命	5000km 或 5000 万次往返

(注) 导轨的寿命设定为 5,000km 时。

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末 P. 15

3-M5深10

平台型 臂杆型 扁平型

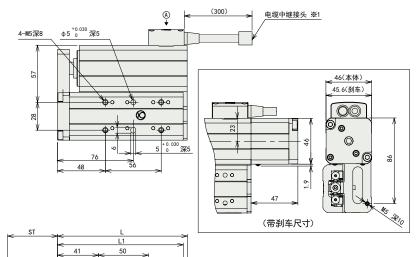
细小型

2维 CAD

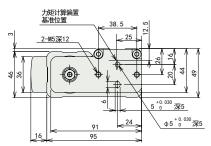
※1 连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末P59。

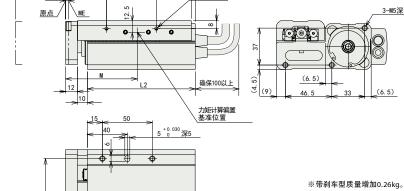
※2 原点复位时拉杆会一直移动到ME(机械末端), 请充分注意与周围物体间的干涉。

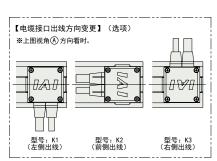
ME: 机械末端 SE: 行程末端



2-M4深4







φ5 ^{+ 0.030}深5 36

■行程 — 尺寸 • 质量

■打住一尺寸・灰里						
50	75					
130	155					
126	151					
108	133					
89	105.5					
1.4	1.6					
	130 126 108 89					

适用控制器

RCS2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式			最大定位点数 512 点	512点				
电磁阀模式	A		与电磁阀相同 的控制方法	7点	单相 AC			→ P643
现场网络型		SCON-CA-60 I -NP-2-①	可直接指定 数据进行移动	768 点	100V 単相 AC	最大 218VA	_	77043
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	三相 AC 200V	※详细规格请参考控制器 使用说明书。	-	
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-601-NP-2-①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000 点	(仅限 XSEL-P/Q)		_	→ P685
程序控制 1-6轴型	Pilita	XSEL-(II)-1-60 I -N1-EEE-2-3	支持编程式动作 支持最大6轴动作	20000点			-	→ P695

※SSEL、XSEL的型号为1轴规格。

※①为电源电压的种类(1: 100V/2: 单相200V)。

※⑪为XSEL的类型(P/Q)。

注意! 本机型无法作为XSEL-P/Q型的5轴/6轴使用,也不能连接XSEL-R/S型与MSCON。

IAI

RCS2-TFA5N 356

伺服 马达 (200V)

标准型

伺服 马达 (24V)

RCA-A4R 电缸 臂杆型 本体宽 40mm 24V 伺服马达 马达折返规格 ■型号项目 RCA - A4R20 类型 编码器种类 马达种类 系列 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m 请参考 |: 增量型规格 A1:ACON 20: 伺服马达 10:10mm 50:50mm 选项一览表 ※马达折返方向为 MB/ ASEL A: 绝对型规格 20W 5: 5mm

C E RoHS

※ 型号项目的内容请参考前 P47。

省电对应

ML/MR 其中之一,请 务必明记。



200:200mm

(毎 50mm)

A3:AMEC

ASEP

MSEP

X□□:指定长度 R□□:机械电缆

驱动轴性能

■导程与负载质量

	马达功率	导程	最大负		额定推力	行程
Ξ,	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-A4R-①-20-10-②-③-④-B-⑤	20	10	_	2.5	39.2	50~200
RCA-A4R-①-20-5-②-③-④-B-⑤	ا کا	5	_	4.5	78.4	(毎50mm)

※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。 使用简易绝对单元时型号也为「」。

■行程与最高速度

行程 导程	50~200 (每 50mm)
10	330
5	165

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程-价格表(标准价格)

	标准价格 ①编码器种类			
②行程(mm)				
	增量型	绝对型		
		А		
50		_		
100	-	_		
150		_		
200	1	_		

④电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	ı
	M (5m)	_
	$X06 (6m) \sim X10 (10m)$	_
特殊长度	$X11 (11m) \sim X15 (15m)$	ı
	$X16 (16m) \sim X20 (20m)$	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) \sim R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (标准)	В	→卷末 P42	
省电对应	LA	→卷末 P52	
马达下折返规格	MB	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	光贷
马达左折返规格	ML	→卷末 P52	
反原点规格	NM	→卷末 P52	

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10 (滚珠丝杆通过同步带获得1/2减速效果)
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
动态负载力矩方向	Ma: 2.7N m Mb: 3.1N m Mc: 2.9N m
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)









CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

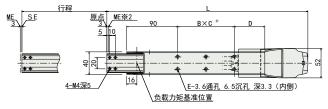
卷末P. 15

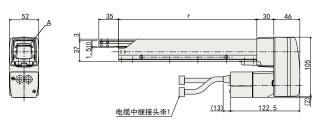


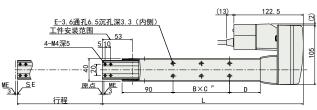


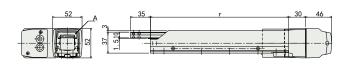
※1 连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。
 ※2 原点复位时拉杆会一直移动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。
 ME:机械末端 SE:行程末端

马达下折返(选项记号: MB) 马达右折返(选项记号: MR)

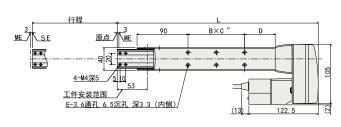


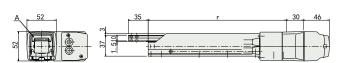






马达左折返(选项记号: ML)





工件安装范围 基座安装孔截面 A 部详图

■行程 - 尺寸 · 质量

■11住 八寸 灰里				
行程	50	100	150	200
L	255	305	355	405
r	144	194	244	294
B×C ^p	1×19	1×50	2×50	2×50
D	35	54	54	104
Е	4	4	6	6
质量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

行程	50	100	150	200
L	255	305	355	405
r	144	194	244	294
B×C ^p	1×19	1×50	2×50	2×50
D	35	54	54	104
Ш	4	4	6	6
质量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

3	适	用	控制	
---	---	---	----	--

RCA系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 ※支持ACON-CY型控制器。

[名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页		
	电磁阀型		AMEC-C-20I()-()-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537		
	电磁阀主	1	ASEP-C-20I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547		
	电磁阀多轴型 PIO规格	100	MSEP-C-₩-~	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P563		
	电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				7 F 3 0 3		
	定位型		ACON-C-20I(()-(())-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	-			
	安全等级对应 定位型		ACON-CG-20I()-()-2-0	512点	512点		JIL M	DC24V	(省电规格)	-	
	脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I()-()-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631		
	脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I(()-(())-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				-			
	串行通信型		ACON-SE-20I (II) -N-0-0	串行通信 专用型	64 点			_			
	程序 控制型		ASEL-CS-1-20① (II)-(III)-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675		

※ASEL的型号为1轴规格。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。 ※⑩为轴数(1~8)。

※⑪为省电对应时,记入记号(LA)。 ※⑫为现场总线网络种类记号。

伺服 马达 (24V)

平台型 臂杆型

扁平型

滑块型

细小型

标准型 控制器

拉杆型

细小型

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

标准型

夹爪型 旋转型

线性 伺服

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲

伺服 马达 (24V)

> 伺服 马达 (200V)

> > 线性 伺服 马达

RCA-A5R 电缸 臂杆型 本体宽 52mm 24V 伺服马达 马达折返规格 ■型号项目 RCA - A5R -20 系列 类型 编码器种类 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m 请参考 |: 增量型规格 A1:ACON 20: 伺服马达 12:12mm 50:50mm 选项一览表 ※马达折返方向为 MB/ ASEL A: 绝对型规格 20W 6: 6mm A3:AMEC 200:200mm ML/MR 其中之一,请 务必明记。 (毎 50mm) ASEP X□□:指定长度 R□□:机械电缆 ※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。 使用简易绝对单元时型号也为「」。 ※ 型号项目的内容请参考前 P47。 **MSEP**



省电对应



驱动轴性能

■导程与负载质量

型 묵		导程	最大负载质量		额定推力	行程
空亏	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-A5R-①-20-12-②-③-④-B-⑤	20	12	_	2	33.3	50~200
RCA-A5R-①-20-6-②-③-④-B-⑤	20	6	1	4	65.7	(毎50mm)
THE THE THE PARTY OF THE PARTY				/ + W - L - D		

■行程与最高速度

行程 导程	50~200 (每50mm)
12	400
6	200

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程-价格表(标准价格)

	标准价格 ①编码器种类		
②行程(mm)			
	增量型	绝对型	
	I	А	
50	_	_	
100	_	_	
150	_	_	
200	_	1	

④电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

[※] 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (标准)	В	→卷末 P42	
省电对应	LA	→卷末 P52	
马达下折返规格	MB	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	光贷
马达左折返规格	ML	→卷末 P52	
反原点规格	NM	→卷末 P52	

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10 (滚珠丝杆通过同步带获得1/2减速效果)
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
动态负载力矩方向	Ma: 4.5N m Mb: 5.4N m Mc: 4.1N m
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)









CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P. 15



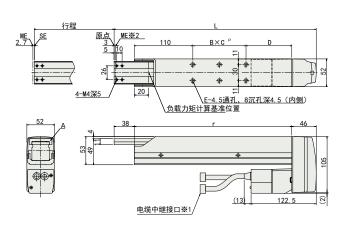


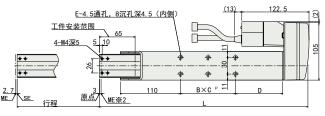
连接马达·编码器电缆 。电缆的详情请参考卷末 P59。

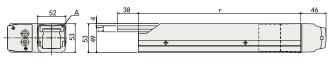
※11 上球 ラル・湖中間 中級。 中級的 FF 同用 デラ で オーララ。 ※2 原点 夏 位 时 拉 杆 会 一直 移 动 到 M E (机械 未端), 请 充 分 注意 与 周 围 物 体 间 的 干 涉。 ME: 机械 未端 SE: 行程 未端

马达下折返(选项记号: MB)

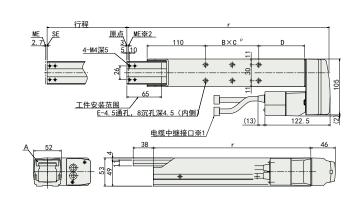
马达右折返(选项记号: MR)

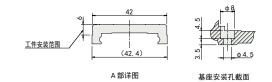






马达左折返(选项记号: ML)





■行程一尺寸・质量

-11 K 7 1 K =					
行程	50	100	150	200	
L	280	330	380	430	
r	196	246	296	346	
B×C ^p	1×30	1×50	2×50	2×50	
D	56	86	86	136	
Ш	4	4	6	6	
质量 (kg)	2.2	2.4	2.6	2.8	

仅马达右折返、马达左折返型号有 50 行程的设定。标准规格没有50 行程的设定,请加以注意。

③适用控制器

RCA系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 ※支持ACON-CY型控制器。

[名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页									
	电磁阀型		AMEC-C-20I()-()-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	物定 2.4A	-	→ P537									
	电磁阀至	1	ASEP-C-20I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点	点			_	→ P547								
	电磁阀多轴型 PIO规格	luce I	MSEP-C-Ŵ-~	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型					(标准规格) 额定 1.3A	_	→ P563							
	电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点											_	→ P363	
	定位型		ACON-C-20I(()-(())-2-0	最大定位点数	512点			额定 1.3A 最大 4.4A		额定 1.3A	额定 1.3A	额定 1.3A	-					
	安全等级对应 定位型	il.	ACON-CG-20I()-()-2-0	512点	SIEM	DC24V			-									
	脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I()-()-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631									
	脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I(()-(())-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(—)	(-)	()	()	()	()	()	(-)					-	
	串行通信型		ACON-SE-20I (II) -N-0-0	串行通信 专用型	64 点			_										
	程序 控制型		ASEL-CS-1-20① (II)-(III)-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675									

※ASEL的型号为1轴规格。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。 ※⑩为轴数(1~8)。

※⑪为省电对应时,记入记号(LA)。 ※⑫为现场总线网络种类记号。

臂杆型

扁平型

伺服 马达 (24V)

标准型

伺服 马达 (24V)

RCA-A6R 电缸 臂杆型 本体宽 58mm 24V 伺服马达 马达折返规格 ■型号项目 RCA - A6R30 系列 类型 编码器种类 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m 请参考 |: 增量型规格 30: 伺服马达 A1:ACON 12:12mm 50:50mm 选项一览表 ※马达折返方向为 MB/ ASEL A: 绝对型规格 30W 6: 6mm A3:AMEC 200:200mm ML/MR 其中之一,请 务必明记。 (毎 50mm) ASEP X□□:指定长度 R□□:机械电缆



※ 型号项目的内容请参考前 P47。

省电对应



MSEP

驱动轴性能

■导程与负载质量

型묵		导程	最大负	载质量	额定推力	行程
		(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-A6R-①-30-12-②-③-④-B-⑤	30	12	1	3	48.4	50~200
RCA-A6R-①-30-6-②-③-④-B-⑤	30	6	1	6	96.8	(毎50mm)
				/ + // L =		

※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。 使用简易绝对单元时型号也为「」。

■行程与最高速度

行程 导程	50~200 (每 50mm)
12	400
6	200

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程-价格表(标准价格)

	标准价格				
②行程 (mm)	①编码器种类				
	增量型	绝对型			
		Α			
50		_			
100	-	_			
150		_			
200	1	_			

④电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (标准)	В	→卷末 P42	
省电对应	LA	→卷末 P52	
马达下折返规格	MB	→卷末 P52	4.#
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
马达左折返规格	ML	→卷末 P52	
反原点规格	NM	→卷末 P52	

项目	内容			
驱动方式	滚珠丝杆 φ 10mm 滚轧C10 (滚珠丝杆通过同步带获得1/2减速效果)			
重复定位精度	±0.02mm			
空转	0.1mm以下			
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理			
动态负载力矩方向	Ma: 8.1N m Mb: 10.0N m Mc: 6.5N m			
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)			









CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P. 15

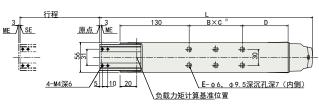


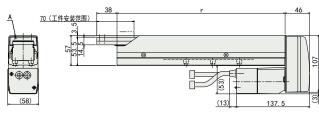


※1 连接马达・编码器电缆 。电缆的详情请参考卷末 P59。

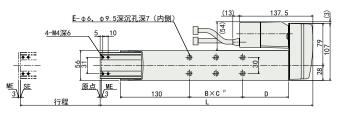
※2 原点受付的技杆会一直移动到 ME (机械未端), 请充分注意与周围物体间的干涉。 ME: 机械未端 SE: 行程未端

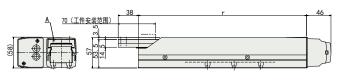
马达下折返(选项记号: MB)



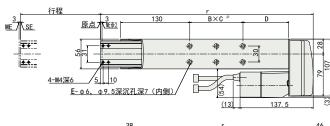


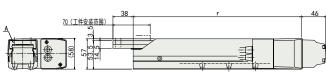
马达右折返(选项记号: MR)

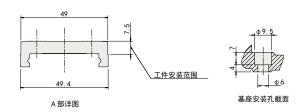




马达左折返(选项记号: ML)







■行程-尺寸・质量

	行程	50	100	150	200
ı	L	300	350	400	450
	r	216	266	316	366
	B×C ^p	1×30	1×50	2×50	2×50
	D	56	86	86	136
	Е	4	4	6	6
	质量 (kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

注意! 仅马达右折返、马达左折返型号有 50 行程的设定。标准规格没有 50 行程的设定,请加以注意。

③适用控制器

RCA系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 ※支持ACON-CY型控制器。

[名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页						
	电磁阀型		AMEC-C-30I	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537						
	电磁阀主	1	ASEP-C-30I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点				_	→ P547					
	电磁阀多轴型 PIO规格	dine.	MSEP-C-Ŵ-~	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P563						
	电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点	DC24V				(标准规格) 额定 1.3A		7 - 303			
	定位型		ACON-C-30I())-())-2-0	最大定位点数	512点		额定 1.3A	额定 1.3A	额定 1.3A		额定 1.3A	额定 1.3A		-	
	安全等级对应 定位型	1	ACON-CG-30I(II)-(III)-2-0	512点 *****			(省电规格)	-							
	脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)	C)	ACON-PL-30I	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(_)		(-)				额定 1.3A 最大 2.2A		I	→ P631	
	脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė.	ACON-PO-30I _{(II} -(III)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)	(-)	()	()	(-)		(-)			-	
	串行通信型		ACON-SE-30I -N-0-0	串行通信 专用型	64点			_							
	程序 控制型		ASEL-CS-1-30①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675						

※ASEL的型号为1轴规格。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。 ※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。 ※⑩为轴数(1~8)。 ※⑪为省电对应时,记入记号(LA)。 ※⑫为现场总线网络种类记号。

IAI

RCA-AGR 362

细小型

标准型

4m , [, #i]

标准型

控制器

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

标准型

夹爪型 旋转型

线性 伺服 马达

> 企全 上 上 上 立

方水 方尘

脉冲伺服

伺服 马达 (24V)

伺服 马达

线性 伺服

标准型

伺服 马达

CS2-A4R

电缸 臂杆型 本体宽 40mm 200V 伺服马达 马达折返规格

RCS2 - A4R -■型号项目 系列 编码器种类

类型 1. 增量型规格

A: 绝对型规格

20 马达种类 20: 伺服马达

20W

异程 10:10mm

5: 5mm

行程 50:50mm

200:200mm (毎 50mm)

适用控制器 T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S

N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:机械电缆

电缆长

请参考 选项一览表 ※ 马达折返方向为 MB/

洗项

ML/MR 其中之一,请 务必明记。

CE RoHS

※ 型号项目的内容请参考前 P47。

※CE为选项。



选型 注意

- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。 请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度 0.2G 条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■异程与负载质量

■守住可以私灰里						
	马达输出	导程	最大负	载质量	额定推力	行程
坐亏	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCS2-A4R-①-20-10-②-③-④-B-⑤	20	10	_	2.5	39.2	50~200
RCS2-A4R-①-20-5-②-③-④-B-⑤	20	5	_	4.5	78.4	(毎50mm)

■行程与最高速度

行程 导程	50~200 (每50mm)
10	330
5	165

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

(单位为 mm/s)

卷末 P. 5

①编码器种类/②行程-价格表(标准价格)

	标准价格			
②行程(mm)	nm) ①编码器种类			
	增量型	绝对型		
		Α		
50	_	_		
100	_	_		
150	_	_		
200	_	_		

④电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	I
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	ı
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (标准)	В	→卷末 P42	免费
CE对应规格	CE	→卷末 P42	_
马达下折返规格	MB	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
马达左折返规格	ML	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C1O (滚珠丝杆通过同步带获得1/2减速效果)
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
动态负载力矩方向	Ma: 2.7N m Mb: 3.1N m Mc: 2.9N m
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)







平台型 臂杆型

扁平型

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

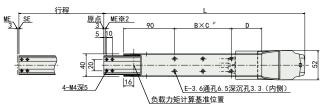
卷末P. 15

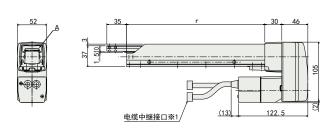




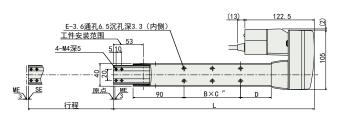
※1 连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。※2 原点复位时拉杆会一直移动到机械末端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。ME:机械末端 SE:行程末端

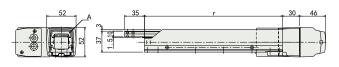
马达下折返(选项记号: MB)



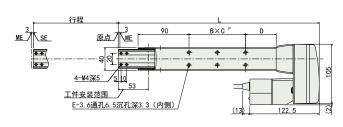


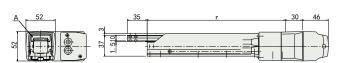
马达右折返(选项记号: MR)





马达左折返(选项记号: ML)





工件安装范围 基座安装孔截面 A 部详图

■行程 - 尺寸 · 质量

■11性 八寸・灰里						
行程	50	100	150	200		
L	255	305	355	405		
r	144	194	244	294		
B×C ^p	1×19	1×50	2×50	2×50		
D	35	54	54	104		
Ш	4	4	6	6		
质量 (kg)	1.7	1.8	2.0	2.1		

③适用控制器								
RCS2系列的引	区动轴可以连接以下	·控制器。请根据需求选择合适的控制器。						
名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式			最大定位点数	512点				

- 1	-H 105	21.226	± 7	19 700	取八人口小妖	相がくたが、		1000 E DI 10	9.9%
	定位模式			最大定位点数 512点	512点				
	电磁阀模式	H	SCON-CA-20①-NP-2-⑪	与电磁阀相同 的控制方法	7点			_	→ P643
	现场网络型		SCUN-CA-ZUU-INF-Z-W	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V 单相 AC	最大	_	7 7043
	脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	200V 三相 AC	106VA ※详细规格请	_	
	定位 多轴规格 现场网络型	一個軟	MSCON-C-1-20①-Ŵ-0-⑪	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V 参考控制器 (仅限 XSEL-P/Q/ B/S)	I	→ P655	
	程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①-NP-2-⑪	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000 点	11/3)		_	→ P685
	程序控制 1-8轴型	Pilita	XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			_	→ P695

※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。 ※⑫为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※⑪为现场总线网络种类记号。

IAI

RCS2-A4R 364

伺服 马达

滑块型

细小型

标准型

拉杆型

细小型

控制器 一体型

平台型 臂杆型 扁平型

标准型

夹爪型 旋转型

线性 伺服型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲 伺服 马达

伺服 马达 (24V)

伺服 马达 (200V)

线性 伺服 马达

12:12mm

6: 6mm

50:50mm

200:200mm

(毎 50mm)

20: 伺服马达

20W

※ 型号项目的内容请参考前 P47。



※CE为选项。

技术资料

选型注意

- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。 请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度 0.2G 条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。

T1:XSEL-J/K

T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S N: 无 P:1m S:3m M:5m

X□□:指定长度 R□□:机械电缆 请参考

选项一览表 ※ 马达折返方向为 MB/

ML/MR 其中之一,请 务必明记。

€末 P. 5

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

- 行住可及私次主						
	马达输出	导程	最大负	载质量	额定推力	行程
坐亏	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCS2-A5R-①-20-12-②-③-④-B-⑤	20	12	_	2	33.3	50~200
RCS2-A5R-①-20-6-②-③-④-B-⑤	20	6	_	4	65.7	(每50mm)

■行程与最高速度

行程 导程	50~200 (每 50mm)
12	400
6	200

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

1. 增量型规格

A: 绝对型规格

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程-价格表(标准价格)

	标准价格			
②行程(mm)	m) ①编码器种类			
	增量型	绝对型		
	l	А		
50	_	_		
100	_	_		
150	_	_		
200	_	1		

④电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (标准)	В	→卷末 P42	免费
CE对应规格	CE	→卷末 P42	_
马达下折返规格	MB	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
马达左折返规格	ML	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ 10mm 滚轧C10 (滚珠丝杆通过同步带获得1/2减速效果)
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
动态负载力矩方向	Ma: 4.5N m Mb: 5.4N m Mc: 4.1N m
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)







CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P. 15

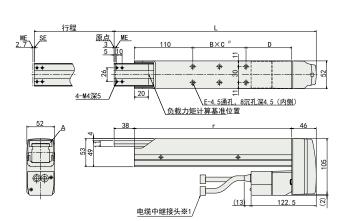


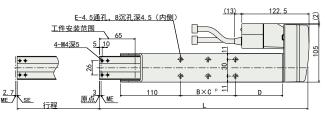


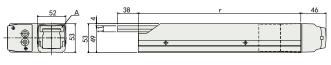
※1 连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。※2 原点复位时拉杆会一直移动到机械末端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。ME:机械末端 SE:行程末端

马达下折返(选项记号: MB)

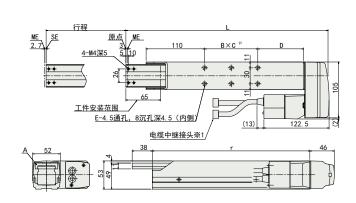
马达右折返(选项记号: MR)

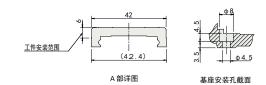






马达左折返(选项记号: ML)





■行程一尺寸・质量								
行程	50	100	150	200				
L	280	330	380	430				
r	196	246	296	346				
B×C ^p	1×30	1×50	2×50	2×50				
D	56	86	86	136				
Ш	4	4	6	6				
质量 (kg)	2.2	2.4	2.6	2.8				

注意! 仅马达右折返、马达左折返型号有 50 行程的设定。标准规格没有50 行程的设定,请加以注意。

③适用控制器

RCS2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式			最大定位点数 512点	512点				
电磁阀模式	H		与电磁阀相同 的控制方法	7点			_	, DC 40
现场网络型		SCON-CA-20①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V 单相 AC	最大	_	→P643
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	至何 AC 200V 三相 AC	106VA ※详细规格请	-	
定位 多轴规格 现场网络型	開報	MSCON-C-1-20①	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V (仅限 XSEL-P/Q/ R/S)	限 使用说明书。 P/Q/ P/Q/	-	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①-NP-2-⑪	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点	n/ <i>3)</i>		-	→ P685
程序控制 1-8轴型		XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			-	→ P695

※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。 ※⑫为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)

※⑪为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※①为现场总线网络种类记号。

IAI

RCS2-A5R 366

平台型 臂杆型 扁平型

伺服 马达

标准型

伺服 马达

CS2-A6R 电缸 臂杆型 本体宽 58mm 200V 伺服马达 马达折返规格 ■型号项目 RCS2 — A6R — 30 系列 类型 编码器种类 马达种类 洗项 异程 行程 适用控制器 电缆长 T1:XSEL-J/K N: 无 P:1m S:3m M:5m 请参考 1. 增量型规格 30: 伺服马达 12:12mm 50:50mm T2:SCON MSCON SSEL 选项一览表 ※ 马达折返方向为 MB/ A: 绝对型规格 30W 6: 6mm

200:200mm

(毎 50mm)

SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S

X□□:指定长度 R□□:机械电缆

CE RoHS ※CE为选项。

※ 型号项目的内容请参考前 P47。



注意

(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。 请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。

(2) 负载质量是以加速度 0.2G 条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型 号		导程 (mm)	最大负 水平(kg)	载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2-A6R-①-30-12-②-③-④-B-⑤	00	12	_	3	48.4	50~200
RCS2-A6R-①-30-6-②-③-④-B-⑤	30	6	_	6	96.8	(每50mm)

■行程与最高速度

行程 导程	50~200 (每 50mm)
12	400
6	200

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

(单位为 mm/s)

ML/MR 其中之一,请 务必明记。

卷末 P. 5

①编码器种类/②行程-价格表(标准价格)

	标准价格				
②行程(mm)	①编码器种类				
	增量型	绝对型			
		Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200					

④电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (标准)	В	→卷末 P42	免费
CE对应规格	CE	→卷末 P42	_
马达下折返规格	MB	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
马达左折返规格	ML	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10 (滚珠丝杆通过同步带获得1/2减速效果)
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
动态负载力矩方向	Ma: 8.1N m Mb: 10.0N m Mc: 6.5N m
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)







CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P. 15

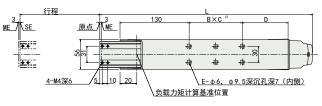


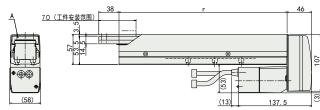


※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。

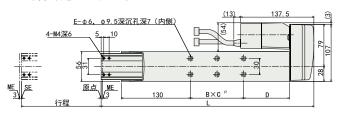
※2 原点受位 河山地で巡。で巡問計ドロロタテセル下じむ。 ※2 原点度位时拉杆会 直移动到机械未端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。 ME:机械未端 SE:行程未端

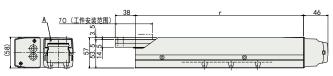
马达下折返(选项记号: MB)



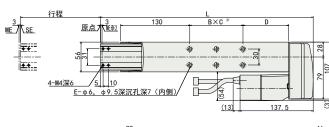


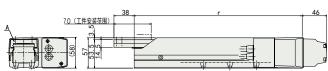
马达右折返(选项记号: MR)

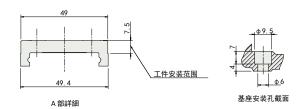




马达左折返(选项记号: ML)







■行程-尺寸・质量

行程	50	100	150	200
L	300	350	400	450
r	216	266	316	366
B×C ^p	1×30	1×50	2×50	2×50
D	56	86	86	136
Е	4	4	6	6
质量 (kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

注意! 仅马达右折返、马达左折返型号有 50 行程的设定。标准规格没有50 行程的设定,请加以注意。

③适用控制器

RCS2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式			最大定位点数 512点	512点				
电磁阀模式	H		与电磁阀相同 的控制方法	7点				, DC42
现场网络型		SCON-CA-30①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V 单相 AC	最大	_	→ P643
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	200V 三相 AC	126VA ※详细规格请	-	
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-30①	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V (仅限 XSEL-P/Q/ R/S)	参考控制器使用说明书。	_	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-30①-NP-2-⑪	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000 点	n/5)		-	→ P685
程序控制 1-8轴型	enira	XSEL-@-1-30①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			-	→ P695

※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。 ※⑫为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)

※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※①为现场总线网络种类记号。

IAI

RCS2-A6R 368

平台型 臂杆型 扁平型

伺服 马达

扁平型细小型

-1----

标准型

线性 伺服型

无尘室 对应

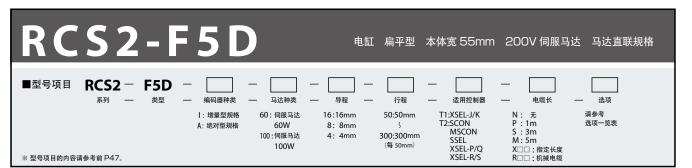
> 防水 防尘 对应

> > 脉冲 伺服 马达

伺服 马达 (24V)

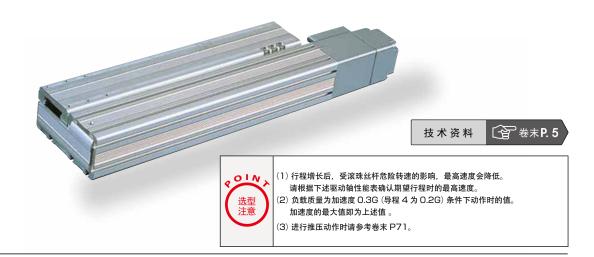
伺服 马达 (200V)

> 线性 伺服 马达





※CE为选项。



驱动轴性能

■导程与负载质量

		导程			额定推力	行程
± 7	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-F5D-①-60-16-②-③-④-⑤		16		2.0	63.8	
RCS2-F5D-①-60-8-②-③-④-⑤	60	8		5.0	127.5	
RCS2-F5D-①-60-4-②-③-④-⑤		4	卷末 P120	11.5	255.1	50 ~ 300
RCS2-F5D-①-100-16-②-③-④-⑤		16	参照	3.5	105.8	(毎 50mm)
RCS2-F5D-①-100-8-②-③-④-⑤	100	8		9.0	212.7	
RCS2-F5D-100-4-2-3-4-5		4		18.0	424.3	
记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。						

■行程与最高速度

行程 导程	50~300 (毎50mm)
16	800
8	400
4	200

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程-价格表(标准价格)

Single High Control of the Control o						
	标准价格					
3(=## (mm)	①编码器种类					
②行程(mm)	增量型		绝对型			
	马达 W 数		马达 W 数			
	60W	100W	60W	100W		
50	-	_	_	_		
100	-	_	_	_		
150	1	_	_	_		
200	-	_	_	_		
250	-	_	_	_		
300	1	_	_	_		

④电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格				
	P (1m)	_				
标准型	S (3m)	-				
	M (5m)	_				
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_				
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_				
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_				
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_				
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-				
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_				
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_				
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_				

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

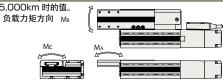
⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格	
刹车	В	→卷末 P42	_	
CE对应规格	CE	→卷末 P42	_	
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费	

驱动轴规格

-JIC 491 4H /2U1H	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ 12mm 滚轧 C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.05mm 以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许力矩(※)	Ma: 4.5N m Mb: 5.4N m Mc: 4.1N m
适用环境温度・湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时的值。



特规对应的介绍



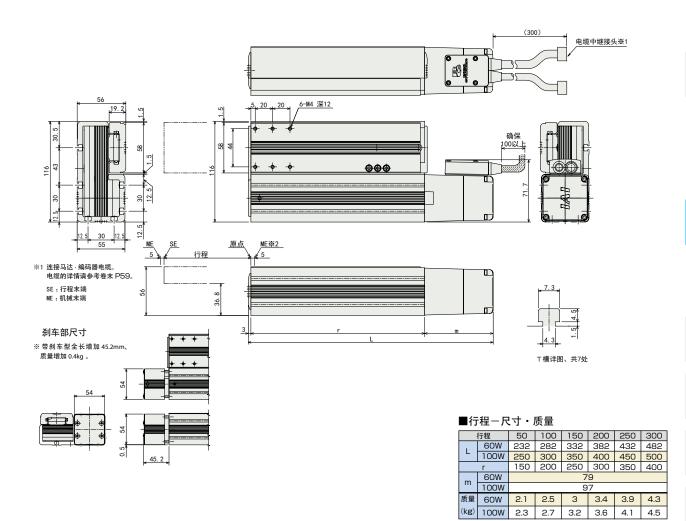
臂杆型 扁平型

标准型





※ 每次变更原点方向都需要返厂调整。 提请注意。



③适用控制器

RCS2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式			最大定位点数 512点	512点			_	
电磁阀模式	n	SCON-CA-60①-NP-2-⑪	与电磁阀相同 的控制方法	7点				→ P643
现场网络型		SCON-CA-100①-NP-2-⑪	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V	最大	_	7 7043
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	200V 三相 AC	三相 AC 200V (仅限 ※详细规格请 参考控制器 使用说明书。	_	
定位 多轴规格 现场网络型	THE	MSCON-C-1-60①	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	(仅限 XSEL-P/Q/		_	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-60①-NP-2-⑪ SSEL-CS-1-100①-NP-2-⑪	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点	11/3)		_	→ P685
程序控制 1-8轴型	Pilled	XSEL-@-1-60①-N1-EEE-2-® XSEL-@-1-100①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			_	→ P695

※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。 ※⑫为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※①为现场总线网络种类记号。

IAI

RCS2-F5D 370

伺服 马达