

夹爪型 / 旋转型

RCP2 RCS2



RCP2-GRSS



RCP2-GRLS



RCP2-GRS



RCP2-GRM



RCP2-GRST



RCP2-GRHM



RCP2-GRHB



RCP2-GR3LS



RCP2-GR3SS



RCS2-GR8



RCP2-RTBS/RTBSL



RCP2-RTB/RTBL



RCP2-RTBB/RTBBL



RCP2-RTCS/RTCSL



RCP2-RTC/RTCL



RCP2-RTCB/RTCBL



RCS2-RTC8L/RTC8HL



RCS2-RTC10L



RCS2-RTC12L



RCS2-RT6

| | | | | | |
|-------------------------------------|-------|---------|--------------|---------------------|-----|
| RCP2 series 脉冲伺服型 | 2爪夹爪 | 细小型滑动型 | 宽42mm | RCP2-GRSS | 373 |
| | | 细小型爪柄型 | 宽42mm | RCP2-GRLS | 375 |
| | | 小型滑动型 | 宽69mm | RCP2-GRS | 377 |
| | | 中型滑动型 | 宽74mm | RCP2-GRM | 379 |
| | | 长行程滑动型 | 宽130mm~190mm | RCP2-GRST | 381 |
| | | 中型高夹持力型 | 宽116mm | RCP2-GRHM | 383 |
| | 3爪夹爪 | 大型高夹持力型 | 宽131mm | RCP2-GRHB | 385 |
| | | 爪柄型 | 宽62mm | RCP2-GR3LS | 387 |
| | | | 宽80mm | RCP2-GR3LM | 389 |
| | | 滑动型 | 宽62mm | RCP2-GR3SS | 391 |
| RCS2 series 200V 伺服马达型 | 2爪夹爪 | 长行程滑动型 | 宽104mm~284mm | RCS2-GR8 | 395 |
| | | | | | |
| RCP2 series 脉冲伺服型 | 旋转型 | 小型纵型 | 宽45mm | RCP2-RTBS / RTBSL | 397 |
| | | 小型扁平型 | 宽72mm | RCP2-RTCS / RTCSL | 399 |
| | | 中型纵型 | 宽50mm | RCP2-RTB / RTBL | 401 |
| | | 中型扁平型 | 宽88mm | RCP2-RTC / RTCL | 403 |
| | | 大型纵型 | 宽76mm | RCP2-RTBB / RTBBL | 405 |
| | | 大型扁平型 | 宽124mm | RCP2-RTCB / RTCBL | 407 |
| RCS2 series 200V 伺服马达型 | 中空旋转型 | 小型 | 宽85mm | RCS2-RTC8L / RTC8HL | 409 |
| | | 中型 | 宽99mm | RCS2-RTC10L | 411 |
| | | 大型 | 宽123mm | RCS2-RTC12L | 413 |
| | 旋转型 | 马达直联型 | 宽64mm | RCS2-RT6 | 415 |
| | | | | | |

滑块型

细小型

标准型

控制器
一体型

拉杆型

细小型

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
马达

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

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCP2-GRSS

电缸 2爪夹爪 细小型滑动型 本体宽 42mm 脉冲伺服马达

| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-------|------|---|------|---|-------------------------------|---|---------------------|---|----------------|---|------------------|---|---|---|---|---|-------------------------------|
| ■型号项目 | RCP2 | — | GRSS | — | I | — | 20P | — | 30 | — | 8 | — | | — | | — | |
| | 系列 | — | 类型 | — | 编码器种类 | — | 马达种类 | — | 减速比 | — | 行程 | — | 适用控制器 | — | 电缆长 | — | 选项 |
| | | | | | I:增量型规格 ※使用简单绝对单元时型号也为「I」。 | | 20P:脉冲伺服马达 20□尺寸 | | 30:减速比 1/30 | | 8:8mm (单侧4mm) | | P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP | | N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 | | NM:反原点规格 FB:法兰托架 SB:轴托架 |

※型号项目的详细内容请参考前页P47。

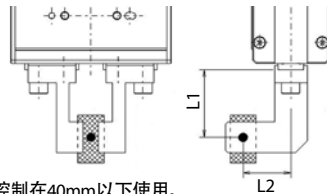


技术资料 卷末P.5

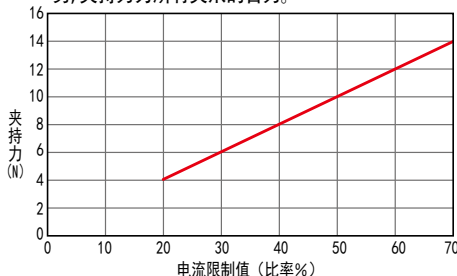


- (1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
(2) 最大夹持力为夹持点距离为0、伸出距离为0时所有夹爪的合力值。实际能够夹持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关，通常估算为夹持力的1/10~1/20之间。
(详细请参考卷末P86)
(3) 额定加速度为0.3G。

■夹持力与电流限制值的关系图
进行推压动作时，夹持力（推压力）可以在控制器电流限制值的20%~70%范围内调整。



※L1控制在40mm以下使用。
※下表中的夹持力为上图中的L1、L2为0时的值。
(L1的距离—估测夹持力的关系请参考卷末P87)
另，夹持力为所有夹爪的合力。



※上述图表中为估测值。
最大可能有±15%的浮动，请注意。

※进行夹持动作（推压）时，移动速度固定为5mm/s，请注意。

驱动轴性能

■导程与负载质量

| 型号 | 减速比 | 最大夹持力 (N) | 行程 (mm) |
|----------------------------|-----|-------------|------------|
| RCP2-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③ | 30 | 14 (单侧7) | 8 (单侧4) |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项

■行程与开合最高速度

| 行程 减速比 | 8 (mm) |
|-----------|------------|
| 30 | 78 (单侧) |

(单位为 mm/s)

行程—价格表 (标准价格)

| 行程 (mm) | 标准价格 |
|---------|------|
| 8 | — |

② 电缆长价格表 (标准价格)

| 种类 | 电缆记号 | 标准价格 |
|---------------|-----------------------|------|
| 标准型 (机械电缆) | P (1m) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | 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。

※ 维护保养用电线型号请参考卷末P59。

③ 选项价格表 (标准价格)

| 名称 | 选项记号 | 参考页 | 标准价格 |
|-------|------|---------|------|
| 反原点规格 | NM | →卷末 P52 | 免费 |
| 法兰托架 | FB | →卷末 P43 | — |
| 轴托架 | SB | →卷末 P55 | — |

驱动轴规格

| 项目 | 内容 |
|-----------|-------------------------------|
| 驱动方式 | 蜗轮+螺旋齿轮+螺旋齿条 |
| 重复定位精度 | ±0.01mm |
| 背隙 | 单侧0.2mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压) |
| 空转 | 单侧0.05mm以下 |
| 导轨 | 直线导轨 |
| 静态允许负载力矩 | Ma:0.5N·m Mb:0.5N·m Mc:1.5N·m |
| 质量 | 0.2kg |
| 适用环境温度·湿度 | 0~40℃、85%RH以下 (无结露) |

尺寸图

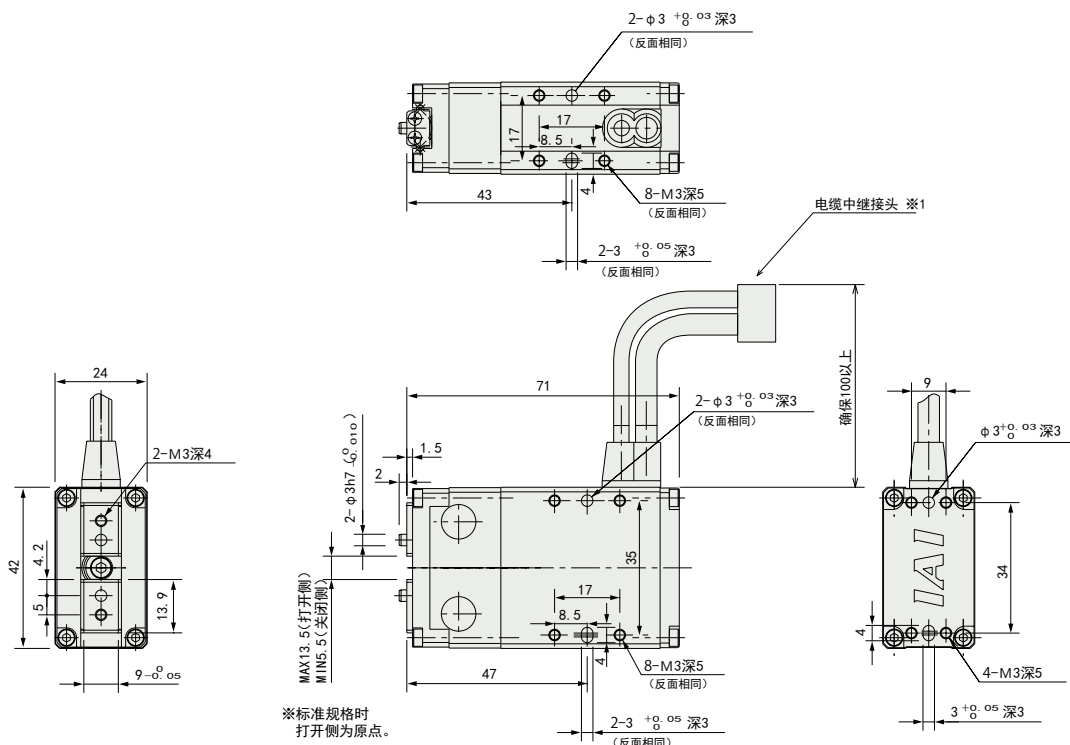
● CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp ●

特规对应的介绍

 卷末P. 15

2 维
CAD








※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。



| | |
|---------|-----|
| 质量 (kg) | 0.2 |
|---------|-----|

①适用控制器

RCP2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-20PI-①-2-② | 可立刻上手的 简单控制器 | 3 点 | DC24V | AC100V AC200V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-20PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的 简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 | |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-③-④-①-2-0 | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 | |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-③-④-④-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | — | — | |
| 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 | | 参照 P618 | — | → P607 | |
| 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 | — | | | — | | |
| 现场网络型 高输出规格 | | PCON-CA-20PI-④-0-0 | 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 | (—) | | 参照 P628 | — | → P623 | |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-20PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | | — |
| 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 | | — | | → P665 |

※PSEL的型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※Ⅳ为现场总线网络记号。

※②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。

夹爪型
旋转型

脉冲
伺服
马达

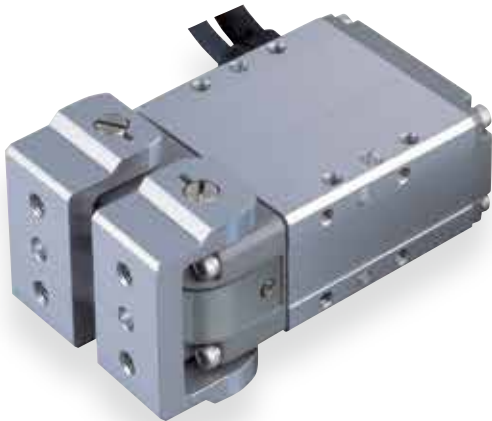
滑块型
细小型
标准型
控制器一体型
拉杆型
细小型
标准型
控制器一体型
平台型
臂杆型
扁平型
细小型
标准型
夹爪型
旋转型
线性
伺服型
无尘室
对应
防水
防尘
对应
脉冲
伺服
马达
伺服
马达
(24V)
伺服
马达
(200V)
线性
伺服
马达

RCP2-GRLS

电缸 2爪夹爪 细小型爪柄型 本体宽 42mm 脉冲伺服马达

| ■型号项目 | RCP2 | — | GRLS | — | I | — | 20P | — | 30 | — | 180 | — | | — | | — | |
|-------|------|---|------|---|-------------------------------|---|---------------------|---|----------------|---|----------------------|---|---|---|---|---|-------------------------------|
| | 系列 | — | 类型 | — | 编码器种类 | — | 马达种类 | — | 减速比 | — | 行程 | — | 适用控制器 | — | 电缆长 | — | 选项 |
| | | | | | I:增量型规格 ※使用简易绝对单元时型号也为「I」。 | | 20P:脉冲伺服马达 20□尺寸 | | 30:减速比 1/30 | | 180:180度 (单侧 90度) | | P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP | | N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 | | NM:反原点规格 FB:法兰托架 SB:轴托架 |

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



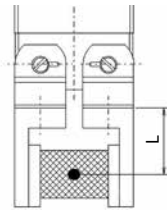
技术资料

卷末 P. 5

POINT
选型注意

(1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的 2 倍。
(2) 最大夹持力为夹持点距离为 0，伸出距离为 0 时所有夹爪的合力值。实际能够夹持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关，通常估算为夹持力的 1 / 10 ~ 1 / 20 之间。
(3) 额定加速度为 0.3G。

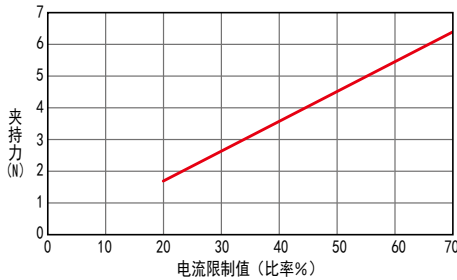
■夹持力与电流限制值的关系图
进行推压动作时，夹持力（推压力）可以在控制器电流限制值的 20% ~ 70% 范围内调整。



※ 下图中的值为夹持点在爪柄上方时的夹持力大小。实际的夹持力大小与夹持点到开闭支点的距离成反比。
实际夹持力计算公式见下方。
※ L控制在40mm以下使用。

实际夹持力 (GRLS) = $F \times 15.5 / (L + 15.5)$

※下表中的夹持力为两侧爪的合力。



※上述图表中为估测值。
最大可能有±15%的浮动，请注意。

※ 进行夹持动作（推压）时，移动速度固定为 5 度 /s，请注意。

| 驱动轴性能 | | | | 行程与开合最高速度 | |
|------------------------------|-----|-----------------|----------------|-----------|-------------|
| ■导程与负载质量 | | | | 行程 | |
| 型号 | 减速比 | 最大夹持力 (N) | 行程 (度) | 减速比 | 180 (度) |
| RCP2-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③ | 30 | 6.4 (单侧 3.2) | 180 (单侧 90) | 30 | 600 (单侧) |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项 (单位为度 /s)

| 行程—价格表 (标准价格) | |
|---------------|------|
| 行程 (度) | 标准价格 |
| 180 | — |

| ② 电缆长价格表 (标准价格) | | |
|-----------------|-----------------------|------|
| 种类 | 电缆记号 | 标准价格 |
| 标准型 (机械电缆) | P (1m) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | 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。
※ 维护保养用电线型号请参考卷末 P59。

| ③ 选项价格表 (标准价格) | | | |
|----------------|------|---------|------|
| 名称 | 选项记号 | 参考页 | 标准价格 |
| 反原点规格 | NM | →卷末 P52 | 免费 |
| 法兰托架 | FB | →卷末 P43 | — |
| 轴托架 | SB | →卷末 P55 | — |

| 驱动轴规格 | |
|-----------|-------------------------|
| 项目 | 内容 |
| 驱动方式 | 蜗轮+螺旋齿轮 |
| 重复定位精度 | ±0.01mm |
| 背隙 | 单侧1度以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压) |
| 空转 | 单侧0.1度以下 |
| 导轨 | — |
| 静态允许负载力矩 | — |
| 质量 | 0.2kg |
| 适用环境温度·湿度 | 0~40℃、85%RH以下 (无结露) |

滑块型
细小型
标准型
控制器一体型
拉杆型
细小型
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
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

RCP2-GRS

电缸 2爪夹爪 小型滑动型 本体宽 69mm 脉冲伺服马达

| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-------|------|---|-----|---|--------------------------------|---|---------------------|---|--------------|---|---------------------|---|---|---|---|---|-------------------|
| ■型号项目 | RCP2 | — | GRS | — | I | — | 20P | — | 1 | — | 10 | — | | — | | — | |
| | 系列 | — | 类型 | — | 编码器种类 | — | 马达种类 | — | 减速比 | — | 行程 | — | 适用控制器 | — | 电缆长 | — | 选项 |
| | | | | | I:增量型规格 ※ 使用简易绝对单元时型号也为「I」。 | | 20P:脉冲伺服马达 20□尺寸 | | 1:减速比 1/1 | | 10:10mm (单侧 5mm) | | P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP | | N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 机械电缆 | | SB:轴托架 FB:法兰托架 |

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末 P. 5

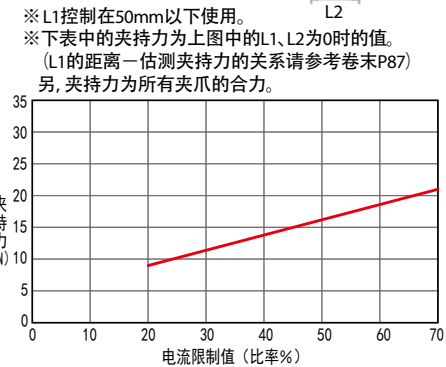
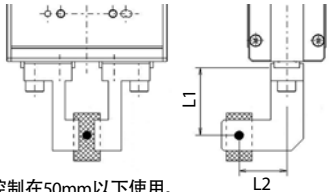
POINT
选型
注意

(1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的 2 倍。

(2) 最大夹持力为夹持点距离为 0、伸出距离为 0 时所有夹爪的合力值。实际能够夹持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关，通常估算为夹持力的 1/10 ~ 1/20 之间。
(详细信息仅供参考卷末 P86)

(3) 额定加速度为 0.3G。

■夹持力与电流限制值的关系图
进行推压动作时，夹持力（推压力）可以在控制器电流限制值的 20% ~ 70% 范围内调整。



※ 上述图表中为估测值。
最大可能有±15%的浮动，请注意。

※ 进行夹持动作（推压）时，移动速度固定为 5mm/s，请注意。

| 驱动轴性能 | | | | 行程与开合最高速度 | |
|---------------------------|-----|-----------------|--------------|-----------|--------------|
| ■导程与负载质量 | | | | 行程 | |
| 型号 | 减速比 | 最大夹持力 (N) | 行程 (mm) | 减速比 | 10 (mm) |
| RCP2-GRS-I-20P-1-10-①-②-③ | 1 | 21 (单侧 10.5) | 10 (单侧 5) | 1 | 33.3 (单侧) |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项 (单位为 mm/s)

| 行程—价格表 (标准价格) | |
|---------------|------|
| 行程 (mm) | 标准价格 |
| 10 | — |

| 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) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | X11 (11m) ~ X15 (15m) | — |
| | X16 (16m) ~ X20 (20m) | — |
| 机械电缆 | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | R06 (6m) ~ R10 (10m) | — |
| | R11 (11m) ~ R15 (15m) | — |
| | R16 (16m) ~ R20 (20m) | — |

| ③ 选项价格表 (标准价格) | | | |
|----------------|------|---------|------|
| 名称 | 选项记号 | 参考页 | 标准价格 |
| 法兰托架 | FB | →卷末 P43 | — |
| 轴托架 | SB | →卷末 P55 | — |

| 驱动轴规格 | |
|-----------|-------------------------------|
| 项目 | 内容 |
| 驱动方式 | 同步带+梯形丝杆 (导程1.5) |
| 重复定位精度 | ±0.01mm |
| 背隙 | 单侧0.15mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压) |
| 空转 | 单侧0.1mm以下 |
| 导轨 | 交叉滚子导轨 |
| 静态允许负载力矩 | Ma:6.3N·m Mb:6.3N·m Mc:7.0N·m |
| 质量 | 0.36kg |
| 适用环境温度·湿度 | 0~40℃、85%RH以下 (无结露) |

尺寸图

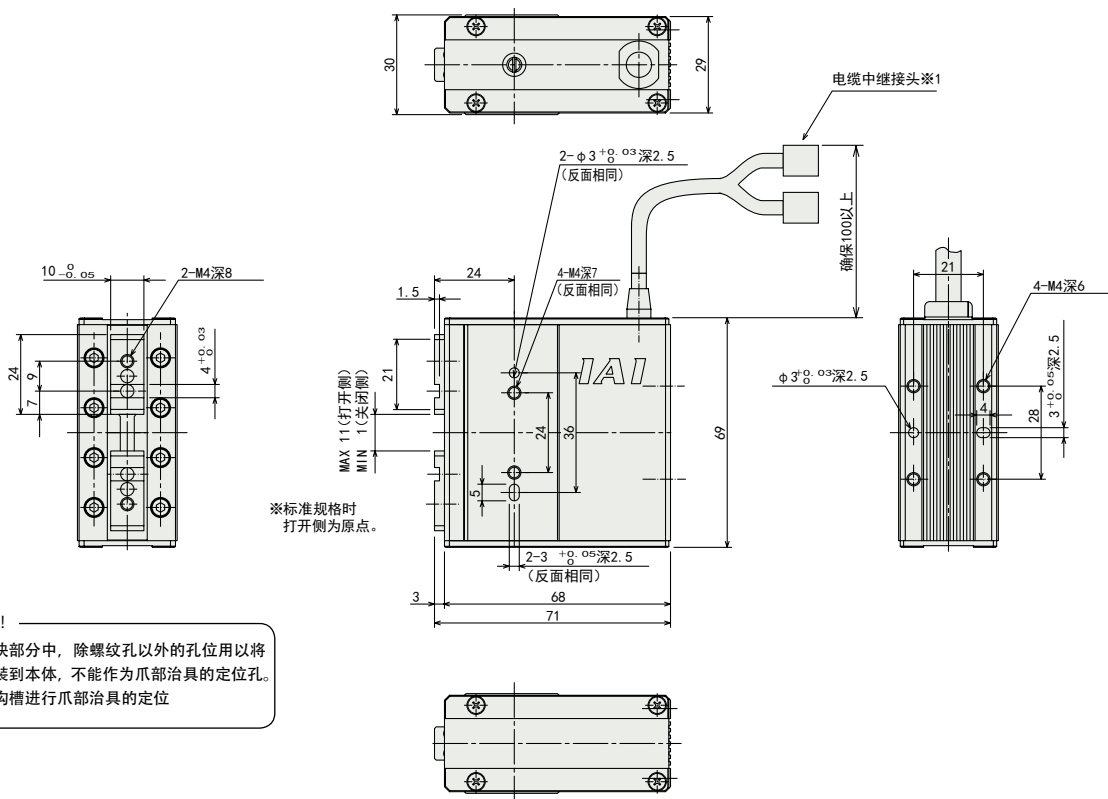
CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15










※ 原点位置在夹爪（滑块）打开位置。
※ 1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。



质量 (kg) 0.36

①适用控制器

RCP2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-20PI-①-2-①① | 可立刻上手的简单控制器 | 3 点 | AC100V AC200V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-20PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-④④④④-①-2-0 | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-④④④④-④④-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | | |
| 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 | | 参照 P618 | — | → P607 |
| 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 | — | | | — | |
| 现场网络型 高输出规格 | | PCON-CA-20PI-④④-0-0 | 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 | (—) | | 参照 P628 | — | → P623 |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-20PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | |
| 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 | — |

※ PSEL的型号为1轴规格。
※ ④为轴数 (1~8)。

※ ①为I/O种类 (NP/PN)。
※ ④为现场总线网络记号。

※ ①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。

滑块型

细小型

标准型

控制器
一体型

拉杆型

细小型

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

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

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCP2-GRM

电缸 2爪夹爪 中型滑动型 本体宽 74mm 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP2 — GRM — I — 28P — 1 — 14 — — — —

系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 减速比 — 行程 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

I: 增量型规格
※ 使用简易绝对单元时型号也为「I」。

28P: 脉冲伺服马达
28□尺寸

1: 减速比
1/1

14: 14mm
(单侧 7mm)

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

N: 无
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□□: 指定长度
R□□: 机械电缆

SB: 轴托架
FB: 法兰托架

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料

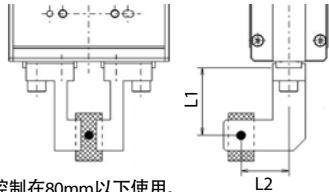
卷末 P. 5

POINT

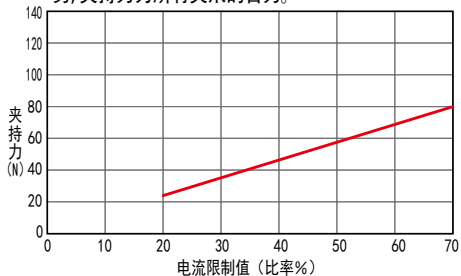
选型注意

(1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的 2 倍。
(2) 最大夹持力为夹持点距离为 0，伸出距离为 0 时所有夹爪的合力值。
实际能够夹持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关，通常估算为夹持力的 1/10 ~ 1/20 之间。(详细信息请参考卷末 P86)
(3) 额定加速度为 0.3G。

■夹持力与电流限制值的关系图
进行推压动作时，夹持力（推压力）可以在控制器电流限制值的 20% ~ 70% 范围内调整。



※ L1 控制在 80mm 以下使用。
※ 下表中的夹持力为上图中的 L1、L2 为 0 时的值。
(L1 的距离 - 估测夹持力的关系请参考卷末 P87)
另，夹持力为所有夹爪的合力。



※ 上述图表中为估测值。
最大可能有 ±15% 的浮动，请注意。

※ 进行夹持动作（推压）时，移动速度固定为 5mm/s，请注意。

| 驱动轴性能 | | | | 行程与开合最高速度 | |
|---------------------------|-----|---------------|--------------|-----------|--------------|
| ■ 导程与负载质量 | | | | 行程 | |
| 型号 | 减速比 | 最大夹持力 (N) | 行程 (mm) | 减速比 | 14 (mm) |
| RCP2-GRM-I-28P-1-14-①-②-③ | 1 | 80 (单侧 40) | 14 (单侧 7) | 1 | 36.7 (单侧) |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项

(单位为 mm/s)

| 行程—价格表 (标准价格) | |
|---------------|------|
| 行程 (mm) | 标准价格 |
| 14 | — |

| 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) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | X11 (11m) ~ X15 (15m) | — |
| | X16 (16m) ~ X20 (20m) | — |
| 机械电缆 | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | 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 |
| 法兰托架 | FB | → 卷末 P43 | — |
| 轴托架 | SB | → 卷末 P55 | — |

| 驱动轴规格 | |
|-----------|----------------------------------|
| 项目 | 内容 |
| 驱动方式 | 同步带+梯形丝杆 (导程 1.5) |
| 重复定位精度 | ±0.01mm |
| 背隙 | 单侧 0.15mm 以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压) |
| 空转 | 单侧 0.1mm 以下 |
| 导轨 | 交叉滚子导轨 |
| 静态允许负载力矩 | Ma: 6.3N·m Mb: 6.3N·m Mc: 8.3N·m |
| 质量 | 0.5kg |
| 适用环境温度·湿度 | 0~40℃、85%RH 以下 (无结露) |

尺寸图

● CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp ●

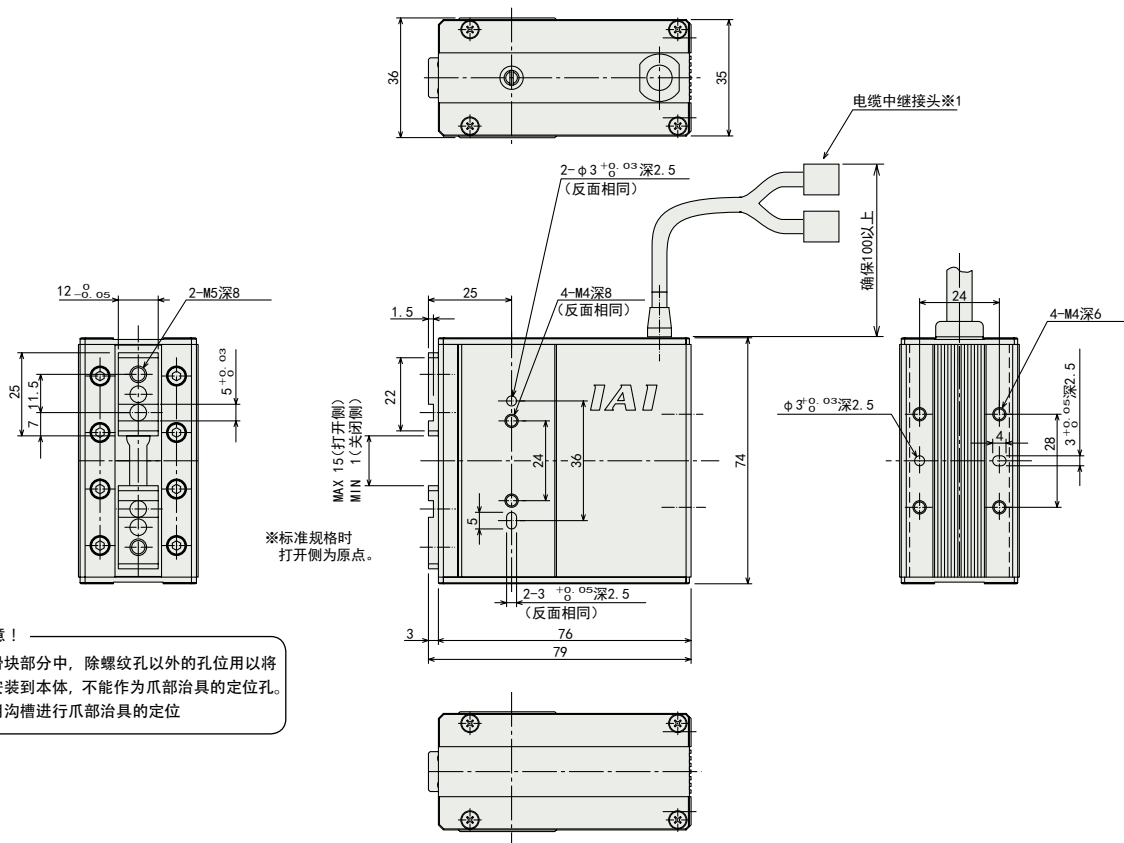


※ 原点位置在夹爪（滑块）打开位置。

※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。

特规对应的介绍

 卷末P. 15










注意！

上图滑块部分中，除螺纹孔以外的孔位用以将滑块安装到本体，不能作为爪部治具的定位孔。请使用沟槽进行爪部治具的定位

| | |
|---------|-----|
| 质量 (kg) | 0.5 |
|---------|-----|

①适用控制器

RCP2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-28PI-①-2-Ⅱ | 可立刻上手的简单控制器 | 3 点 | DC24V | AC100V AC200V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-28PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 | |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-Ⅲ~①-2-0 | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 | |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-Ⅲ~④-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | — | → P607 | |
| 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 | | 参照 P618 | — | → P623 | |
| 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 | — | | | — | | |
| 现场网络型 高输出规格 | | PCON-CA-28PI-④-0-0 | 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-28PI-①-2-0 | 差动式线驱动器 对应 | (—) | | 参照 P628 | — | → P665 | |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-28PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | | |
| 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の型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④为现场总线网络记号。

※②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。

夹爪型
旋转型

脉冲
伺服
马达

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCP2-GRST

电缸 2爪夹爪 长行程滑动型 本体宽 130~190mm 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP2 — GRST — I — 20P — — — — — — — — —

系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 减速比 — 行程 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

I:增量型规格
※ 使用简算绝对单元时型号也为「I」。

20P:脉冲伺服马达
20□尺寸

1: 减速比 1/1
高速型

2: 减速比 1/2
标准型

40:40mm
60:60mm
80:80mm
100:100mm

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

N: 无
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□□: 指定长度

请参考
选项一览表
※ 电缆出线方向必须在 AO 或 A1 间择一记入。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

CE RoHS

技术资料 卷末 P.5

POINT 选型注意

(1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的 2 倍。
(2) 最大夹持力为夹持点距离为 0，伸出距离为 0 时所有夹爪的合力值。实际能够夹持的工件质量与爪和工件材质的摩擦系数、形状、接触面等有关，通常估算为夹持力的 1 / 10 ~ 1 / 20 之间。
(详细信息仅供参考卷末 P86)
(3) 额定加速度为 0.3G。

■夹持力与电流限制值的关系图

进行推压动作时，夹持力（推压力）可以在控制器电流限制值的 20% ~ 70% 范围内调整。

※ L1控制在60mm以下使用。
※ 下表中的夹持力为上图中的L1、L2为0时的值。
(L1的距离—估测夹持力的关系请参考卷末P87)
另，夹持力为所有夹爪的合力。

※ 上述图表中为估测值。
最大可能有±15%的浮动，提请注意。

※ 进行夹持动作（推压）时，移动速度固定为 5mm/s，提请注意。

驱动轴性能

■导程与负载质量

| 型号 | 减速比 | 最大夹持力 (N) | 行程 (mm) |
|---------------------------|-----|---------------|-------------------|
| RCP2-GRST-I-20P-1-①-②-③-④ | 1 | 20 (单侧 10) | 40~100 (20mm每) |
| RCP2-GRST-I-20P-2-①-②-③-④ | 2 | 40 (单侧 20) | |

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项

■行程与开合最高速度

| 行程 / 减速比 | 40~100 (mm) |
|----------|-------------|
| 1 | 75 |
| 2 | 34 |

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

| 行程 (mm) | 标准价格 |
|---------|------|
| 40 | — |
| 60 | — |
| 80 | — |
| 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 (机械电缆) | P (1m) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | 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。
※ 维护保养用电线型号请参考卷末 P59。

④选项价格表 (标准价格)

| 名称 | 选项记号 | 参考页 | 标准价格 |
|--------|------|---------|------|
| 反原点规格 | NM | →卷末 P52 | 免费 |
| 电缆底面出线 | AO | →卷末 P41 | 免费 |
| 电缆侧面出线 | A1 | →卷末 P41 | 免费 |

※ 电缆出线方向必须在 AO 或 A1 间择一记入。

驱动轴规格

| 项目 | 内容 |
|-----------|---------------------------------|
| 驱动方式 | 同步带+蜗轮-齿条 |
| 重复定位精度 | ±0.01mm |
| 背隙 | 单侧0.2mm以下 |
| 空转 | — |
| 导轨 | 直线导轨 |
| 静态允许负载力矩 | Ma:2.93N·m Mb:2.93N·m Mc:5.0N·m |
| 质量 | 0.51kg (40行程)~0.66kg (100行程) |
| 适用环境温度·湿度 | 0~40℃、85%RH以下 (无结露) |

尺寸图

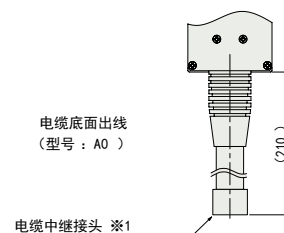
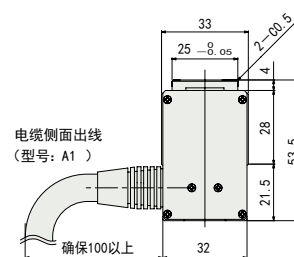
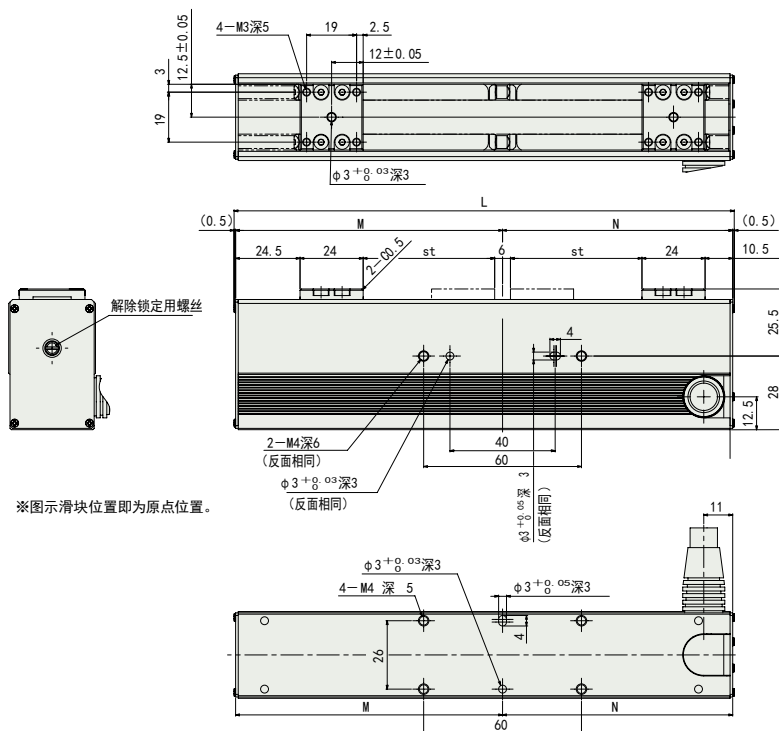
● CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp ●

特规对应的介绍

 卷末P. 15

2 维
CAD

※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。










■行程·尺寸·质量

| 行程 | 40 | 60 | 80 | 100 |
|--------|------|------|------|-------|
| L | 130 | 150 | 170 | 190 |
| M | 71.5 | 81.5 | 91.5 | 101.5 |
| N | 57.5 | 67.5 | 77.5 | 87.5 |
| 质量(kg) | 0.51 | 0.56 | 0.61 | 0.66 |

②适用控制器

RCP2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-20PI-①-2-② | 可立刻上手的简单控制器 | 3 点 | DC24V | AC100V AC200V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-20PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 | |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-③-④-①-2-0 | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 | |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-③-④-④-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | — | — | |
| 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 | | 参照 P618 | — | → P607 | |
| 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 | — | | | — | | |
| 现场网络型 高输出规格 | | PCON-CA-20PI-④-0-0 | 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 | (—) | | 参照 P628 | — | → P623 | |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-20PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | | |
| 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。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※Ⅳ为现场总线网络记号。

※②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。

夹爪型
旋转型

脉冲
伺服
马达

RCP2-GRHM

电缸 2爪夹爪 中型高夹持力型 本体宽116mm 24V脉冲伺服马达

■型号项目

RCP2-GRHM-I-35P-2-32

系列 类型 编码器种类 马达种类 减速比 行程

I:增量型规格 35P:脉冲伺服马达 35□尺寸 2:驱动丝杆 导程2 32:32mm (单侧16mm)

适用控制器 电缆长 选项

P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP-C N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 请参考选项一览表

※型号项目的详细内容请参考前页P47。



技术资料 卷末P.5

POINT

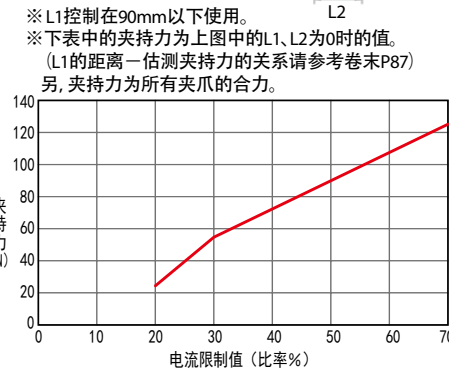
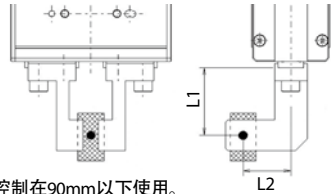
选型注意

(1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。

(2) 最大夹持力为夹持点距离为0、伸出距离为0时所有夹爪的合力值。实际能够夹持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关，通常估算为夹持力的1/10~1/20之间。(详细信息请参考卷末P86)

(3) 额定加速度为0.3G。

■夹持力与电流限制值的关系图
进行推压动作时，夹持力（推压力）可以在控制器电流限制值的20%~70%范围内调整。



※上述图表中为估测值。
最大可能有±15%的浮动，提请注意。

※进行夹持动作（推压）时，移动速度固定为5mm/s，提请注意。

| 驱动轴性能 | | | | 行程与开合最高速度 | |
|----------------------------|-----|------------------|---------------|------------|-------------|
| ■导程与负载质量 | | | | ■行程与开合最高速度 | |
| 型号 | 减速比 | 最大夹持力 (N) | 行程 (mm) | 行程 减速比 | 32 (mm) |
| RCP2-GRHM-I-35P-2-32-①-②-③ | 2 | 125 (单侧 62.5) | 32 (单侧 16) | 2 | 100 (单侧) |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项 (单位为 mm/s)

| 行程—价格表 (标准价格) | |
|---------------|------|
| 行程 (mm) | 标准价格 |
| 32 | — |

| ② 电缆长价格表 (标准价格) | | |
|-----------------|-----------------------|------|
| 种类 | 电缆记号 | 标准价格 |
| 标准型 (机械电缆) | P (1m) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | 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。

| ③ 选项价格表 (标准价格) | | | |
|----------------|------|---------|------|
| 名称 | 选项记号 | 参考页 | 标准价格 |
| 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 | — |
| 法兰托架 | FB | →卷末 P43 | — |
| 轴托架 | SB | →卷末 P55 | — |

| 驱动轴规格 | |
|------------|----------------------------------|
| 项目 | 内容 |
| 驱动方式 | 同步带+梯形丝杆 (导程2) |
| 重复定位精度 | ±0.01mm |
| 背隙 | 单侧0.2mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压) |
| 空转 | 单侧0.15mm以下 |
| 导轨 | 直线导轨 |
| 静态允许力矩(※1) | Ma:11.7N·m Mb:16.7N·m Mc:46.5N·m |
| 质量 | 1.14kg |
| 适用环境温度·湿度 | 0~40℃、85%RH以下 (无结露) |

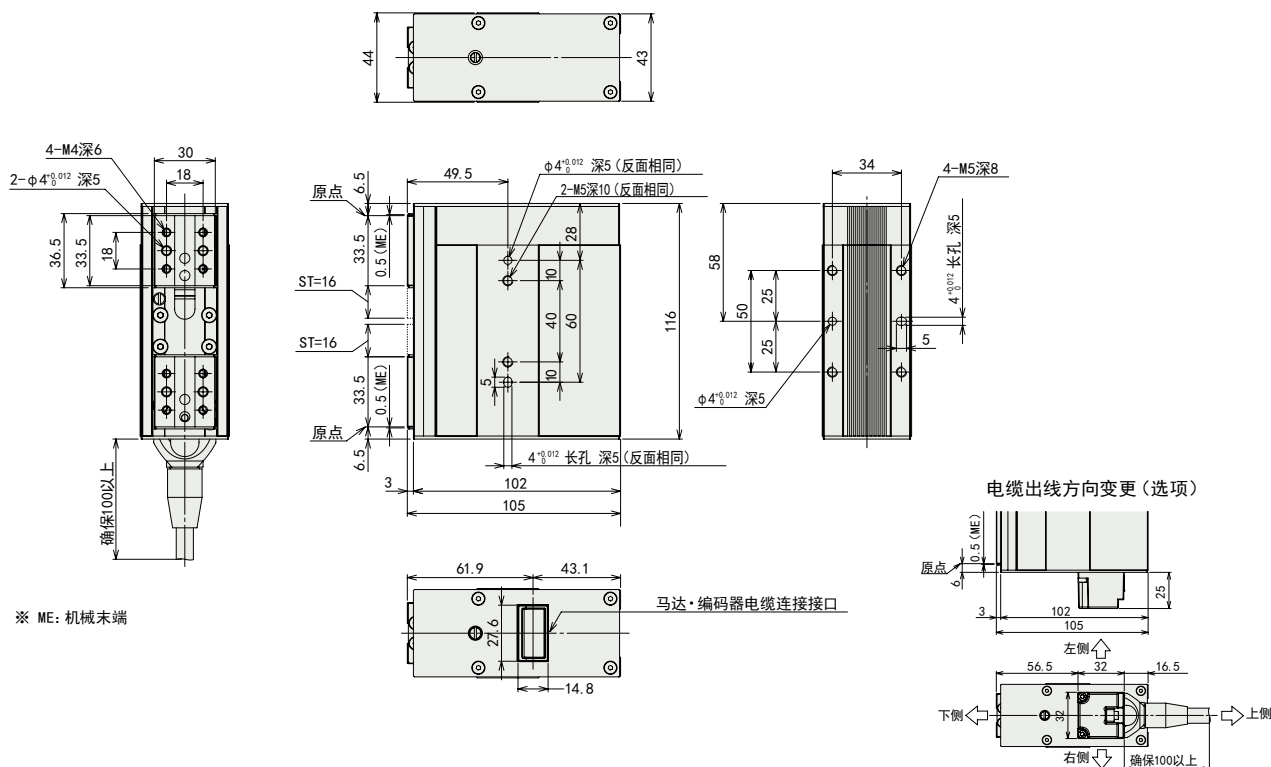
(※1) 行走寿命为5,000km时。

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



质量 (kg) 1.14

①适用控制器

RCP2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-35PI-①-2-② | 可立刻上手的 简单控制器 | 3 点 | AC100V AC200V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-35PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的 简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿ | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿ | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | | |
| 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 | | 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-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿ | 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 | (—) | | 参照 P628 | — | → P623 |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-35PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | |
| 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1轴规格。
※③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿为现场总线网络记号。

※①②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。

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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

- 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

RCP2-GRHB

电缸 2爪夹爪 大型高夹持力型 本体宽131mm 24V脉冲伺服马达

■型号项目

RCP2-GRHB-I-42P-2-40

系列 类型 编码器种类 马达种类 减速比 行程 适用控制器 电缆长 选项

I:增量型规格 42P:脉冲伺服马达 42□□尺寸 2:驱动丝杆 导程2 40:40mm (单侧20mm) P1:PCON-PL/PO/SE PSEL P3:PCON-CA PMEC/PSEP MSEP-C N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 请参考选项一览表

※型号项目的详细内容请参考前页P47。



技术资料 卷末P.5

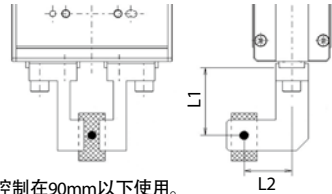
POINT 选型注意

(1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。

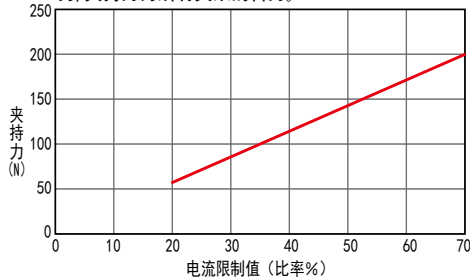
(2) 最大夹持力为夹持点距离为0、伸出距离为0时所有夹爪的合力值。实际能够夹持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关，通常估算为夹持力的1/10~1/20之间。(详细信息请参考卷末P86)

(3) 额定加速度为0.3G。

■夹持力与电流限制值的关系图
进行推压动作时，夹持力（推压力）可以在控制器电流限制值的20%~70%范围内调整。



※L1控制在90mm以下使用。
※下表中的夹持力为上图中的L1、L2为0时的值。
(L1的距离—估测夹持力的关系请参考卷末P87)
另，夹持力为所有夹爪的合力。



※上述图表中为估测值。
最大可能有±15%的浮动，提请注意。

※进行夹持动作（推压）时，移动速度固定为5mm/s，提请注意。

| 驱动轴性能 | | | | 行程与开合最高速度 | |
|----------------------------|-----|--------------|------------|------------|----------|
| ■导程与负载质量 | | | | ■行程与开合最高速度 | |
| 型号 | 减速比 | 最大夹持力 (N) | 行程 (mm) | 行程/减速比 | 40 (mm) |
| RCP2-GRHB-I-42P-2-40-①-②-③ | 2 | 200 (单侧 100) | 40 (单侧 20) | 2 | 100 (单侧) |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项 (单位为 mm/s)

| 行程—价格表 (标准价格) | |
|---------------|------|
| 行程 (mm) | 标准价格 |
| 40 | — |

| ② 电缆长价格表 (标准价格) | | |
|-----------------|-----------------------|------|
| 种类 | 电缆记号 | 标准价格 |
| 标准型 (机械电缆) | P (1m) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | 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。

| ③ 选项价格表 (标准价格) | | | |
|----------------|------|---------|------|
| 名称 | 选项记号 | 参考页 | 标准价格 |
| 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 | — |
| 法兰托架 | FB | →卷末 P43 | — |
| 轴托架 | SB | →卷末 P55 | — |

| 驱动轴规格 | |
|------------|----------------------------------|
| 项目 | 内容 |
| 驱动方式 | 同步带+梯形丝杆 (导程2) |
| 重复定位精度 | ±0.01mm |
| 背隙 | 单侧0.2mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压) |
| 空转 | 单侧0.15mm以下 |
| 导轨 | 直线导轨 |
| 静态允许力矩(※1) | Ma:15.7N·m Mb:26.4N·m Mc:59.8N·m |
| 质量 | 1.5kg |
| 适用环境温度·湿度 | 0~40℃、85%RH以下 (无结露) |

(※1) 行走寿命为5,000km时。

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

※ ME: 机械末端








马达·编码器电缆连接用接口

电缆出线方向变更(选项)

| | |
|---------|-----|
| 质量 (kg) | 1.5 |
|---------|-----|

①适用控制器

RCP2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-Ⅱ | 可立刻上手的 简单控制器 | 3 点 | DC24V | AC100V AC200V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-42PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的 简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 | |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-Ⅲ-①-2-0 | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 | |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-Ⅲ-④-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | — | | |
| 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 | | 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-Ⅳ-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 | (—) | | 参照 P628 | — | → P623 | |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-42PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | | |
| 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の型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④为现场总线网络记号。

※②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。

夹爪型
旋转型

脉冲
伺服
马达

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCP2-GR3LS

电缸 3爪夹爪 爪柄型 本体宽 62mm 脉冲伺服马达

■型号项目

RCP2 — GR3LS — I — 28P — 30 — 19 —

系列

类型

编码器种类

马达种类

减速比

行程

适用控制器

电缆长

选项

I:增量型规格
※使用简易绝对单元时型号也为「I」。

28P:脉冲伺服马达
28□尺寸

30:减速比
1/30

19:19度

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

N:无
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:指定长度
R□□:机械电缆

FB:法兰托架
SB:轴托架

※型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料

卷末 P. 5

POINT

选型注意

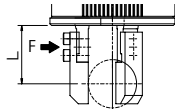
(1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的 2 倍。

(2) 最大夹持力为夹持点距离为 10，伸出距离为 0 时所有夹爪的合力值。实际能够负载的工件质量，请参考右侧说明以及卷末 P86 的说明。

(3) 额定加速度为 0.3G。

■夹持力与电流限制值的关系图

进行推压动作时，夹持力（推压力）的大小可通过修改控制器的电流限制值在20%~70%范围内调节。



※进行夹持动作(推压)时，移动速度固定为5度/s，提请注意。

※下图中的值为夹持点在 10mm 处时的夹持力大小。实际的夹持力大小与夹持点到开闭支点的距离成反比。

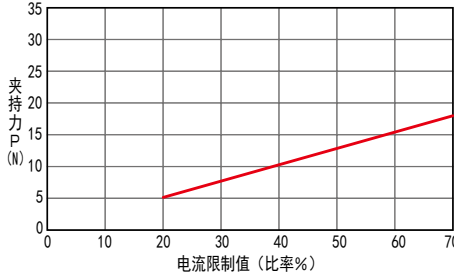
实际夹持力计算公式如下。

实际夹持力 (GR3LS) = $P \times 24 / (L + 14)$

P = 图示夹持力

L = 从夹爪安装面到夹持点的距离

(L请控制在50mm以下使用)



※上述图表中为估测值。最大可能有±15%的浮动，提请注意。

驱动轴性能

■导程与负载质量

| 型号 | 减速比 | 最大夹持力 (N) | 行程 (度) |
|------------------------------|-----|-----------|--------|
| RCP2-GR3LS-I-28P-30-19-①-②-③ | 30 | 18 (单侧 6) | 19 |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项

■行程与开合最高速度

| 行程 / 减速比 | 19 (度) |
|----------|--------|
| 30 | 200 |

(单位为度 / s)

| 行程—价格表 (标准价格) | |
|---------------|------|
| 行程 (度) | 标准价格 |
| 19 | — |

| 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) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | X11 (11m) ~ X15 (15m) | — |
| | X16 (16m) ~ X20 (20m) | — |
| 机械电缆 | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | 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 |
| 法兰托架 | FB | →卷末 P43 | — |
| 轴托架 | SB | →卷末 P55 | — |

| 驱动轴规格 | |
|-----------|-------------------------|
| 项目 | 内容 |
| 驱动方式 | 蜗杆+蜗轮 |
| 重复定位精度 | ±0.01度 |
| 背隙 | 单侧1度以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压) |
| 空转 | 单侧0.15度以下 |
| 质量 | 0.6kg |
| 适用环境温度・湿度 | 0~40℃、85%RH以下 (无结露) |

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

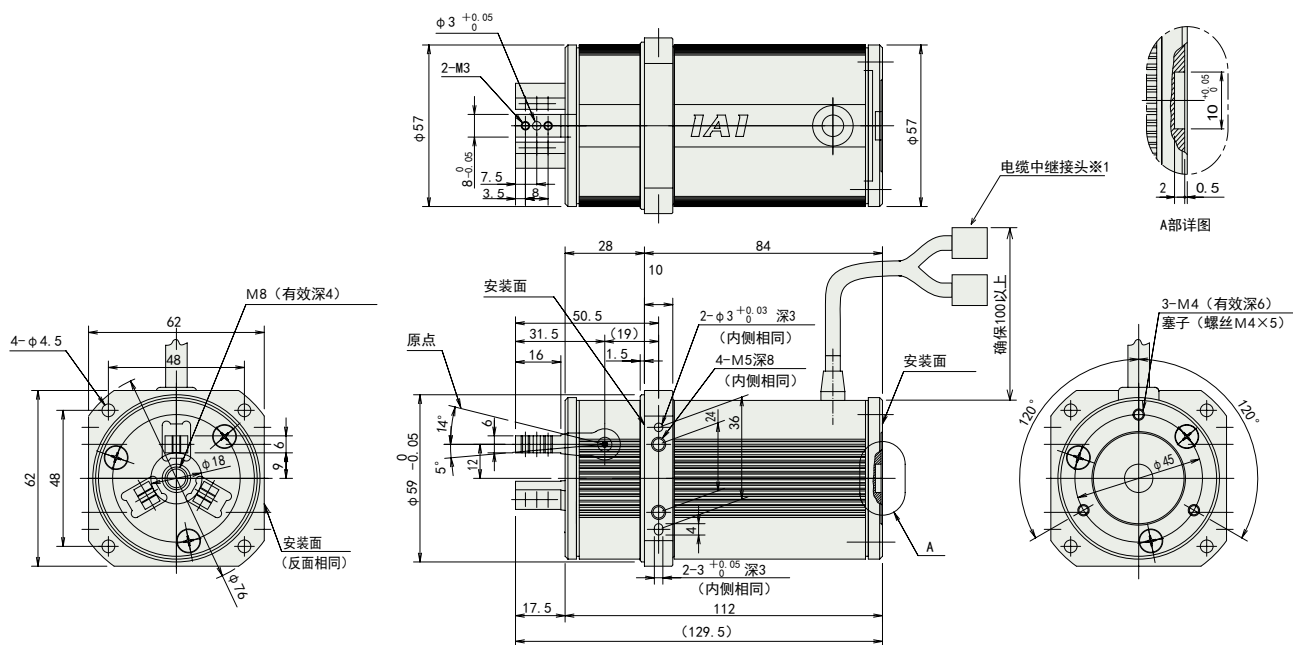
特规对应的介绍

 卷末P. 15



※ 原点复位时，会从原点向外侧张开 1 次后再回位，请充分注意与周围物体间的干涉。
※ 1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。








※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。



| | |
|---------|-----|
| 质量 (kg) | 0.6 |
|---------|-----|

①适用控制器

RCP2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-28PI-①-2-② | 可立刻上手的 简单控制器 | 3 点 | DC24V | AC100V AC200V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-28PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法 的简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 | |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-③-④-①-2-0 | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 | |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-③-④-④-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | — | → P607 | |
| 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 | | 参照 P618 | — | → P623 | |
| 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 | — | | | — | | |
| 现场网络型 高输出规格 | | PCON-CA-28PI-④-0-0 | 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-28PI-①-2-0 | 差动式线驱动器 对应 | (—) | | 参照 P628 | — | → P665 | |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-28PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | | |
| 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 | 支持程式动作 支持最大2轴动作 | 1500 点 | 参照 P671 | | — | | |

※PSELの型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④为现场总线网络记号。

※②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。

夹爪型
旋转型

脉冲
伺服
马达

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCP2-GR3LM

电缸 3爪夹爪 爪柄型 本体宽 80mm 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP2-GR3LM-I-42P-30-19- - - -

系列 类型 编码器种类 马达种类 减速比 行程 适用控制器 电缆长 选项

I:增量型规格 42P:脉冲伺服马达 30:减速比 19:19度 P1:PCON-PL/PO/SE N:无 FB:法兰托架
※使用简易绝对单元时型号也为「I」 42尺寸 1/30 PSEL P:1m S:3m M:5m SB:轴托架
P3:PCON-CA PMEC/PSEP X□□:指定长度 R□□:机械电缆
MSEP

※型号项目的详细内容请参考前页P47。



技术资料 卷末P.5

POINT

选型注意

(1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的2倍。
(2) 最大夹持力为夹持点距离为10，伸出距离为0时所有夹爪的合力值。实际能够负载的工件质量，请参考右侧说明以及卷末P86的说明。
(3) 额定加速度为0.3G。

■夹持力与电流限制值的关系图

进行推压动作时，夹持力（推压力）的大小可通过修改控制器的电流限制值在20%~70%范围内调节。

※进行夹持动作（推压）时，移动速度固定为5度/s，提请注意。

※下图中的值为夹持点在10mm处时的夹持力大小。实际的夹持力大小与夹持点到开闭支点的距离成反比。实际夹持力计算公式如下。
实际夹持力 (GR3LM) = P × 28.5 / (L + 18.5)
P = 图示夹持力
L = 从夹爪安装面到夹持点的距离
(L请控制在80mm以下使用)

※上述图表中为估测值。最大可能有±15%的浮动，提请注意。

驱动轴性能

■导程与负载质量

| 型号 | 减速比 | 最大夹持力 (N) | 行程 (度) |
|------------------------------|-----|------------|--------|
| RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-①-②-③ | 30 | 51 (单侧 17) | 19 |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项

■行程与开合最高速度

| 行程 / 减速比 | 19 (度) |
|----------|--------|
| 30 | 200 |

(单位为度 / s)

行程一价格表 (标准价格)

| 行程 (度) | 标准价格 |
|--------|------|
| 19 | — |

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) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | X11 (11m) ~ X15 (15m) | — |
| | X16 (16m) ~ X20 (20m) | — |
| 机械电缆 | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | 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 |
|------|------|---------|------|
| 法兰托架 | FB | →卷末 P43 | — |
| 轴托架 | SB | →卷末 P55 | — |

驱动轴规格

| 项目 | 内容 |
|-----------|-------------------------|
| 驱动方式 | 蜗杆+蜗轮 |
| 重复定位精度 | ±0.01度 |
| 背隙 | 单侧1度以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压) |
| 空转 | 单侧0.15度以下 |
| 质量 | 1.1kg |
| 适用环境温度・湿度 | 0~40℃、85%RH以下 (无结露) |

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

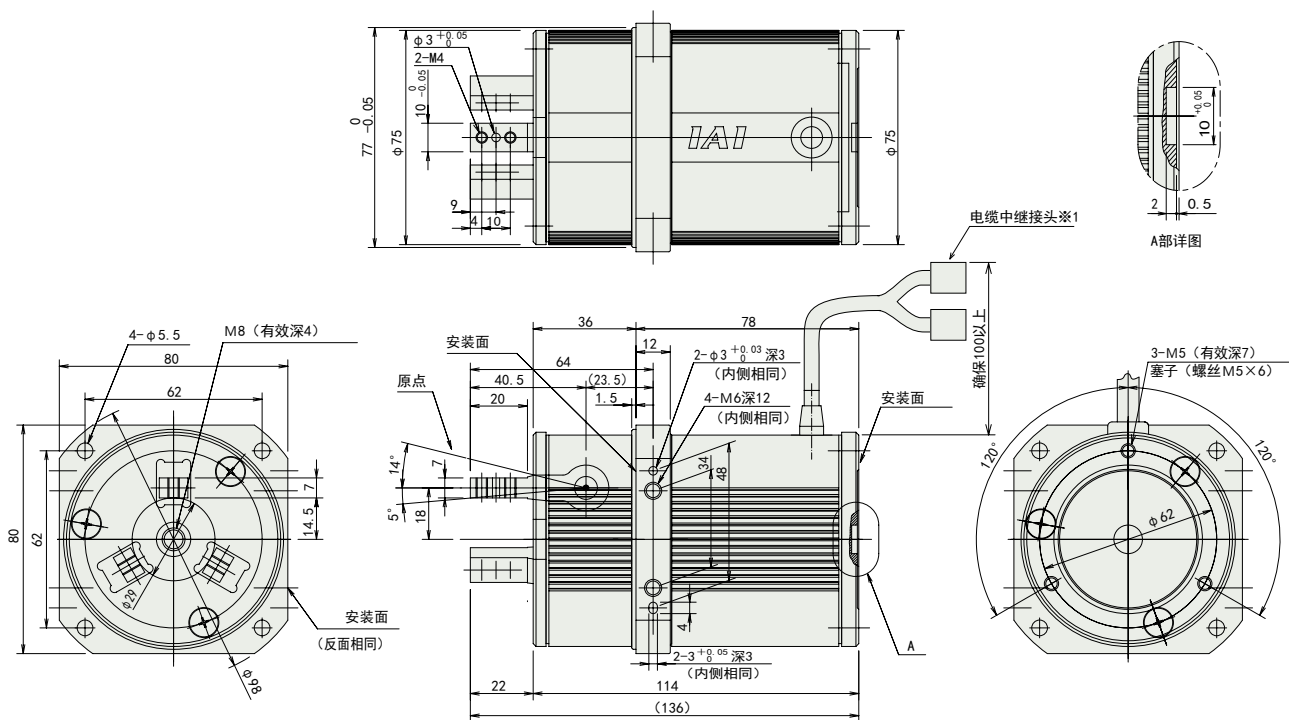
特规对应的介绍

 卷末P. 15



※ 原点复位时，会从原点向外侧张开 1 次后再回位，请充分注意与周围物体间的干涉。
※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。








※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。



| | |
|---------|-----|
| 质量 (kg) | 1.1 |
|---------|-----|

①适用控制器

RCP2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-Ⅱ | 可立刻上手的 简单控制器 | 3 点 | DC24V | AC100V AC200V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-42PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的 简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 | |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-Ⅲ-①-2-0 | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 | |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-Ⅲ-④-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | — | | |
| 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 | | 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-Ⅳ-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 | (—) | | 参照 P628 | — | → P623 | |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-42PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | | |
| 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の型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④为现场总线网络记号。

※②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。

夹爪型
旋转型

脉冲
伺服
马达

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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
- 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

RCP2-GR3SS

电缸 3爪夹爪 滑动型 本体宽 62mm 脉冲伺服马达

■型号项目

RCP2 — GR3SS — I — 28P — 30 — 10 — — — —

系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 减速比 — 行程 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

I:增量型规格
※使用简易绝对单元时型号也为「I」。

28P:脉冲伺服马达
28□尺寸

30:减速比
1/30

10:10mm
(单侧 5mm)

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

N: 无
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□□:指定长度
R□□:机械电缆

FB:法兰托架
SB:轴托架

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料

卷末 P. 5

POINT

选型注意

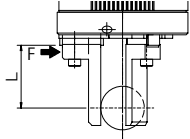
(1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的 2 倍。

(2) 最大夹持力为夹持点距离为 10，伸出距离为 0 时所有夹爪的合力值。实际能够负载的工件质量，请参考右侧说明以及卷末 P86 的说明。

(3) 额定加速度为 0.3G。

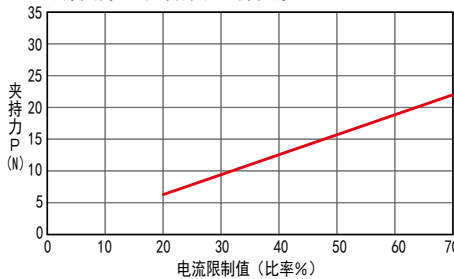
■夹持力与电流限制值的关系图

进行推压动作时，夹持力（推压力）的大小可通过修改控制器的电流限制值在20%~70%范围内调节。



※进行夹持动作(推压)时，移动速度固定为5mm/s，提请注意。

※L请控制在50mm以下使用。
※下表中的夹持力为上图中的L1、L2为0时的值。
(L的距离一估测夹持力的关系请参考卷末P87)
另，夹持力为所有夹爪的合力。



※上述图表中为估测值。
最大可能有±15%的浮动，提请注意。

驱动轴性能

■导程与负载质量

| 型号 | 减速比 | 最大夹持力 (N) | 行程 (mm) |
|------------------------------|-----|----------------|---------|
| RCP2-GR3SS-I-28P-30-10-①-②-③ | 30 | 22 (单侧 7.3) | 10 |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项

■行程与开合最高速度

| 行程 / 减速比 | 10 (mm) |
|----------|---------|
| 30 | 40 |

(单位为 mm/s)

| 行程 (mm) | 标准价格 |
|---------|------|
| 10 | — |

| 种类 | 电缆记号 | 标准价格 |
|------|-----------------------|------|
| 标准型 | P (1m) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | X11 (11m) ~ X15 (15m) | — |
| | X16 (16m) ~ X20 (20m) | — |
| 机械电缆 | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | 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。

| 名称 | 选项记号 | 参考页 | 标准价格 |
|------|------|---------|------|
| 法兰托架 | FB | →卷末 P43 | — |
| 轴托架 | SB | →卷末 P55 | — |

| 项目 | 内容 |
|-----------|-------------------------------|
| 驱动方式 | 蜗杆+蜗轮 |
| 重复定位精度 | ±0.01mm |
| 背隙 | 单侧0.3mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压) |
| 空转 | 单侧0.1mm以下 |
| 导轨 | 交叉滚子导轨 |
| 静态允许负载力矩 | Ma:3.8N·m Mb:3.8N·m Mc:3.0N·m |
| 质量 | 0.6kg |
| 适用环境温度・湿度 | 0~40℃、85%RH以下 (无结露) |

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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
- 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

RCP2-GR3SM

电缸 3爪夹爪 滑动型 本体宽 80mm 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP2-GR3SM-I-42P-30-14- - - -

系列 类型 编码器种类 马达种类 减速比 行程 适用控制器 电缆长 选项

I:增量型规格 42P:脉冲伺服马达 30:减速比 14:14mm (单侧7mm) P1:PCON-PL/PO/SE N:无 PSEL P:1m FB:法兰托架 P3:PCON-CA S:3m SB:轴托架 PMEC/PSEP M:5m X□□:指定长度 MSEP R□□:机械电缆

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末 P.5

POINT 选型注意

(1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的 2 倍。
(2) 最大夹持力为夹持点距离为 10，伸出距离为 0 时所有夹爪的合力值。实际能够负载的工件质量，请参考右侧说明以及卷末 P86 的说明。
(3) 额定加速度为 0.3G。

■夹持力与电流限制值的关系图

进行推压动作时，夹持力（推压力）的大小可通过修改控制器的电流限制值在20%~70%范围内调节。

※进行夹持动作(推压)时，移动速度固定为5mm/s，提请注意。

※L请控制在80mm以下使用。
※下表中的夹持力为上图中的L1、L2为0时的值。
(L的距离一估测夹持力的关系请参考卷末P87)
另，夹持力为所有夹爪的合力。

※上述图表中为估测值。最大可能有±15%的浮动，提请注意。

驱动轴性能

■导程与负载质量

| 型号 | 减速比 | 最大夹持力 (N) | 行程 (mm) |
|------------------------------|-----|-------------|---------|
| RCP2-GR3SM-I-42P-30-14-①-②-③ | 30 | 102 (单侧 34) | 14 |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项

■行程与开合最高速度

| 行程 / 减速比 | 14 (mm) |
|----------|---------|
| 30 | 50 |

(单位为 mm/s)

行程一价格表 (标准价格)

| 行程 (mm) | 标准价格 |
|---------|------|
| 14 | — |

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) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | X11 (11m) ~ X15 (15m) | — |
| | X16 (16m) ~ X20 (20m) | — |
| 机械电缆 | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | 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 |
|------|------|---------|------|
| 法兰托架 | FB | →卷末 P43 | — |
| 轴托架 | SB | →卷末 P55 | — |

驱动轴规格

| 项目 | 内容 |
|-----------|-------------------------------|
| 驱动方式 | 蜗杆+蜗轮 |
| 重复定位精度 | ±0.01mm |
| 背隙 | 单侧0.3mm以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压) |
| 空转 | 单侧0.1mm以下 |
| 导轨 | 交叉滚子导轨 |
| 静态允许负载力矩 | Ma:6.3N·m Mb:6.3N·m Mc:5.7N·m |
| 质量 | 1.2kg |
| 适用环境温度・湿度 | 0~40℃、85%RH以下 (无结露) |

尺寸图

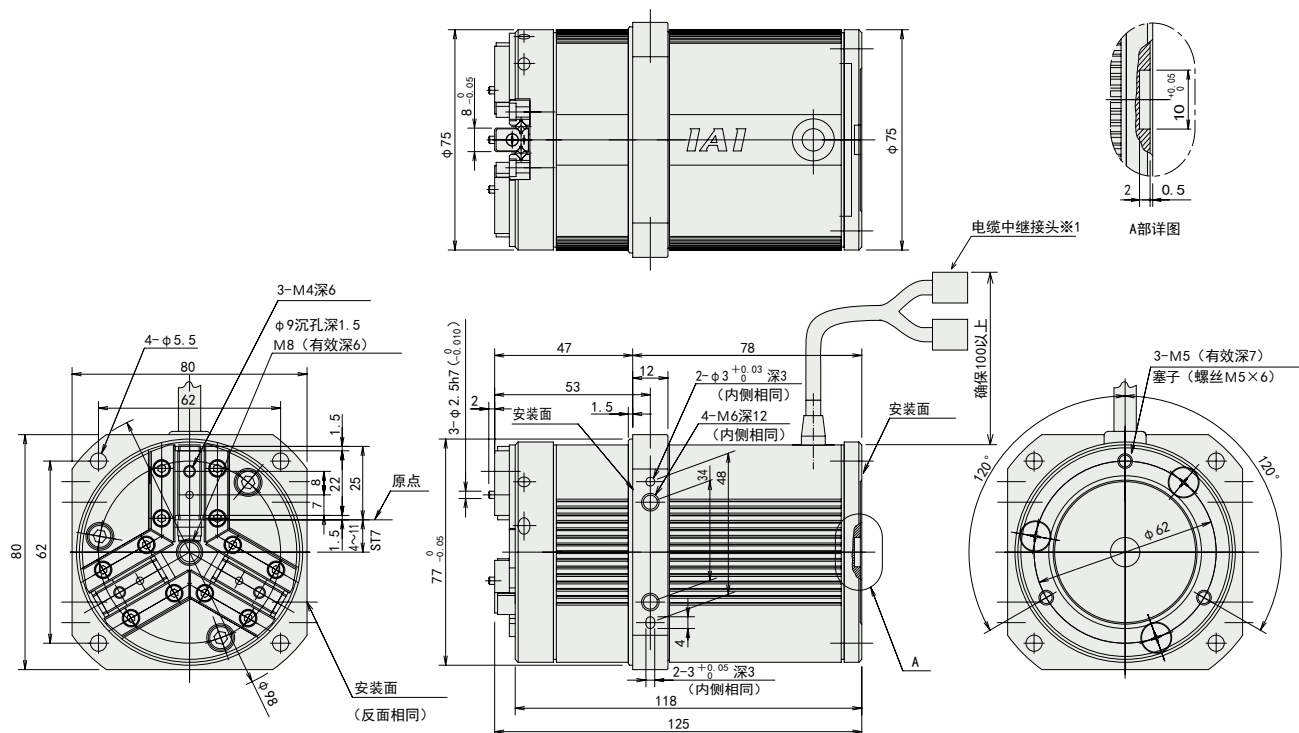
CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15










※ 原点复位时，会 from 原点向外侧张开约 0.5mm 后再复位，请充分注意与周围物体间的干涉。
※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。



质量 (kg) 1.2

①适用控制器

RCP2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-Ⅱ | 可立刻上手的简单控制器 | 3 点 | AC100V AC200V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-42PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-Ⅲ~①-2-0 | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-Ⅲ~④-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | | |
| 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 | | 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-Ⅳ-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 | (—) | | 参照 P628 | — | → P623 |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-42PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | |
| 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。
※④④为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④④为现场总线网络记号。

※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。

滑块型

细小型

标准型

控制器一体型

拉杆型

细小型

标准型

控制器一体型

平台型

臂杆型

扁平型

细小型

标准型

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

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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
- 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

RCS2-GR8

电缸 2爪夹爪 长行程滑动型 本体宽 104~284mm 200V 伺服马达

■型号项目

RCS2

GR8

I

60

5

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

减速比

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

I:增量型规格

60:伺服马达 60W

5:1/5

20:20mm
40:40mm
(60):60mm
(80):80mm
100:100mm
(120):120mm
(200):200mm

T1:XSEL-J/K
T2:SCON
MSCON
SSEL
XSEL-P/Q
XSEL-R/S

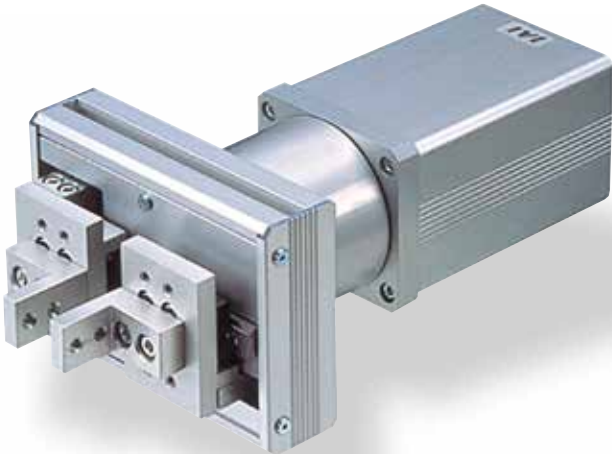
N:无
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:指定长度
R□□:机械电缆

请参考
选项一览表

※型号项目的详细内容请参考前页 P47。

CE RoHS

※选项支持CE认证。



※进行夹持（推压）动作时的速度
固定为 10mm/s，请注意！

技术资料 卷末 P.5

POINT

选项
注意

(1) 行程栏内标记有 () 的行程 (60、80、120、200) 为准标准机型。

(2) 最大夹持力为两侧夹爪的合力。

| 驱动轴性能 | | | | | |
|-------------------------|----------|-----|--------------------|--------------------|---------------------------------|
| ■导程与负载质量 | | | | | |
| 型号 | 马达功率 (W) | 减速比 | 停止时夹持力 (N) (注1) | 移动时额定夹持力 (N) (注2) | 行程 (mm) |
| RCS2-GR8-I-60-5-①-②-③-④ | 60 | 1/5 | 22.5 (单侧 11.25) | 31.3 (单侧 15.65) | 20、40、(60)、(80)、100、(120)、(200) |

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项

(注1)停止时负载的允许值。
(注2)移动时负载的允许值。

| ①行程—价格表 (标准价格) | |
|----------------|------|
| ①行程 (mm) | 标准价格 |
| 20 | — |
| 40 | — |
| (60) | — |
| (80) | — |
| 100 | — |
| (120) | — |
| (200) | — |

| ③电缆长价格表 (标准价格) | | |
|----------------|-----------------------|------|
| 种类 | ②电缆记号 | 标准价格 |
| 标准型 | P (1m) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | X11 (11m) ~ X15 (15m) | — |
| | X16 (16m) ~ X20 (20m) | — |
| 机械电缆 | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | 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。

| ④选项价格表 (标准价格) | | | |
|---------------|------|---------|------|
| 名称 | 选项记号 | 参考页 | 标准价格 |
| CE对应规格 | CE | →卷末 P42 | — |

| 驱动轴规格 | |
|-----------|--------------------------------|
| 项目 | 内容 |
| 驱动方式 | 齿条 & 齿轮 |
| 重复定位精度 | ±0.04mm |
| 空转 | 0.7mm 以下 |
| 基座 | 材质 铝 表面白色耐酸铝处理 |
| 静态允许负载力矩 | Ma: 5.1Nm Mb: 5.1Nm Mc: 10.4Nm |
| 适用环境温度・湿度 | 0~40℃、85% RH 以下 (无结露) |

尺寸图

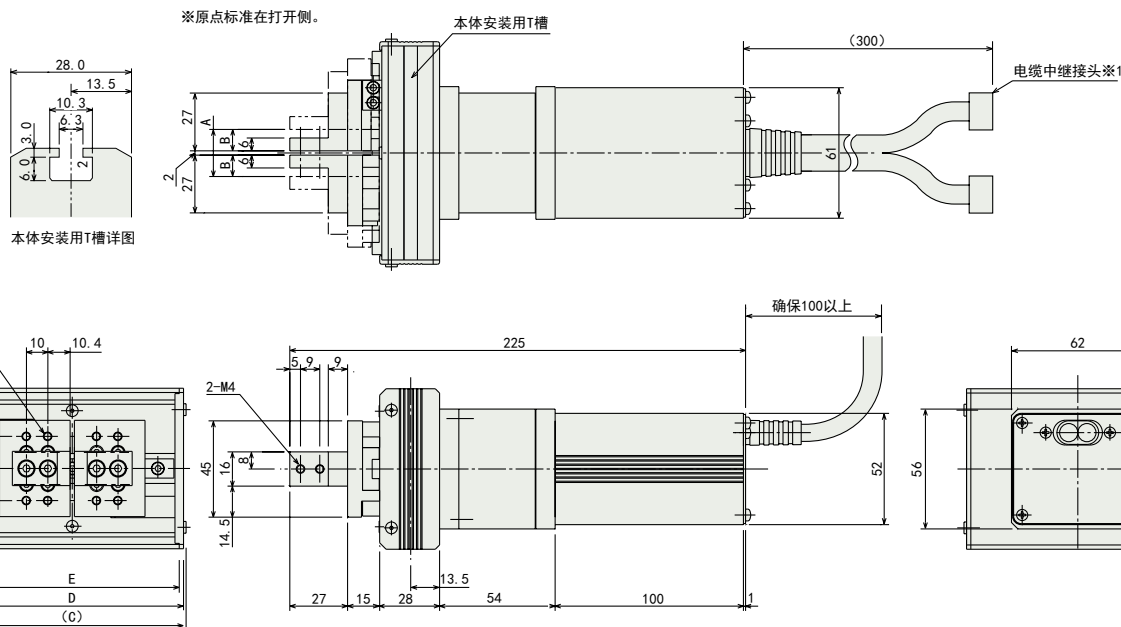
CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P. 15



※ 原点位置在夹爪（滑块）打开位置。



※1 连接马达・编码器电缆。
电缆的详细请参考卷末 P59。

(注1) 爪部安装板上加工孔个数为单侧的数值。
另外，标准规格爪部使用了2个孔位固定安装。

行程—尺寸・质量

| 行程 | 20 | 40 | (60) | (80) | 100 | (120) | (200) |
|---------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| A | 22 | 42 | 62 | 82 | 102 | 122 | 202 |
| B | 10 | 20 | 30 | 40 | 50 | 60 | 100 |
| C | 106.4 | 126.4 | 146.4 | 166.4 | 186.4 | 206.4 | 286.4 |
| D | 104 | 124 | 144 | 164 | 184 | 204 | 284 |
| E | 100 | 120 | 140 | 160 | 180 | 200 | 280 |
| 质量 (kg) | 1.8 | 1.9 | 1.9 | 2.0 | 2.0 | 2.1 | 2.3 |

※1 () 内行程为准标准设定，所需交货期较长。

②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 | | SCON-CA-60I-NP-2-① | 最大512点定位 | 512 点 | 单相 AC 100V 单相 AC 200V 三相 AC 200V (仅 XSEL-P/Q/R/S) | 最大 218VA ※随控制器不同而不同，详细信息请参考对应控制器说明书。 | — | → P643 |
| 电磁阀模式 | | | 与电磁阀相同的控制方式 | 7 点 | | | | |
| 现场网络型 | | | 支持直接数值指定动作 | 768 点 | | | | |
| 脉冲串控制模式 | | | 脉冲串控制 | (—) | | | | |
| 定位型多轴规格现场网络型 | | MSCON-C-1-60-④-0-① | 最大6同时动作支持直接数值指定动作 | 256 点 | | | — | → P655 |
| 程序控制1-2轴型 | | SSEL-CS-1-60I-NP-2-① | 支持编程式动作支持最大2轴动作 | 20000 点 | | | — | → P685 |
| 程序控制1-8轴型 | | XSEL-④-1-60I-N1-EEE-2-④ | 支持编程式动作最大支持8轴同时动作 | 根据连接轴数不同而异 | | | — | → P695 |

※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。

※④为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。

※④为现场总线网络记号。

※①为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。

※④为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

滑块型
细小型
标准型
控制器一体型
杠杆型
细小型
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
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

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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
- 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

RCP2-RTBS/RTBSL

电缸 旋转型 小型纵型 本体宽 45mm 脉冲伺服马达

■型号项目

RCP2

—

—

I

—

20P

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

减速比

—

旋转范围

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

RTBS :330度旋转规格

RTBSL:多转规格

I:增量型规格

※使用简易绝对单元时型号也为「I」。

20P:脉冲伺服马达

20□尺寸

30:减速比

1/30

45:减速比

1/45

330:330度

(RTBS 专用)

360:360度

(RTBSL 专用)

P1:PCON-PL/PO/SE

PSEL

P3:PCON-CA

PMEC/PSEP

MSEP

N:无

P:1m

S:3m

M:5m

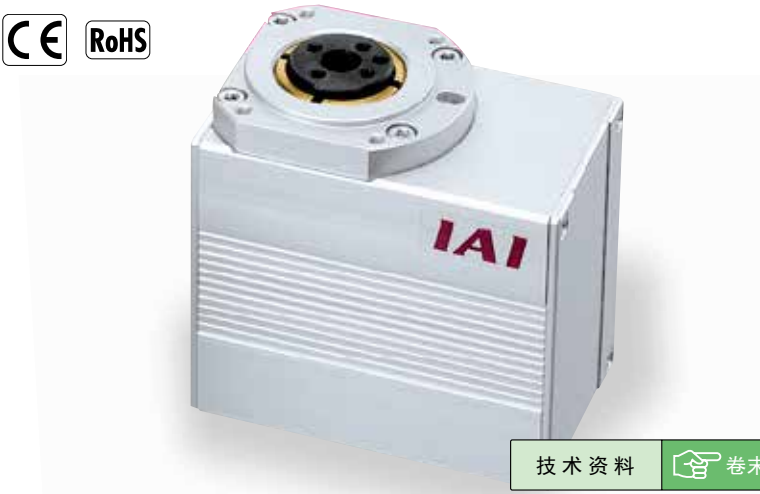
X□□:指定长度

NM:反向旋转规格

SA:轴接头

TA:平台接头

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

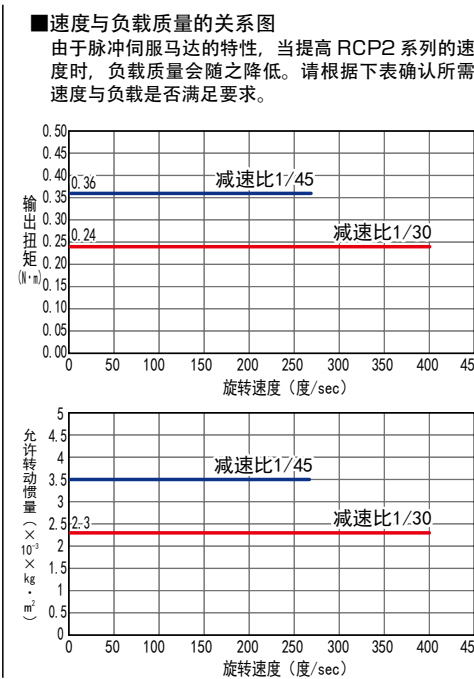


- POINT
- 选型注意
- (1) 输出扭矩随旋转速度的提升会逐渐降低。能否达到动作所需的速度请参考右侧的输出扭矩—转速的相关图表。

(2) 因脉冲伺服马达的特性，允许转动惯量随转速提升而变小。请根据右侧的允许转动惯量—转速的相关图表确定动作所需的工件转动惯量是否在适用范围内。

(3) 移动时的额定加速度为 0.2G。

(4) 多转规格进行无限旋转动作时，不能使用 PMEC/PSEP 控制器，请务必注意。



| 驱动轴性能 | | | | | |
|-------------------------------|------|------------|-----------------------------|----------|--|
| ■导程与负载质量 | | | | | |
| 型号 | 减速比 | 最大扭矩 (N·m) | 允许转动惯量 (kg·m ²) | 旋转范围 (度) | |
| RCP2-RTBS-I-20P-30-330-①-②-③ | 1/30 | 0.24 | 0.0023 | 330 | |
| RCP2-RTBS-I-20P-45-330-①-②-③ | 1/45 | 0.36 | 0.0035 | | |
| RCP2-RTBSL-I-20P-30-360-①-②-③ | 1/30 | 0.24 | 0.0023 | 360 | |
| RCP2-RTBSL-I-20P-45-360-①-②-③ | 1/45 | 0.36 | 0.0035 | | |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项

■减速比与最高速度

| 行程 | 330/360 (度) |
|------|-------------|
| 1/30 | 400 |
| 1/45 | 266 |

(单位为度/s)

① 行程—价格表 (标准价格)

| 类型 | 旋转范围 (度) | 标准价格 |
|-------|----------|------|
| RTBS | 330 | — |
| RTBSL | 360 | — |

② 电缆长价格表 (标准价格)

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

③ 选项价格表 (标准价格)

| 名称 | 选项记号 | 参考页 | 标准价格 |
|--------|------|---------|------|
| 反向旋转规格 | NM | →卷末 P52 | 免费 |
| 轴接头 | SA | →卷末 P54 | — |
| 平台接头 | TA | →卷末 P56 | — |

驱动轴规格

| 项目 | 内容 |
|-----------|--------------------------------------|
| 驱动方式 | 准双曲面齿轮 |
| 重复定位精度 | ±0.05 度 |
| 原点复位精度 | ±0.05 度以内 (RTBS) / ±0.05 度以内 (RTBSL) |
| 空转 | ±0.1 度 |
| 允许轴向负载 | 30N |
| 允许负载力矩 | 3.6N·m |
| 质量 | 0.52kg |
| 适用环境温度·湿度 | 0 ~ 40℃、85% RH 以下 (无结露) |

尺寸图

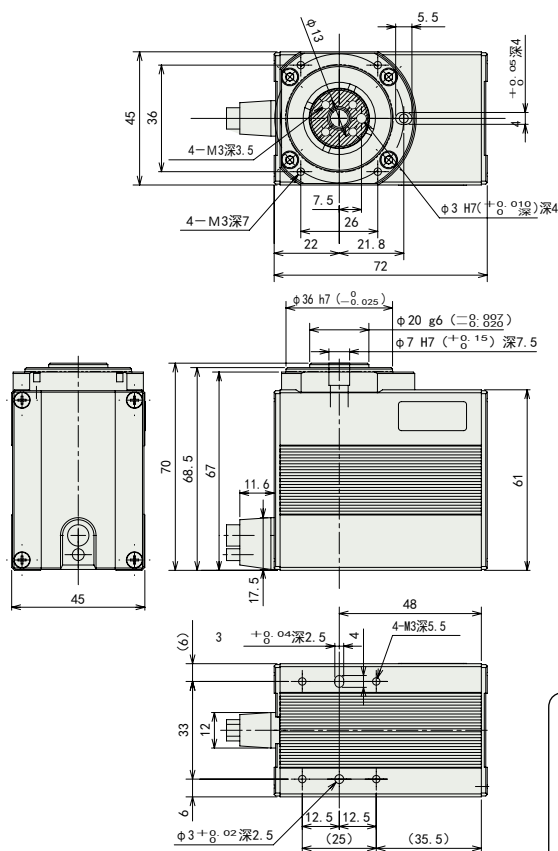
CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp



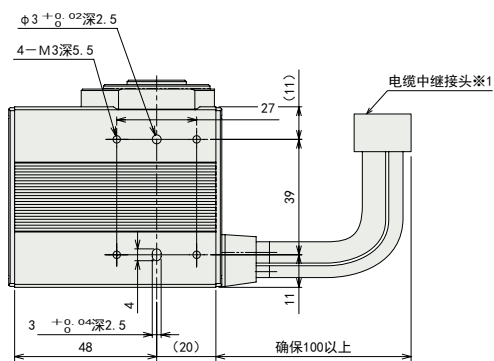
特规对应的介绍

 卷末P. 15



注意！——
※ 俯视图的斜线部为旋转部分。

※1 连接马达・编码器电缆。
电缆的详情请参考卷末 P59。



注意！

标准规格/反向旋转规格(选项)的原点位置相同,即俯视图的旋转部所示位置。

原点复位时,从俯视图看,标准规格为先逆时针旋转,原点复位完成后顺时针旋转为正向。

反向旋转规格则是先顺时针方向旋转执行原点复位,原点复位完成后逆时针方向为正向。








因为设计结构的原因,出厂后无法变更旋转方向,请务必注意。

详细信息请参考卷末技术资料部分。

| | |
|---------|------|
| 质量 (kg) | 0.52 |
|---------|------|

①适用控制器

RCP2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-20PI-①-2-Ⅱ | 可立刻上手的 简单控制器 | 3 点 | AC100V AC200V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-20PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的 简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-Ⅲ-①-2-0 | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-Ⅲ-④-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | — | |
| 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 | | 参照 P618 | — | → P607 |
| 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 | — | | | — | |
| 现场网络型 高输出规格 | | PCON-CA-20PI-Ⅳ-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 | (—) | | 参照 P628 | — | → P623 |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-20PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | |
| 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 | — | → P665 | |

※PSELの型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※Ⅳ为现场总线网络记号。

※②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。

夹爪型
旋转型

脉冲
伺服
马达

尺寸图

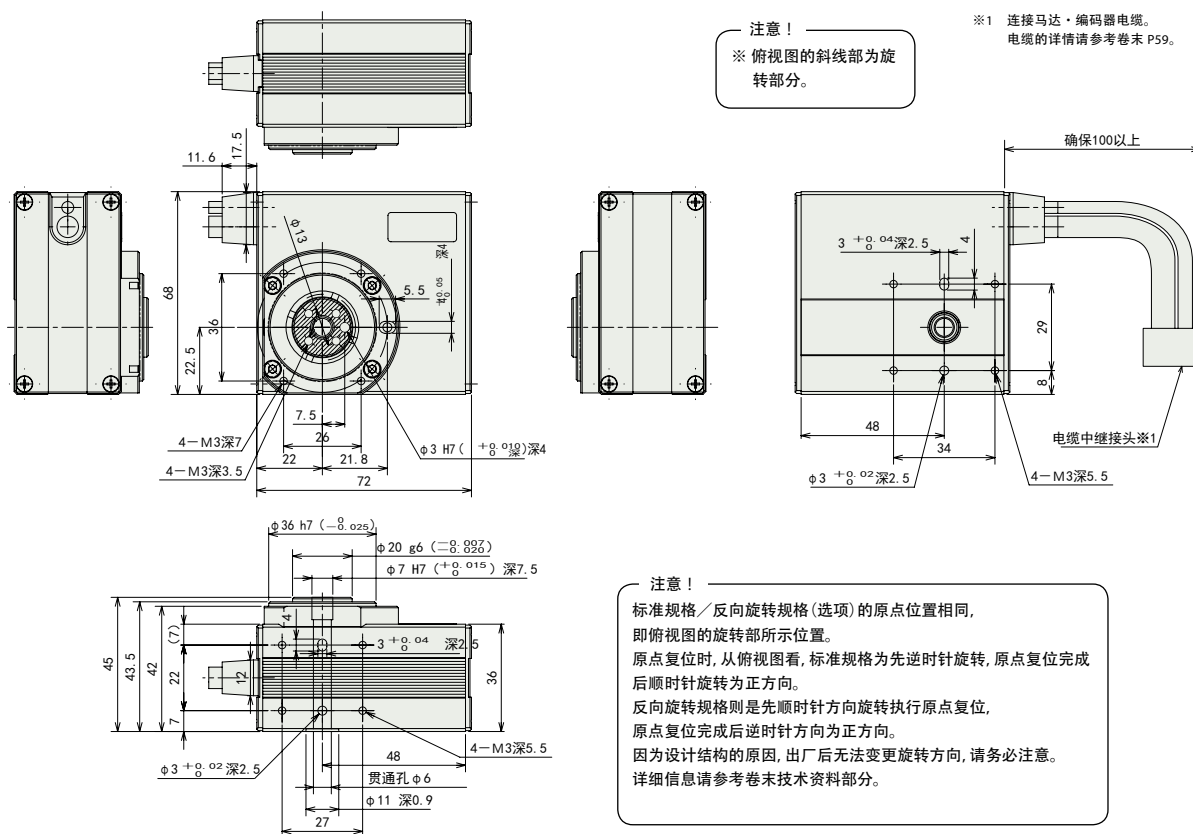
CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp



特规对应的介绍








 卷末P. 15



| | |
|---------|------|
| 质量 (kg) | 0.48 |
|---------|------|

①适用控制器

RCP2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-20PI-①-2-② | 可立刻上手的简单控制器 | 3 点 | DC24V | AC100V AC200V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-20PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 | |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-③-④-①-2-0 | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 | |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-③-④-④-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | — | → P607 | |
| 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 | | 参照 P618 | — | → P623 | |
| 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 | — | | | — | | |
| 现场网络型 高输出规格 | | PCON-CA-20PI-④-0-0 | 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 | (—) | | 参照 P628 | — | → P665 | |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-20PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | | |
| 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 | 支持程式动作 支持最大2轴动作 | 1500 点 | 参照 P671 | | — | | |

※PSELの型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④为现场总线网络记号。

※②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。

夹爪型
旋转型

脉冲
伺服
马达

尺寸图

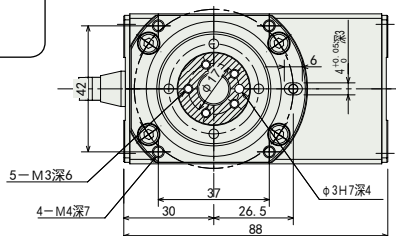
CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp



注意！

※ 俯视图的斜线部为旋转部分。



注意！

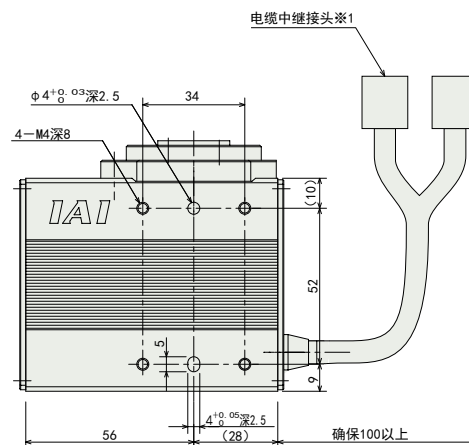
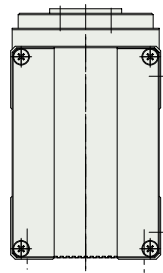
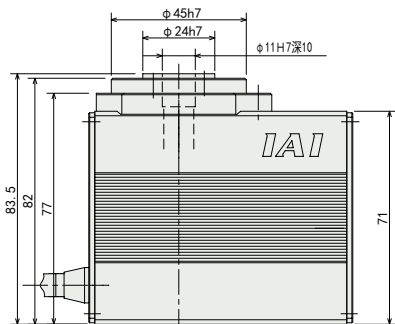
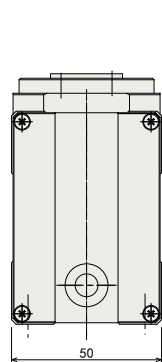
标准规格/反向旋转规格(选项)的原点位置相同,即俯视图的旋转部所示位置。

原点复位时,从俯视图看,标准规格为先逆时针旋转,原点复位完成后顺时针旋转为正向。

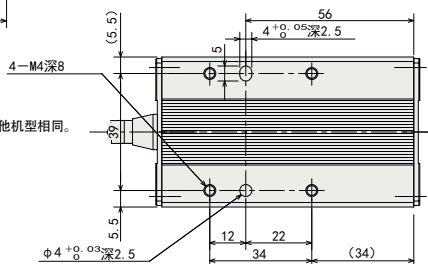
反向旋转规格则是先顺时针方向旋转执行原点复位,原点复位完成后逆时针方向为正向。

因为设计结构的原因,出厂后无法变更旋转方向,请务必注意。

详细信息请参考卷末技术资料部分。



※ 电缆的弯曲半径 R 与其他机型相同。










※1 连接马达·编码器电缆。
电缆的详情请参考卷末 P59。

| | |
|---------|------|
| 质量 (kg) | 0.86 |
|---------|------|

①适用控制器

RCP2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-28PI-①-2-Ⅱ | 可立刻上手的简单控制器 | 3 点 | DC24V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-28PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-Ⅲ-①-2-0 | 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-Ⅲ-④-Ⅳ-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | 256 点 | | | | |
| 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 | | 参照 P618 | — | → P607 |
| 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 | — | | | | |
| 现场网络型 高输出规格 | | PCON-CA-28PI-Ⅳ-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-28PI-①-2-0 | 差动式线驱动器 对应 | (—) | | 参照 P628 | — | → P623 |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-28PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | | |
| 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 | | | |

※PSELの型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※Ⅳ为现场总线网络记号。

※②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。

夹爪型
旋转型

脉冲
伺服
马达

尺寸图

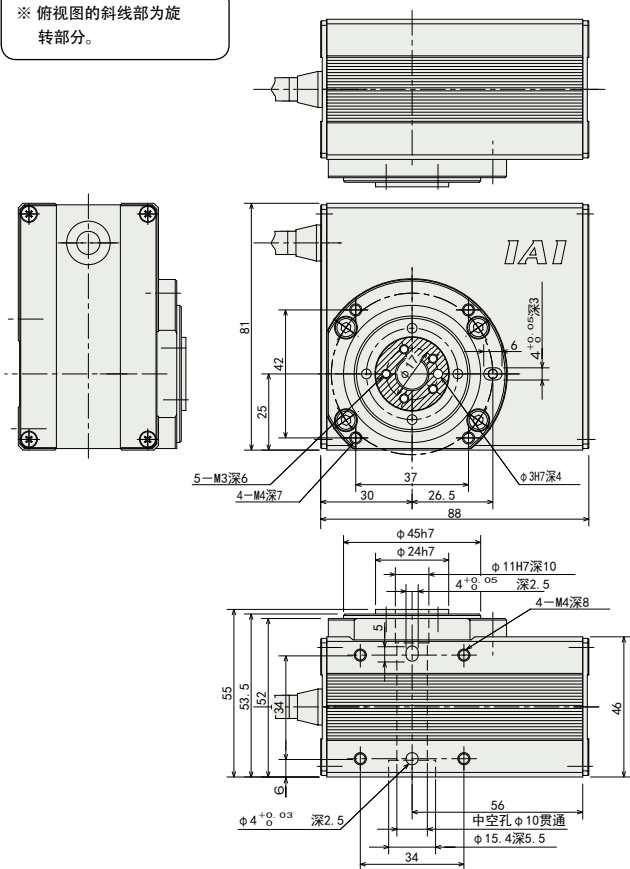
● CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp



注意！

※ 俯视图的斜线部为旋转部分。

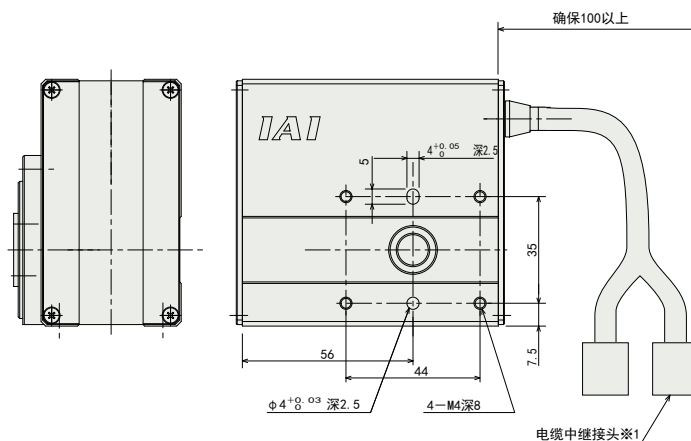


※ 电缆的弯曲半径 R 与其他机型相同。

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。



注意！

标准规格 / 反向旋转规格 (选项) 的原点位置相同, 即俯视图的旋转部所示位置。

原点复位时, 从俯视图看, 标准规格为先逆时针旋转, 原点复位完成后顺时针旋转为正向方向。

反向旋转规格则是先顺时针方向向旋转执行原点复位, 原点复位完成后逆时针方向为正向方向。








因为设计结构的原因, 出厂后无法变更旋转方向, 请务必注意。

详细信息请参考卷末技术资料部分。

| | |
|---------|------|
| 质量 (kg) | 0.92 |
|---------|------|

①适用控制器

RCP2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-28PI-①-2-Ⅱ | 可立刻上手的简单控制器 | 3 点 | DC24V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-28PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-Ⅲ-①-2-0 | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-Ⅲ-④-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | — | |
| 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 | | 参照 P618 | — | → P607 |
| 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 | — | | | — | |
| 现场网络型 高输出规格 | | PCON-CA-28PI-Ⅳ-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-28PI-①-2-0 | 差动式线驱动器 对应 | (—) | | 参照 P628 | — | → P623 |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-28PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | |
| 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の型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④为现场总线网络记号。

※②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。

夹爪型
旋转型

脉冲
伺服
马达

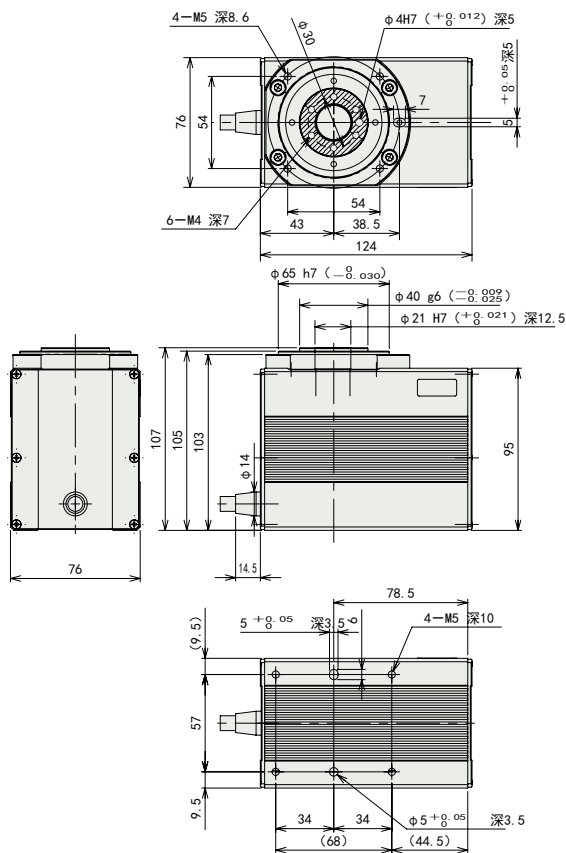
尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

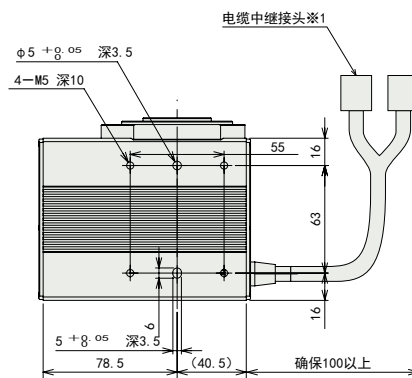
 卷末P. 15

2 维
CAD

— 注意！

※ 俯视图的斜线部为旋转部分。

※1 连接马达・编码器电缆。
电缆的详情请参考卷末 P59。



注意！

标准规格/反向旋转规格(选项)的原点位置相同,即俯视图的旋转部所示位置。

原点复位时,从俯视图看,标准规格为先逆时针旋转,原点复位完成后顺时针旋转为正向。

反向旋转规格则是先顺时针方向旋转执行原点复位,原点复位完成后逆时针方向为正向。








因为设计结构的原因,出厂后无法变更旋转方向,请务必注意。

详细信息请参考卷末技术资料部分。

| | |
|---------|-----|
| 质量 (kg) | 2.3 |
|---------|-----|

①适用控制器

RCP2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-35PI-①-2-Ⅱ | 可立刻上手的简单控制器 | 3 点 | DC24V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-35PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-Ⅲ-①-2-0 | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-Ⅲ-④-Ⅳ-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | | |
| 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 | | 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-Ⅳ-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 | (—) | | 参照 P628 | — | → P623 |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-35PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | |
| 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の型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④为现场总线网络记号。

※②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。

夹爪型
旋转型

脉冲
伺服
马达

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 爪爪型
- 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

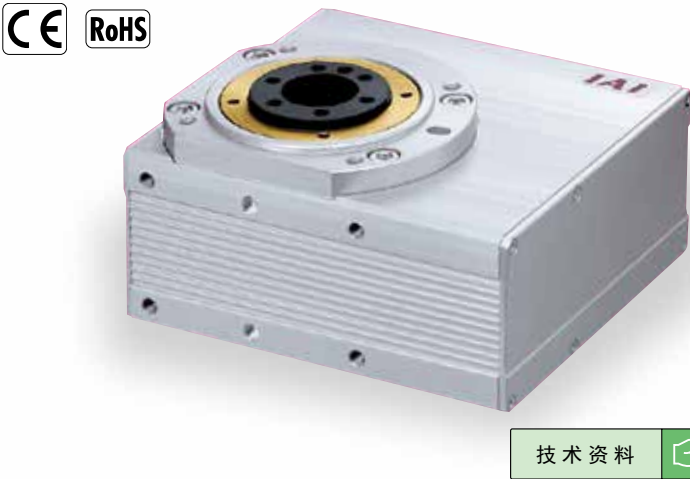
RCP2-RTCB/RTCBL电缸 旋转型 大型扁平型 本体宽 124mm 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP2 — I — 35P — — — — — — — — — —

系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 减速比 — 旋转范围 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

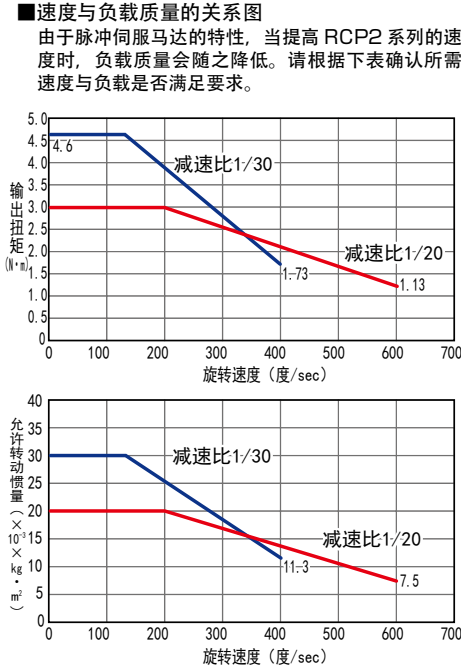
RTCB :330度旋转规格 I:增量型规格 35P:脉冲伺服马达 20: 减速比 330:330 度 P1:PCON-PL/PO/SE N: 无 NM:反向旋转规格
RTCBL :多转规格 ※ 使用简易绝对单 35□尺寸 1/20 (RTB 专用) PSEL P: 1m SA:轴接头
30: 减速比 360:360 度 P3:PCON-CA M: 5m TA:平台接头
1/30 (RTBL 专用) PMEC/PSEP X□□:指定长度
MSEP R□□:机械电缆

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



POINT 选型注意

(1) 输出扭矩随旋转速度的提升会逐渐降低。能否达到动作所需的速度请参考右侧的输出扭矩—转速的相关图表。
(2) 因脉冲伺服马达的特性，允许转动惯量随转速提升而变小。请根据右侧的允许转动惯量—转速的相关图表确定动作所需的工件转动惯量是否在适用范围内。
(3) 额定加速度为 0.3G。
(4) 多转规格进行无限旋转动作时，不能使用 PMEC/PSEP 控制器，请务必注意。



| 驱动轴性能 | | | | | |
|-------------------------------|------|---------------|-------------------|-------------|--|
| ■导程与负载质量 | | | | | |
| 型号 | 减速比 | 最大扭矩 (N·m) | 允许转动惯量 (kg·m²) | 旋转范围 (度) | |
| RCP2-RTCB-I-35P-20-330-①-②-③ | 1/20 | 3.0 | 0.02 | 330 | |
| RCP2-RTCB-I-35P-30-330-①-②-③ | 1/30 | 4.6 | 0.03 | | |
| RCP2-RTCBL-I-35P-20-360-①-②-③ | 1/20 | 3.0 | 0.02 | 360 | |
| RCP2-RTCBL-I-35P-30-360-①-②-③ | 1/30 | 4.6 | 0.03 | | |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项

■减速比与最高速度

| 行程 减速比 | 330/360 (度) | |
|-----------|----------------|-----|
| | 330 | 360 |
| 1/20 | 600 | |
| 1/30 | | 400 |

(单位为度/s)

行程—价格表 (标准价格)

| 类型 | 旋转范围 (度) | 标准价格 |
|-------|-------------|------|
| RTCB | 330 | — |
| RTCBL | 360 | — |

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) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | X11 (11m) ~ X15 (15m) | — |
| | X16 (16m) ~ X20 (20m) | — |
| | X21 (21m) ~ X25 (25m) | — |
| 机械电缆 | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | R06 (6m) ~ R10 (10m) | — |
| | R11 (11m) ~ R15 (15m) | — |
| | R16 (16m) ~ R20 (20m) | — |
| | R21 (21m) ~ R25 (25m) | — |

※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 |
|--------|------|---------|------|
| 反向旋转规格 | NM | →卷末 P52 | 免费 |
| 轴接头 | SA | →卷末 P54 | — |
| 平台接头 | TA | →卷末 P56 | — |

驱动轴规格

| 项目 | 内容 |
|-----------|--------------------------------------|
| 驱动方式 | 准双曲面齿轮 |
| 重复定位精度 | ±0.01 度 |
| 原点复位精度 | ±0.01 度以内 (RTCB) / ±0.03 度以内 (RTCBL) |
| 空转 | ±0.1 度 |
| 允许轴向负载 | 200N |
| 允许负载力矩 | 17.7N·m |
| 质量 | 2.2kg |
| 适用环境温度·湿度 | 0 ~ 40℃、85% RH 以下 (无结露) |

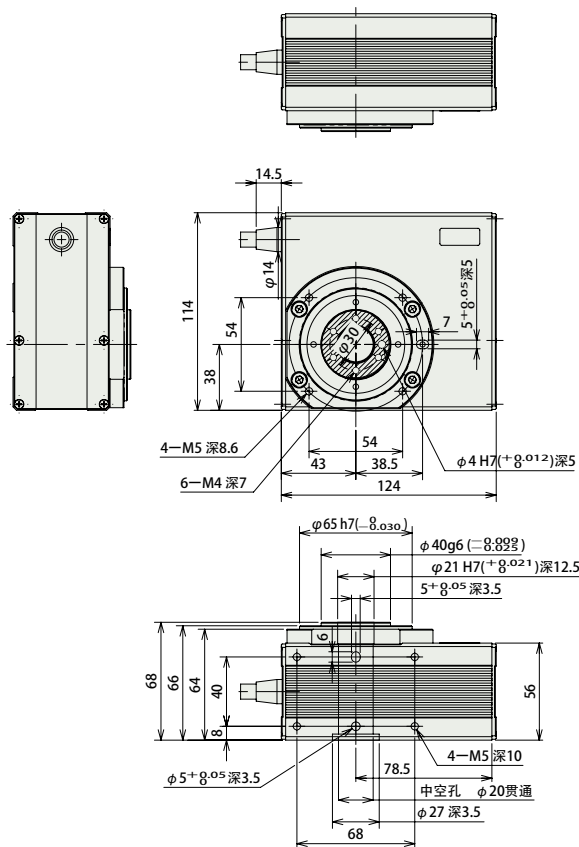
尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

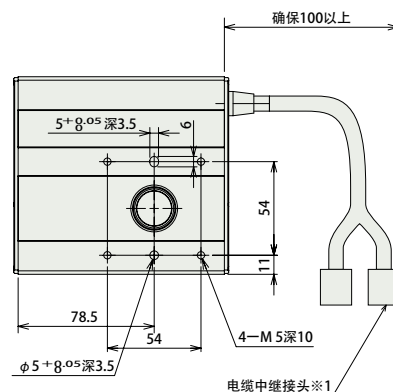
特规对应的介绍

 卷末P. 15

2 维
CAD

注意！

※ 俯视图的斜线部为旋转部分。



※1 连接马达・编码器电缆。
电缆的详情请参考卷末 P59。

注意！

标准规格/反向旋转规格(选项)的原点位置相同,即俯视图的旋转部所示位置。

原点复位时,从俯视图看,标准规格为先逆时针旋转,原点复位完成后顺时针旋转为正方向。

反向旋转规格则是先顺时针方向旋转执行原点复位,原点复位完成后逆时针方向为正方向。








因为设计结构的原因,出厂后无法变更旋转方向,请务必注意。

详细信息请参考卷末技术资料部分。

| | |
|---------|-----|
| 质量 (kg) | 2.2 |
|---------|-----|

①适用控制器

RCP2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-35PI-①-2-Ⅱ | 可立刻上手的 简单控制器 | 3 点 | DC24V | 参照 P541 | — | → P537 |
| |  | PSEP-C-35PI-①-2-0 | 与电磁阀相同控制方法的 简单控制器 | | | 参照 P555 | — | → P547 |
| 电磁阀多轴型 PIO规格 |  | MSEP-C-Ⅲ-①-2-0 | 最多可以连接8轴 PIO控制 定位型 | 256 点 | | 参照 P572 | — | → P563 |
| 电磁阀多轴型 现场网络规格 | | MSEP-C-Ⅲ-④-0-0 | 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型 | | | | — | → P607 |
| 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 | | 参照 P618 | — | → P623 |
| 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-Ⅳ-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 | (—) | | 参照 P628 | — | → P665 |
| 脉冲串型 (集电极开路规格) | | PCON-PO-35PI-①-2-0 | 集电极开路 对应 | | | | — | |
| 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の型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④为现场总线网络记号。

※②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。

夹爪型
旋转型

脉冲
伺服
马达

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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
- 防水
- 防尘
- 对应

- 脉冲
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)

- 线性
- 伺服
- 马达

RCS2-RTC8L

电缸 中空旋转型 小型标准型 本体宽85mm 200V伺服马达

RCS2-RTC8HL

电缸 中空旋转型 小型高输出型 本体宽85mm 200V伺服马达

■型号项目

RCS2

—

—

—

—

—

360

—

T2

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

减速比

—

旋转角度

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

RTC8L : 小型标准
类型

↑: 增量型规格
A: 绝对型规格

12: 伺服马达
12W

15: 减速比
1/15

360: 360度
(多转)

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

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※选项支持CE认证。



技术资料 卷末 P.5



- (1) 移动时的额定加速度为0.3G。加减速上限为0.3G。
- (2) 标准模式的动作范围(多转动)为0~9999.99度。
分度盘模式(无限旋转动作)为0~359.99度(无限旋转时如果超过359.99度则会重新记为0度)。
※减速比为1/24时,标准模式的动作范围为0~7670.99度,请注意。
- (3) 动作速度为100度/s以下时,会产生轻微的振动。
请尽可能以100度/s以上的速度进行动作。

| 驱动轴性能 | | | | | | | ■减速比与最高速度 (单位为度/s) | |
|--------------------------------|-------------|------|---------------|--------------------------------|-------------|--|--------------------|------------|
| ■导程与负载质量 | | | | | | | 行程 | 360 (度) |
| 型号 | 马达功率 (W) | 减速比 | 最大扭矩 (N·m) | 允许转动惯量 (kg·m ²) | 旋转角度 (度) | | | |
| RCS2-RTC8L-①-12-24-360-T2-②-③ | 12 | 1/24 | 0.55 | 0.011 | 360 (※) | | 1/15 | 1200 |
| RCS2-RTC8HL-①-20-15-360-T2-②-③ | 20 | 1/15 | 0.53 | 0.01 | | | | |
| RCS2-RTC8HL-①-20-24-360-T2-②-③ | | 1/24 | 0.85 | 0.017 | | | 1/24 | 750 |

记号说明 ① 编码器种类 ② 电缆长 ③ 选项

(※) 请参考「选型时的注意事项」

| ①编码器种类/行程—价格表 (标准价格) | | |
|----------------------|--------|-----|
| 类型 | 标准价格 | |
| | ①编码器种类 | |
| | 增量型 | 绝对型 |
| RTC8L | — | — |
| RTC8HL | — | — |

| 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) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | X11 (11m) ~ X15 (15m) | — |
| | X16 (16m) ~ X20 (20m) | — |
| 机械电缆 | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | 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 | B | →卷末 P42 | — |
| CE对应规格 | CE | →卷末 P42 | — |
| 原点限位传感器 (标准配备) | L | →卷末 P51 | 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 | 同步带+准双曲面齿轮 |
| 重复定位精度 | ±0.005度 |
| 背隙 | ±0.05度以下 |
| 允许轴向负载 | 400N |
| 允许负载力矩 | 5Nm |
| 刹车保持扭矩 | 0.42Nm |
| 质量 | 2.3kg |
| 适用环境温度·湿度 | 0~40℃、85%RH以下 (无结露) |

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCS2-RTC10L

电缸 中空旋转型 中型 本体宽99mm 200V 伺服马达

| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-------|-------------|---|--------|---|----------------------|---|-----------------|---|------------------------------------|---|-------------------|---|---|---|---|---|--------------|
| ■型号项目 | RCS2 | — | RTC10L | — | | — | 60 | — | | — | 360 | — | T2 | — | | — | |
| | 系列 | — | 类型 | — | 编码器种类 | — | 马达种类 | — | 减速比 | — | 旋转角度 | — | 适用控制器 | — | 电缆长 | — | 选项 |
| | RTC10L : 中型 | | | | I: 增量型规格 A: 绝对型规格 | | 60: 伺服马达 60W | | 15: 减速比 1/15 24: 减速比 1/24 | | 360: 360度 (多转) | | 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 |

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末 P.5



- (1) 移动时的额定加速度为0.3G。加减速速度上限为0.3G。
- (2) 标准模式的动作范围(多转动)为0~9999.99度。
分度盘模式(无限旋转动作)为0~359.99度(无限旋转时如果超过359.99度则会重新记为0度)。
※ 减速比为1/24时, 标准模式的动作范围为0~7670.99度, 请注意。
- (3) 动作速度为100度/s以下时, 会产生轻微的振动。
请尽可能以100度/s以上的速度进行动作。

驱动轴性能

■ 导程与负载质量

| 型号 | 马达功率 (W) | 减速比 | 最大扭矩 (N·m) | 允许转动惯量 (kg·m²) | 旋转角度 (度) |
|--------------------------------|----------|------|------------|----------------|----------|
| RCS2-RTC10L-①-60-15-360-T2-②-③ | 60 | 1/15 | 1.7 | 0.033 | 360 (※) |
| RCS2-RTC10L-①-60-24-360-T2-②-③ | | 1/24 | 2.8 | 0.054 | |

记号说明 ① 编码器种类 ② 电缆长 ③ 选项

(※) 请参考「选型时的注意事项」

■ 减速比与最高速度 (单位为度/s)

| 减速比 | 行程 | 360 (度) |
|------|-----|---------|
| | 360 | |
| 1/15 | | 1200 |
| | | |
| 1/24 | | 750 |

① 编码器种类 / 行程 一价格表 (标准价格)

| 类型 | 标准价格 | |
|--------|---------|-----|
| | ① 编码器种类 | |
| | 增量型 | 绝对型 |
| RTC10L | — | — |

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) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | X11 (11m) ~ X15 (15m) | — |
| | X16 (16m) ~ X20 (20m) | — |
| 机械电缆 | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | R06 (6m) ~ R10 (10m) | — |
| | R11 (11m) ~ R15 (15m) | — |
| | R16 (16m) ~ R20 (20m) | — |
| | | — |

※ 维护保养用电线型号请参考卷末 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 | B | → 卷末 P42 | — |
| CE 对应规格 | CE | → 卷末 P42 | — |
| 原点限位传感器 (标准配备) | L | → 卷末 P51 | 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 | 同步带+准双曲面齿轮 |
| 重复定位精度 | ±0.005度 |
| 背隙 | ±0.05度以下 |
| 允许轴向负载 | 600N |
| 允许负载力矩 | 10Nm |
| 刹车保持扭矩 | 0.45Nm |
| 质量 | 3.5kg |
| 适用环境温度·湿度 | 0~40℃、85%RH以下 (无结露) |

尺寸图

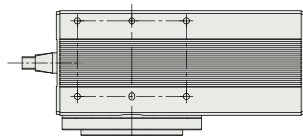
CAD图纸可以从主页下载 www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15

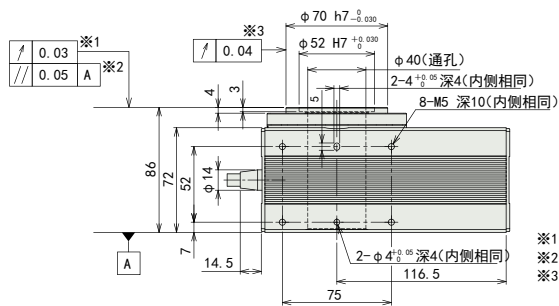
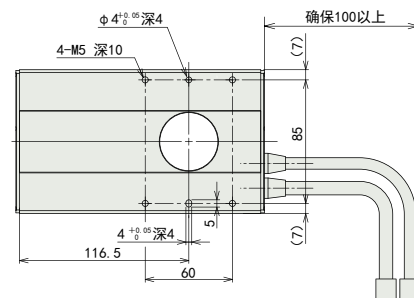
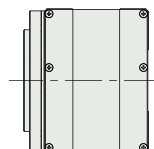
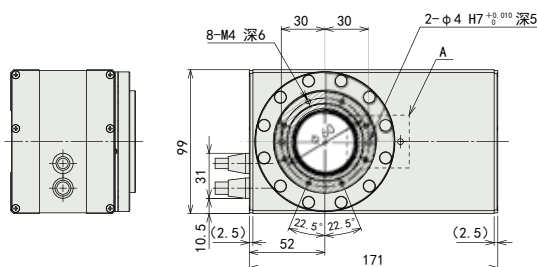


(侧面安装孔的尺寸是左右对称的)

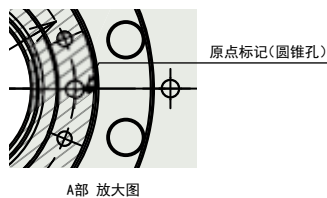


注意!

※ 左侧平面图中斜线部
为旋转部分。



※1 旋转台面振动
※2 旋转台平行度
※3 旋转台外径振动



注意!

标准规格/反向旋转规格(选项)的原点位置相同,
即俯视图A部详图中所示位置。
原点复位时,从俯视图看,标准规格为先逆时针旋转,原点复位完成
后顺时针旋转为正方向。
反向旋转规格则是先顺时针方向旋转执行原点复位,
原点复位完成后逆时针方向为正方向。

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 | | SCON-CA-60①-NP-2-② | 最大定位点数 512点 | 512点 | 单相 AC 100V 单相 AC 200V 三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S) | 最大 218VA ※详细规格请 参考控制器 使用说明书。 | — | → P643 |
| 电磁阀模式 | | | 与电磁阀相同的 控制方法 | 7点 | | | — | |
| 现场网络型 | | | 可直接指定 数据进行移动 | 768点 | | | — | |
| 脉冲列输入 控制型 | | | 输入脉冲串 进行控制 | (—) | | | — | |
| 定位 多轴规格 现场网络型 | | MSCON-C-1-60①-V-0-② | 支持最大6轴动作 支持直接数值指定 | 256点 | | | — | → P655 |
| 程序控制 1-2轴型 | | SSEL-CS-1-60①-NP-2-② | 支持编程式动作 支持最大2轴动作 | 20000点 | | | — | → P685 |
| 程序控制 1-8轴型 | | XSEL-③-1-60①-N1-EEE-2-④ | 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。

※①为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。

※②为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※③为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※④为XSEL的类型(P/Q/R/S)。

※⑤为现场总线网络记号。

滑块型

细小型

标准型

控制器
一体型

拉杆型

细小型

标准型

控制器
一体型

平台型

臂杆型

扁平型

细小型

标准型

夹具型
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

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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
- 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

RCS2-RTC12L

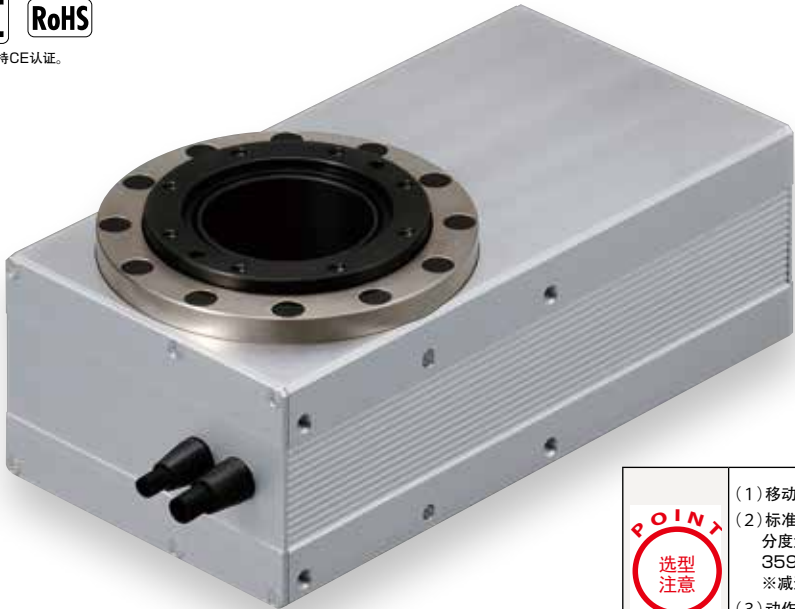
电缸 中空旋转型 大型 本体宽123mm 200V伺服马达

| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-------|------------|----|--------------------|-------|------------------|------|------------------------------------|-----|-------------------|------|--|-------|--|-----|--------------|----|---|
| ■型号项目 | RCS2 | — | RTC12L | — | | — | 150 | — | | — | 360 | — | T2 | — | | — | |
| 系列 | — | 类型 | — | 编码器种类 | — | 马达种类 | — | 减速比 | — | 旋转角度 | — | 适用控制器 | — | 电缆长 | — | 选项 | — |
| | RTC12L :大型 | | I:增量型规格 A:绝对型规格 | | 150:伺服马达 150W | | 18: 减速比 1/18 30: 减速比 1/30 | | 360: 360度 (多转) | | 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 | | |

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※选项支持CE认证。



技术资料 卷末 P.5



- (1) 移动时的额定加速度为0.3G。加减速速度上限为0.3G。
- (2) 标准模式的动作范围(多转动)为0~9999.99度。
分度盘模式(无限旋转动作)为0~359.99度(无限旋转时如果超过359.99度则会重新记为0度)。
※减速比为1/24时,标准模式的动作范围为0~6140.99度,请注意。
- (3) 动作速度为100度/s以下时,会产生轻微的振动。
请尽可能以100度/s以上的速度进行动作。

驱动轴性能

■导程与负载质量

| 型号 | 马达功率 (W) | 减速比 | 最大扭矩 (N·m) | 允许转动惯量 (kg·m ²) | 旋转角度 (度) |
|---------------------------------|-------------|------|---------------|--------------------------------|-------------|
| RCS2-RTC12L-①-150-18-360-T2-②-③ | 150 | 1/18 | 5.2 | 0.1 | 360 (※) |
| RCS2-RTC12L-①-150-30-360-T2-②-③ | | 1/30 | 8.6 | 0.17 | |

记号说明 ① 编码器种类 ② 电缆长 ③ 选项

(※) 请参考「选型时的注意事项」

■减速比与最高速度 (单位为度/s)

| 减速比 | 行程 | 360 (度) |
|------|-----|------------|
| | 360 | |
| 1/18 | | 800 |
| 1/30 | | 600 |

①编码器种类/行程—价格表 (标准价格)

| 类型 | 标准价格 | |
|--------|--------|-----|
| | ①编码器种类 | |
| | 增量型 | 绝对型 |
| RTC12L | — | — |

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) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | X11 (11m) ~ X15 (15m) | — |
| | X16 (16m) ~ X20 (20m) | — |
| 机械电缆 | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | R06 (6m) ~ R10 (10m) | — |
| | R11 (11m) ~ R15 (15m) | — |
| | R16 (16m) ~ R20 (20m) | — |

※ 维护保养用电线型号请参考卷末 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 | B | →卷末 P42 | — |
| CE对应规格 | CE | →卷末 P42 | — |
| 原点限位传感器 (标准配备) | L | →卷末 P51 | 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 | 同步带+准双曲面齿轮 |
| 重复定位精度 | ±0.005度 |
| 背隙 | ±0.05度以下 |
| 允许轴向负载 | 800N |
| 允许负载力矩 | 25Nm |
| 刹车保持扭矩 | 1.0Nm |
| 质量 | 6.5kg |
| 适用环境温度·湿度 | 0~40℃、85%RH以下 (无结露) |

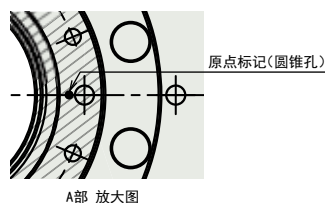
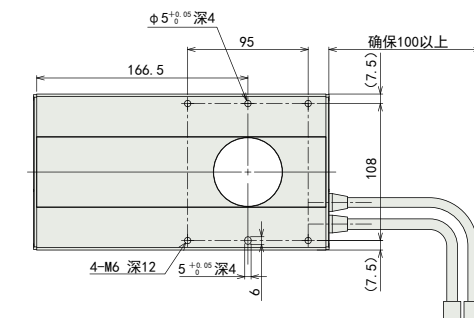
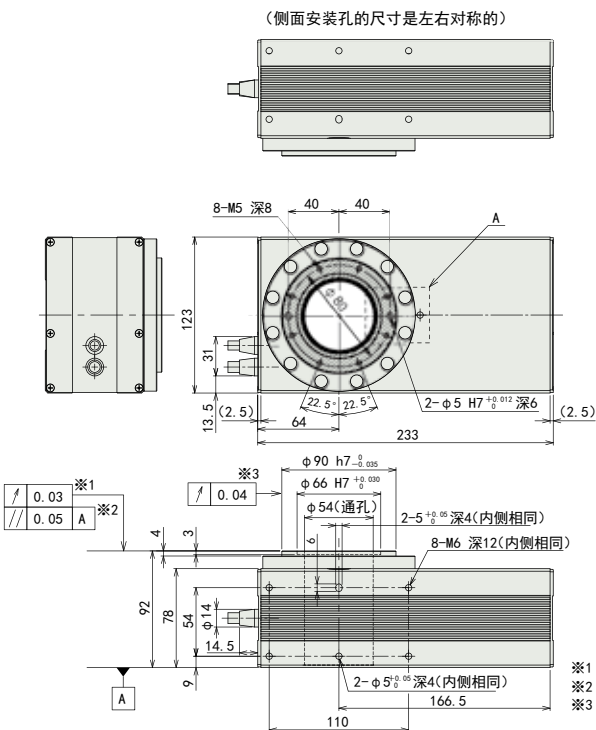
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载 www.iai-robot.co.jp



特规对应的介绍

卷末P.15



注意！

标准规格/反向旋转规格(选项)的原点位置相同，即俯视图A部详图中所示位置。
原点复位时，从俯视图看，标准规格为先逆时针旋转，原点复位完成后顺时针旋转为正方向。
反向旋转规格则是先顺时针方向旋转执行原点复位，原点复位完成后逆时针方向为正方向。

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 | | SCON-CA-150①-NP-2-② | 最大定位点数 512点 | 512点 | 单相 AC 100V 单相 AC 200V 三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/Q/R/S) | 最大 408VA ※ 详细规格请参考控制器使用说明书。 | — | → P643 |
| 电磁阀模式 | | | 与电磁阀相同的控制方法 | 7点 | | | — | |
| 现场网络型 | | | 可直接指定数据进行移动 | 768点 | | | — | |
| 脉冲列输入控制型 | | | 输入脉冲串进行控制 | (—) | | | — | |
| 定位 多轴规格 现场网络型 | | MSCON-C-1-150①-V-0-③ | 支持最大6轴动作 支持直接数值指定 | 256点 | | | — | → P655 |
| 程序控制 1-2轴型 | | SSEL-CS-1-150①-NP-2-④ | 支持编程式动作 支持最大2轴动作 | 20000点 | | | — | → P685 |
| 程序控制 1-8轴型 | | XSEL-⑤-1-150①-N1-EEE-2-⑥ | 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。

※①为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。

※②为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※③为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※④为XSEL的类型(P/Q/R/S)。

※⑤为现场总线网络记号。

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 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
- 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

RCS2-RT6

电缸 旋转轴 马达直联型 本体宽 64mm 200V 伺服马达

■型号项目

RCS2 — RT6 — I — 60 — 18 — 300 — — — — L

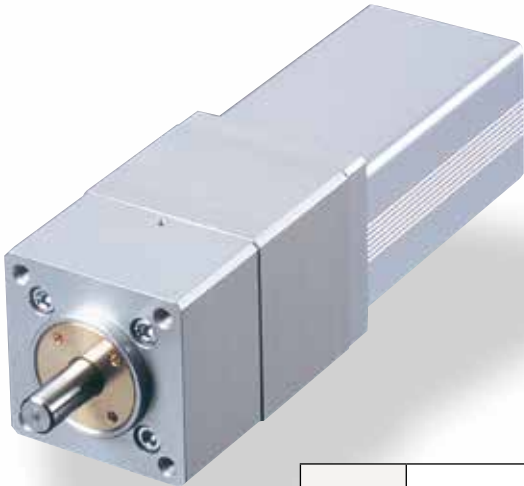
系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 减速比 — 旋转角度 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

I:增量型规格 60:伺服马达 60W 18:1/18 300:300度 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

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※选项支持CE认证。



技术资料 卷末P. 5

POINT
选型
注意

(1) 径向负荷是衡量停止时输出轴机械强度的指标。选型时请根据允许负载转动惯量与允许负载力矩进行选型。
(2) 移动时的额定加速度为 0.3G。

| 驱动轴性能 | | | | | | 行程与最高速度 | |
|------------------------------|----------|------|------------|-------------------------------|----------|------------|---------|
| ■ 导程与负载质量 | | | | | | | |
| 型号 | 马达功率 (W) | 减速比 | 额定力矩 (N・m) | 允许负载转动惯量 (kg・m ²) | 旋转角度 (度) | 减速比 / 旋转角度 | 300 (度) |
| RCS2-RT6-I-60-18-300-①-②-③-L | 60 | 1/18 | 2.4 | 2.5×10 ⁻² 以下 | 300 | 1/18 | 500 |

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项 (单位为度 / s)

| 行程—价格表 (标准价格) | |
|---------------|------|
| 旋转角度 (度) | 标准价格 |
| 300 | — |

| 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) | — |
| | S (3m) | — |
| | M (5m) | — |
| 特殊长度 | X06 (6m) ~ X10 (10m) | — |
| | X11 (11m) ~ X15 (15m) | — |
| | X16 (16m) ~ X20 (20m) | — |
| 机械电缆 | R01 (1m) ~ R03 (3m) | — |
| | R04 (4m) ~ R05 (5m) | — |
| | 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 |
| CE对应规格 | CE | →卷末 P42 | — |
| 限位传感器 (标准配备) | L | →卷末 P51 | 免费 |

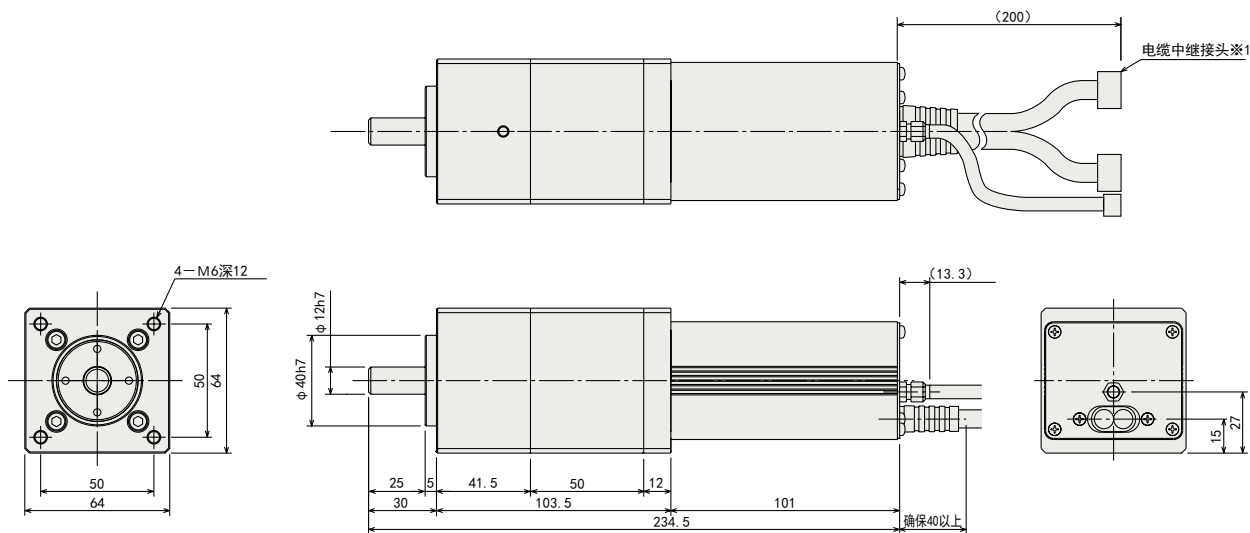
| 驱动轴规格 | |
|-----------|-------------------------|
| 项目 | 内容 |
| 驱动方式 | 滚珠减速器 |
| 重复定位精度 | ±0.02 度 |
| 空转 | 0.1 度以下 |
| 基座 | 材质 铝 表面白色耐酸铝处理 |
| 允许负载力矩 | 6.8Nm 以下 |
| 径向负荷 | 100N 以下 |
| 适用环境温度・湿度 | 0 ~ 40℃、85% RH 以下 (无结露) |

尺寸图

CAD图纸可以在主页下载。 www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P. 15



※1 连接马达电缆、编码器电缆、限位开关电缆。
电缆的详细信息请参考卷末P59。

质量 (kg) 1.9

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 | | SCON-CA-20①-NP-2-② SCON-CA-30D①-NP-2-② | 最大定位点数 512 点 | 512 点 | 单相 AC 100V 单相 AC 200V 三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/Q/ R/S) | 最大 126VA ※详细规格请 参考控制器 使用说明书。 | — | → P643 |
| 电磁阀模式 | | | 与电磁阀相同的 控制方法 | 7 点 | | | — | |
| 现场网络型 | | | 可直接指定 数据进行移动 | 768 点 | | | — | |
| 脉冲串输入 控制型 | | | 输入脉冲串 进行控制 | (—) | | | — | |
| 定位 多轴规格 现场网络型 | | MSCON-C-1-20①-V-0-② MSCON-C-1-30D①-V-0-② | 支持最大6轴动作 支持直接数值指定 | 256 点 | | | — | → P655 |
| 程序控制 1-2轴型 | | SSEL-CS-1-20①-NP-2-② SSEL-CS-1-30D①-NP-2-② | 支持编程式动作 支持最大2轴动作 | 20000 点 | | | — | → P685 |
| 程序控制 1-8轴型 | | XSEL-③-1-20①-N1-EEE-2-④ XSEL-③-1-30D①-N1-EEE-2-④ | 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。
※①为电源电压的种类 (1: 100V/2: 单相200V)。
※②为电源电压的种类 (1: 100V/2: 单相200V/3: 三相200V)。

※③为编码器的种类 (I: 增量/A: 绝对)。
※④为XSEL的类型 (J/K/P/Q/R/S)。
※⑤为现场总线网络种类记号。