

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



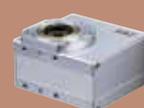
RCP2-
RTB/RTBL



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
	3爪夹爪	爪柄型	宽62mm	RCP2-GR3LS	387
			宽80mm	RCP2-GR3LM	389
		滑动型	宽62mm	RCP2-GR3SS	391
			宽80mm	RCP2-GR3SM	393
			长行程滑动型	宽104mm~284mm	RCS2-GR8
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

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 ※使用简身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。

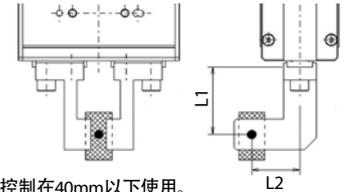


技术资料 卷末 P.5

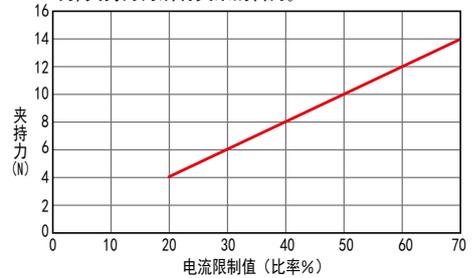


- 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的 2 倍。
- 最大夹持力为夹持点距离为 0，伸出距离为 0 时所有夹爪的合力值。实际能够夹持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关，通常估算为夹持力的 1/10 ~ 1/20 之间。(详细信息请参考卷末 P86)
- 额定加速度为 0.3G。

■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

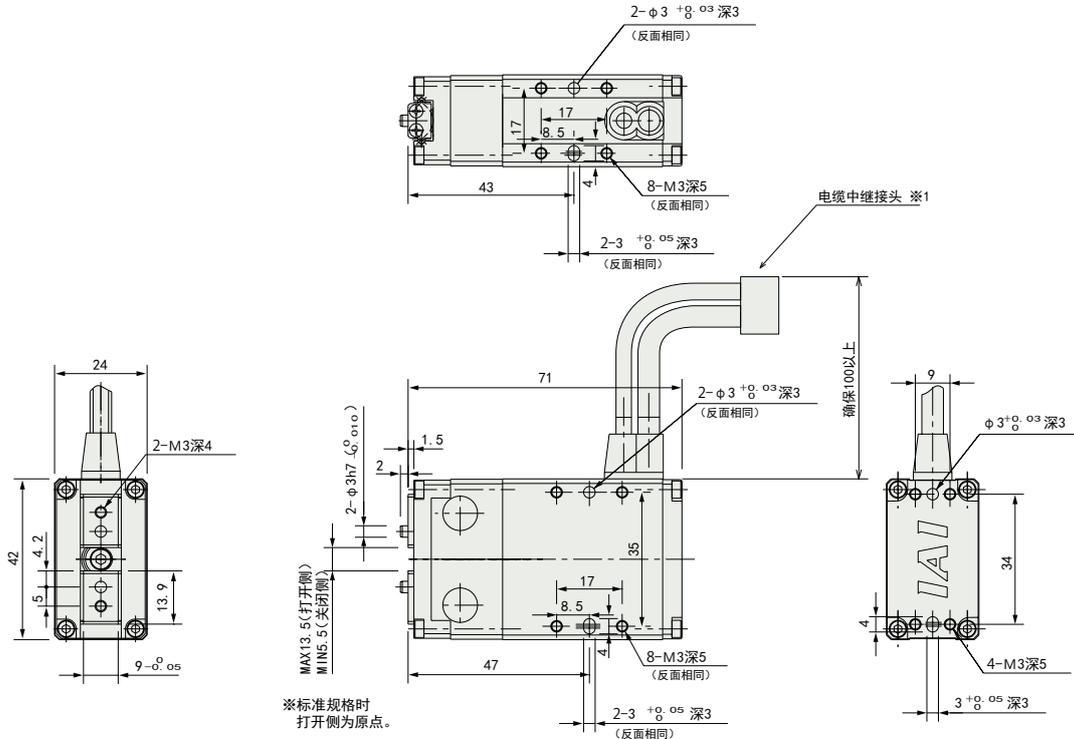
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15



※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) 0.2

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-①-2-①①	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																
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-④~①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型	256点					DC24V	参照 P572	-	→ P563							
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-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

※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
- 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)

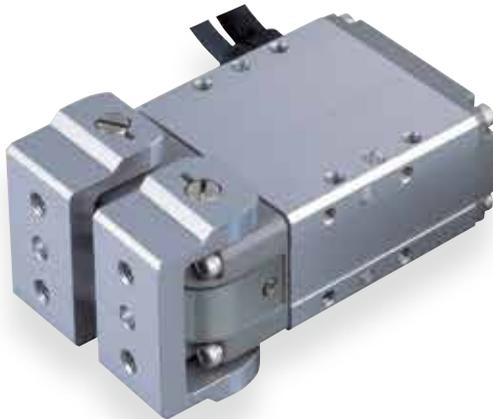
线性
伺服
马达

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 ※使用简身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。



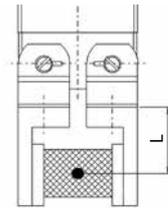
技术资料 卷末 P.5

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。(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

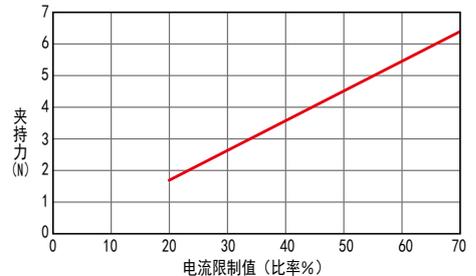
进行推压动作时，夹持力（推压力）可以在控制器电流限制值的 20% ~ 70% 范围内调整。



※ 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。

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

※ 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

■ 行程与负载质量

型号	减速比	最大夹持力 (N)	行程 (度)
RCP2-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③	30	6.4 (单侧 3.2)	180 (单侧 90)

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	180 (度)	
	30	600 (单侧)

(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)

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

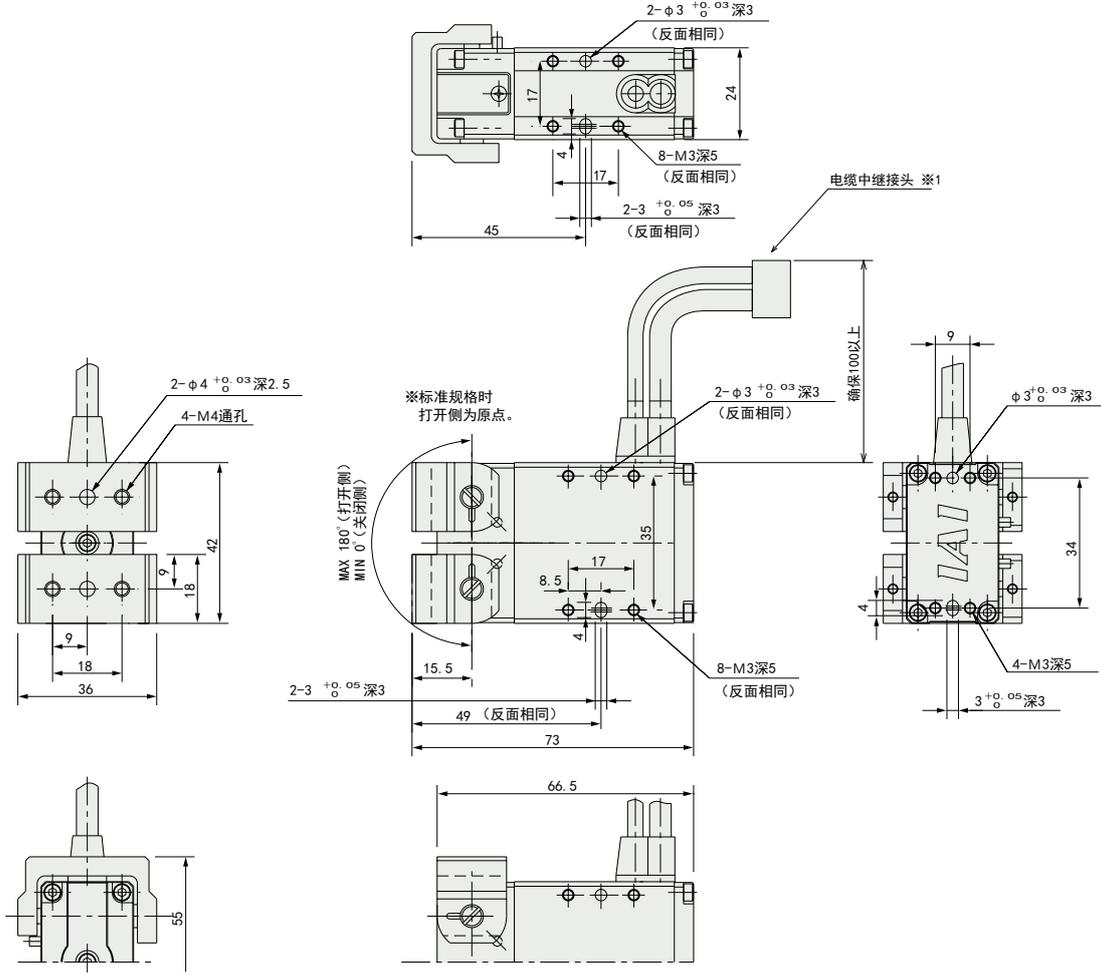
www.iai-robot.co.jp

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) 0.2

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-①-2-①	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-④~⑧-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型	256点	DC24V	参照 P572	-	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-④~⑧-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型			参照 P618	-	→ 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	DC24V	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	-		参照 P628	-	
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		参照 P628	-	
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	(-)	DC24V	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			参照 P671	-	
串行通信型		PCON-SE-20PI-N-0-0	串行通信 专用型	64点	DC24V	参照 P671	-	→ P665
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	DC24V	参照 P671	-	→ P665

※PSEL的型号为1轴规格。 ※①为I/O种类 (NP/PN)。 ※④为电源电压的种类 (1:100V/2:100~240V)。
 ※④为轴数 (1~8)。 ※④为现场总线网络记号。 ※□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
- (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	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	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 ※使用简身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。

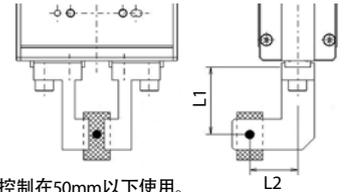


技术资料 卷末 P.5

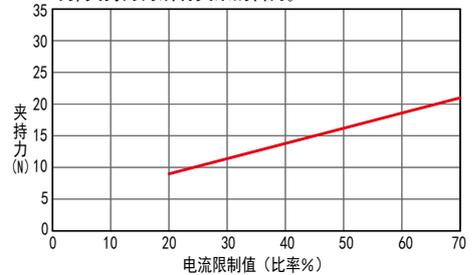
POINT 选型注意

- 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。
- 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)
- 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 50mm 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-GRS-I-20P-1-10-①-②-③	1	21 (单侧 10.5)	10 (单侧 5)

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)	
	1	33.3 (单侧)

(单位为 mm/s)

① 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)	—

※ 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:7.0N·m
质量	0.36kg
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)

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
			L:增量型规格 ※使用简身绝对单元时型号也为「L」。	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。

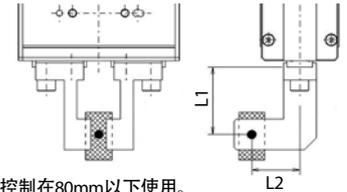


技术资料 卷末 P.5

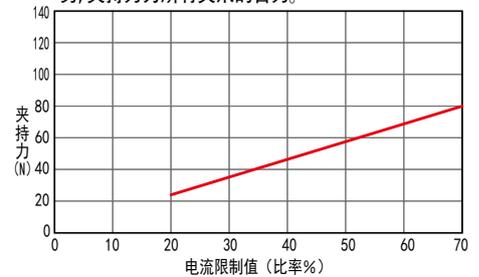
POINT 选型注意

- 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。
- 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)
- 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

■导程与负载质量

型号	减速比	最大夹持力 (N)	行程 (mm)
RCP2-GRM-I-28P-1-14-①-②-③	1	80 (单侧 40)	14 (单侧 7)

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	行程 14 (mm)	
	14 (mm)	36.7 (单侧)
1	14 (mm)	36.7 (单侧)

(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

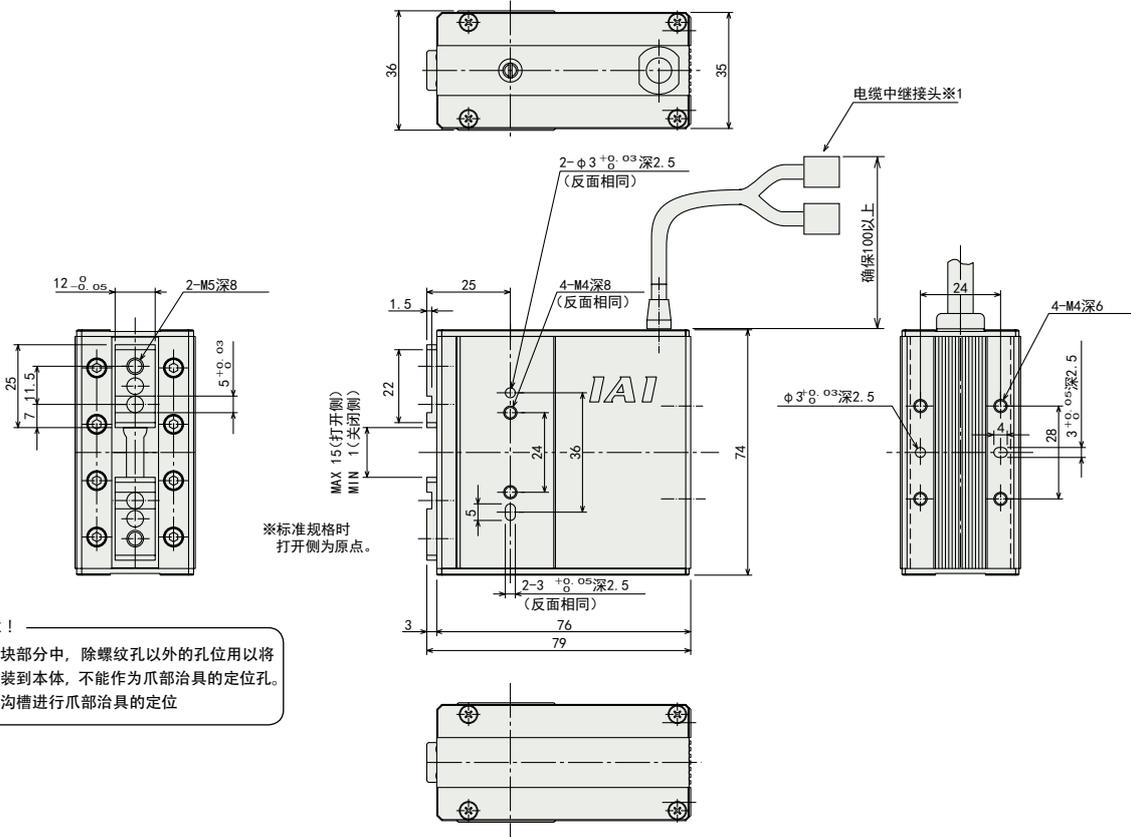
www.iai-robot.co.jp

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。



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-①-2-①①	可立刻上手的简单控制器	3点	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				-	→ P547			
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-④~①-2-0	最多可以连接8轴PIO控制定位型	256点		DC24V	参照 P572	-	→ P563		
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-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-28PI-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-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	(-)				DC24V	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	DC24V				参照 P671	-	-
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						-	-

※PSEL的型号为1轴规格。 ※①为I/O种类(NP/PN)。 ※④为电源电压的种类(1:100V/2:100~240V)。
 ※④为轴数(1~8)。 ※④为现场总线网络记号。 ※□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
- (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 ※使用简身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。									

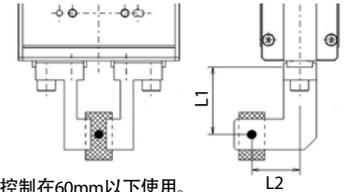
※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



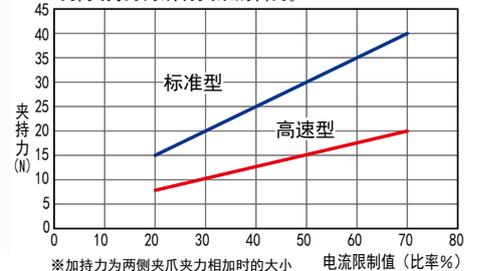
技术资料 卷末 P.5

- POINT**
选型注意
- 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。
 - 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)
 - 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，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-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

减速比	行程 (mm)	
	40~100	100~190
1	75	34
2	34	15

(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
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

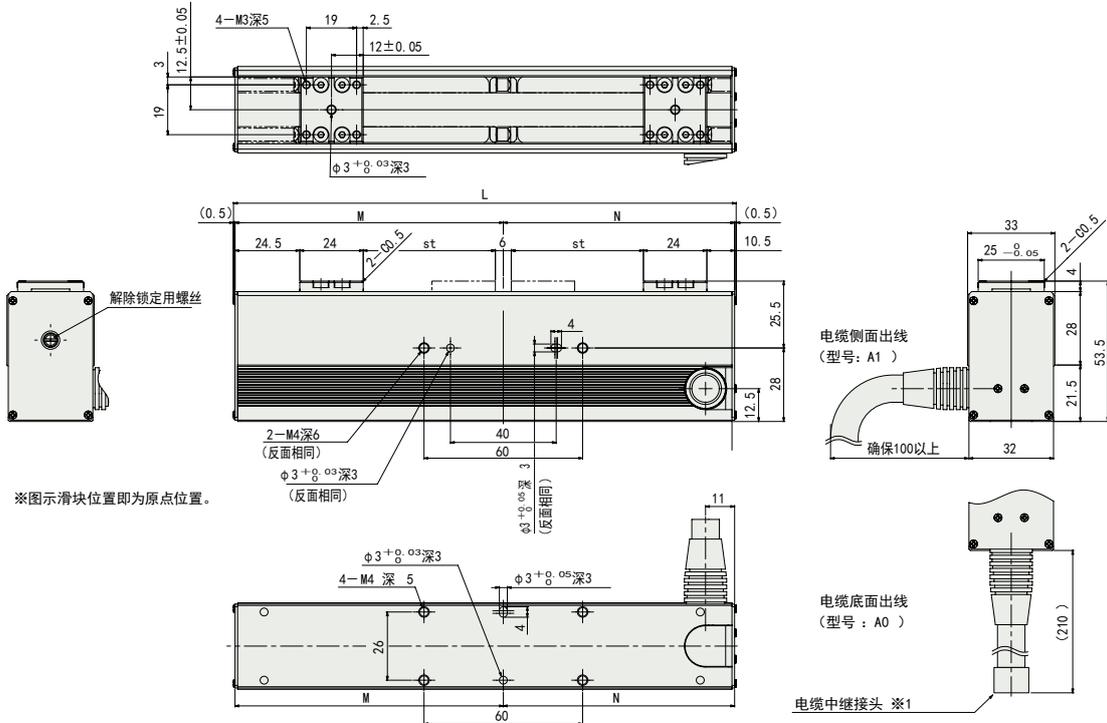
www.iai-robot.co.jp



※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



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-①-2-①①	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-⑩~①-2-0	最多可以连接8轴PIO控制定位型	256点	DC24V	参照 P572	—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-⑩~④-0-0	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	DC24V	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	(-)	DC24V	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	DC24V	参照 P671	—	→ P665
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	DC24V	参照 P671	—	→ P665

※PSEL的型号为1轴规格。
※⑩为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④为现场总线网络记号。

※⑩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

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	适用控制器	电缆长	选项
	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)	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。



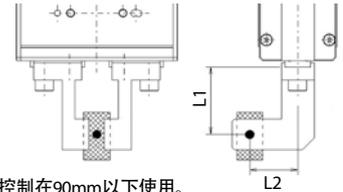
技术资料 卷末 P.5

POINT 选型注意

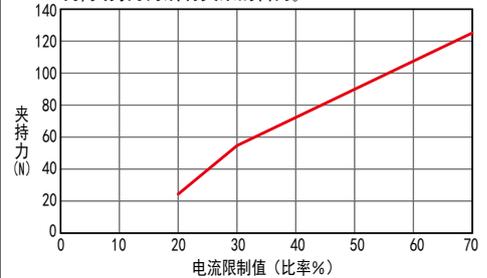
- (1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的 2 倍。
- (2) 最大夹持力为夹持点距离为 0，伸出距离为 0 时所有夹爪的合力值。实际能够夹持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关，通常估算为夹持力的 1/10 ~ 1/20 之间。(详细信息请参考卷末 P86)
- (3) 额定加速度为 0.3G。

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，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-GRHM-I-35P-2-32-①-②-③	2	125 (单侧 62.5)	32 (单侧 16)

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	行程 32 (mm)
	100 (单侧)

(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。

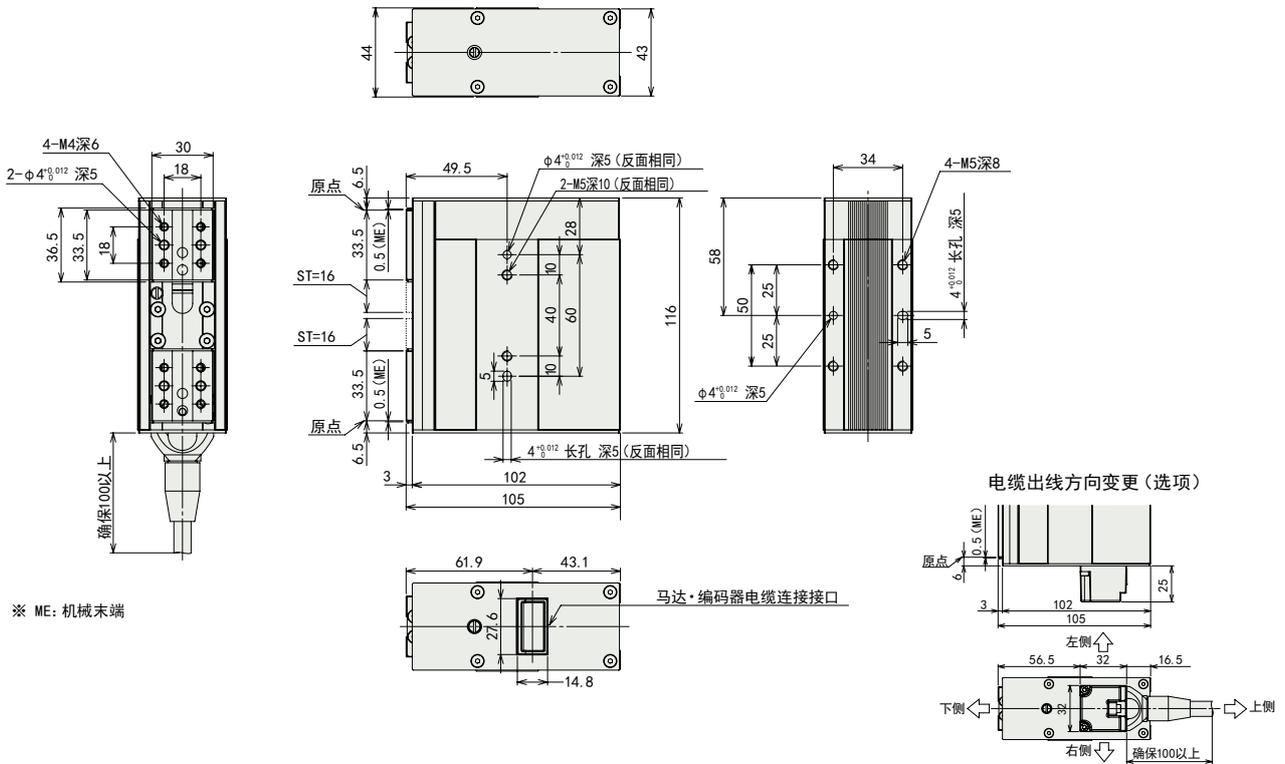
尺寸图

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-①-2-①①	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				-	→ P547						
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-④④~①-2-0	最多可以连接8轴PIO控制定位型	256点			DC24V	参照P572	-	→ P563				
		MSEP-C-④④~④④-0-0	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-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-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-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									参照P671	-
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	-	-								

※PSEL的型号为1轴规格。 ※①为I/O种类(NP/PN)。 ※④为轴数(1~8)。 ※④④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
- (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。

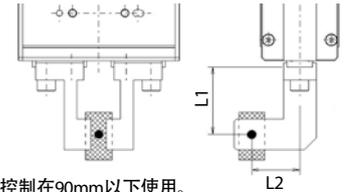


技术资料 卷末 P.5

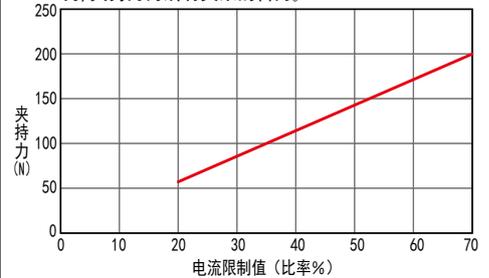
POINT 选型注意

- (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，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-GRHB-I-42P-2-40-①-②-③	2	200 (单侧 100)	40 (单侧 20)

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	行程 40 (mm)	
	40 (mm)	100 (mm)
2	100 (单侧)	

(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。

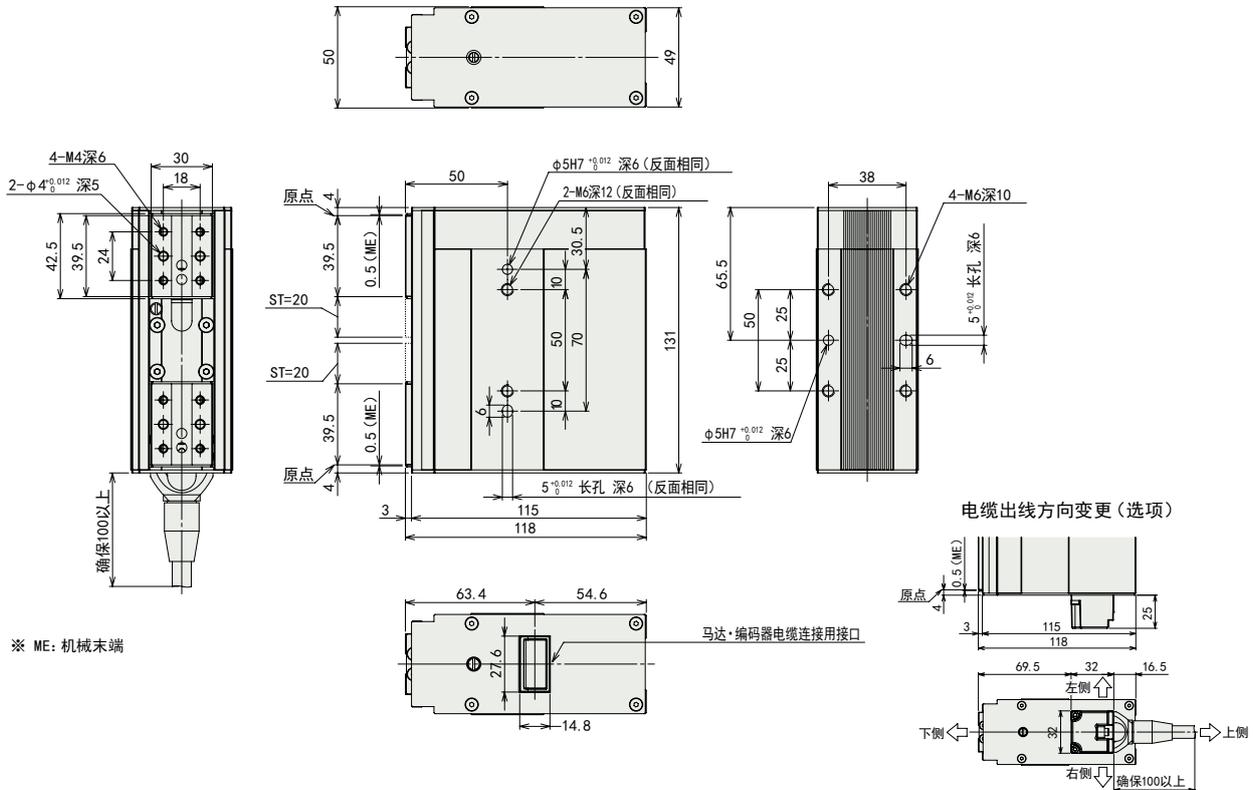
尺寸图

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-①-2-①①	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-①①~①-2-0	最多可以连接8轴PIO控制定位型	256点		DC24V	参照P572	-	→ P563
电磁阀多轴型现场网络规格		MSEP-C-①①~④-0-0	最多可以连接8轴现场总线网络控制定位型				参照P618	-	→ P607
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P628	-	→ P623
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-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-42PI-①-2-0	差动式线驱动器对应	(-)			参照P671	-	→ P665
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	-				

※PSEL的型号为1轴规格。
※①为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④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
- (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 ※使用筒身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。



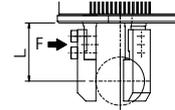
技术资料 卷末 P.5

POINT **选型注意**

- 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。
- 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。
- 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。

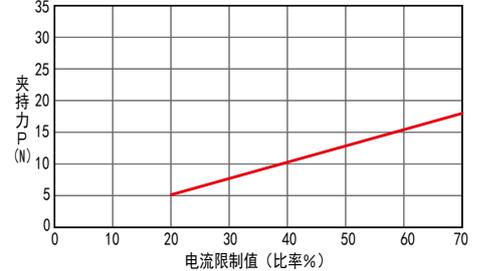
※下图中的值为夹持点在 10mm 处时的夹持力大小。实际的夹持力大小与夹持点到开闭支点的距离成反比。实际夹持力计算公式如下。

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

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	行程 19 (度)
	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°C、85%RH以下 (无结露)

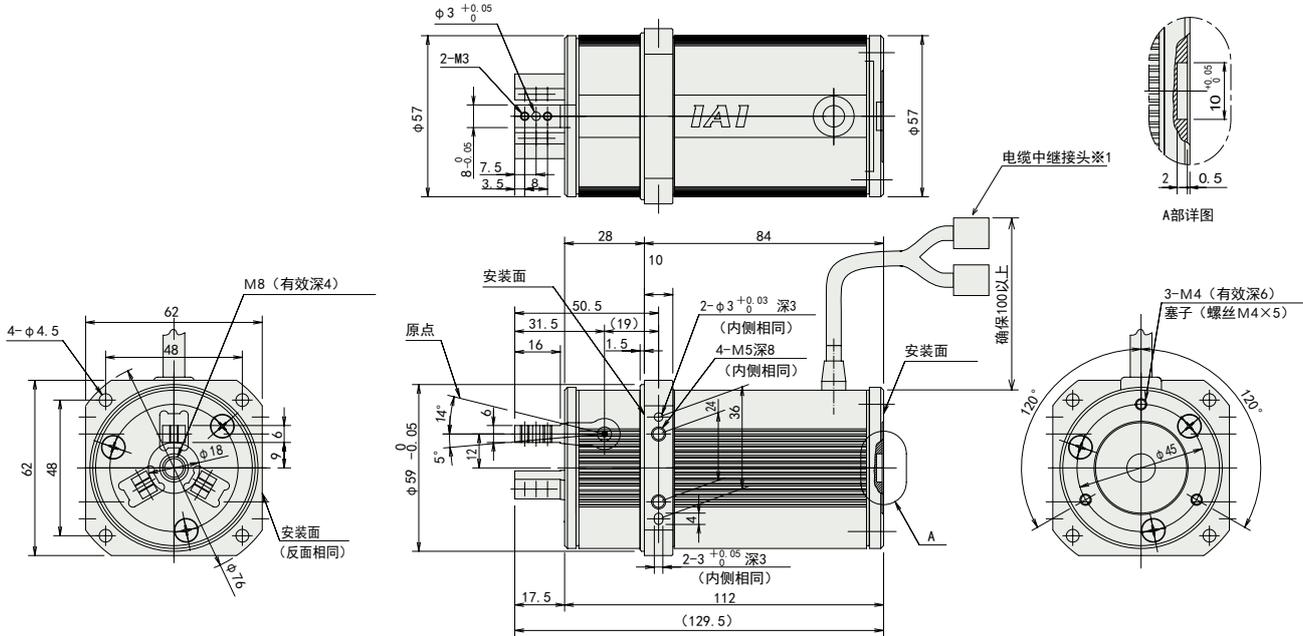
尺寸图

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 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。



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-①-2-①①	可立刻上手的简单控制器	3 点	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				-	→ P547		
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-④④~①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型	256 点		DC24V	参照 P572	-	→ P563	
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-④④~④④-0-0	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-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-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-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的型号为1轴规格。 ※①为I/O种类 (NP/PN)。 ※④④为电源电压的种类 (1:100V/2:100~240V)。
 ※④④为轴数 (1~8)。 ※④④为现场总线网络记号。 ※□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
- (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
L:增量型规格 ※使用简身绝对单元时型号也为「L」。		42P:脉冲伺服马达 42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。



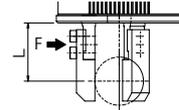
技术资料 卷末 P.5

POINT **选型注意**

- 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。
- 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。
- 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。

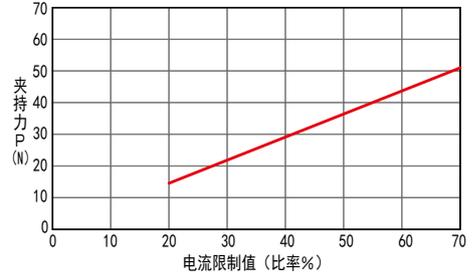
※下图中的值为夹持点在 10mm 处时的夹持力大小。实际的夹持力大小与夹持点到开闭支点的距离成反比。实际夹持力计算公式如下。

$$\text{实际夹持力 (GR3LM)} = P \times 28.5 / (L + 18.5)$$

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—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

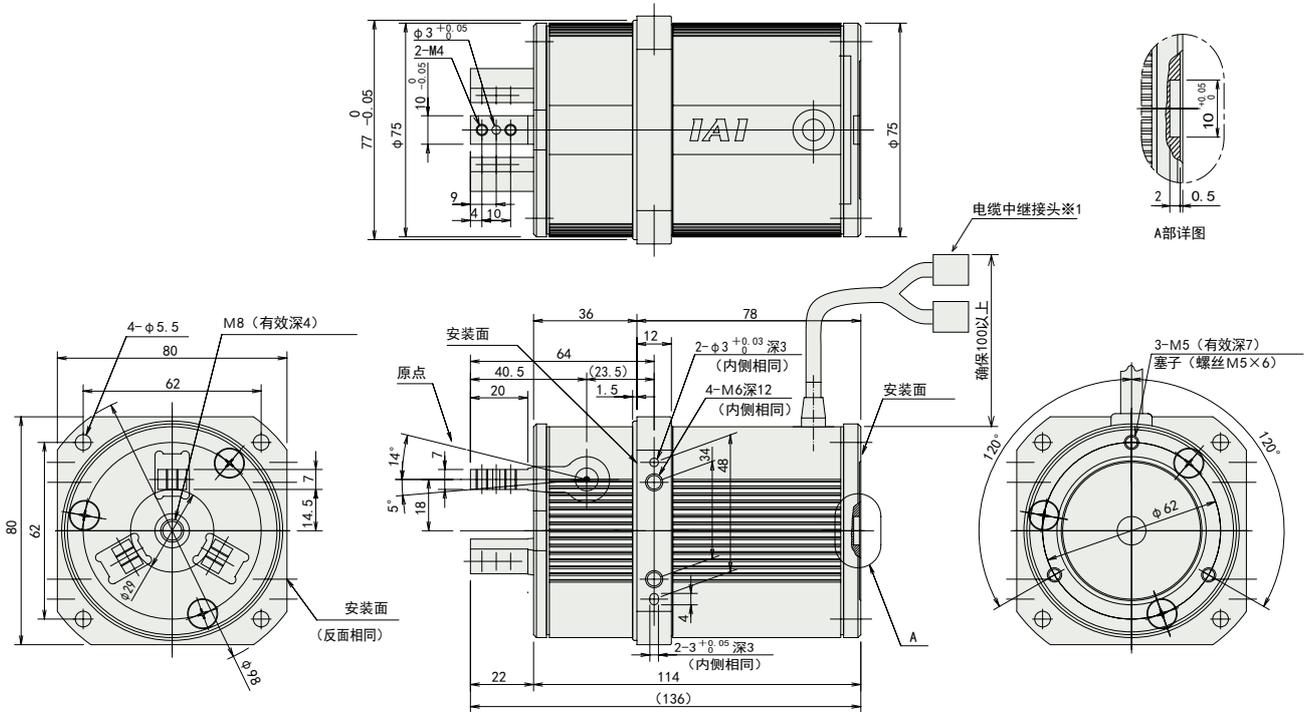
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15



※ 原点复位时，会 from 原点向外侧张 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。



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-①-2-①①	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-④④~①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型	256点	DC24V	参照 P572	-	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-④④~④④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型			参照 P618	-	→ P607
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	-		参照 P628	-	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-④④-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768点		参照 P628	-	
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	(-)	DC24V	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			参照 P628	-	
串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64点	DC24V	参照 P671	-	→ P665
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	DC24V	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

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 ※使用简身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。



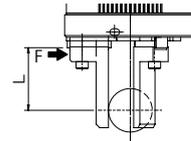
技术资料 卷末 P.5

POINT 选型注意

- 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。
- 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。
- 额定加速度为 0.3G。

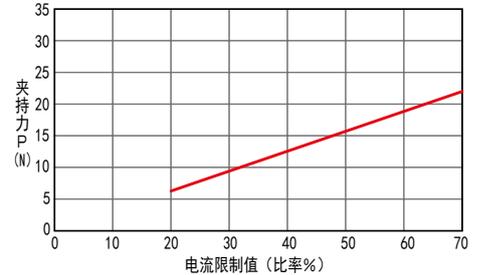
■夹持力与电流限制值的关系图

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，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—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。

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	行程 10 (mm)
	40

(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)	—

※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: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)

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 ※使用简身绝对单元时型号也为「I」。		42P:脉冲伺服马达 42□尺寸	30:减速比 1/30	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	FB:法兰托架 SB:轴托架	

※型号项目的详细内容请参考前页 P47。



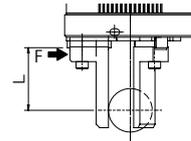
技术资料 卷末 P.5

POINT **选型注意**

- 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。
- 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。
- 额定加速度为 0.3G。

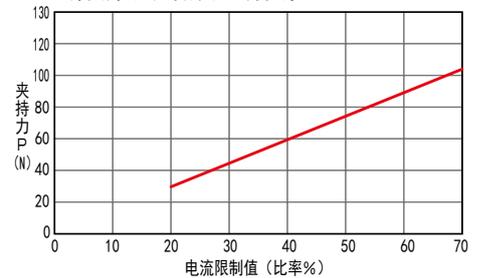
■夹持力与电流限制值的关系图

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，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—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。

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)
	50

(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	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

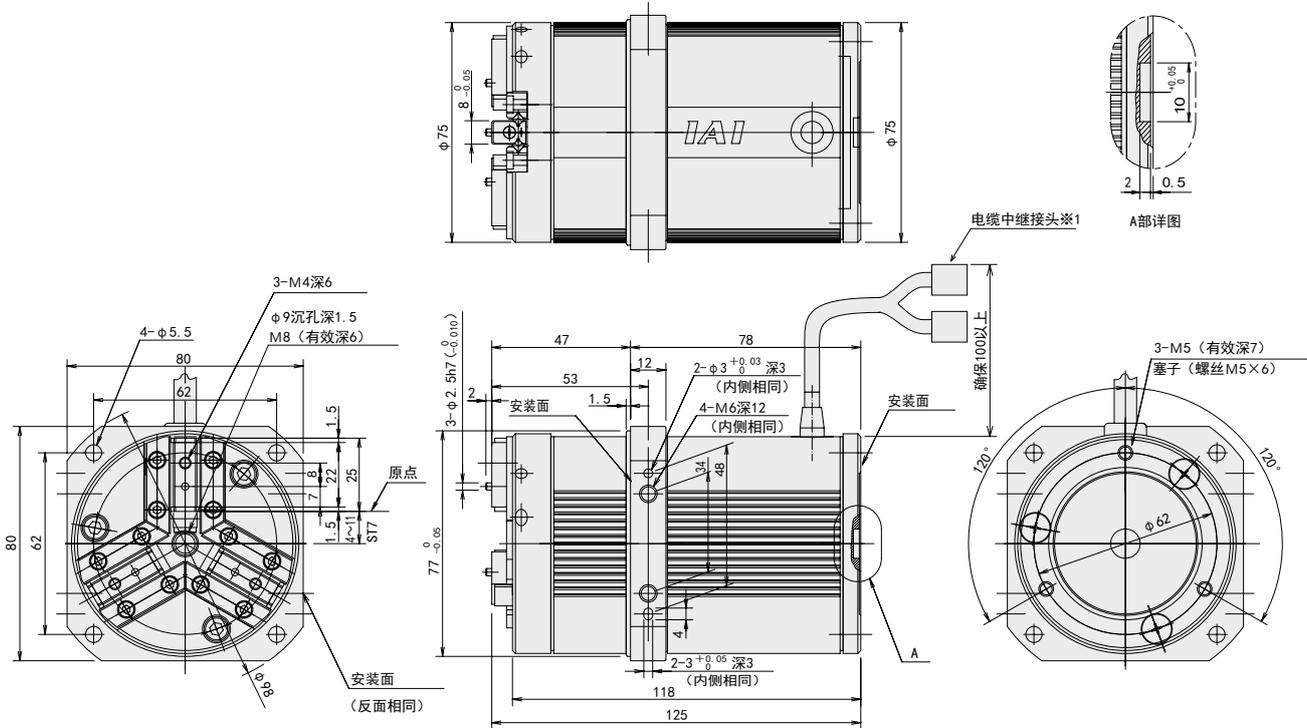
www.iai-robot.co.jp

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-①-2-②	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													
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-④~⑧-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型	256点					DC24V	参照 P572	-	→ P563				
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-④~⑧-④-0-0	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-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-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													
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。
※④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。

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

RCS2-GR8

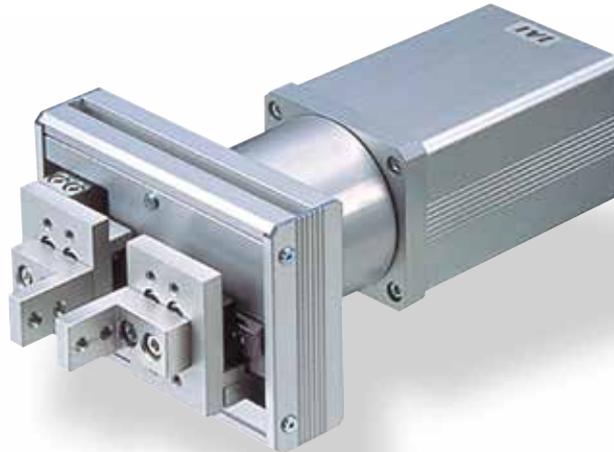
电缸 2爪夹爪 长行程滑动型 本体宽 104~284mm 200V 伺服马达

■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。



※选项支持CE认证。



※进行夹持(推压)动作时的速度固定为10mm/s, 提请注意!

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

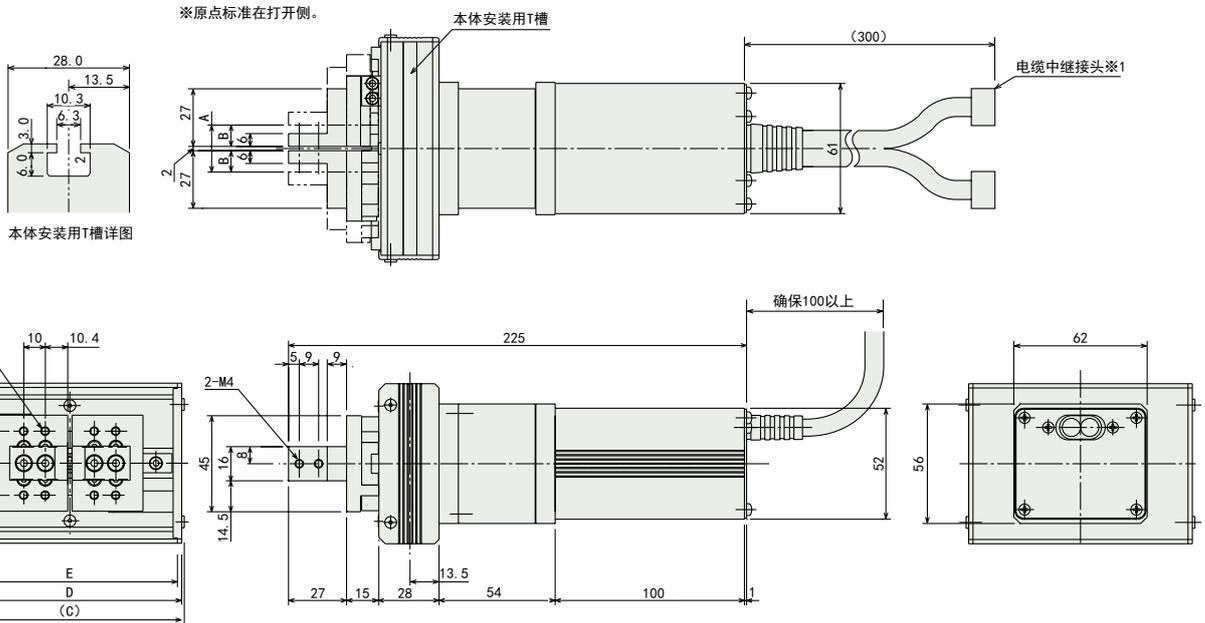
www.iai-robot.co.jp

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。
电缆的详情请参考卷末 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-1-60-⑩-Q-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	支持程式动作支持最大2轴动作	20000点			—	→ P685
程序控制1-8轴型		XSEL-⑩-1-60I-N1-EEE-2-⑩	支持程式动作最大支持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。
※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。
※⑩为现场总线网络记号。

※①为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。
※⑩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
- 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

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。



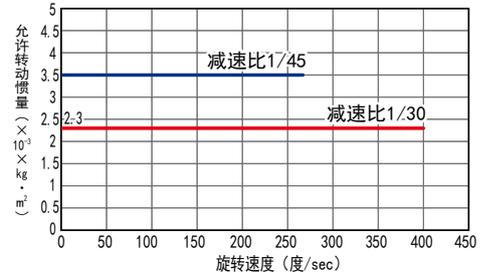
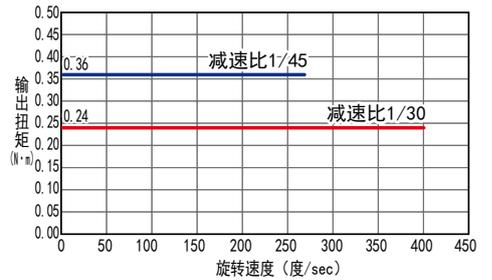
技术资料 卷末 P.5



- 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。
- 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。
- 移动时的额定加速度为 0.2G。
- 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。

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 RCP2 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

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-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 减速比	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)	—
		—

※ 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
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)

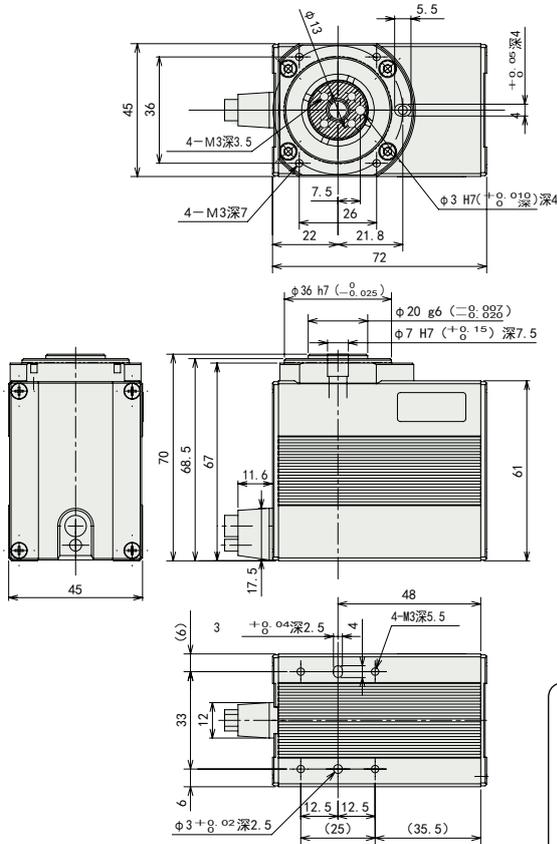
尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

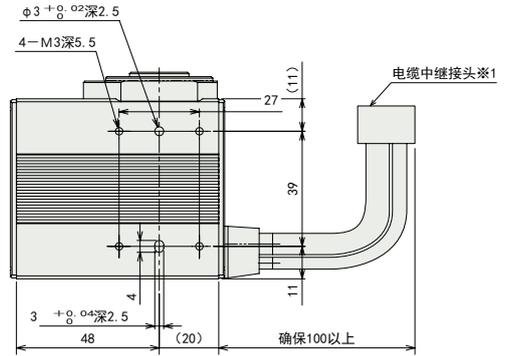
特规对应的介绍

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) 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-①-2-①	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-④~①-2-0	最多可以连接8轴PIO控制定位型	256点	DC24V	参照 P572	-	→ P563
电磁阀多轴型现场网络规格		MSEP-C-④~④-0-0	最多可以连接8轴现场总线网络控制定位型			参照 P618	-	→ 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	DC24V	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	-		参照 P628	-	
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		参照 P628	-	
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	(-)	DC24V	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			参照 P628	-	
串行通信型		PCON-SE-20PI-N-0-0	串行通信专用型	64点	DC24V	参照 P671	-	→ P665
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	DC24V	参照 P671	-	→ P665

※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
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-RTCS/RTCSL

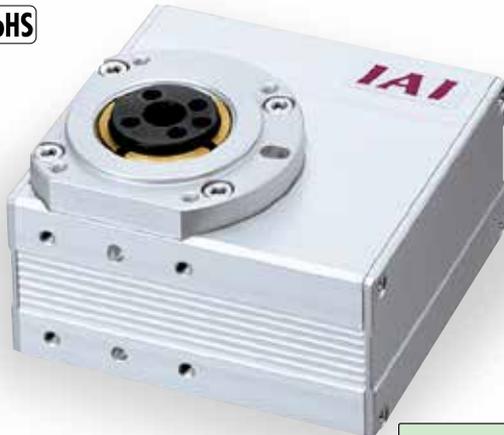
电缸 旋转型 小型扁平型 本体宽 72mm 脉冲伺服马达

■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

RTCS :330度旋转规格 I:增量型规格 20P:脉冲伺服马达 30:减速比 330:330度 P1:PCON-PL/PO/SE N:无 NM:反向旋转规格
 RTCSL:多转规格 ※使用简身绝对单元时型号也为「I」。 20□尺寸 1/30 (RTCS 专用) PSEL P:1m SA:轴接头
 45:减速比 360:360度 P3:PCON-CA S:3m M:5m TA:平台接头
 1/45 (RTCSL 专用) PMEC/PSEP X□:指定长度 MSEP

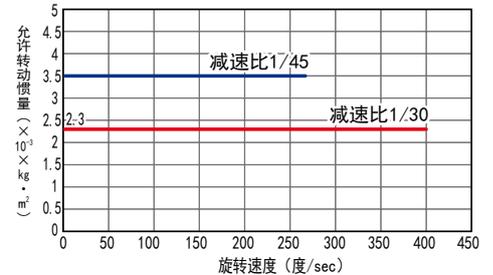
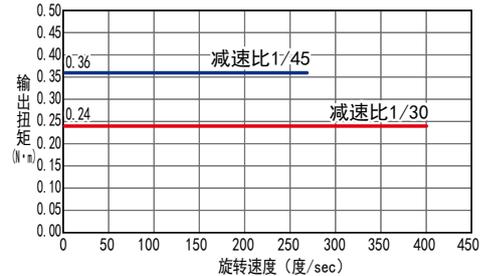
※型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末 P.5

■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 RCP2 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。



- POINT** 选型注意
- 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。
 - 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。
 - 移动时的额定加速度为 0.2G。
 - 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-RTCS-I-20P-30-330-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2-RTCS-I-20P-45-330-①-②-③	1/45	0.36	0.0035	
RCP2-RTCSL-I-20P-30-360-①-②-③	1/30	0.24	0.0023	360
RCP2-RTCSL-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 减速比	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
RTCS	330	—
RTCSL	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)	—
		—

※ 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
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 (RTCS) / ±0.05 度以内 (RTCSL)
空转	±0.1 度
允许轴向负载	30N
允许负载力矩	3.6N·m
质量	0.48kg
适用环境温度·湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (无结露)

RCP2-RTB/RTBL

电缸 旋转型 中型纵型 本体宽 50mm 脉冲伺服马达

■型号项目	RCP2	—	□	—	I	—	28P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
	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
	RTB :330度旋转规格		I:增量型规格		28P: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		
	RTBL:多转规格		※使用简易绝对单元时型号也为「I」。		28□尺寸		1/20		(RTB 专用)		PSEL		P:1m		SA:轴接头		
							30:减速比		360:360度		P3:PCON-CA		S:3m		TA:平台接头		
							1/30		(RTBL 专用)		PMEC/PSEP		M:5m				
											MSEP		X□:指定长度				
													R□:机械电缆				

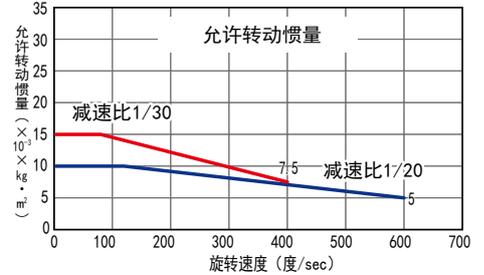
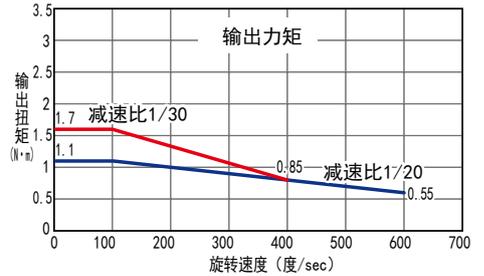
※型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末 P.5

- POINT**
注意
- 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。
 - 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。
 - 额定加速度为 0.3G。
 - 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。

■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 RCP2 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

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-RTB-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTB-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTBL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTBL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

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)	
	1/20	1/30
330	600	400

(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
RTB	330	—
RTBL	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)	—
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
机械电缆	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
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 (RTB) / ±0.05 度以内 (RTBL)
空转	±0.1 度
允许轴向负载	50N
允许负载力矩	3.9N·m
质量	0.86kg
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

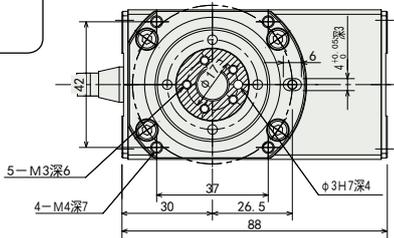
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

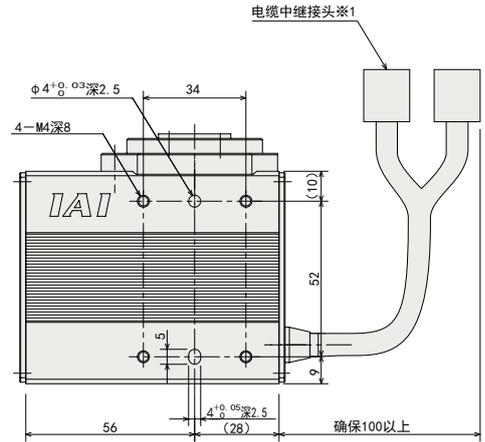
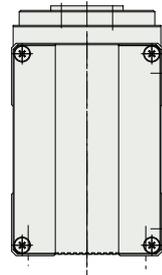
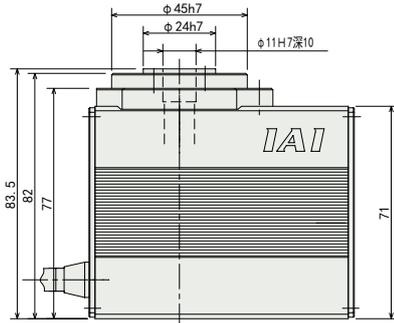
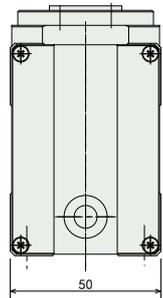
卷末P.15



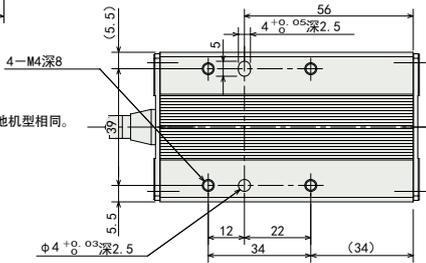
注意！
※俯视图的斜线部为旋转部分。



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。



※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-①-2-①①	可立刻上手的简单控制器	3点	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-④~④-①-2-0	最多可以连接8轴PIO控制定位型	256点		DC24V	参照P572	-	→ P563		
电磁阀多轴型现场网络规格		MSEP-C-④~④-④-0-0	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-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-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	-	-	→ 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。

※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

伺服

线性

RCP2-RTC/RTCL

电缸 旋转型 中型扁平型 本体宽 88mm 脉冲伺服马达

■型号项目	RCP2	—	□	—	I	—	28P	—	□	—	□	—	□	—	□	—	□
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	
RTC :330度旋转规格		I:增量型规格		28P: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			
RTCL:多转规格		※使用筒身绝对单元时型号也为「I」。		28□尺寸		1/20		(RTC专用)		PSEL		P:1m		SA:轴接头			
						30:减速比		360:360度		P3:PCON-CA		S:3m		TA:平台接头			
						1/30		(RTCL专用)		PMEC/PSEP		M:5m					
										MSEP		X□□:指定长度					
												R□□:机械电缆					

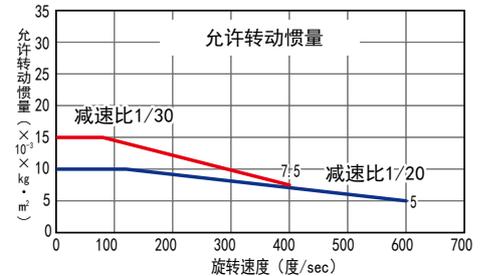
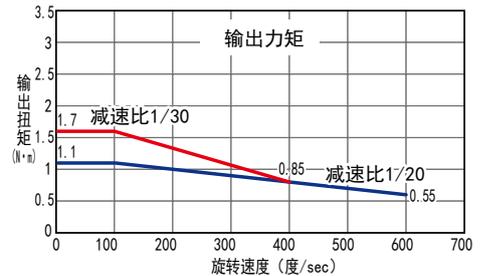
※型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末 P.5

- POINT 注意**
- 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。
 - 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。
 - 额定加速度为 0.3G。
 - 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。

■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 RCP2 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

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-RTC-I-28P-20-330-①-②-③	1/20	1.1	0.01	330
RCP2-RTC-I-28P-30-330-①-②-③	1/30	1.7	0.015	
RCP2-RTCL-I-28P-20-360-①-②-③	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTCL-I-28P-30-360-①-②-③	1/30	1.7	0.015	

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)	
	1/20	1/30
330	600	400
360	600	400

(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
RTC	330	—
RTCL	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)	—
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
机械电缆	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
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 (RTC) / ±0.05 度以内 (RTCL)
空转	±0.1 度
允许轴向负载	50N
允许负载力矩	3.9N·m
质量	0.92kg
适用环境温度·湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (无结露)

尺寸图

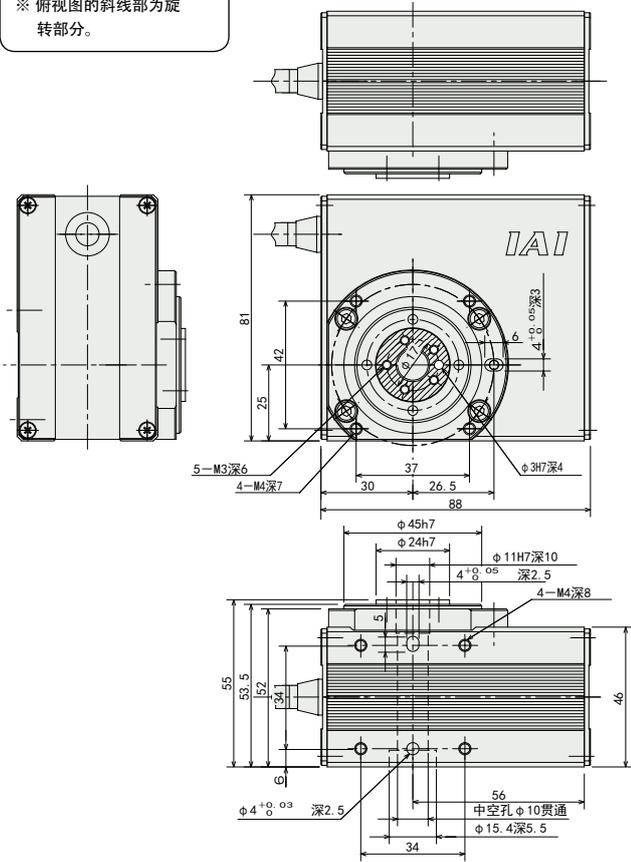
CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

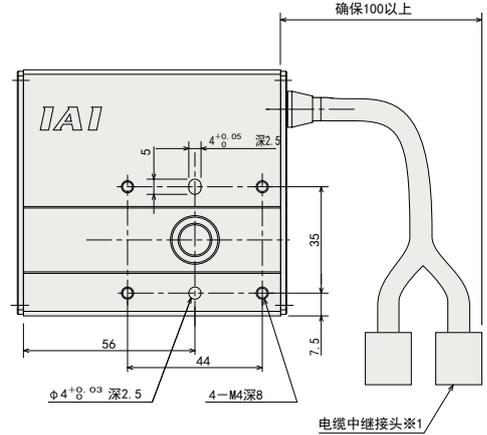


注意!

※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。

※电缆的弯曲半径R与其他机型相同。

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-①-2-①①	可立刻上手的简单控制器	3点	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-④④~①-2-0	最多可以连接8轴PIO控制定位型	256点	DC24V	参照P572	-	→ P563
电磁阀多轴型现场网络规格		MSEP-C-④④~④④-0-0	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-28PI-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-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-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-28PI-①-2-0	差动式线驱动器对应	(-)	DC24V	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	DC24V	参照P671	-	-
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	DC24V	参照P671	-	→ P665

※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。

※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
小型型
标准型
控制器一体型
拉杆型
小型型
标准型
控制器一体型
平台型
臂杆型
扁平型
小型型
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

RCP2-RTBB/RTBBL

电缸 旋转型 大型纵型 本体宽 76mm 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		
RTBB :330度旋转规格	I:增量型规格	35P:脉冲伺服马达	20:减速比 1/20	330:330度 (RTBB 专用)	P1:PCON-PL/PO/SE	N: 无	NM:反向旋转规格			
RTBBL:多转规格	※使用筒身绝对单元时型号也为「I」。	35□尺寸	30:减速比 1/30	360:360度 (RTBBL 专用)	PSEL	P: 1m	SA:轴接头			
						P3:PCON-CA	M: 5m	TA:平台接头		
						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。

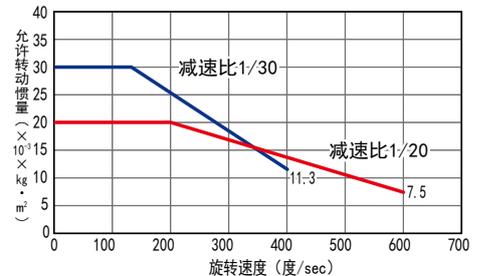
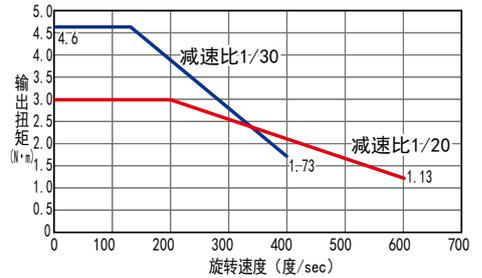


技术资料 卷末 P.5

POINT 注意

- 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。
- 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。
- 额定加速度为 0.3G。
- 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。

■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 RCP2 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

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-RTBB-I-35P-20-330-①-②-③	1/20	3.0	0.02	330
RCP2-RTBB-I-35P-30-330-①-②-③	1/30	4.6	0.03	
RCP2-RTBBL-I-35P-20-360-①-②-③	1/20	3.0	0.02	360
RCP2-RTBBL-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)	
	1/20	600
1/30	400	

(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
RTBB	330	—
RTBBL	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)	—
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
机械电缆	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
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 (RTBB) / ±0.03 度以内 (RTBBL)
空转	±0.1 度
允许轴向负载	200N
允许负载力矩	17.7N·m
质量	2.3kg
适用环境温度·湿度	0 ~ 40℃, 85% RH 以下 (无结露)

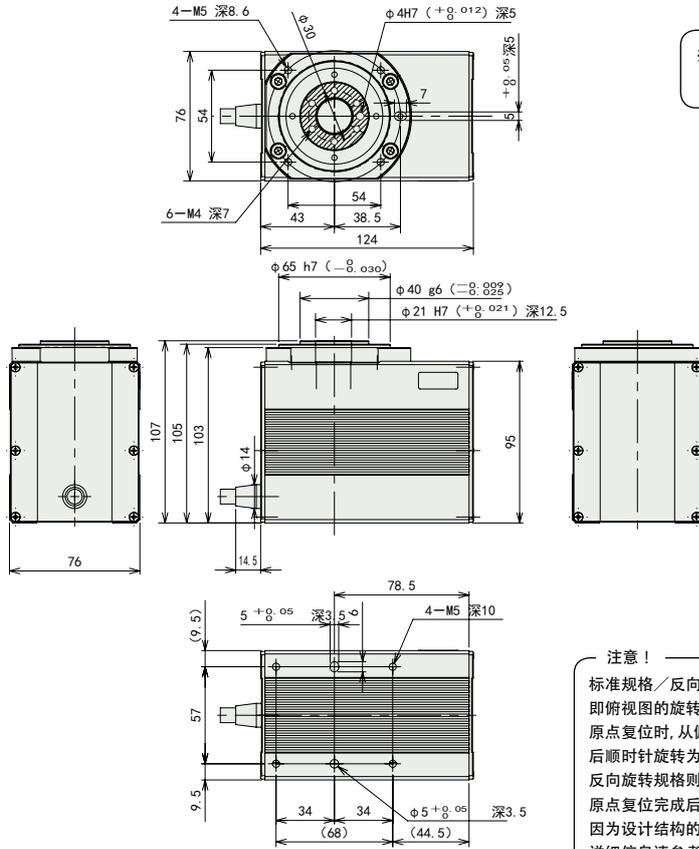
尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

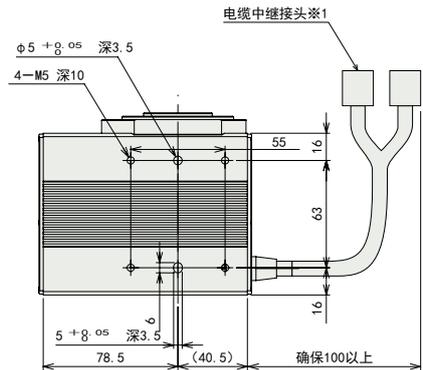
特视对应的介绍

☞ 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) 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-①-2-①①	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-④④~①-2-0	最多可以连接8轴PIO控制定位型	256点		DC24V	参照 P572	-	→ P563		
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-④④~④④-0-0	最多可以连接8轴现场总线网络控制定位型				参照 P618	-	→ 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			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	-				参照 P628	-		
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-35PI-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-35PI-①-2-0	差动式线驱动器对应	(-)				DC24V	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	参照 P671				-	→ P665	
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。 ※①为I/O种类(NP/PN)。 ※④④为电源电压的种类(1:100V/2:100~240V)。
 ※④④为轴数(1~8)。 ※④④为现场总线网络记号。 ※□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
- (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
	RTCBL :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		※使用筒身绝对单元时型号也为「I」。		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		S:3m		TA:平台接头		
							1/30		(RTBL 专用)		PMEC/PSEP		M:5m				
											MSEP		X□□:指定长度				
													R□□:机械电缆				

※型号项目的详细内容请参考前页 P47。

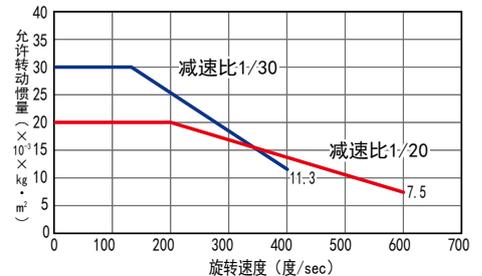
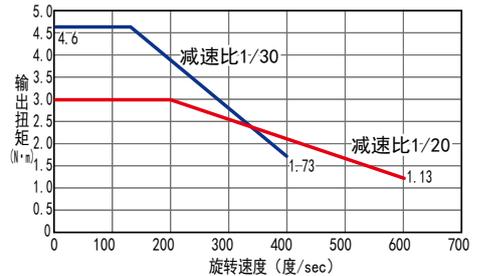


技术资料 卷末 P.5

POINT 选型注意

- 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。
- 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。
- 额定加速度为 0.3G。
- 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。

■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 RCP2 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

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)	
	1/20	600
1/30	400	

(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
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)	—
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
机械电缆	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
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

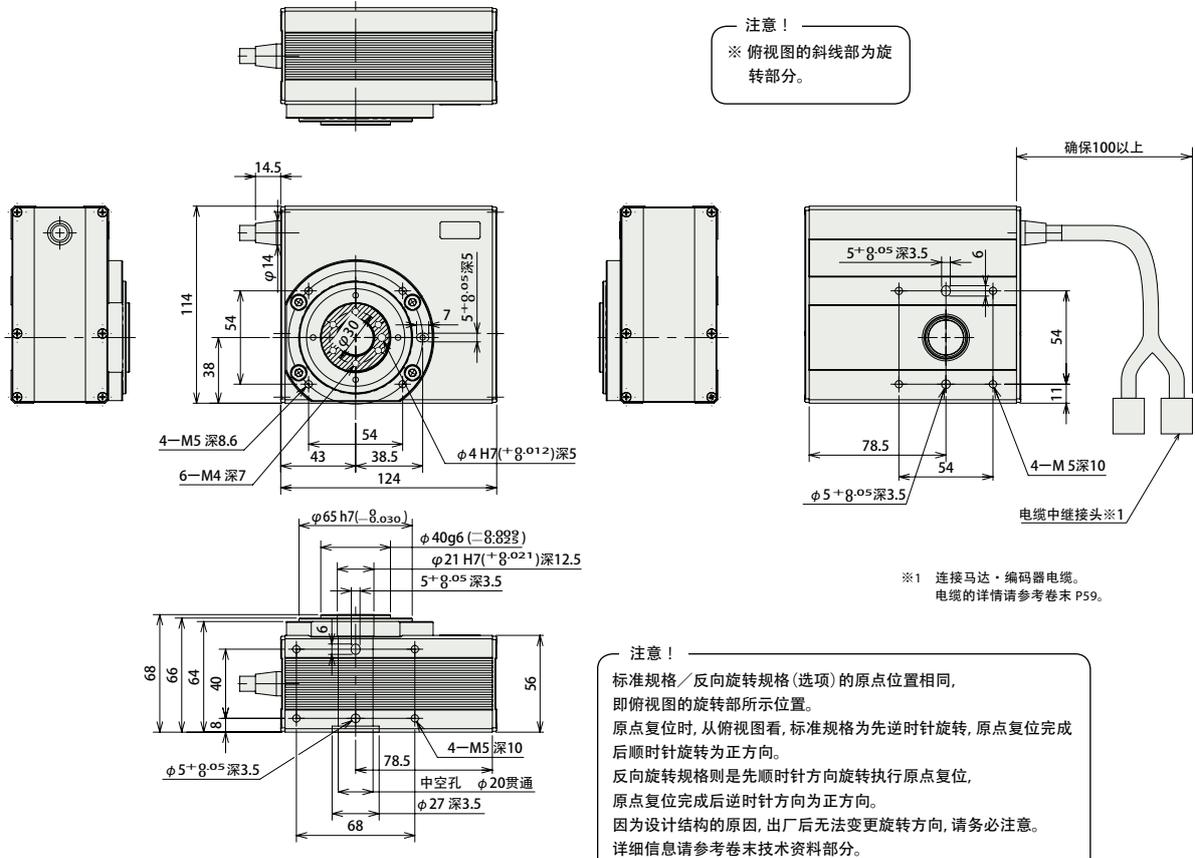
CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

👉 卷末P.15

2维
CAD



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-①-2-①	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				-	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-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-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-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-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-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。
※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
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-RTC8L

电缸 中空旋转型 小型标准型 本体宽85mm 200V伺服马达

RCS2-RTC8HL

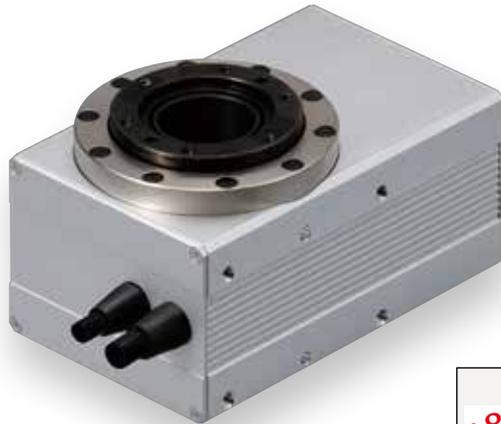
电缸 中空旋转型 小型高输出型 本体宽85mm 200V伺服马达

■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	I: 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		
RTC8HL: 小型高输出类型		20: 伺服马达 20W	24: 减速比 1/24						

※ 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) 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

■ 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-RTC8L-①-12-24-360-T2-②-③	12	1/24	0.55	0.011	360 (※)
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	

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)	
1/15	1200	
1/24	750	

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

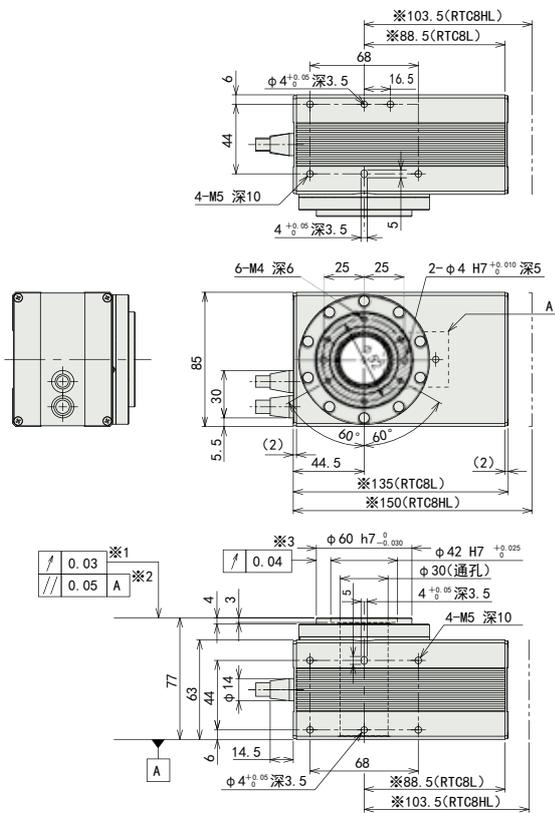
项目	内容
驱动方式	同步带+准双曲面齿轮
重复定位精度	±0.005度
背隙	±0.05度以下
允许轴向负载	400N
允许负载力矩	5Nm
刹车保持扭矩	0.42Nm
质量	2.3kg
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)

尺寸图

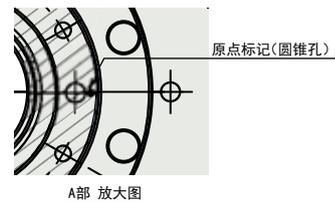
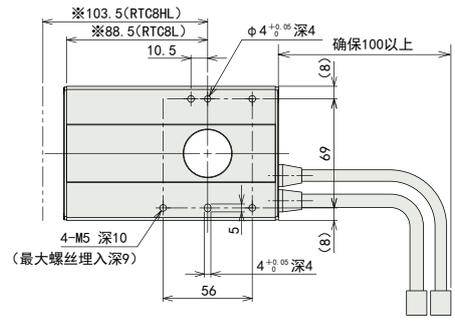
CAD图纸可以从主页下载 www.iai-robot.co.jp



特规对应的介绍 卷末P.15



注意!
※左侧平面图中斜线部为旋转部分。



- ※1 旋转台平面振动
- ※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-12①-NP-2-② SCON-CA-20①-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 106VA ※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-1-12①-④-0-② MSCON-C-1-20①-④-0-②	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-1-12①-NP-2-② SSEL-CS-1-20①-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-③-1-12①-N1-EEE-2-④ XSEL-③-1-20①-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)。

※①为编码器的种类 (I:增量/A:绝对)。
※②为XSEL的类型 (P/Q/R/S)。
※③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
- 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-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。



※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

■ 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-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 (度)
1/15	1200	
1/24	750	

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
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

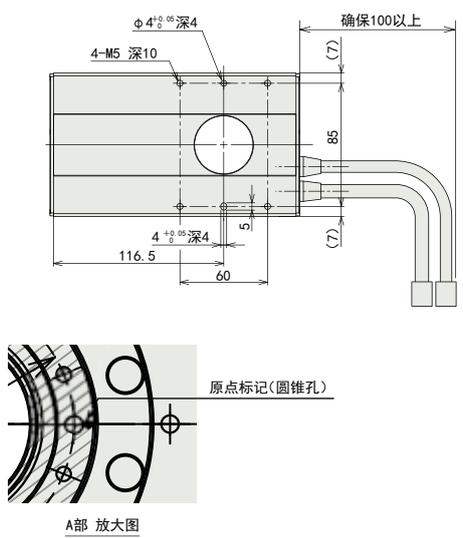
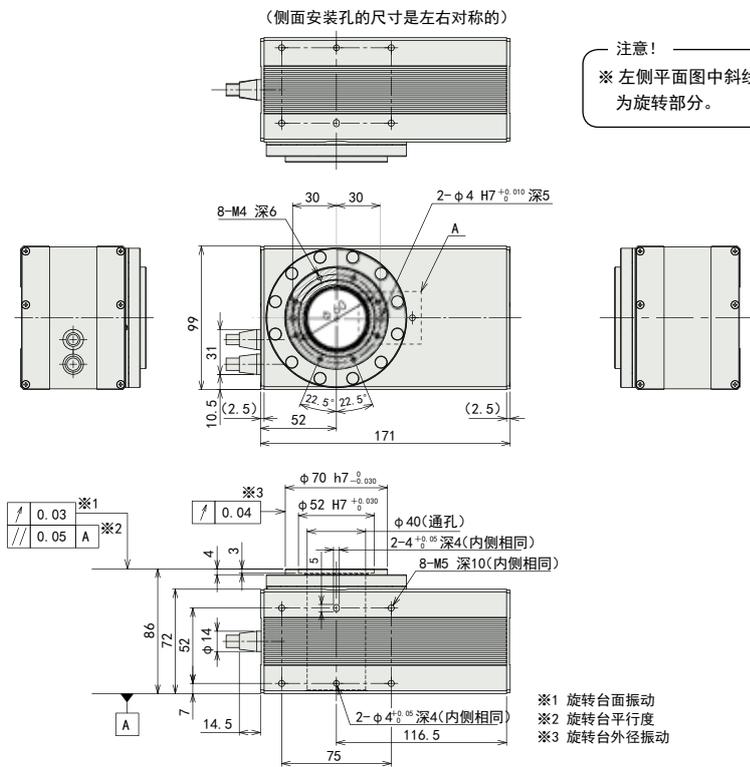
驱动轴规格

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	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°C、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。

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XSEL的类型(P/Q/R/S)。
 ※③为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。
 ※④为现场总线网络记号。
 ※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。
 ※②为XSEL的类型(P/Q/R/S)。
 ※③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
- 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

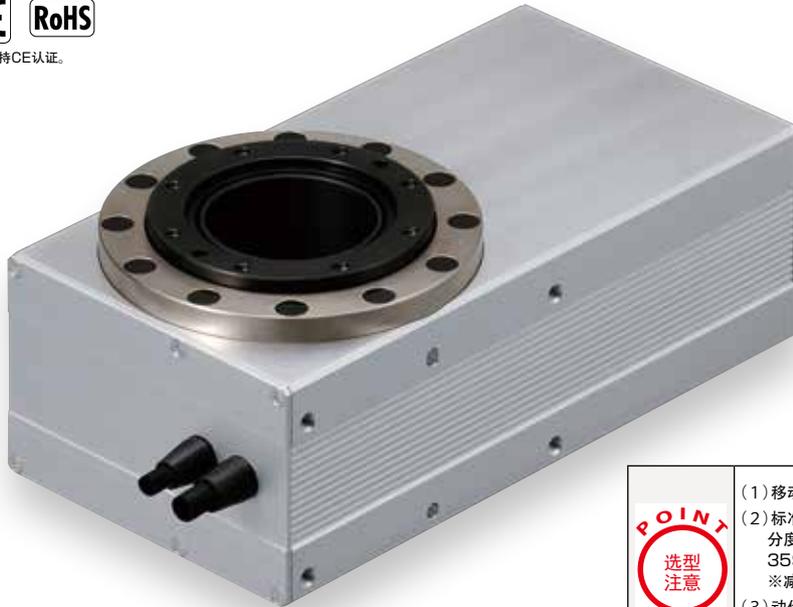
电缸 中空旋转型 大型 本体宽123mm 200V伺服马达

■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

- POINT**
选型注意
- 移动时的额定加速度为0.3G。加减速速度上限为0.3G。
 - 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。
 - 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)	800 (度)
1/18	800	600
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	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°C、85%RH以下 (无结露)

尺寸图

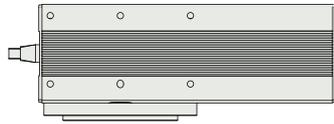
CAD图纸可以从主页下载 www.iai-robot.co.jp



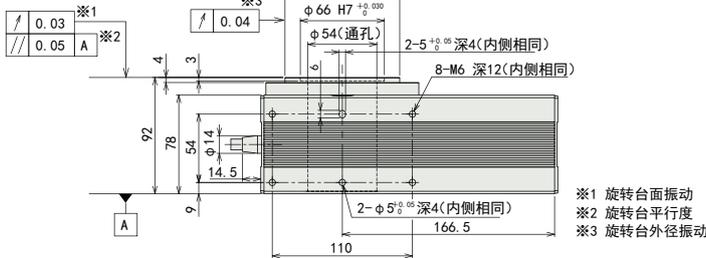
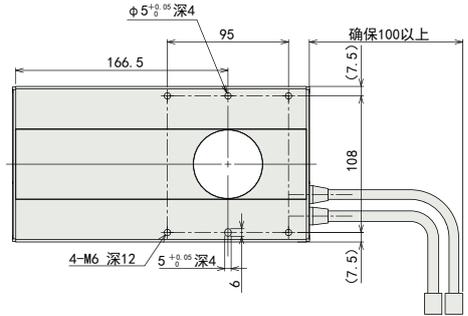
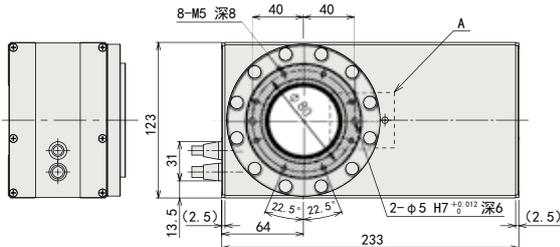
特规对应的介绍 卷末P.15

- 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

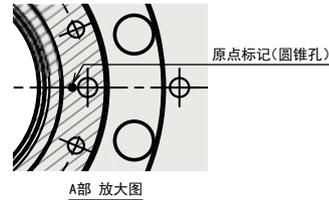
(侧面安装孔的尺寸是左右对称的)



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。

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-0-②	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-1-150①-NP-2-②	支持程式动作 支持最大2轴动作	20000点			-	→ P685
程序控制 1-8轴型		XSEL-③-1-150①-N1-EEE-2-④	支持程式动作 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XSEL的类型(P/Q/R/S)。
※③为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。
※④为现场总线网络记号。
※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。
※②为XSEL的类型(P/Q/R/S)。
※③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
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCS2-RT6

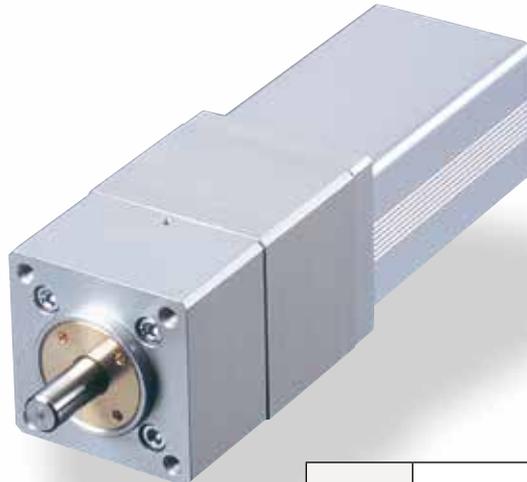
电缸 旋转轴 马达直联型 本体宽 64mm 200V 伺服马达

■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

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						■行程与最高速度	
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)	旋转角度 / 减速比	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)

① 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

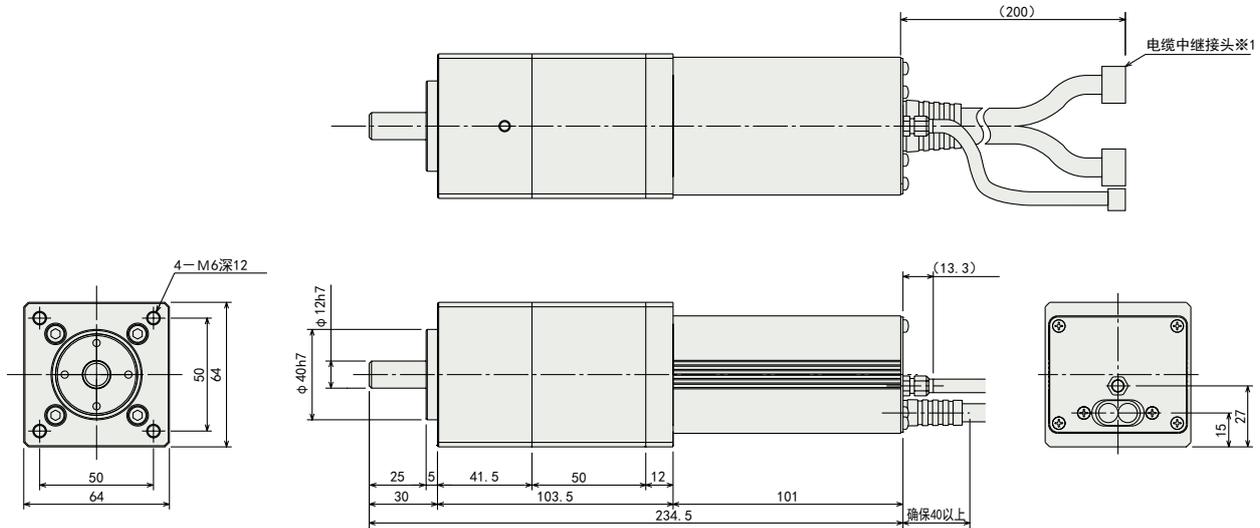
驱动轴规格

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)

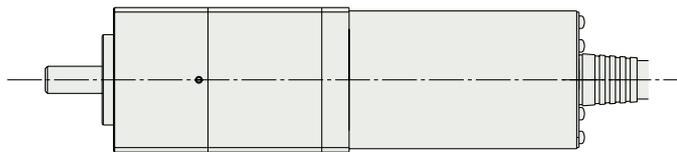
尺寸图

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)。

※①为编码器的种类 (I: 增量/A: 绝对)。
※③为XSEL的类型 (J/K/P/Q/R/S)。
※④为现场总线网络种类记号。

- 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
- 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