

滑块型

RCP4

RCP3

RCP2

ERC3

ERC2

RCA2

RCA

RCS3

RCS2

RCP4 series 脉冲伺服型	联轴器型	铝制基座	宽52mm	RCP4-SA5C	3
			宽58mm	RCP4-SA6C	5
			宽73mm	RCP4-SA7C	7
	马达折返型	铝制基座	宽52mm	RCP4-SA5R	9
			宽58mm	RCP4-SA6R	11
			宽73mm	RCP4-SA7R	13
RCP3 series 脉冲伺服型	联轴器型	铝制基座・细小型	宽22mm	RCP3-SA2AC	15
			宽28mm	RCP3-SA2BC	17
		铝制基座	宽32mm	RCP3-SA3C	19
			宽40mm	RCP3-SA4C	21
			宽50mm	RCP3-SA5C	23
			宽60mm	RCP3-SA6C	25
	马达折返型	铝制基座・细小型	宽22mm	RCP3-SA2AR	27
			宽28mm	RCP3-SA2BR	29
		铝制基座	宽32mm	RCP3-SA3R	31
			宽40mm	RCP3-SA4R	33
			宽50mm	RCP3-SA5R	35
			宽60mm	RCP3-SA6R	37
RCP2 series 脉冲伺服型	联轴器型	铁制基座	宽60mm	RCP2-SS7C	39
			宽80mm	RCP2-SS8C	41
		高速型	宽80mm	RCP2-HS8C	43
	马达折返型	铁制基座	宽60mm	RCP2-SS7R	45
			宽80mm	RCP2-SS8R	47
		高速型	宽80mm	RCP2-HS8R	49
	同步带型		宽58mm	RCP2-BA6/BA6U	51
			宽68mm	RCP2-BA7/BA7U	53

ERC3 <i>series</i>	控制器一体型		宽50mm	ERC3-SA5C	55
			宽74mm	ERC3-SA7C	57
		简易防尘滑块型	宽50mm	ERC3D-SA5C	59
			宽73mm	ERC3D-SA7C	61
ERC2 <i>series</i>	滑块型	马达直联型	宽58mm	ERC2-SA6C	63
			宽68mm	ERC2-SA7C	65
RCA2 <i>series</i> 24V 伺服马达型	联轴器型	细小型	宽20mm	RCA2-SA2AC	67
			宽32mm	RCA2-SA3C	69
			宽40mm	RCA2-SA4C	71
			宽50mm	RCA2-SA5C	73
			宽60mm	RCA2-SA6C	75
	马达折返型	细小型	宽20mm	RCA2-SA2AR	77
			宽32mm	RCA2-SA3R	79
			宽40mm	RCA2-SA4R	81
			宽50mm	RCA2-SA5R	83
			宽60mm	RCA2-SA6R	85
RCA <i>series</i> 24V 伺服马达型	联轴器型	铝制基座	宽40mm	RCA-SA4C	87
			宽52mm	RCA-SA5C	89
			宽58mm	RCA-SA6C	91
	马达直联型	铝制基座	宽40mm	RCA-SA4D	93
			宽52mm	RCA-SA5D	95
			宽58mm	RCA-SA6D	97
		铁制基座	宽40mm	RCA-SS4D	99
			宽52mm	RCA-SS5D	101
			宽58mm	RCA-SS6D	103
	马达折返型	铝制基座	宽40mm	RCA-SA4R	105
			宽52mm	RCA-SA5R	107
			宽58mm	RCA-SA6R	109
RCS3 <i>series</i>	联轴器型	铝制基座	宽80mm	RCS3-SA8C	111
		铁制基座	宽80mm	RCS3-SS8C	113
	马达折返型	铝制基座	宽80mm	RCS3-SA8R	115
		铁制基座	宽80mm	RCS3-SS8R	117
RCS2 <i>series</i> 200V 伺服马达型	联轴器型	铝制基座	宽40mm	RCS2-SA4C	119
			宽52mm	RCS2-SA5C	121
			宽58mm	RCS2-SA6C	123
			宽73mm	RCS2-SA7C	125
	马达直联型	铁制基座	宽60mm	RCS2-SS7C	127
		铝制基座	宽40mm	RCS2-SA4D	129
			宽52mm	RCS2-SA5D	131
			宽58mm	RCS2-SA6D	133
	马达折返型	铝制基座	宽40mm	RCS2-SA4R	135
			宽52mm	RCS2-SA5R	137
			宽58mm	RCS2-SA6R	139
			宽73mm	RCS2-SA7R	141
		铁制基座	宽60mm	RCS2-SS7R	143

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

伺服
马达
(24V)

伺服
马达
(200V)

线性
伺服
马达

RCP4-SA5C

电缸 滑块型 马达单元型联轴器型 本体宽 52mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目	RCP4	—	SA5C	—	I	—	42P	—		—		—	P3	—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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 尺寸□42		20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm		50:50mm ?		800:800mm (每50mm)		P3:PCON-CA MSEP-C		N:无 P:1m S:3m M:5m		请参考 选项一览表

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

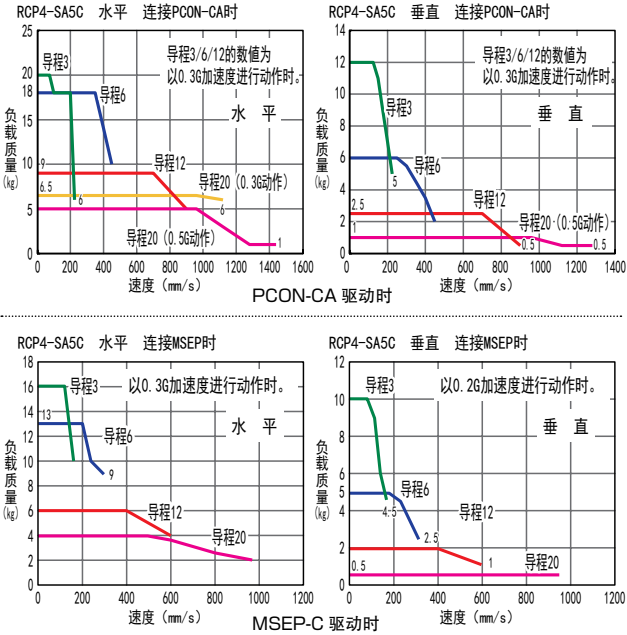


技术资料

卷末 P.5

- POINT 注意**
- (1) 负载质量是以加速度0.3G (部分机型为0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限为1G(※)，随加速度的提升，负载质量会下降。
 - (※) 随连接的控制器、驱动轴的导程不同，加速度上限也会变化。详细数据请参考卷末P100、P102选型参考。
 - (2) 根据RCP4连接的控制器不同，最大负载质量与最高速度会发生变化，提请注意。(请参考驱动轴性能表)
 - (3) 进行推压动作时请参考卷末P71。

■速度与负载质量的关系图



驱动轴性能

■导程与负载质量 (※)以0.2G加速减速动作时的值。

型号	导程 (mm)	适用控制器	最大负载质量		行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA5C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	PCON-CA	6.5	1	50~800 (每50mm)
		MSEP-C	4	0.5 (※)	
RCP4-SA5C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	PCON-CA	9	2.5	
		MSEP-C	6	2	
RCP4-SA5C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	PCON-CA	18	6	
		MSEP-C	13	5	
RCP4-SA5C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	PCON-CA	20	12	
		MSEP-C	16	10	

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

■行程与最高速度

< > 内为垂直动作时的值。(单位为 mm/s)

导程 (mm)	行程 (mm)	50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	PCON-CA	1440<1280>	1225	1045	900	785	690	610	
	MSEP-C	960				900	785	690	610
12	PCON-CA	900	795	665	570	490	425	375	330
	MSEP-C	600		570	490	425	375	330	
6	PCON-CA	450	395	335	285	245	215	185	165
	MSEP-C	300		285	245	215	185	165	
3	PCON-CA	225	195	165	140	120	105	90	80
	MSEP-C	150		140	120	105	90	80	

①行程一价格表 (标准价格)

行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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)	—
指定长度	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	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
导轨	直线导轨
动态负载允许力矩 (※2)	Ma方向4.9N·m Mb方向6.8N·m Mc方向11.7N·m
允许负载伸出长	Ma方向: 150mm以下、Mb、Mc方向: 150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※1) 【】内为导程20规格时的参数。

(※2) 行走寿命为5,000km时。

RCP4-SA6C

电缸 滑块型 马达单元型联轴器型 本体宽 58mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目	RCP4	—	SA6C	—	I	—	42P	—		—		—	P3	—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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 尺寸□42		20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm		50:50mm 800:800mm (每50mm)		P3:PCON-CA MSEP-C		N:无 P:1m S:3m M:5m		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
注意
事项

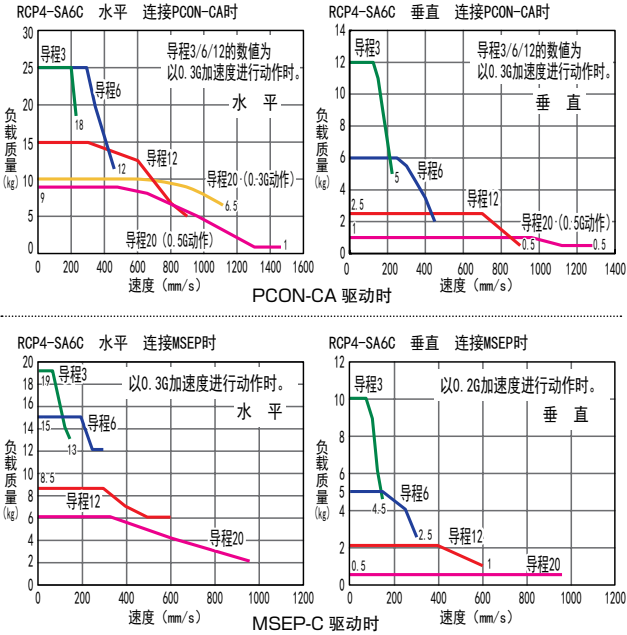
(1) 负载质量是以加速度0.3G (部分机型为0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限为1G(※)，随加速度的提升，负载质量会下降。

(※) 随连接的控制轴、驱动轴的导程不同，加速度上限也会变化。
详细数据请参考卷末P100、P102选型参考。

(2) 根据RCP4连接的控制轴不同，最大负载质量与最高速度会发生变化，提请注意。(请参考驱动轴性能表)

(3) 进行推压动作时请参考卷末P71。

■速度与负载质量的关系图



驱动轴性能

型号	导程 (mm)	适用 控制器	最大负载质量 (※)以0.2G加减速动作时的值。		行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA6C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	PCON-CA	10	1	50~800 (每50mm)
		MSEP-C	6	0.5 (※)	
RCP4-SA6C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	PCON-CA	15	2.5	
		MSEP-C	8.5	2	
RCP4-SA6C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	PCON-CA	25	6	
		MSEP-C	15	5	
RCP4-SA6C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	PCON-CA	25	12	
		MSEP-C	19	10	

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

■行程与最高速度

导程 (mm)	控制轴	< > 内为垂直动作时的值。(单位为 mm/s)							
		50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	PCON-CA	1440<1280>	1230	1045	905	785	690	615	
	MSEP-C	960				905	785	690	615
12	PCON-CA	900	795	670	570	490	430	375	335
	MSEP-C	600		570	490	430	375	335	335
6	PCON-CA	450	395	335	285	245	215	185	165
	MSEP-C	300		285	245	215	185	165	165
3	PCON-CA	225	195	165	140	120	105	90	80
	MSEP-C	150		140	120	105	90	80	80

①行程一价格表 (标准价格)

行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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)	—
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
导轨	直线导轨
动态负载允许力矩 (※2)	Ma方向8.9N·m Mb方向12.7N·m Mc方向18.6N·m
允许负载伸出长	Ma方向: 220mm以下、Mb、Mc方向: 220mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※1) 【 】内为导程20规格时的参数。

(※2) 行走寿命为5,000km时。

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

RCP4-SA7C

电缸 滑块型 马达单元型联轴器型 本体宽 73mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目	RCP4	—	SA7C	—	I	—	56P	—		—		—	P3	—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导轨	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项		
					I:增量型规格		56P:脉冲伺服马达 尺寸□56		24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm		50:50mm ? 800:800mm (每50mm)		P3:PCON-CA MSEP-C		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。

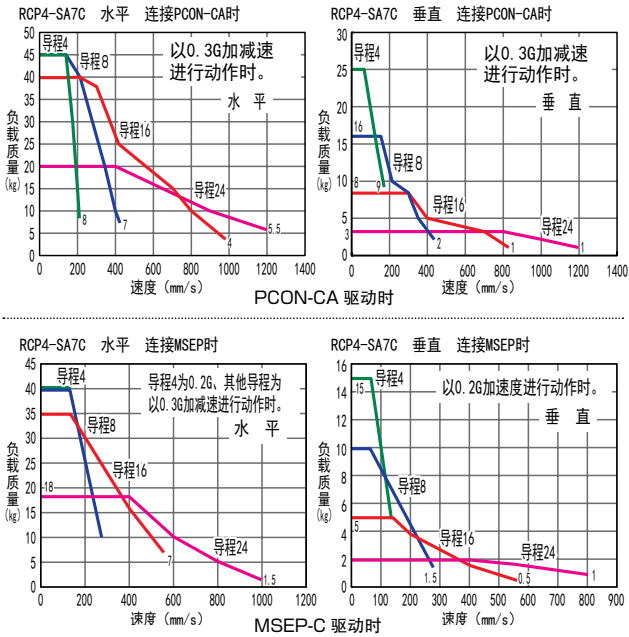


技术资料

卷末 P.5

- POINT 注意**
- (1) 负载质量是以加速度0.3G (部分机型为0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限为1G(※)，随加速度的提升，负载质量会下降。
 - (※) 随连接的控制器、驱动轴的导轨不同，加速度上限也会变化。详细数据请参考卷末P100、P102选型参考。
 - (2) 根据RCP4连接的控制器不同，最大负载质量与最高速度会发生变化，提请注意。(请参考驱动轴性能表)
 - (3) 进行推压动作时请参考卷末P71。

■速度与负载质量的关系图



驱动轴性能

■导轨与负载质量

(※) 以0.2G加减速动作时的值。

型号	导轨 (mm)	适用控制器	最大负载质量 (kg)	行程 (mm)
RCP4-SA7C-I-56P-24-①-P3-②-③	24	PCON-CA	20	3
		MSEP-C	18	2 (※)
RCP4-SA7C-I-56P-16-①-P3-②-③	16	PCON-CA	40	8
		MSEP-C	35	5 (※)
RCP4-SA7C-I-56P-8-①-P3-②-③	8	PCON-CA	45	16
		MSEP-C	40	10 (※)
RCP4-SA7C-I-56P-4-①-P3-②-③	4	PCON-CA	45	25
		MSEP-C	40 (※)	15 (※)

50~800 (每50mm)

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

■行程与最高速度

< > 内为垂直动作时的值。(单位为 mm/s)

导轨 (mm)	行程 (mm)	50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	PCON-CA	1200				1155	1010	890	790
	MSEP-C		1000<800>					890<800>	790
16	PCON-CA	980<840>			865<340>	750	655	580	515
	MSEP-C			560					515
8	PCON-CA	490		430	375	325	290	255	
	MSEP-C		280						255
4	PCON-CA	245<210>		215<210>	185	160	145	125	
	MSEP-C		140						125

※导轨8与导轨4的动作加减速为0.1G。

①行程一价格表 (标准价格)

行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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)	—
指定长度	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	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚珠C10
重复定位精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 表面白色耐蚀铝处理
动态负载允许力矩 (※2)	Ma方向13.9N·m Mb方向19.9N·m Mc方向38.3N·m
允许负载伸出长	Ma方向:230mm以下, Mb, Mc方向:230mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※1) 【 】内为导轨24规格时的参数。

(※2) 行走寿命为5,000km时。

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

RCP4-SA5R

电缸 滑块型 马达单元型折返型 本体宽 52mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP4-SA5R-I-42P- - -P3- - -

系列 类型 编码器种类 马达种类 导程 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 20:20mm 50:50mm P3:PCON-CA N:无 请参考 选项一览表

尺寸□42 12:12mm 6:6mm 800:800mm (每50mm) 2: MSEP-C S:3m M:5m ※ 马达折返方向请 务必明确记入 ML或MR。

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。



上图马达左折返规格 (ML)。

技术资料 卷末 P.5

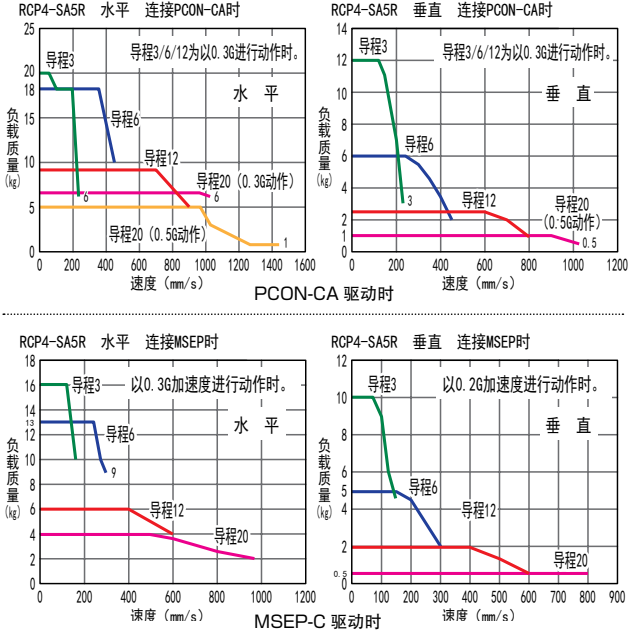
POINT
注意
事项

(1) 负载质量是以加速度0.3G (部分机型为0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限为1G(※)，随加速度的提升，负载质量会下降。
(※) 随连接的控制器、驱动轴的导程不同，加速度上限也会变化。
详细数据请参考卷末P104、P106选型参考。

(2) 根据RCP4连接的控制器不同，最大负载质量与最高速度会发生变化，提请注意。(请参考驱动轴性能表)

(3) 进行推压动作时请参考卷末P71。

■速度与负载质量的关系图



驱动轴性能

■导程与负载质量 (※)以0.2G加减速动作时的值。

型号	导程 (mm)	适用 控制器	最大负载质量		行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA5R-I-42P-20- ① -P3- ② - ③	20	PCON-CA	6.5	1	50~800 (每50mm)
		MSEP-C	4	0.5 (※)	
RCP4-SA5R-I-42P-12- ① -P3- ② - ③	12	PCON-CA	9	2.5	
		MSEP-C	6	2	
RCP4-SA5R-I-42P-6- ① -P3- ② - ③	6	PCON-CA	18	6	
		MSEP-C	13	5	
RCP4-SA5R-I-42P-3- ① -P3- ② - ③	3	PCON-CA	20	12	
		MSEP-C	16	10	

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

■行程与最高速度

导程 (mm)	控制器	行程 (mm)							
		50~450 (每50mm)	500	550	600	650	700	750	800
20	PCON-CA	1440<1120>	1225<1120>	1045	900	785	690	610	
	MSEP-C	960<800>				900<800>	785	690	610
12	PCON-CA	900<800>	795	665	570	490	425	375	330
	MSEP-C		600		570	490	425	375	330
6	PCON-CA	450	395	335	285	245	215	185	165
	MSEP-C		300		285	245	215	185	165
3	PCON-CA	225	195	165	140	120	105	90	80
	MSEP-C		150		140	120	105	90	80

①行程一价格表 (标准价格)

行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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)	—
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—

※ 维护保养用电线型号请参考卷末 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	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
导轨	直线导轨
动态负载允许力矩 (※2)	Ma方向4.9N·m Mb方向6.8N·m Mc方向11.7N·m
允许负载伸出长	Ma方向: 150mm以下、Mb、Mc方向: 150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※1) 【】内为导程20规格时的参数。

(※2) 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



※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末P59。

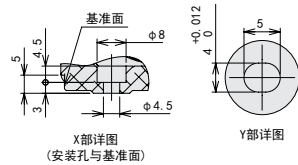
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端(ME), 请充分注意与周围物体间的干涉。

ME: 机械末端

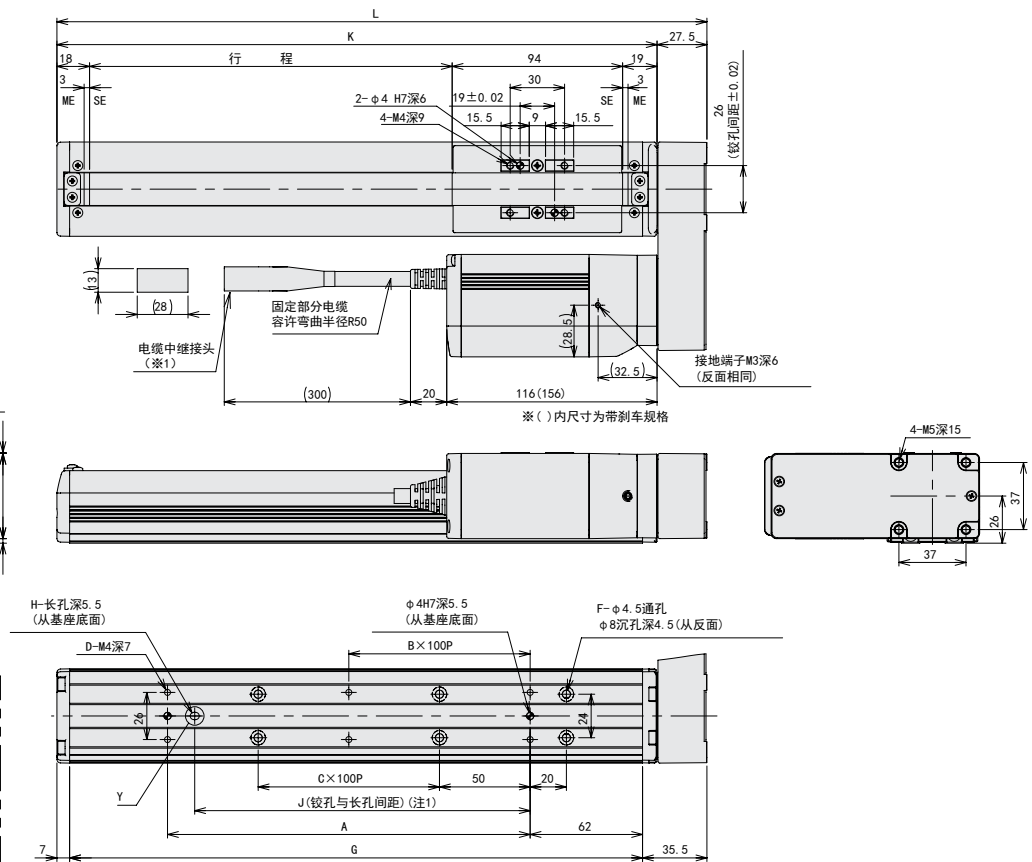
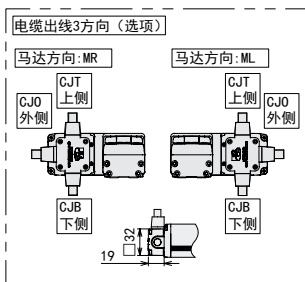
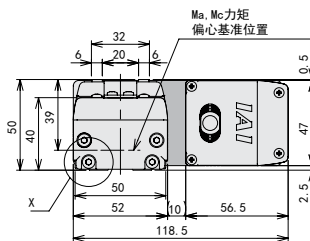
SE: 行程末端

特规对应的介绍

 卷末 P. 15



(注1)
行程50规格没有长孔
请使用铰孔 (φ4)。





■行程一尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	8
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931
质量 (kg)	无刹车	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8
	带刹车	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0

注意事项！
滑块上的负载如果有伸出到马达单元上方时，请注意不要与马达单元之间产生干涉。

适用控制器

RCP4 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
定位点型 高输出规格		PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512 点	DC24V	参照 P618	—	→ P607
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	—			—	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-③-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			—	
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-②-①-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制定位型	3 点		参照 P572	—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-②-①-③-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位点型	256 点				

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※Ⅱ为轴数(1~8)。 ※Ⅲ为现场总线网络种类记号。 ※□为N(NPN规格)/P(PNP规格)的标记。

细小型

标准型

控制器
一体型

细小型

标准型

细小型

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

RCP4-SA6R

电缸 滑块型 马达单元型折返型 本体宽 58mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP4-SA6R-I-42P-□-□-□-□-□-□-□-□-□-□

系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 导程 — 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 20:20mm 50:50mm P3:PCON-CA N:无 请参考 选项一览表

尺寸□42 12:12mm ? 800:800mm (每50mm) MSEP-C M:5m ※ 马达折返方向请 务必明确记入 ML或MR。

6:6mm 3:3mm 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。

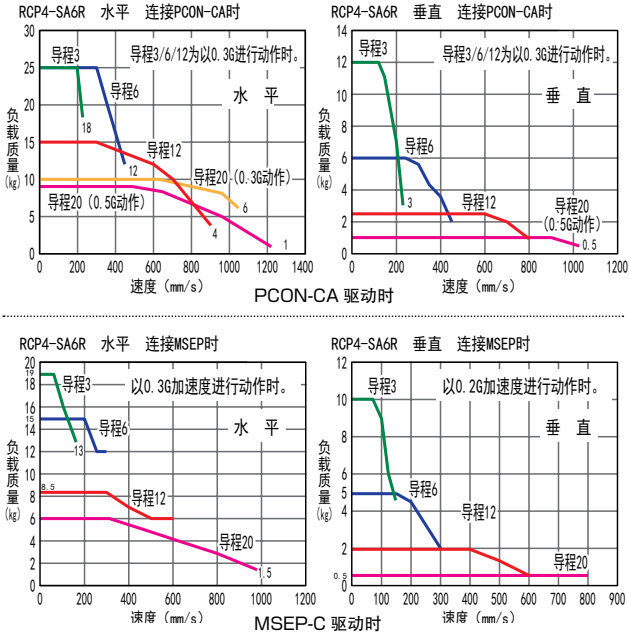


上图为马达左折返规格 (ML)。

技术资料 卷末 P.5

- POINT 注意事项**
- (1) 负载质量是以加速度0.3G (部分机型为0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限为1G(※)，随速度的提升，负载质量会下降。
 - (※) 随连接的控制器、驱动轴的导程不同，加速度上限也会变化。详细数据请参考卷末P104、P106选型参考。
 - (2) 根据RCP4连接的控制器不同，最大负载质量与最高速度会发生变化，提请注意。(请参考驱动轴性能表)
 - (3) 进行推压动作时请参考卷末P71。

■速度与负载质量的关系图



驱动轴性能

■导程与负载质量

(※) 以0.2G加减速动作时的值。

型号	导程 (mm)	适用 控制器	最大负载质量		行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4-SA6R-I-42P-20-①-P3-②-③	20	PCON-CA	10	1	50~800 (每50mm)
		MSEP-C	6	0.5 (※)	
RCP4-SA6R-I-42P-12-①-P3-②-③	12	PCON-CA	15	2.5	
		MSEP-C	8.5	2	
RCP4-SA6R-I-42P-6-①-P3-②-③	6	PCON-CA	25	6	
		MSEP-C	15	5	
RCP4-SA6R-I-42P-3-①-P3-②-③	3	PCON-CA	25	12	
		MSEP-C	19	10	

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

■行程与最高速度

< > 内为垂直动作时的值。(单位为 mm/s)

导程 (mm)	行程 (mm)	50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	PCON-CA	1280<1120>	1230<1120>	1045	905	785	690	615	
	MSEP-C	960<800>	905<800>	785	690	615			
12	PCON-CA	900	795	670	570	490	430	375	335
	MSEP-C	600	570	490	430	375	335		
6	PCON-CA	450	395	335	285	245	215	185	165
	MSEP-C	300	285	245	215	185	165		
3	PCON-CA	225	195	165	140	120	105	90	80
	MSEP-C	150	140	120	105	90	80		

①行程一价格表 (标准价格)

行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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)	—
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—

※ 维护保养用电线型号请参考卷末 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	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
导轨	直线导轨
动态负载允许力矩 (※2)	Ma方向8.9N·m Mb方向12.7N·m Mc方向18.6N·m
允许负载伸出长	Ma方向: 220mm以下、Mb、Mc方向: 220mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※1) 【】内为导程20规格时的参数。

(※2) 行走寿命为5,000km时。

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

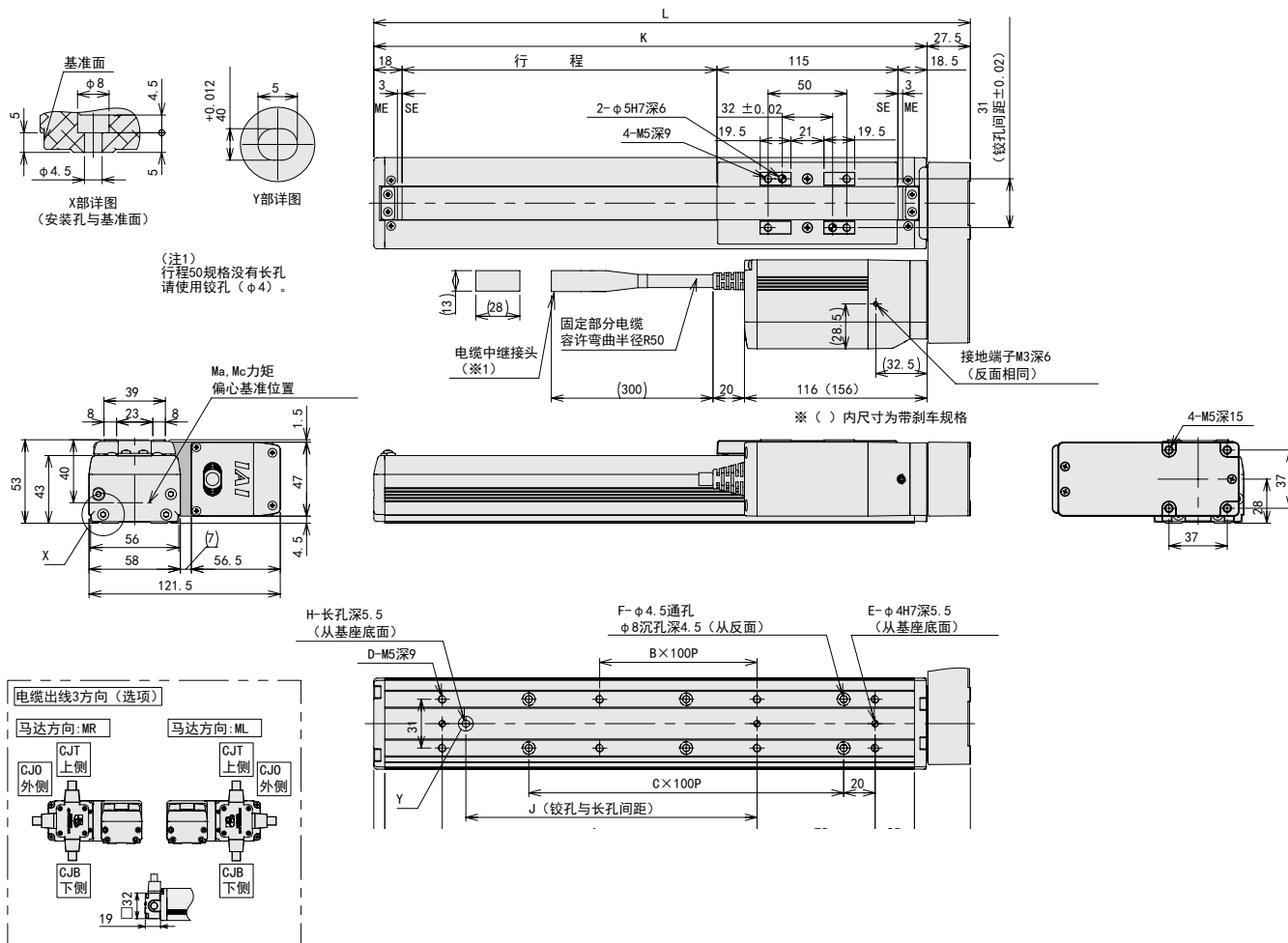
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15



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



行程—尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	229	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	201.5	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5
质量 (kg)																
无刹车	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1	4.2	4.4	4.6
带刹车	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.6	4.8

注意事项！
滑块上的负载如果有伸出到马达单元上方时，请注意不要与马达单元之间产生干涉。

适用控制器

RCP4 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
定位点型高输出规格		PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点	DC24V	参照P618	—	→ P607
脉冲串型高输出规格		PCON-CA-42PI-PL-□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	—			—	
现场网络型高输出规格		PCON-CA-42PI-III-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768点			—	
电磁阀多轴型PIO规格		MSEP-C-①-①-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制定位型	3点		参照P572	—	→ P563
电磁阀多轴型网络现场规格		MSEP-C-①-①-①-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位点型	256点			—	

※①为I/O种类(NP/PN)。※①①为轴数(1~8)。※III为现场总线网络种类记号。※□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

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

RCP4-SA7R

电缸 滑块型 马达单元型折返型 本体宽 73mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目

RCP4

SA7R

I

56P

P3

系列

类型

编码器种类

马达种类

导程

行程

适用控制器

电缆长

选项

I:增量型规格

56P:脉冲伺服马达
尺寸□56

24:24mm
16:16mm
8:8mm
4:4mm


50:50mm
800:800mm
(每50mm)

P3:PCON-CA
MSEP-C


N:无
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:指定长度
R□□:机械电缆

请参考
选项一览表
※ 马达折返方向请
务必明确记入
ML或MR。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



上图 为马达左折返规格 (ML)。

技术资料  卷末 P.5

POINT

注意
事项

(1) 负载质量是以加速度0.3G (部分机型为0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限为1G(※), 随加速度的提升, 负载质量会下降。

(※) 随连接的控制器、驱动轴的导程不同, 加速度上限也会变化。详细数据请参考卷末P104、P106选型参考。

(2) 根据RCP4连接的控制器不同, 最大负载质量与最高速度会发生变化, 提请注意。(请参考驱动轴性能表)

(3) 进行推压动作时请参考卷末P71。

■速度与负载质量的关系图

RCP4-SA7R 水平 连接PCON-CA时

以0.3G加减速进行动作时。

RCP4-SA7R 垂直 连接PCON-CA时

以0.3G加减速进行动作时。

PCON-CA 驱动时

RCP4-SA7R 水平 连接MSEP-C时

导程4为0.2G、其他导程为0.3G加减速进行动作时。

RCP4-SA7R 垂直 连接MSEP-C时

以0.2G加减速进行动作时。

MSEP-C 驱动时

驱动轴性能					
■导程与负载质量					
(※) 以0.2G加减速动作时的值。					
型号	导程 (mm)	适用 控制器	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	行程 (mm)	
RCP4-SA7R-I-56P-24-①-P3-②-③	24	PCON-CA	20 3	50~800 (每50mm)	
		MSEP-C	18 2 (※)		
RCP4-SA7R-I-56P-16-①-P3-②-③	16	PCON-CA	40 8		
		MSEP-C	35 5 (※)		
RCP4-SA7R-I-56P-8-①-P3-②-③	8	PCON-CA	45 16		
		MSEP-C	40 10 (※)		
RCP4-SA7R-I-56P-4-①-P3-②-③	4	PCON-CA	45 25		
		MSEP-C	40 (※) 15 (※)		
记号说明 ① 行程 ② 电缆长 ③ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。					

■行程与最高速度												
< > 内为垂直动作时的值。(单位为 mm/s)												
导程 (mm)	行程 (mm)	控制器	50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)		
24	PCON-CA		1000						890	790		
		MSEP-C	800<600>						790<600>			
16	PCON-CA		840<700>						655	580		
		MSEP-C	560						515			
8	PCON-CA		490		430	375	325	290	255			
		MSEP-C			280		255					
4	PCON-CA		210				185	160	145	125		
		MSEP-C					140		125			
※导程8与导程4的动作加减速为0.1G。												

①行程一价格表 (标准价格)			
行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

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)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	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
刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚珠C10
重复定位精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
空转	0.1mm以下
底座	材质: 铝 表面白色耐铝处理
导轨	直线导轨
动态负载允许力矩 (※2)	Ma方向13.9N·m Mb方向19.9N·m Mc方向38.3N·m
允许负载伸出长	Ma方向:230mm以下、Mb、Mc方向:230mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)
(※1) 【】内为导程24规格时的参数。	
(※2) 行走寿命为5,000km时。	

13 RCP4-SA7R

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

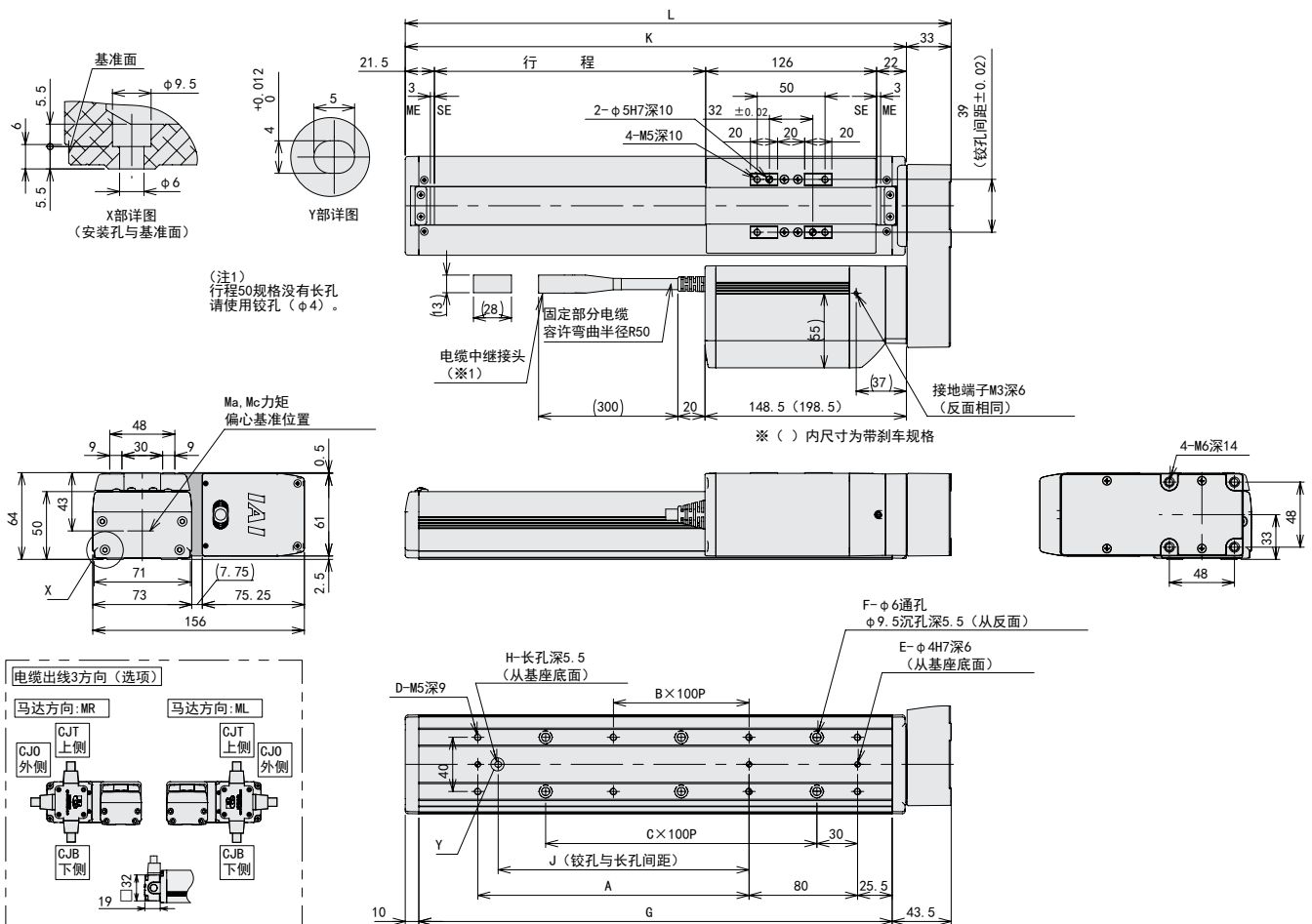
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末 P. 15



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



RCP3-SA2AC

电缸 细小型滑块型 马达单元型联轴器型 本体宽 22mm 脉冲伺服马达 滑动丝杆规格

■型号项目

RCP3 — SA2AC — I — 20P —

系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 导程 — 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

4S:滑动丝杆 4mm
2S:滑动丝杆 2mm
1S:滑动丝杆 1mm

25:25mm
5
100:100mm
(每 25mm)

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

※ 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) 负载质量是以 0.2G 加速度进行动作时的值。
以上数值为加速度的上限值。

(2) 不可以 在侧立和垂直安装状态下使用。

(3) 如果在有粉尘悬浮的环境中使用，寿命会大幅降低。

(4) 本机型使用的是滑动丝杆，请在符合滑动丝杆特性的条件下使用。
(详细信息请参考前页 P52)

(5) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

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

驱动轴性能							■行程与最高速度		
■导程与负载质量									
型号	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负载质量		重复定位精度 (mm)	行程 (mm)	导程	行程	
			水平 (kg)	垂直 (kg)				25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
RCP3-SA2AC-I-20P-4S-①-②-③-④	滑动丝杆	4	0.25	—	±0.05	25~100 (每25mm)	4	180	200
RCP3-SA2AC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	0.5	—			2	100	
RCP3-SA2AC-I-20P-1S-①-②-③-④		1	1	—			1	50	
记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。							(单位为 mm/s)		

①行程—价格表 (标准价格)	
①行程 (mm)	标准价格
25	—
50	—
75	—
100	—

③电缆长价格表 (标准价格)		
种类	电缆记号	标准价格
标准型 (机械电缆)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

※RCP3 的电缆标准为机械电缆。
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滑动丝杆 φ4mm 滚珠C10
空转	0.3mm以下 (初始值)
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
导轨 (※)	滑动导轨
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)
行走寿命	1000万次 (往返次数)
※ 不支持偏置负荷。	

15 RCP3-SA2AC

尺寸图

● CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

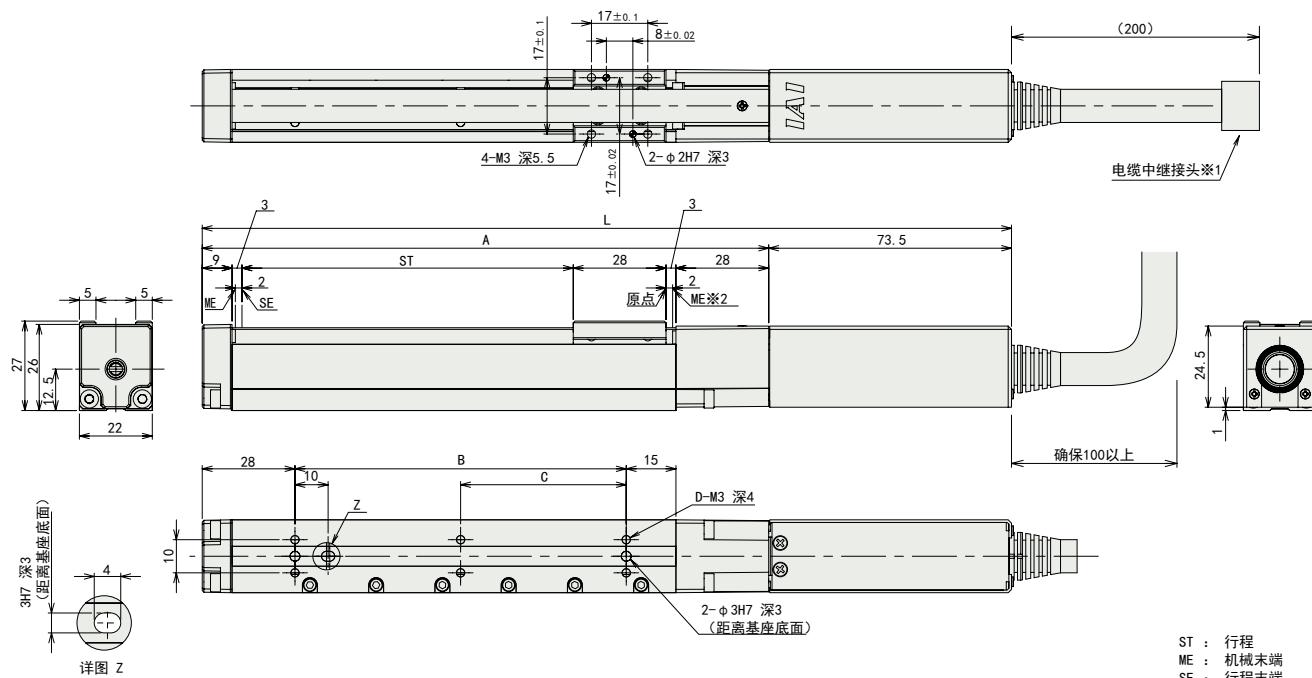
特规对应的介绍

 卷末P. 15



※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。

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










ST : 行程
ME : 机械末端
SE : 行程末端

■行程一尺寸・质量

行程	25	50	75	100
L	169.5	194.5	219.5	244.5
A	96	121	146	171
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
质量 (kg)	0.25	0.27	0.29	0.3

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
电磁阀型		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 定位点型	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 定位点型			—	—		
定位点型 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)。

※④为现场总线网络种类记号。

※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

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

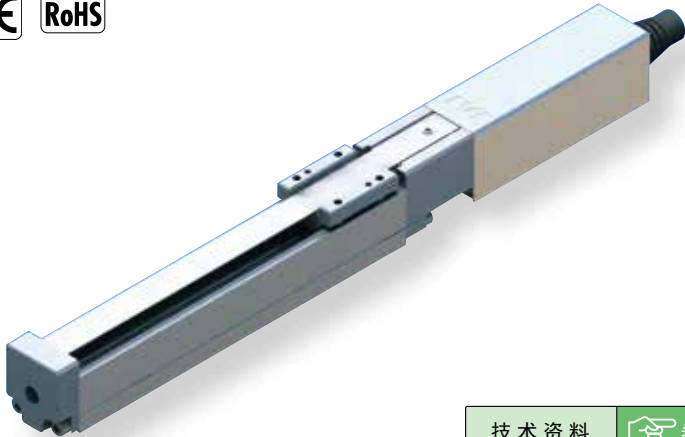
- 脉冲伺服马达
- 伺服马达(24V)
- 伺服马达(200V)
- 线性伺服马达

RCP3-SA2BC

电缸 细小型滑块型 马达单元型联轴型 本体宽 28mm 脉冲伺服马达 滑动丝杆规格

■型号项目	RCP3	—	SA2BC	—	I	—	20P	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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		6S:滑动丝杆 6mm 4S:滑动丝杆 4mm 2S:滑动丝杆 2mm		25:25mm 5 150:150mm (每 25mm)		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

※ 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) 负载质量是以 0.2G 加速度进行动作时的值。
以上数值为加速度的上限值。

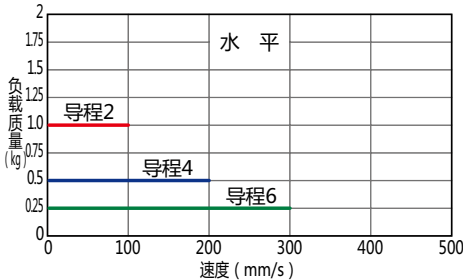
(2) 不可以 在侧立和垂直安装状态下使用。

(3) 如果在有粉尘悬浮的环境中使用，寿命会大幅降低。

(4) 本机型使用的是滑动丝杆，请在符合滑动丝杆特性的条件下使用。
(详细信息请参考前页 P52)

(5) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

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



驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负载质量		重复定位 精度 (mm)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	滑动丝杆	6	0.25	—	±0.05	25~150 (每 25mm)
RCP3-SA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	—		
RCP3-SA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	—		

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

■行程与最高速度

行程		25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
导程				
滑动丝杆	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

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

③电缆长价格表 (标准价格)

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

※RCP3 的电缆标准为机械电缆。
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滑动丝杆 φ6mm 滚珠C10
空转	0.3mm以下 (初始值)
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
导轨 (※)	滑动导轨
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)
行走寿命	1000万次 (往返次数)

※ 不支持偏置负荷。

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)

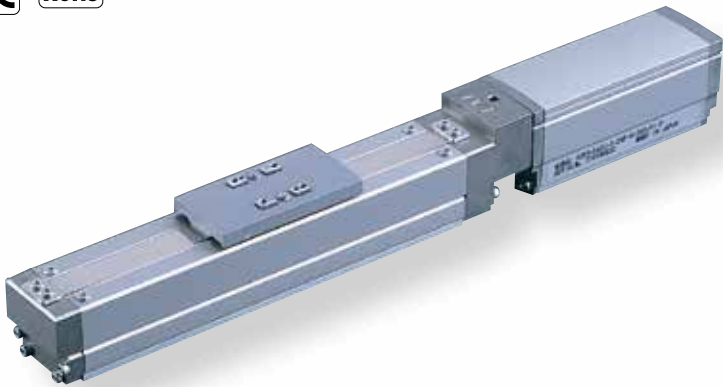
伺服
马达
(200V)

线性
伺服
马达

RCP3-SA3C

电缸 滑块型 本体宽 32mm 脉冲伺服马达 联轴器规格

■型号项目	RCP3	—	SA3C	—	I	—	28P	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项		
					I:增量型规格		28P:脉冲伺服马达 28□□尺寸		6:6mm 4:4mm 2:2mm		50:50mm 300:300mm (每50mm)		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		
※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。																			



技术资料

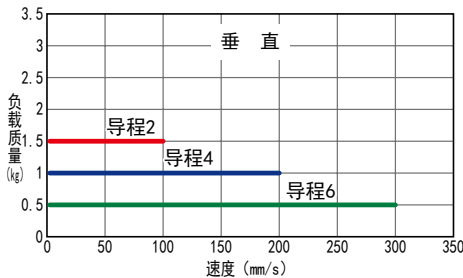
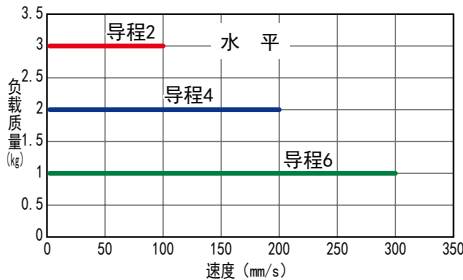
卷末P.5



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

速度与负载质量的关系图

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



驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	导程 (mm)	最大负载质量		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA3C-I-28P-6-①-②-③-④	6	1	0.5	50~300 (每50mm)
RCP3-SA3C-I-28P-4-①-②-③-④	4	2	1	
RCP3-SA3C-I-28P-2-①-②-③-④	2	3	1.5	

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

■行程与最高速度

导程	行程	
	50~300 (每50mm)	
6	300	
4	200	
2	100	

(单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

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)	—
指定长度	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)

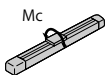
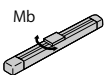
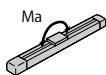
名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

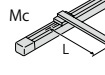
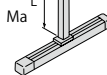
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 5.0N·m Mb: 7.1N·m Mc: 7.9N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 1.96N·m Mb: 2.84N·m Mc: 3.14N·m
允许负载伸出长	100mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



负载伸出长



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



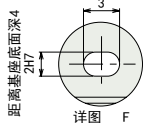
(带盖板)

(无盖板)

(带盖板)

(无盖板)

(共通)



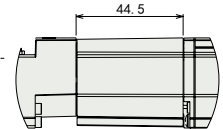
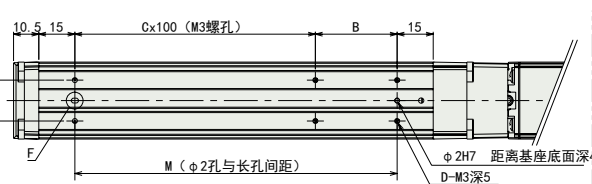
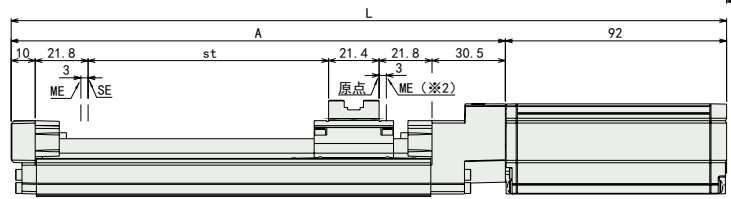
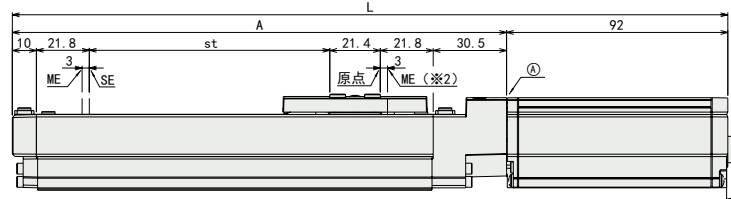
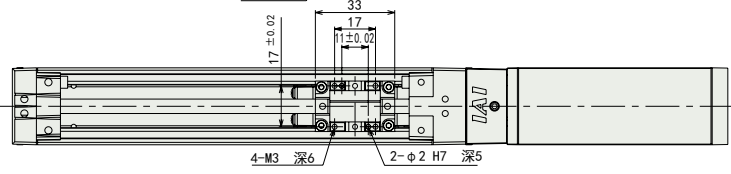
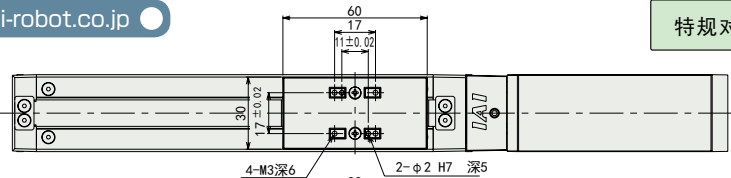
(※1) 马达・编码器电缆为一体型电缆。(参考卷末 P59)

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

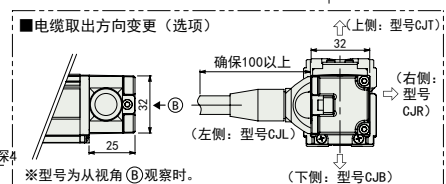
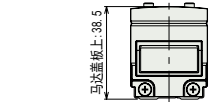
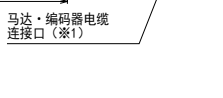
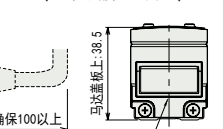
ME: 机械末端

SE: 行程末端

(※3) 计算 Ma 力矩时的基准位置。



带刹车规格
(※上图中的刹车单元
位于部位④处。)










■行程・尺寸・质量

※带刹车型质量增加0.2kg。

行程	50	100	150	200	250	300
L	无刹车	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
	带刹车	292	342	392	442	492
A	155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5
B	84	34	84	34	84	34
C	0	1	1	2	2	3
D	4	6	6	8	8	10
M	84	134	184	234	284	334
质量 (kg)	带外壳	0.7	0.7	0.8	0.9	1
	无外壳	0.6	0.7	0.7	0.8	0.9

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		PMEC-C-28PI-①-2-①	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-③~③-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点	DC24V	参照 P572	—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-③~③-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—	→ P607
定位点型 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	—	

※PSEL的型号为1轴规格。
※④为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④为现场总线网络种类记号。

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

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

(24V)

伺服

马达

(200V)

线性

伺服

马达

RCP3-SA4C

电缸 滑块型 本体宽 40mm 脉冲伺服马达 联轴器规格

■型号项目

RCP3

—

SA4C

—

I

—

35P

—

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

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

10:10mm

50:50mm

P1:PCON-PL/PO/SE

N: 无

请参考

※ 使用简易绝对单元时

35□尺寸

5: 5mm

500:500mm

PSEL

P: 1m

选项一览表

型号也为「I」。

2.5:2.5mm

(每 50mm)

P3:PCON-CA

S: 3m

M: 5m

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

POINT

选型注意

(1) RCP3 系列采用了脉冲伺服马达，随速度提高，其负载能力会下降。
请根据右边的速度与负载质量关系图，确认期望速度下的负载能力。

(2) 负载质量是以加速度 0.3G（导程 2.5 与垂直使用时为 0.2G）条件下动作时的值。
最大加速度为 0.7G（垂直为 0.3G），提高加速度会降低负载能力。
详细信息请参考卷末 P108 的加速度—负载质量表。

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

速度与负载质量的关系图

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

水平

垂直

驱动轴性能					行程与最高速度	
■导程与负载质量					导程	
型号	导程 (mm)	最大负载质量		行程 (mm)	导程	50~500 (每 50mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-SA4C-I-35P-10-①-②-③-④	10	~ 7.5	~ 1.5	50~500 (每 50mm)	10	500
RCP3-SA4C-I-35P-5-①-②-③-④	5	~ 9	~ 4		5	250
RCP3-SA4C-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~ 11	~ 8		2.5	125

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

①行程—价格表 (标准价格)		
①行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

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)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (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
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 6.8N·m Mb: 9.7N·m Mc: 13.3N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 3.04N·m Mb: 4.31N·m Mc: 5.00N·m
允许负载伸出长	120mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

21 RCP3-SA4C

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

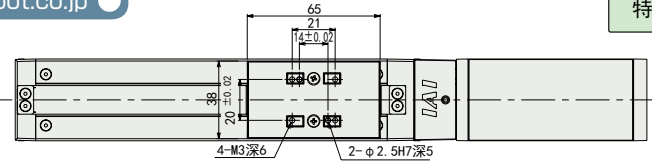
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

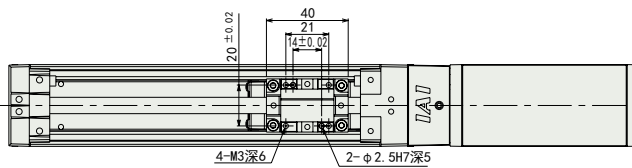
卷末P.15



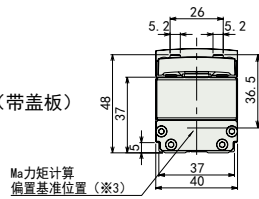
(带盖板)



(无盖板)

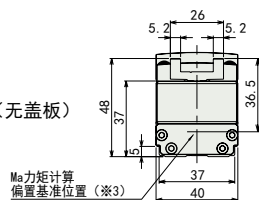


(带盖板)

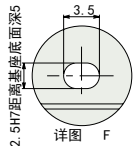


Ma力矩计算
偏置基准位置 (※3)

(无盖板)



Ma力矩计算
偏置基准位置 (※3)



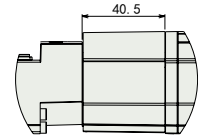
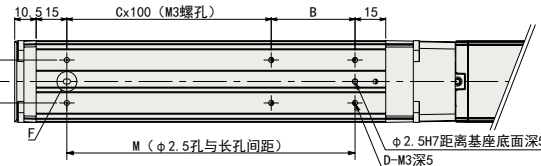
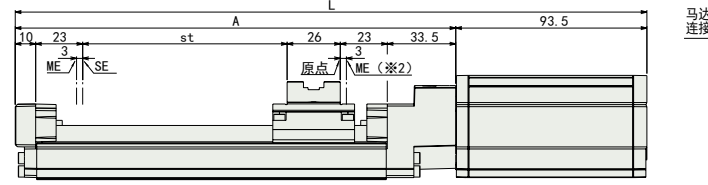
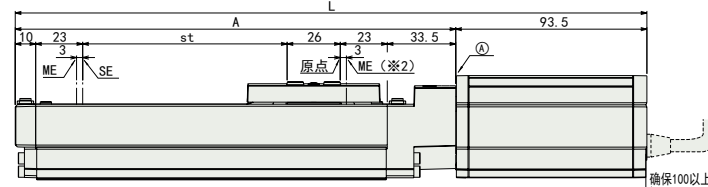
(※1) 马达·编码器电缆为一体型电缆。(参考卷末 P59)

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

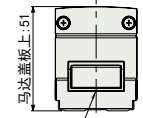
ME: 机械末端

SE: 行程末端

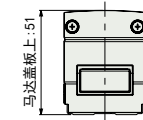
(※3) 计算 Ma 力矩时的基准位置。



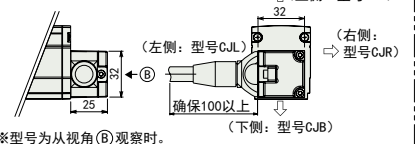
带刹车规格
(※上图中的刹车单元
位于部位④处。)



马达·编码器电缆
连接口 (※1)



■电缆出线方向变更 (选项)



※型号为从视角②观察时。








■行程·尺寸·质量

※带刹车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L										
无刹车	259	309	359	409	459	509	559	609	659	709
带刹车	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5
A	165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
B	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
M	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541
质量 (kg)										
带外壳	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
无外壳	0.9	0.9	1	1.1	1.2	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		PMEC-C-35PI-①-2-①①	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-④④④④-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点		参照 P572	—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-④④④④-④④④④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—	
定位点型 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	—
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-④④④④-0-0	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为现场总线网络种类记号。

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

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

RCP3-SA5C

电缸 滑块型 本体宽 50mm 脉冲伺服马达 联轴器规格

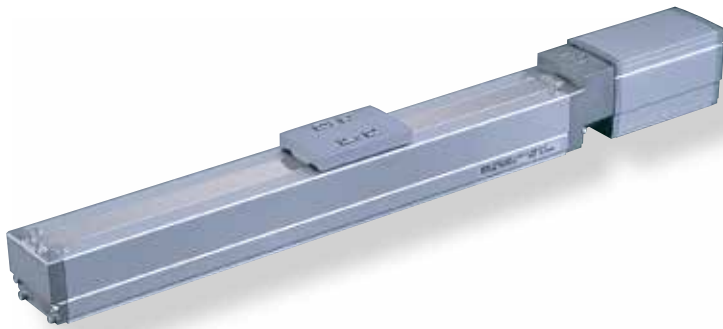
■型号项目

RCP3 — SA5C — I — 42P — — — — —

系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 导程 — 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 20:20mm 50:50mm P1:PCON-PL/PO/SE N: 无 请参考
42□□尺寸 12:12mm 6:6mm 800:800mm S:3m 选项一览表
※ 使用简易绝对单元时 3:3mm M:5m X□□:指定长度
型号也为「I」。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料

卷末 P.5

POINT

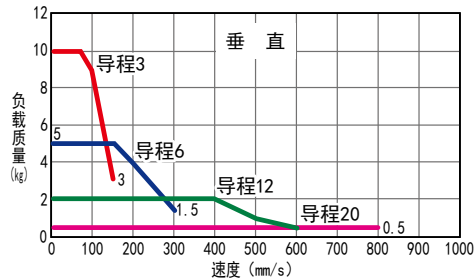
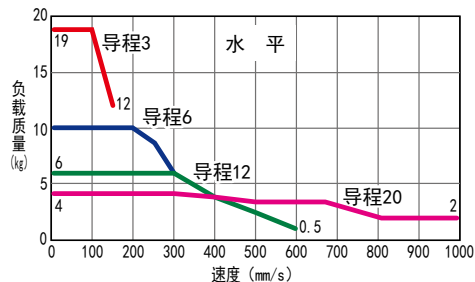
选型
注意

(1) RCP3 系列采用了脉冲伺服马达，随速度提高，其负载能力会下降。
请根据右边的速度与负载质量关系图，确认期望速度下的负载能力。

(2) 负载质量是以加速度 0.3G（导程 3 与垂直使用时为 0.2G）条件下动作时的值。
最大加速度为 0.7G（垂直为 0.3G），提高加速度会降低负载能力。
详细信息请参考卷末 P108 的加速度—负载质量表。

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

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



驱动轴性能					行程与最高速度							
■导程与负载质量												
型号	导程 (mm)	最大负载质量		行程 (mm)	导程	50 ~ 550 (每 50mm)						
		水平 (kg)	垂直 (kg)			50	600	650	700	750	800	
RCP3-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	~ 4	~ 0.5	50~800 (每50mm)	20	1000	910	790	690	610		
RCP3-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 6	~ 2		12	600	570	490	425	370	330	
RCP3-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 10	~ 5		6	300	285	245	210	185	165	
RCP3-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 19	~ 10		3	150	140	120	105	90	80	

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

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)					
①行程 (mm)	标准价格		①行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)		带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—	450	—	—
100	—	—	500	—	—
150	—	—	550	—	—
200	—	—	600	—	—
250	—	—	650	—	—
300	—	—	700	—	—
350	—	—	750	—	—
400	—	—	800	—	—

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)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
		—

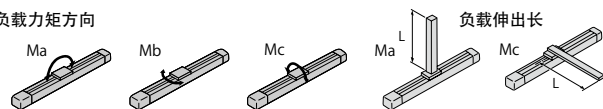
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 10.2N·m Mb: 14.6N·m Mc: 22.4N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 3.92N·m Mb: 5.58N·m Mc: 8.53N·m
允许负载伸出长	130mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



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)

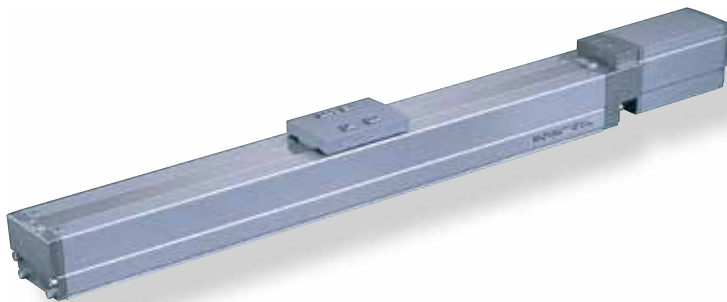
线性
伺服
马达

RCP3-SA6C

电缸 滑块型 本体宽 60mm 脉冲伺服马达 联轴器规格

■型号项目	RCP3	—	SA6C	—	I	—	42P	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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		20:20mm		50:50mm		P1:PCON-PL/PO/SE		N: 无		请参考		
							42□尺寸		12:12mm		5		PSEL		P: 1m		选项一览表		
					※ 使用简员绝对单元时				6: 6mm		800:800mm		P3:PCON-CA		S: 3m				
					型号也为「I」。				3: 3mm		(每 50mm)		PMEC/PSEP		M: 5m				
													MSEP		X□□: 指定长度				

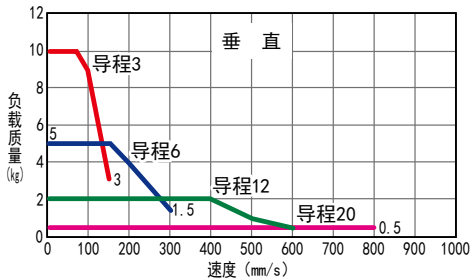
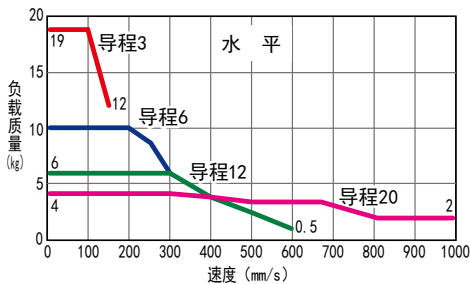
※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末 P. 5

- POINT 选型注意**
- (1) 行程增长后，受滚珠丝杆危险转速的影响，最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
 - (2) RCP3 系列采用了脉冲伺服马达，随速度提高，其负载能力会下降。
请根据右边的速度与负载质量关系图，确认期望速度下的负载能力。
 - (3) 负载质量是以加速度 0.3G（导程 3 与垂直使用时为 0.2G）条件下动作时的值。
最大加速度为 0.7G（垂直为 0.3G），提高加速度会降低负载能力。
详细信息请参考卷末 P108 的加速度—负载质量表。
 - (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

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



驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	导程 (mm)	最大负载质量		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA6C-I-42P-20-①-②-③-④	20	~ 4	~ 0.5	50~800 (每50mm)
RCP3-SA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 6	~ 2	
RCP3-SA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 10	~ 5	
RCP3-SA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 19	~ 10	

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

■行程与最高速度

行程 导程	50 ~ 550 (每 50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1000	910	790	690	610	
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格		①行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)		带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—	450	—	—
100	—	—	500	—	—
150	—	—	550	—	—
200	—	—	600	—	—
250	—	—	650	—	—
300	—	—	700	—	—
350	—	—	750	—	—
400	—	—	800	—	—

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)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (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)

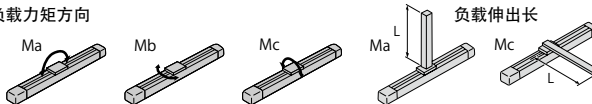
名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

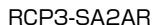
驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 ϕ 10mm 滚珠 C10
重复定位精度	± 0.02 mm
空转	0.1mm 以下
基座	材质: 铝 专用耐铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 17.6N·m Mb: 25.2N·m Mc: 44.5N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 4.31N·m Mb: 6.17N·m Mc: 10.98N·m
允许负载伸出长	150mm 以下
适用环境温度·湿度	0 ~ 40℃、85% RH 以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向





尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

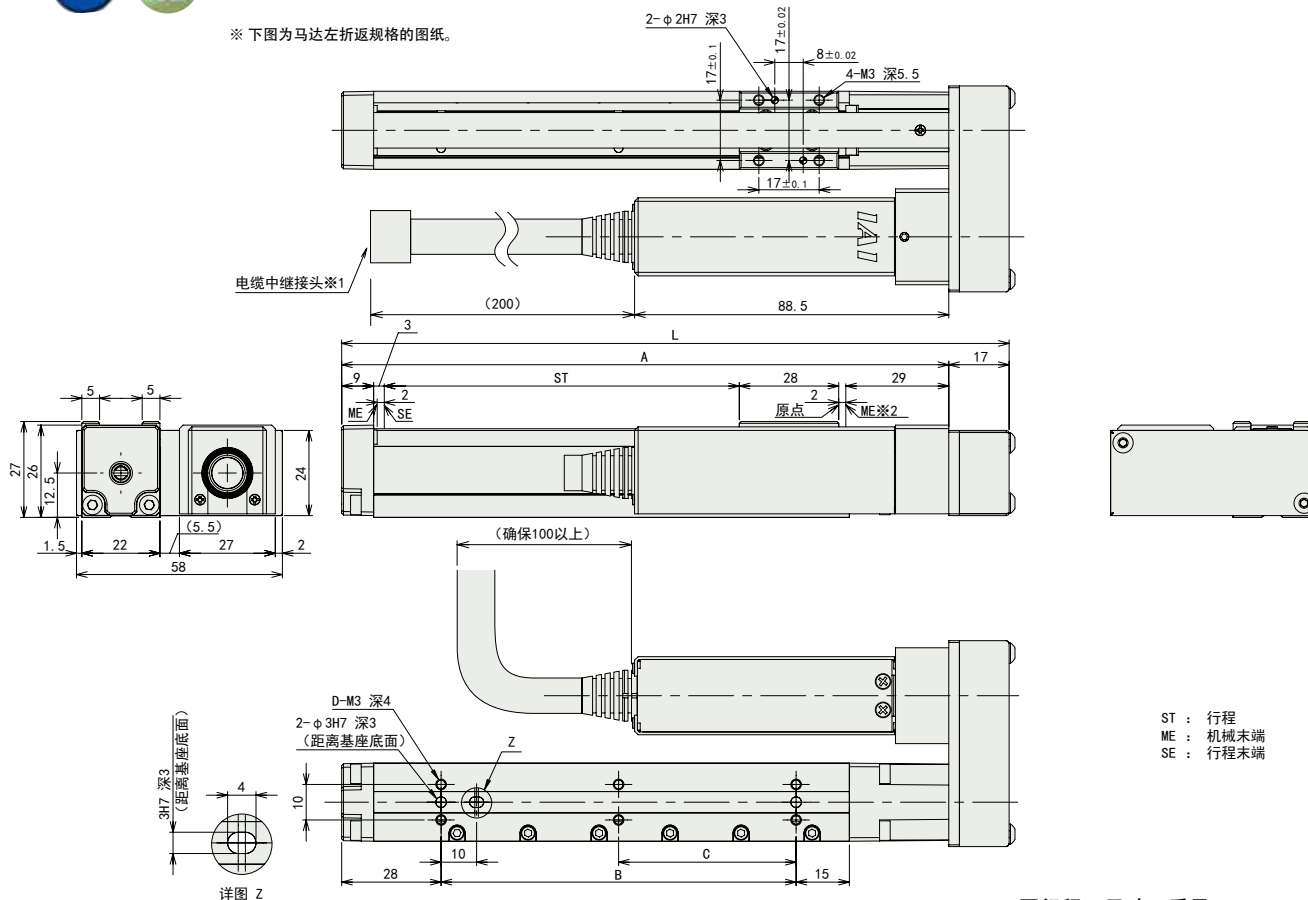
 卷末P. 15



※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。

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

※ 下图为马达左折返规格的图纸。










ST : 行程
ME : 机械末端
SE : 行程末端

■行程一尺寸·质量

行程	25	50	75	100
L	113	138	163	188
A	96	121	146	171
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
质量 (kg)	0.28	0.3	0.32	0.33

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		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 定位点型	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 定位点型					
定位点型 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	—
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	支持程式式动作 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)。

※④为现场总线网络种类记号。

※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

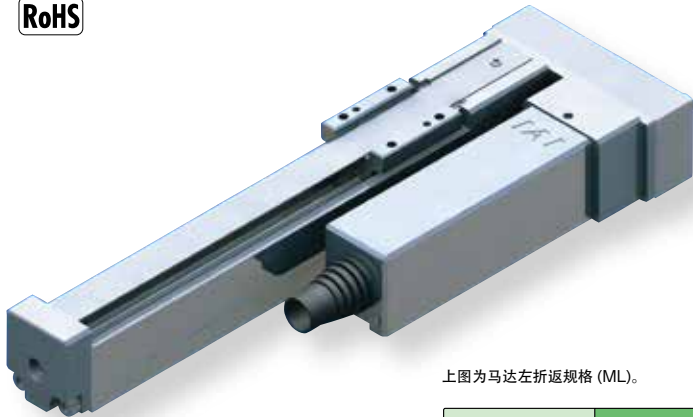
脉冲
伺服
马达

RCP3-SA2BR

电缸 细小型滑块型 马达单元型折返型 本体宽 28mm 脉冲伺服马达 滑动丝杆规格

■型号项目	RCP3	—	SA2BR	—	I	—	20P	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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「U」。		20P:脉冲伺服马达 20 □尺寸		6S:滑动丝杆 6mm 4S:滑动丝杆 4mm 2S:滑动丝杆 2mm		25:25mm 5 150:150mm (每 25mm)		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 ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明 记。		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



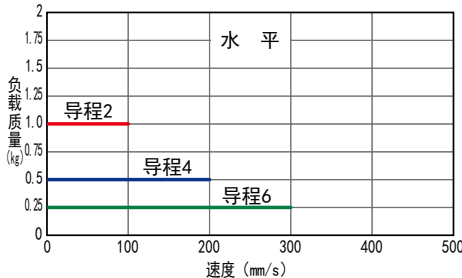
上图为马达左折返规格 (ML)。

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 RCP3 系列的速度时, 负载质量会随之降低。请根据下表确认所需速度与负载是否满足要求。



POINT 选型 注意	(1) 负载质量是以 0.2G 加速度进行动作时的值。 以上数值为加速度的上限值。
	(2) 不可以 在侧立和垂直安装状态下使用。
	(3) 如果在有粉尘悬浮的环境中使用, 寿命会大幅降低。
	(4) 本机使用的是滑动丝杆, 请在符合滑动丝杆特性的条件下使用。 (详细信息请参考前页 P52)
	(5) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负载质量		重复定位 精度 (mm)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-SA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④	滑动丝杆	6	0.25	—	±0.05	25~150 (每 25mm)
RCP3-SA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④		4	0.5	—		
RCP3-SA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④		2	1	—		

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

■行程与最高速度

导程	行程	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
		180	280	300
滑动丝杆	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

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

③电缆长价格表 (标准价格)

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

※RCP3 的电缆标准为机械电缆。

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表 (标准价格)

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

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滑动丝杆 φ6mm 滚珠C10
空转	0.3mm以下 (初始值)
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
导轨 (※)	滑动导轨
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)
行走寿命	1000万次 (往返次数)

※ 不支持偏置负荷。

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

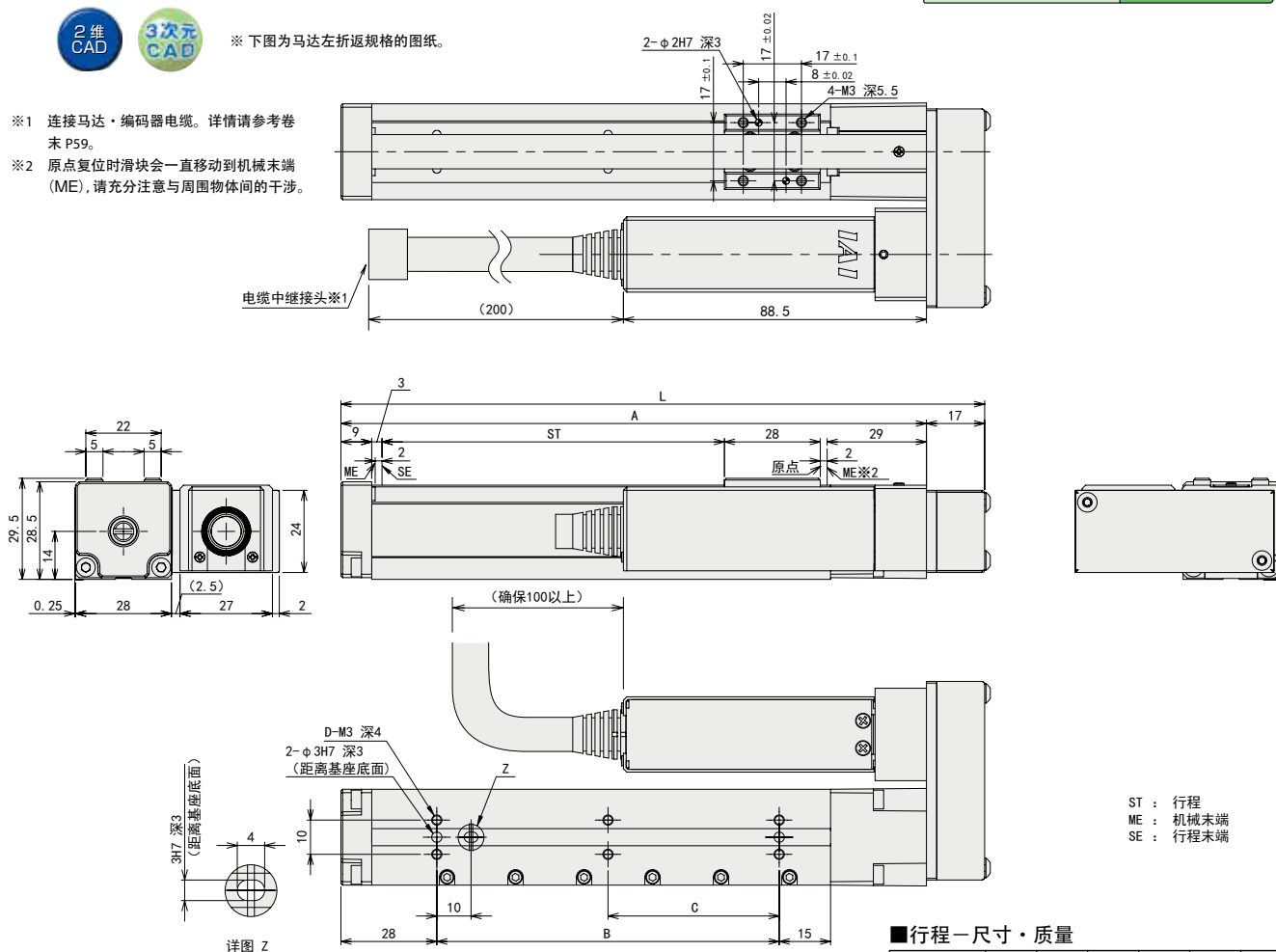
特规对应的介绍

 卷末P. 15



※ 下图为马达左折返规格的图纸。

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









ST : 行程
ME : 机械末端
SE : 行程末端

■行程一尺寸・质量

行程	25	50	75	100	125	150
L	113	138	163	188	213	238
A	96	121	146	171	196	221
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
质量 (kg)	0.32	0.34	0.37	0.39	0.42	0.46

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		PMEC-C-20PI-①-2-Ⅱ	可立刻上手的 简单控制器	3 点	DC24V	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 定位点型	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 定位点型					
定位点型 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的型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※④为现场总线网络种类记号。

※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

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

RCP3-SA3R

电缸 滑块型 本体宽 32mm 脉冲伺服马达 马达折返规格

■型号项目	RCP3	—	SA3R	—	I	—	28P	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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		6: 6mm 4: 4mm 2: 2mm		50:50mm S 300:300mm (每 50mm)		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 ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明 记。
※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。																	



上图 为马达左折返规格 (ML)。

技术资料

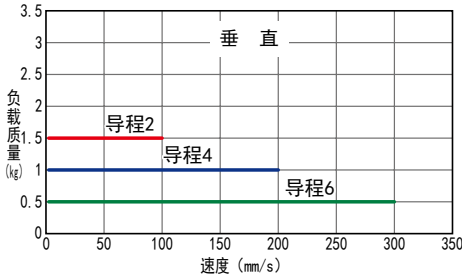
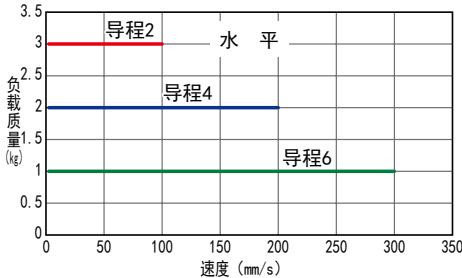
卷末 P. 5



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

■速度与负载质量的关系图

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



驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	导程 (mm)	最大负载质量		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA3R-I-28P-6-①-②-③-④	6	1	0.5	50~300 (每50mm)
RCP3-SA3R-I-28P-4-①-②-③-④	4	2	1	
RCP3-SA3R-I-28P-2-①-②-③-④	2	3	1.5	

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

■行程与最高速度

导程	行程	
	50 ~ 300 (每 50mm)	
6	300	
4	200	
2	100	

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

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)	—
指定长度	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)

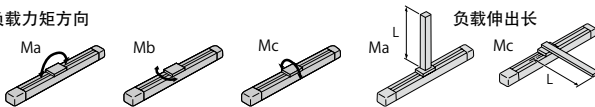
名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 5.0N·m Mb: 7.1N·m Mc: 7.9N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 1.96N·m Mb: 2.84N·m Mc: 3.14N·m
允许负载伸出长	100mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp



(带盖板)

(无盖板)

(带盖板)

(无盖板)

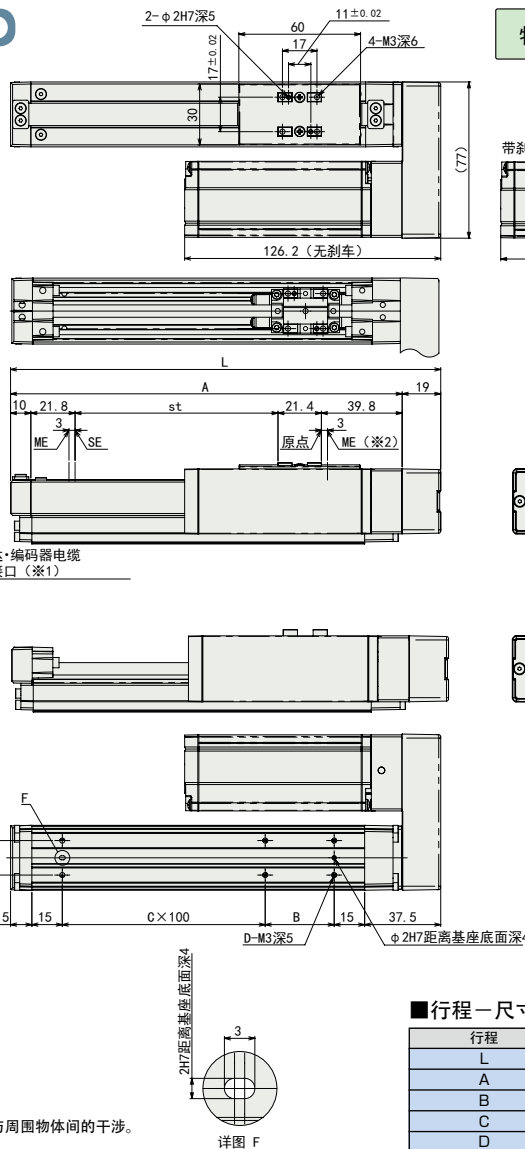
【电缆出线方向变更】(选项)

(上侧: 型号CJT)

(外側: 型号CJO)

(下側: 型号CJB)

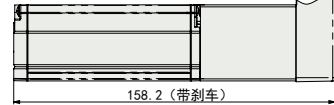
- (※1) 马达·编码器电缆为一体型电缆。(参考卷末 P59)
(※2) 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端), 请充分注意与周围物体间的干涉。
ME: 机械末端
SE: 行程末端
(※3) 计算Ma力矩时的基准位置。



特规对应的介绍

卷末P.15

带刹车规格










■行程·尺寸·质量

※带刹车规格质量增加0.2kg。

行程	50	100	150	200	250	300
L	162	212	262	312	362	412
A	143	193	243	293	343	393
B	84	34	84	34	84	34
C	0	1	1	2	2	3
D	4	6	6	8	8	10
质量 (kg)	带外壳	0.8	0.8	0.9	1.0	1.1
	无外壳	0.7	0.8	0.8	0.9	1.0

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		PMEC-C-28PI-①-2-①①	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-①①①-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点		参照 P572	—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-①①①-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—	
定位点型 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。
※①①为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④为现场总线网络种类记号。

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

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

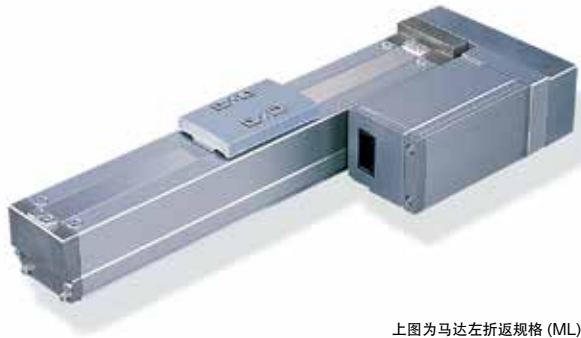
马达

RCP3-SA4R

电缸 滑块型 本体宽 40mm 脉冲伺服马达 马达折返规格

■型号项目	RCP3	—	SA4R	—	I	—	35P	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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」。		35P:脉冲伺服马达 35□尺寸		10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm		50:50mm 5 500:500mm (每50mm)		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 ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明 记。		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



上图 为马达左折返规格 (ML)。

技术资料

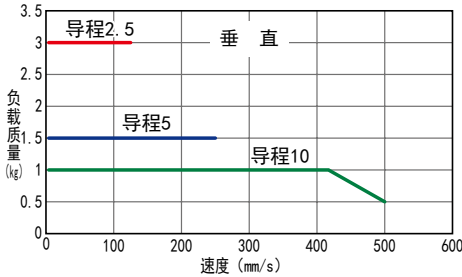
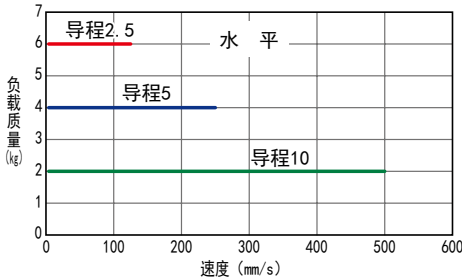
卷末 P. 5



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

速度与负载质量的关系图

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



驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	导程 (mm)	最大负载质量		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA4R-I-35P-10-①-②-③-④	10	2	~1	50~500 (每50mm)
RCP3-SA4R-I-35P-5-①-②-③-④	5	4	1.5	
RCP3-SA4R-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	6	3	

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

■行程与最高速度

导程	行程	50~500 (每50mm)
	导程	
10		500
5		250
2.5		125

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

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)	—
指定长度	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)

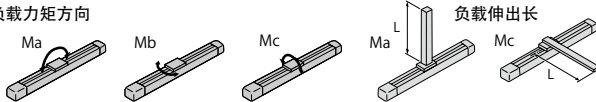
名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 8\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 6.8N·m Mb: 9.7N·m Mc: 13.3N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 3.04N·m Mb: 4.31N·m Mc: 5.00N·m
允许负载伸出长	120mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



- 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

RCP3-SA5R

电缸 滑块型 本体宽 50mm 脉冲伺服马达 马达折返规格

■型号项目 RCP3-SA5R-I-42P- - - - -

系列 类型 编码器种类 马达种类 导程 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 12:12mm 50:50mm P1:PCON-PL/PO/SE N:无 请参考
※使用简易绝对单元时 42□尺寸 6:6mm 5 800:800mm P3:PCON-CA S:3m 选项一览表
型号也为「I」。 3:3mm (每50mm) PMEC/PSEP M:5m ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明
记。
※型号项目的详细内容请参考前页 P47。 X□□:指定长度

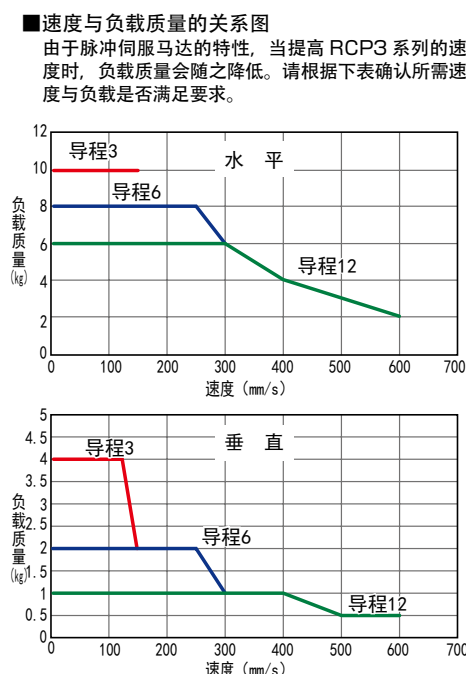


上图为马达左折返规格 (ML)。

技术资料 卷末 P.5

POINT 选型注意

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



驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	导程 (mm)	最大负载质量		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA5R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~1	50~800 (每50mm)
RCP3-SA5R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	
RCP3-SA5R-I-42P-3-①-②-③-④	3	10	~4	

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

■行程与最高速度

行程	50~550 (每50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
导程	12	600	570	490	425	370
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

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)	—
指定长度	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
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 10.2N·m Mb: 14.6N·m Mc: 22.4N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 3.92N·m Mb: 5.58N·m Mc: 8.53N·m
允许负载伸出长	130mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

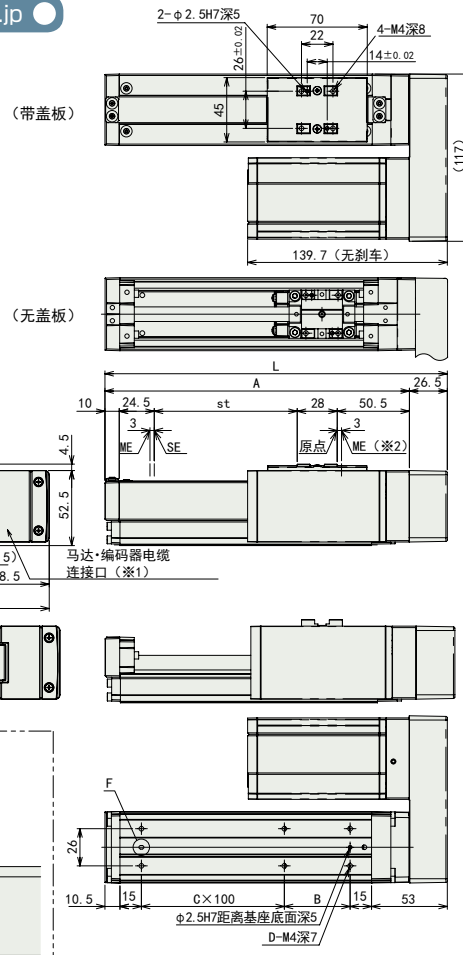
(※) 行走寿命为 5,000km 时。


负载力矩方向

负载伸出长

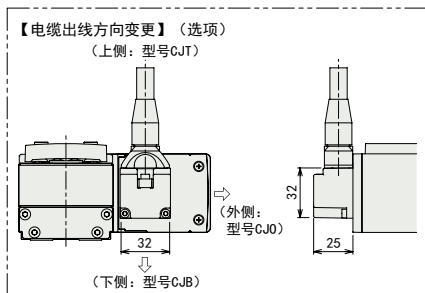
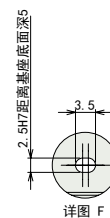
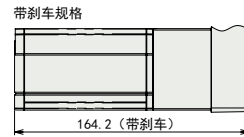
尺寸图

● 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

 卷末P. 15



- (※1) 马达・编码器电缆为一体型电缆。(参考卷末 P59)
- (※2) 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，
请充分注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端
SE：行程末端
- (※3) 计算Ma 力矩时的基准位置。








■行程一尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 0.4kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	1895	2395	2895	3395	3895	4395	4895	5395	5895	6395	6895	7395	7895	8395	8895	9395	
A	1663	2163	2663	3163	3663	4163	4663	5163	5663	6163	6663	7163	7663	8163	8663	9163	
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
质量 (kg)	带外壳	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7
	无外壳	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.3

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		PMEC-C-42PI-①-2-①	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-③-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型式	256 点	DC24V	参照 P572	—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-③-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型式				—	→ P607
定位点型 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	—
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 P628	—	→ 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		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为现场总线网络种类记号。

※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

标准型

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

RCP3-SA6R

电缸 滑块型 本体宽 60mm 脉冲伺服马达 马达折返规格

■型号项目

RCP3

—

SA6R

—

I

—

42P

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

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」。

42P:脉冲伺服马达

42 □尺寸

12:12mm

6: 6mm

3: 3mm

50:50mm

5

800:800mm

(每 50mm)

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

※马达折返方向为 ML

或 MR。请务必明

记。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



上图 为马左折返规格 (ML)。

技术资料

卷末 P. 5

POINT

选型
注意

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

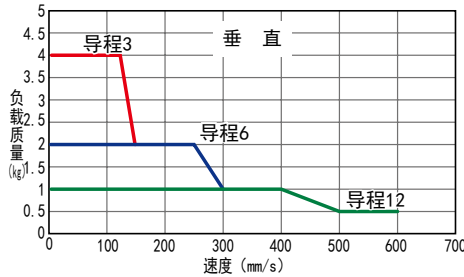
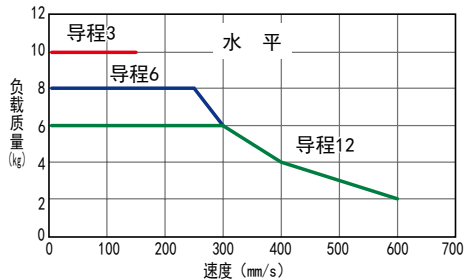
(2)RCP3 系列采用了脉冲伺服马达,随速度提高,其负载能力会下降。
请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。

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

(4)进行推压动作时请参考卷末 P71。

速度与负载质量的关系图

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



驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	导程 (mm)	最大负载质量		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP3-SA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 6	~ 1	50~800 (每50mm)
RCP3-SA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 8	~ 2	
RCP3-SA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	10	~ 4	

记号说明

①行程

②适用控制器

③电缆长

④选项

※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度

行程 导程	50 ~ 550 (每 50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

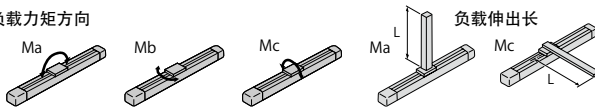
(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)		
①行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

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)	—
指定长度	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
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 17.6N·m Mb: 25.2N·m Mc: 44.5N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 4.31N·m Mb: 6.17N·m Mc: 10.98N·m
允许负载伸出长	150mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)
(※) 行走寿命为 5,000km 时。	
负载力矩方向	



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

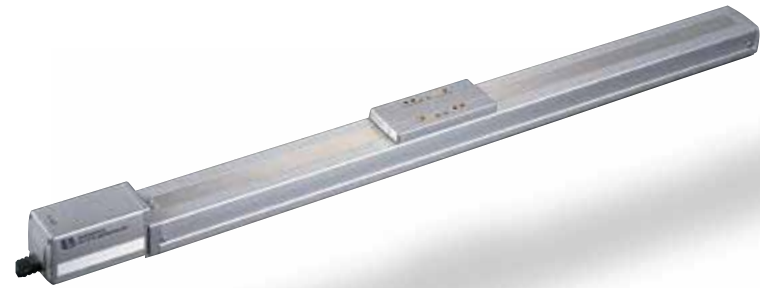
马达

RCP2-SS7C

电缸 滑块型 本体宽 60mm 脉冲伺服马达 直联形 铁制基座型

■型号项目	RCP2	—	SS7C	—	I	—	42P	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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		12:12mm		50:50mm		P1:PCON-PL/PO/SE		N: 无		B: 刹车		
							42□尺寸		6: 6mm		5		PSEL		P: 1m		NM: 反原点规格		
					※ 使用简易绝对单元时, 型号也标记为□。				3: 3mm		600:600mm (每 50mm)		P3:PCON-CA		S: 3m		SR: 滑块部滚子规格		
													PMEC/PSEP		M: 5m				
													MSEP		X□□: 指定长度				
															R□□: 机械电缆				

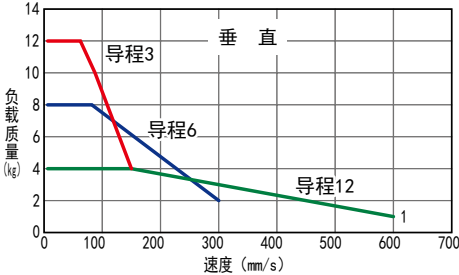
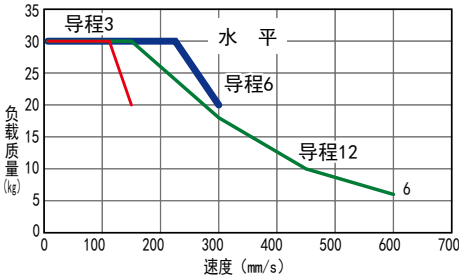
※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末 P. 5

- POINT 注意事项**
- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
 - (2) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达, 随速度提高, 其负载能力会下降。请根据右边的速度与负载质量关系图, 确认期望速度下的负载能力。
 - (3) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 与垂直使用时为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
 - (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■速度与负载质量的关系图
由于脉冲伺服马达的特性, 当提高 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

(注 1) 移动速度上升后, 最大负载能力会下降, 请务必注意。

■行程与最高速度

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注 1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SS7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 30	~ 4	50 ~ 600 (每 50mm)
RCP2-SS7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 30	~ 8	
RCP2-SS7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 30	~ 12	

行程 / 导程	50 ~ 500 (每 50mm)	~ 600 (mm)
12	600	470
6	300	230
3	150	115

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

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—

③电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
指定长度	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)

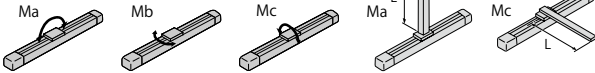
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
底座	材质: 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 79.4N·m Mb: 79.4N·m Mc: 172.9N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 14.7N·m Mb: 14.7N·m Mc: 33.3N·m
允许负载伸出长	Ma方向300mm以下 Mb·Mc方向300mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

允许负载力矩方向



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

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SS8C-I-56P-20-①-②-③-④	20	~40	~5	50~1000 (每50mm)
RCP2-SS8C-I-56P-10-①-②-③-④	10	~50	~12	
RCP2-SS8C-I-56P-5-①-②-③-④	5	~55	~20	

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

■行程与最高速度

导程	50~800 (每50mm)	~900 (mm)	~1000 (mm)
20	666 <600>	625 <600>	515
10	333 <300>	310 <300>	255
5	165 <150>	155 <150>	125

※ < > 内为垂直使用时的值 (单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)	
①行程 (mm)	标准价格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

③电缆长价格表 (标准价格)		
种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
指定长度	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
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
底座	材质: 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 198.9N·m Mb: 198.9N·m Mc: 416.7N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 36.3N·m Mb: 36.3N·m Mc: 77.4N·m
允许负载伸出长	Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

允许负载力矩方向

负载伸出长

Ma Mb Mc Ma Mc

RCP2-SS8C

电缸 滑块型 本体宽 80mm 脉冲伺服马达 直联形 铁制基座型

■型号项目

RCP2 — SS8C — I — 56P — — — — — — — —

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

I:增量型 56P:脉冲伺服马达 20:20mm 50:50mm P1:PCON-PL/PO/SE N: 无 B:刹车
规格 56□尺寸 10:10mm 5 1000:1000mm PSEL P:1m P:1m NM:反原点规格
※ 使用简易绝对单元 5:5mm 1000:1000mm P3:PCON-CA SR:滑块部滚子规格
时, 型号也标记为 PMEC/PSEP M:5m MSEP X□□:指定长度
□□□:机械电缆

※ 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 注意事项

(1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
(2) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达, 随速度提高, 其负载能力会下降。
请根据右边的速度与负载质量关系图, 确认期望速度下的负载能力。
(3) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 5 与垂直使用时为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
(4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■速度与负载质量的关系图

由于脉冲伺服马达的特性, 当提高 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。

水平

导程5 导程10 导程20

负载质量 (kg) 速度 (mm/s)

垂直

导程5 导程10 导程20

负载质量 (kg) 速度 (mm/s)

尺寸图

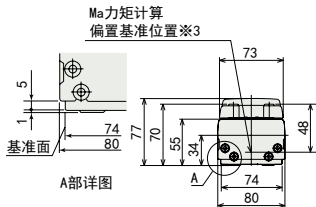
CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍 卷末P.15



※ 反原点规格时，马达侧的尺寸（到原点的距离）与反马达侧的尺寸正好相反。

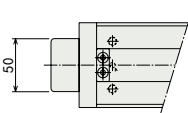
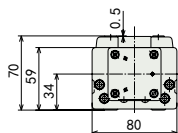
※3. 计算 Ma 力矩时的基准位置。



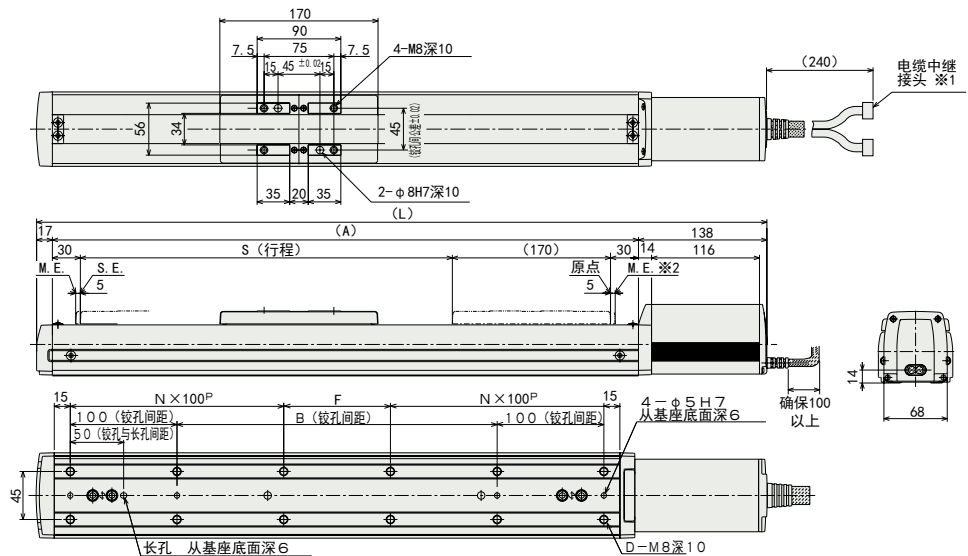
※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端（ME），请充分注意与周围物体干涉。
ME：机械末端
SE：行程末端
() 内尺寸为参考尺寸。

刹车部尺寸

※ 带刹车型全长增加 26mm，质量增加 0.5kg。



※ 刹车配线通过本体内部后连接到马达电缆上。










■行程—尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	22	24	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
质量 (kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.2	9.7	10.2	10.7	11.3	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.5	16.1	16.6

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		PMEC-C-56PI-①-2-①①	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V AC200V	参照 P541	—	→ P537
		PSEP-C-56PI-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-③③③③③③③③-①-2-0	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 网络现场规格		MSEP-C-③③③③③③③③-④④-0-0	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-56PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512 点			参照 P618	—
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-56PI-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-56PI-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-56PI-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-56PI-①-2-0	集电极开路 对应				—	
串行通信型		PCON-SE-56PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	
程序 控制型		PSEL-CS-1-56PI-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。
※①①为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。
※④为现场总线网络种类记号。

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

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

RCP2-HS8C

电缸 高速滑块型 本体宽 80mm 脉冲伺服马达 直联形 铁制底座型

■型号项目

RCP2

—

HS8C

—

I

—

86P

—

30

—

—

P4

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

I:增量型规格

86P:脉冲伺服马达
86□高输出

30:30mm

50:50mm
1000:1000mm
(每 50mm)

P4:PCON-CFA

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

B:刹车
NM:反原点规格
SR:滑块部滚子规格

※ 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

事项

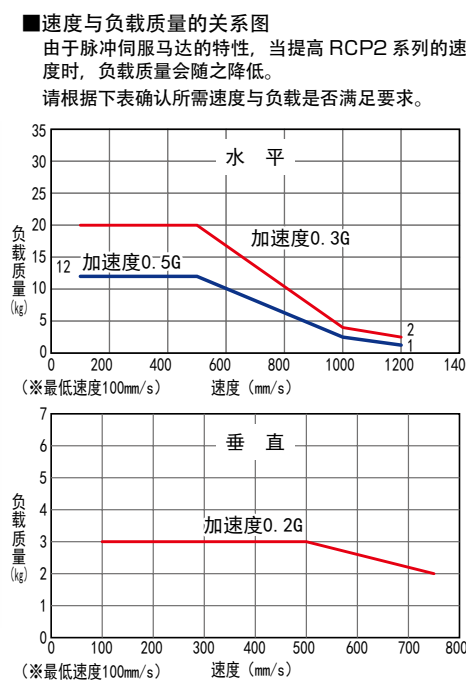
(1) 高速型因滚珠丝杆导程较长，在低速运行时可能发生振动或噪音，实际使用时请将移动速度设置为 100mm/s 以上。

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

(3) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达，随速度提高，其负载能力会下降。请根据右边的速度与负载质量关系图，确认期望速度下的负载能力。

(4) 负载质量是以加速度 0.3G（垂直使用时为 0.2G）条件下动作时的值。加速度的上限水平动作时为 0.5G，垂直动作时为 0.2G。

(5) 进行推压动作时请参考卷末 P71。



驱动轴性能

■导程与负载质量

(注 1) 移动速度上升后，最大负载能力会下降，请务必注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注 1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-HS8C-I-86P-30-①-P4-②-③	30	~ 20	~ 3	50 ~ 1000 (每 50mm)

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

■行程与最高速度

行程	50 ~ 800 (每 50mm)	~ 900 (mm)	~ 1000 (mm)
30	1200 (750)	1000 (750)	800 (750)

※ < > 内为垂直使用时的值 (单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

① 行程 (mm)	标准价格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

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)	—
指定长度	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	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
底座	材质: 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 198.9N·m Mb: 198.9N·m Mc: 416.7N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 36.3N·m Mb: 36.3N·m Mc: 77.4N·m
允许负载伸出长	Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

允许负载力矩方向

负载伸出长

尺寸图

CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp

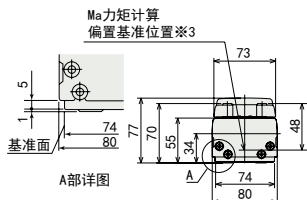
特规对应的介绍

卷末P.15



※ 反原点规格时，马达侧的尺寸（到原点的距离）与反马达侧的尺寸正好相反。

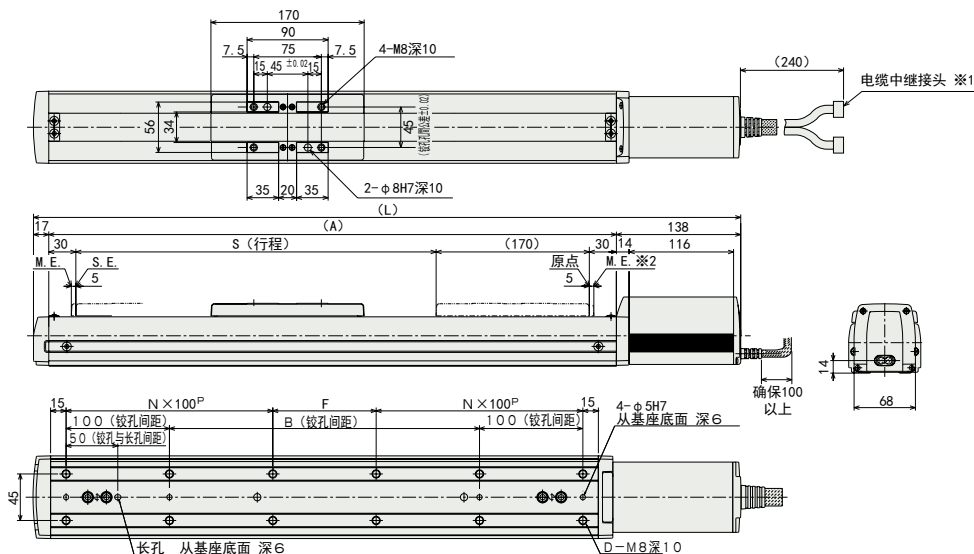
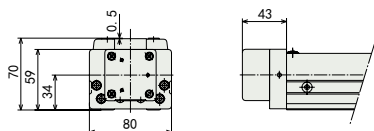
※3. 计算 Ma 力矩时的基准位置。



※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端（ME），请充分注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端
SE：行程末端
() 内尺寸为参考尺寸。

刹车部尺寸

※ 带刹车型全长增加 26mm，质量增加 0.5kg。



※ 刹车配线通过本体内部后连接到马达电缆上。

行程—尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	22	24	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
质量 (kg)	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.2	9.7	10.2	10.7	11.3	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.5	16.1	16.6

适用控制器

RCP2-HS8C的控制器为下述专用控制器。

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
定位型		PCON-CFA-86PI-①-2-0	最大512点定位 现场总线网络对应	512点	DC24V	最大 6A	—	→ P607

※①为I/O种类 (NP/PN)。

注意！
・马达编码器电缆为CFA型专用电缆参见卷末P59。
・不支持使用简易绝对单元规格。

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

伺服
马达
(24V)

伺服
马达
(200V)

线性
伺服
马达

RCP2-SS7R

电缸 滑块型 本体宽 60mm 脉冲伺服马达 马达折返形 铁制基座型

■型号项目

RCP2

SS7R

I

42P

系列

类型

编码器种类

马达种类

导程

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

12:12mm

50:50mm

P1:PCON-PL/PO/SE

N: 无

请参考

※ 使用简易绝对单元时, 型号也标记为「J」。

42□尺寸

6: 6mm

5

PSEL

P: 1m

选项一览表

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

3: 3mm

600:600mm (每 50mm)

P3:PCON-CA

S: 3m

※ 马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明记。

PMEC/PSEP

M: 5m


X□□: 指定长度

MSEP

R□□: 机械电缆

CE

RoHS



上图为马达左折返规格 (ML)。

技术资料

卷末 P. 5

POINT

注意
事项

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

(2) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达, 随速度提高, 其负载能力会下降。
请根据右边的速度与负载质量关系图, 确认期望速度下的负载能力。

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

(4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

(注 1) 移动速度上升后, 最大负载能力会下降, 请务必注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注 1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SS7R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 20	~ 4	50 ~ 600 (每 50mm)
RCP2-SS7R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 20	~ 5	
RCP2-SS7R-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 30	~ 10	

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

■行程与最高速度

导程	行程 (mm)	
	50 ~ 500 (每 50mm)	~ 600 (mm)
12	600 <440>	470 <440>
6	250	230
3	105	105

※ < > 内为垂直使用时的值 (单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—

③电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
指定长度	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。

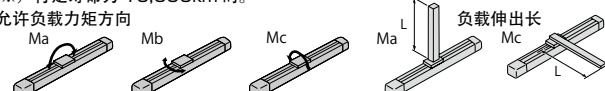
④选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 79.4N·m Mb: 79.4N·m Mc: 172.9N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 14.7N·m Mb: 14.7N·m Mc: 33.3N·m
允许负载伸出长	Ma方向300mm以下 Mb·Mc方向300mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。
允许负载力矩方向



45 RCP2-SS7R

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

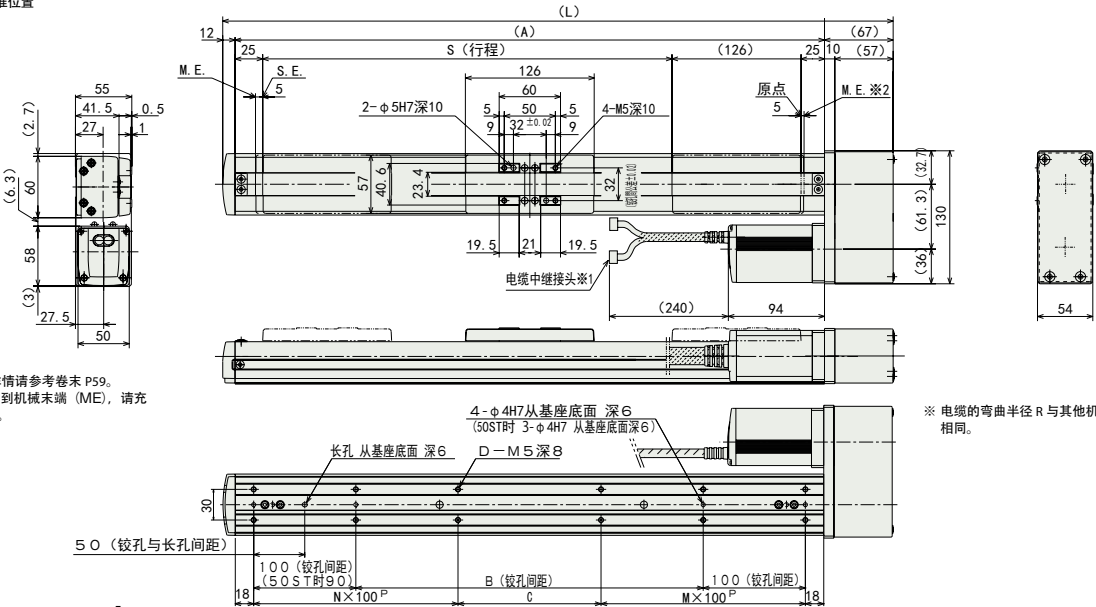


※ 对于反原点规格，马达侧的尺寸（距原点的距离）与反马达侧的尺寸相反。

※ 基准面与 SS7C 相同。
(参考 P40)

※ Ma 力矩的计算基准位置
与 SS7C 相同。
(参考 P40)

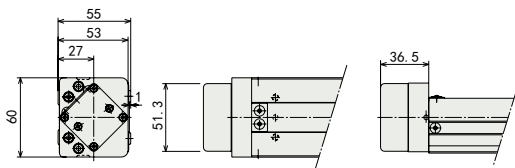
※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端
SE：行程末端
() 内尺寸为参考尺寸。



※ 电缆的弯曲半径 R 与其他机型相同。

刹车部尺寸

※ 带刹车型全长增加 24.5mm、质量增加 0.3kg。










※ 刹车配线通过本体内部后连接到马达电缆上。

行程—尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
质量 (kg)	3.8	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.7	7.1	7.4

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
电磁阀型		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-④④④④-①-2-0	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 网络现场规格		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-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-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-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				—		
串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点		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			—		

※ PSEL 的型号为 1 轴规格。
※ ④④ 为轴数 (1~8)。

※ ① 为 I/O 种类 (NP/PN)。
※ ④ 为现场总线网络种类记号。

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

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

RCP2-SS8R

电缸 滑块型 本体宽 80mm 脉冲伺服马达 马达折返形 铁制基座型

■型号项目

RCP2

SS8R

I

56P

系列

类型

编码器种类

马达种类

导程

行程

适用控制器

电缆长

选项

I:增量型规格

56P:脉冲伺服马达
56□尺寸

20:20mm
10:10mm
5: 5mm

50:50mm
5
1000:1000mm
(每 50mm)

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

请参考
选项一览表
※马达折返方向为 ML
或 MR, 请务必明
记。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

上图为马达左折返规格 (ML)。

技术资料

卷末 P. 5

POINT

注意
事项

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

(2) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达, 随速度提高, 其负载能力会下降。
请根据右边的速度与负载质量关系图, 确认期望速度下的负载能力。

(3) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 5 与垂直使用时为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。

(4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■速度与负载质量的关系图
由于脉冲伺服马达的特性, 当提高 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

(注 1) 移动速度上升后, 最大负载能力会下降, 请务必注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注 1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-SS8R-I-56P-20-①-②-③-④	20	~ 23	~ 3	50 ~ 1000 (每 50mm)
RCP2-SS8R-I-56P-10-①-②-③-④	10	~ 28	~ 9	
RCP2-SS8R-I-56P-5-①-②-③-④	5	~ 55	~ 20	

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

■行程与最高速度

行程	50 ~ 800 (每 50mm)	~ 900 (mm)	~ 1000 (mm)
20	600 <333>	600 <333>	515 <333>
10	300 <250>	300 <250>	255 <250>
5	160 <140>	155 <140>	125 <140>

※ < > 内为垂直使用时的值 (单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)	
①行程 (mm)	标准价格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

③电缆长价格表 (标准价格)		
种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
指定长度	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
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 198.9N·m Mb: 198.9N·m Mc: 416.7N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 36.3N·m Mb: 36.3N·m Mc: 77.4N·m
允许负载伸出长	Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

47 RCP2-SS8R

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-HS8R

电缸 高速滑块型 本体宽 80mm 脉冲伺服马达 马达折返形 铁制基座型

■型号项目

RCP2

—

HS8R

—

I

—

86P

—

30

—

—

P4

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

I:增量型规格

86P:脉冲伺服马达

86□高输出

30:30mm

50:50mm

5

1000:1000mm

(每 50mm)

P4:PCON-CFA

N: 无

P: 1m

S: 3m

M: 5m

X□□: 指定长度

R□□: 机械电缆

B: 刹车

NM: 反原点规格

ML: 马达左折返规格 (标准)

MR: 马达右折返规格

SR: 滑块部滚子规格

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



上图为马达左折返规格 (ML)。

技术资料 卷末 P.5

- POINT 注意 事项
- (1) 高速型因滚珠丝杆导程较长，在低速运行时可能发生振动或噪音，实际使用时请将移动速度设置为 100mm/s 以上。

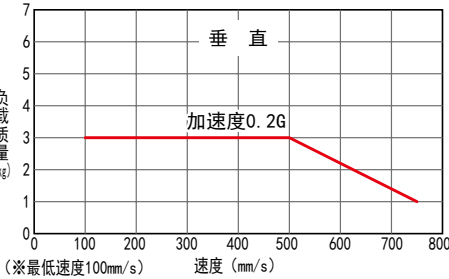
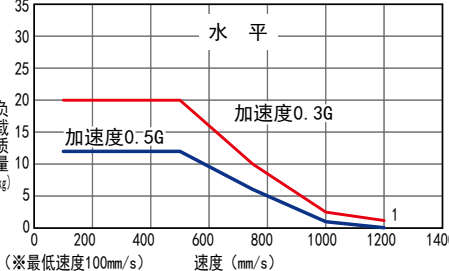
(2) 行程增长后，受滚珠丝杆危险转速的影响，最高速度会降低。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。

(3) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达，随速度提高，其负载能力会下降。请根据右边的速度与负载质量关系图，确认期望速度下的负载能力。

(4) 负载质量是以加速度 0.3G (垂直使用时为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限水平动作时为 0.5G，垂直动作时为 0.2G。

(5) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■速度与负载质量的关系图
由于脉冲伺服马达的特性，当提高 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

(注 1) 移动速度上升后，最大负载能力会下降，请务必注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注 1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-HS8R-I-86P-30-①-P4-②-③	30	~ 20	~ 3	50 ~ 1000 (每 50mm)

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项 ※进行推压动作时请参考卷末 P71。

■行程与最高速度

行程	50 ~ 800 (每 50mm)	~ 900 (mm)	~ 1000 (mm)
30	1200 (750)	1000 (750)	800 (750)

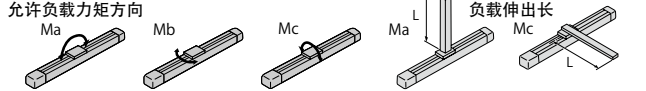
※ < > 内为垂直使用时的值 (单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)	
①行程 (mm)	标准价格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

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)	—
指定长度	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	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 198.9N·m Mb: 198.9N·m Mc: 416.7N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 36.3N·m Mb: 36.3N·m Mc: 77.4N·m
允许负载伸出长	Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)
(※) 行走寿命为 10,000km 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

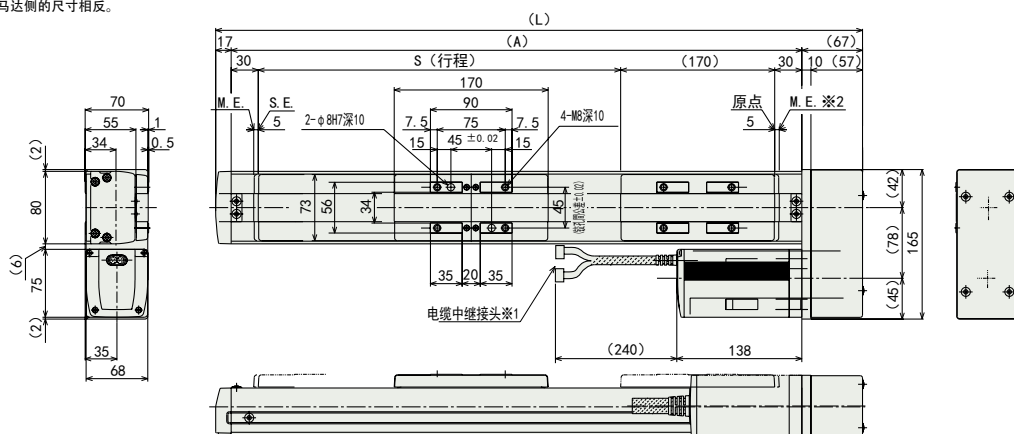
卷末P.15



※ 基准面与HS8C相同。
(参考P44)

※ Ma力矩的计算基准位置
与HS8C相同。
(参考P44)

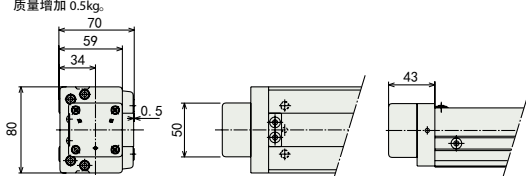
※ 对于反原点规格，马达侧的尺寸（距原点的距离）与
反马达侧的尺寸相反。



- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末P59。
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端（ME），请
充分注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端
SE：行程末端
() 内尺寸为参考尺寸。

刹车部尺寸

※ 带刹车型全长增加 26mm
质量增加 0.5kg。



※ 刹车配线通过本体内部后连接到马达电缆上。

行程—尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	5	6
质量 (kg)	7.4	7.9	8.5	9.0	9.5	10	10.5	11.1	11.6	12.1	12.7	13.2	13.7	14.3	14.8	15.3	15.8	16.4	16.9	17.4

适用控制器

RCP2-HS8C的控制器为下述专用控制器。

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
定位型		PCON-CFA-86PI-①-2-0	最大512点定位 现场总线网络对应	512点	DC24V	最大 6A	—	→ P607

※①为I/O种类（NP/PN）。

注意！・马达编码器电缆为CFA型专用电缆参见卷末P59）。
・不支持使用简易绝对单元规格。

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-BA6/BA6U

电缸 同步带型 本体宽 58mm 脉冲伺服马达 马达上置/马达下置

■型号项目	RCP2	—		—	I	—	42P	—	54	—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项		
			BA6 :同步带型 马达上方		I:增量型 规格		42P:脉冲伺服马达 42□尺寸		54:54mm 相当		500:500mm 5 1000:1000mm (每 50mm)		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		NM:反原点规格		
			BA6U:同步带型 马达下方		※ 使用简易绝对单元 时, 型号也标记为 「J」。														

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



POINT

注意
事项

(1) 同步带型在低速运行时可能发生振动或噪音, 实际使用时请将移动速度设置为 100mm/s 以上。

(2) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达, 随速度提高, 其负载能力会下降。
请根据右边的速度与负载质量关系图, 确认期望速度下的负载能力。

(3) 负载质量是以加速度 0.5G 条件下动作时的值。
加速度上限为 0.5G。

(4) BA6/BA6U 仅限于水平安装与吊顶安装, 不支持其他安装方式。
请参考卷末 P7。

(5) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

详细信息

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。

① (整定时间 0.5s 时)

② (整定时间 0.2s 时)

※ 最低速度 100mm/s

速度 (mm/s)

注意事项!

图①为标准规格设定时的值, 计算定位时间时, 定位整定时间为 0.5s。

图②为控制器设定修改后的值, 负载质量降低但是整定时间缩短为 0.2s。

实际负载质量比图②中的值更低, 并希望进一步缩短整定时间, 需要更改控制器的设定。(详细信息请参考使用说明书)

(无法垂直动作)

驱动轴性能

■导程与负载质量

(注 1) 移动速度上升后, 最大负载能力会下降, 请务必注意。

型号	马达安装方向	导程 (mm)	最大负载质量 (注 1)		行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-BA6-I-42P-54-①-②-③-④	上方	54 相当	~ 4	不可	500 ~ 1000 (每 50mm)
RCP2-BA6U-I-42P-54-①-②-③-④	下方				

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

■行程与最高速度

行程	500 ~ 1000 (每 50mm)
54 相当	1000

(单位为 mm/s)

①行程 (mm)	标准价格
500	—
550	—
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—
850	—
900	—
950	—
1000	—

③ 电缆长价格表 (标准价格)		
种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
指定长度	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
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
重复定位精度	±0.1mm
空转	0.1mm以下
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 8.9N·m Mb: 12.7N·m Mc: 18.6N·m
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

允许负载力矩方向

- 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-BA7/BA7U

电缸 同步带型 本体宽 68mm 脉冲伺服马达 马达上置/马达下置

■型号项目

RCP2

—

—

I

—

42P

—

54

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

BA7 :同步带型
马达上方

BA7U:同步带型
马达下方

增量型
规格

※ 使用简易绝对单元
时, 型号也标记为
「J」。

42P:脉冲伺服马达
42□尺寸

54:54mm

600:600mm
S
1200:1200mm
(每 50mm)

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

NM:反原点规格

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

POINT 注意 事项

(1) 同步带型在低速运行时可能发生振动或噪音, 实际使用时请将移动速度设置为 100mm/s 以上。

(2) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达, 随速度提高, 其负载能力会下降。
请根据右边的速度与负载质量关系图, 确认期望速度下的负载能力。

(3) 负载质量是以加速度 0.5G 条件下动作时的值。
加速度上限为 0.5G。

(4) BA6/BA6U 仅限于水平安装与吊顶安装, 不支持其他安装方式。
详细信息请参考卷末 P7。

(5) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

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。

注意事项!

图①为标准规格设定时的值, 计算定位时间时, 定位
整定时间为 0.5s。
图②为控制器设定修改后的值, 负载质量降低但是整
定时间缩短为 0.2s。
实际负载质量比图②中的值更低, 并希望进一步缩短
整定时间, 需要更改控制器的设定。(详细信息请参考
使用说明书)

(无法垂直动作)

驱动轴性能

■导程与负载质量

(注 1) 移动速度上升后, 最大负载能力会下降, 请务必注意。

型号	马达安装 方向	导程 (mm)	最大负载质量 (注 1)		行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2-BA7-I-42P-54-①-②-③-④	上方	54 相当	~ 8	不可	600 ~ 1200 (每 50mm)
RCP2-BA7U-I-42P-54-①-②-③-④	下方				

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

■行程与最高速度

行程	600 ~ 1200 (每 50mm)
54 相当	1500

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格
600	—
650	—
700	—
750	—
800	—
850	—
900	—
950	—
1000	—
1050	—
1100	—
1150	—
1200	—

③电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
指定长度	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
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
重复定位精度	±0.1mm
空转	0.1mm以下
动态负载允许力矩 (※)	Ma:13.8N·m Mb:19.7N·m Mc:29.0N·m
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

允许负载力矩方向

负载伸出长

53 RCP2-BA7/BA7U

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp



※1 连接马达・编码器电缆。

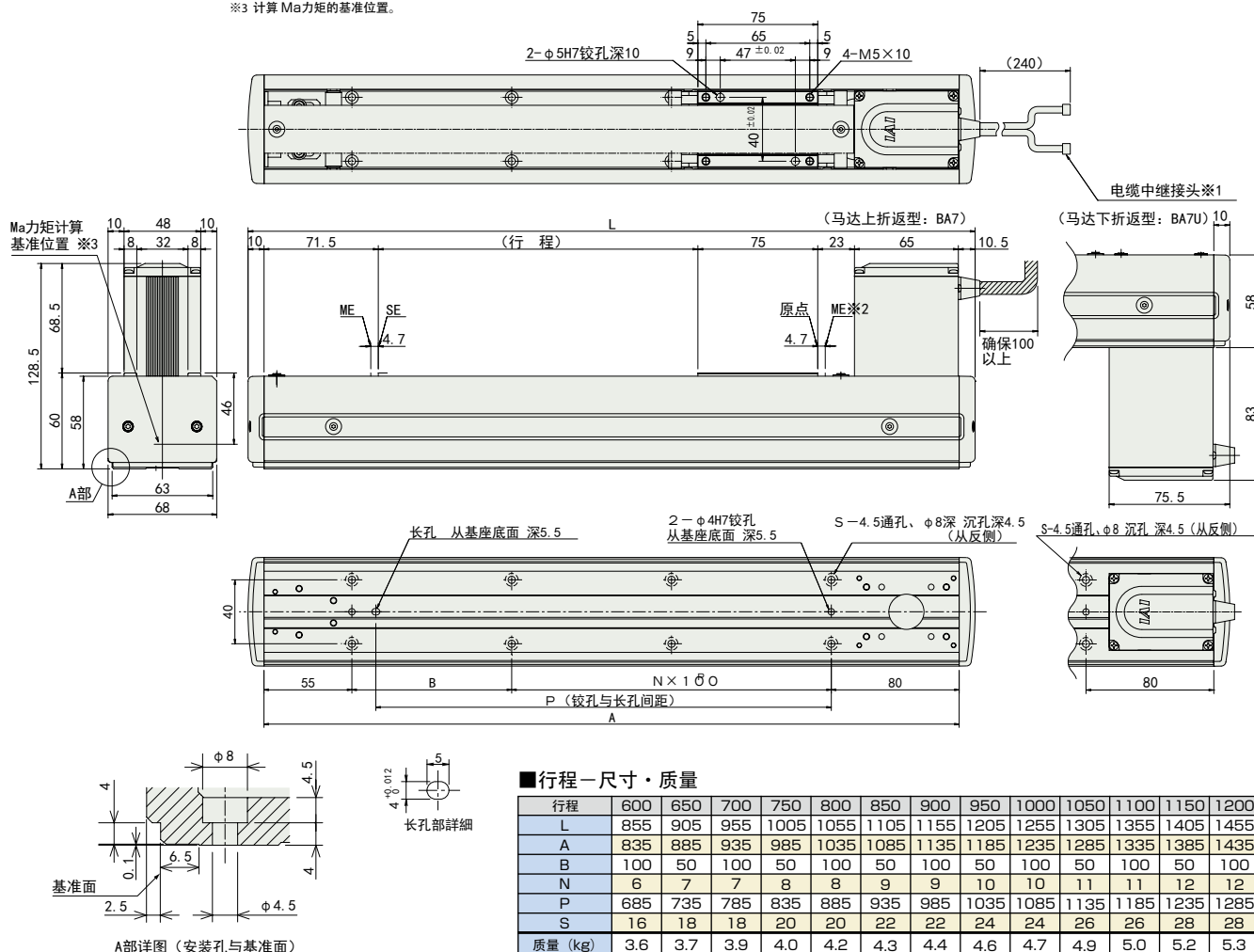
详情请参考卷末 P59。

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

ME：机械末端

SE: 行程末端

※3 计算 Ma 力矩的基准位置。










A部详图(安装孔与基准面)

■行程一尺寸・质量

行程	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455
A	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435
B	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
N	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
P	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285
S	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
质量 (kg)	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.4	4.6	4.7	4.9	5.0	5.2	5.3

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		PMEC-C-42PI-①-2-Ⅱ	可立刻上手的 简单控制器	3 点	DC24V	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 网络现场规格		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。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※④为现场总线网络种类记号。

※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

标准型

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

(200V)

线性

伺服

马达

ERC3-SA5C

控制器一体型 滑块型 本体宽 50mm 脉冲伺服马达 直联形状

■型号项目

ERC3

—

SA5C

—

I

—

42P

—

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

I/O类型

—

电缆长

—

控制器型

—

选项

增量型规格

42□脉冲伺服马达

20:20mm

50:50mm

NP :PIO(NPN)类型

N : 无

P : 1m

CN : CON模式

B : 刹车

12:12mm

6:6mm

3:3mm

PN :PIO(PNP)类型

S : 3m

M : 5m

MC : MEC模式

NM : 反原点规格

800:800mm

(每50mm)

SE :SIO型

X□□ : 指定长度

PLN :脉冲串(NPN)类型

PLP :脉冲串(PNP)类型

ABU : 简易绝对规格

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

RoHS



技术资料 卷末 P.5

POINT

注意

事项

(1) 【高输出】设定有效时（出厂设定），稼动率上会有所限制。（参考卷末 P95）
【高输出】设定为无效时，虽然负载能力和最大速度会下降，但是稼动率可以达到 100%。
关于 【高输出】的设定方法，请参考使用说明书。

(2) 【高输出】设定有效时，不同速度・加速度条件下的负载能力，请参考卷末 P99。

■速度与负载质量的关系图

ERC3系列因脉冲伺服马达的特性，速度上升时负载能力会降低，请从下表中确认期望的速度值与负载能力是否匹配。

下表为以0.3G加速度动作时。

水平

垂直

高输出设定有效(出厂设定)

驱动轴性能（高输出设定有效时的性能）

■导程与负载质量

（注1）移动速度上升后，最大负载能力会下降，请务必注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC3-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	6.5	1	50~800 (每50mm)
ERC3-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	9	2.5	
ERC3-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	18	6	
ERC3-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	20	12	

记号说明 ①行程 ② I/O 类型 ③ 电缆长 ④ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■行程与最高速度

※ 导程 3 时动作加减速为 0.1G

行程	50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1120	1115	935	795	680	585	510	
12	900	805	665	560	475	405	350	300
6	450	400	330	280	235	200	175	150
3	225	200	165	140	115	100	85	75

（单位为 mm/s）

①行程—价格表（标准价格）			
行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

③电缆长价格表（标准价格）			
种类	电缆记号	标准价格	
		PIO型用	SIO型用
标准型 (机械电缆)	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
指定长度	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—

※维护保养用电缆型号请参考P586

④选项价格表（标准价格）			
名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
简易绝对规格	ABU	→卷末 P42	免费(※)

(※) 选择简易绝对规格时，本体型号的I/O类型请选择SE(SIO型)。
还需要购置控制器选项的PIO转换器(附电池)。

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度(※1)	±0.02mm[±0.03mm]
空转	0.1mm以下
静态允许负载力矩	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:60.5N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma:7.1N·m Mb:10.2N·m Mc:14.7N·m
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下（无结露）

(※1) 【 】内为导程20mm规格时的值。
(※2) 行走寿命为5,000km时。

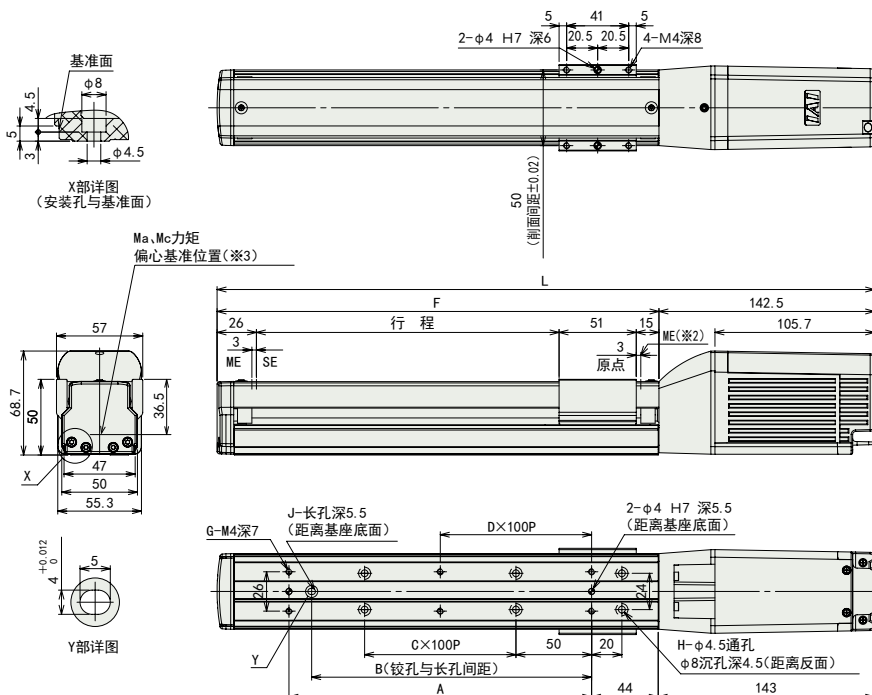
负载力矩方向

负载伸出长

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

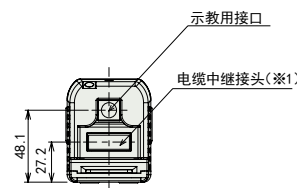
www.iai-robot.co.jp



※1 连接马达·编码器电缆。
电缆详情请参考P586。
SE: 行程末端
ME: 机械末端

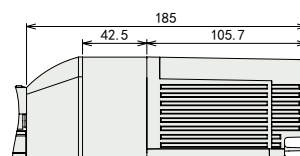
※2 原点复位时滑块会一直
移动到ME(机械末端),
请注意与周围物体间的干涉。

※3 计算Ma, Mc力矩时的支点
基准位置。



带刹车规格外观图

带刹车规格时
全长延长42.5mm, 质量增加0.4kg。



行程·尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
F	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892
G	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
质量(kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9	3.0	3.1

控制器 (本体内置)

② I/O 类型

ERC3系列的内置式控制器, 根据对外输入输出(I/O)接口种类的不同分为以下5种。请根据实际使用方式选择。

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
PIO 型 (NPN 规格)		ERC3-SA5C-I-42P-□-□-NP-□-□	最多可定位16点 控制方法简单 NPN型输入输出	16	DC24V	高输出设定 有效时 额定 3.5A 最大 4.2A 高输出设定 无效时 2.2A	—	→ P577
PIO 型 (PNP 规格)		ERC3-SA5C-I-42P-□-□-PN-□-□	最多可定位16点 控制方法简单 PNP型输入输出	16				
SIO 型		ERC3-SA5C-I-42P-□-□-SE-□-□	最多可定位512点 控制方式丰富 (配合PIO转换器)	512				
脉冲串型 (NPN 规格)		ERC3-SA5C-I-42P-□-□-PLN-□-□	NPN型输入输出 脉冲列控制方式	—				
脉冲串型 (PNP 规格)		ERC3-SA5C-I-42P-□-□-PLP-□-□	PNP型输入输出 脉冲列控制方式	—				

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

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

ERC3-SA7C

控制器一体型 滑块型 本体宽 74mm 脉冲伺服马达 直联形状

■型号项目 ERC3 — SA7C — I — 56P — — — — — — — — — —

系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 导程 — 行程 — I/O类型 — 电缆长 — 控制器型 — 选项

I: 增量型规格 56□脉冲伺服马达 24:24mm 50:50mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm 800:800mm (每50mm) NP :PIO(NPN)类型 PN :PIO(PNP)类型 SE :SIO型 PLN :脉冲串(NPN)类型 PLP :脉冲串(PNP)类型 N : 无 P :1m S :3m M :5m X □□ : 指定长度 CN : CON模式 MC : MEC模式 B : 刹车 NM : 反原点规格 ABU : 简易绝对规格

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

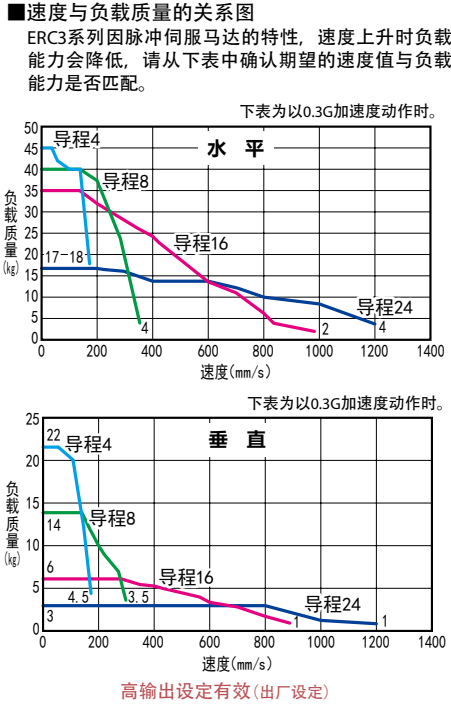
RoHS



技术资料 卷末 P.5

POINT 注意 事项

(1) 【高输出】设定有效时(出厂设定)，稼动率上会有所限制。(参考卷末 P95)
【高输出】设定为无效时，虽然负载能力和最大速度会下降，但是稼动率可以达到 100%。
关于 【高输出】的设定方法，请参考使用说明书。
(2) 【高输出】设定有效时，不同速度・加速度条件下的负载能力，请参考卷末 P99。



驱动轴性能 (高输出设定有效时的性能)

■导程与负载质量 (注1) 移动速度上升后，最大负载能力会下降，请务必注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC3-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④	24	17	3	50~800 (每50mm)
ERC3-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	35	6	
ERC3-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	40	14	
ERC3-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	45	22	

记号说明 ①行程 ②I/O类型 ③电缆长 ④选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度 ※导程8与导程4时动作加减速速度为0.1G

行程 (mm)	50~550 (每50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	1200	1130	975	850	745	
16	980 (840)	880 (840)	750	645	565	495
8	490	440	375	320	280	245
4	210	185	160	140	120	

〈 〉内为垂直使用时的值 (单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)

行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

③电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格	
		PIO型用	SIO型用
标准型 (机械电缆)	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
指定长度	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—

※维护保养用电缆型号请参考P586

④选项价格表 (标准价格)

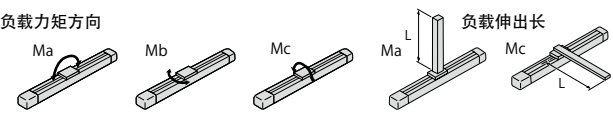
名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
简易绝对规格	ABU	→卷末 P42	免费(※)

(※) 选择简易绝对规格时，本体型号的I/O类型请选择SE(SIO型)。
还需要购置控制器选项的PIO转换器(附电池)。

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.02mm[±0.03mm]
空转	0.1mm以下
静态允许负载力矩	Ma:70.0N·m Mb:100.0N·m Mc:159.5N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma:15.0N·m Mb:21.4N·m Mc:34.1N·m
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

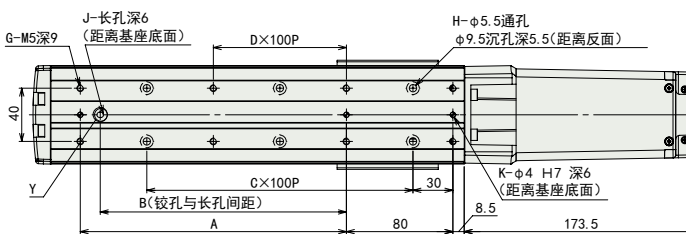
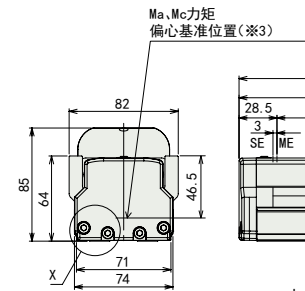
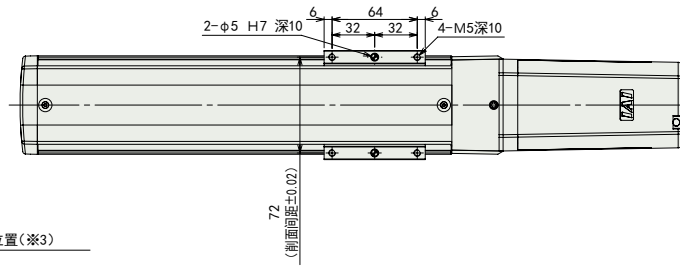
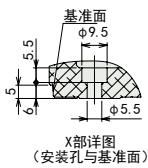
(※1) 【 】内为导程24mm规格时的值。
(※2) 行走寿命为5,000km时。



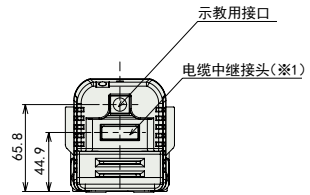
尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

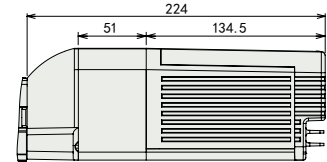


- ※1 连接马达·编码器电缆。
电缆详情请参考P586。
SE: 行程末端
ME: 机械末端
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到ME(机械末端), 请充分注意与周围物体间的干涉。
- ※3 计算Ma、Mc力矩时的支点基准位置。



带刹车规格外观图

带刹车规格时
全长延长51mm、质量增加0.5kg。



行程·尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5	1097.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
F	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5
G	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
K	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
质量 (kg)	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.6	5.8	6.0	6.2	6.5

控制器 (本体内置)

② I/O 类型

ERC3系列的内置式控制器, 根据对外输入输出(I/O)接口种类的不同分为以下5种。请根据实际使用方式选择。

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
PIO 型 (NPN 规格)		ERC3-SA7C-I-56P-□-□-NP-□-□	最多可定位16点 控制方法简单 NPN型输入输出	16	DC24V	高输出设定 有效时 额定 3.5A 最大 4.2A 高输出设定 无效时 2.2A	—	→ P577
PIO 型 (PNP 规格)		ERC3-SA7C-I-56P-□-□-PN-□-□	最多可定位16点 控制方法简单 PNP型输入输出	16				
SIO 型		ERC3-SA7C-I-56P-□-□-SE-□-□	最多可定位512点 控制方式丰富 (配合PIO转换器)	512				
脉冲串型 (NPN 规格)		ERC3-SA7C-I-56P-□-□-PLN-□-□	NPN型输入输出 脉冲列控制方式	—				
脉冲串型 (PNP 规格)		ERC3-SA7C-I-56P-□-□-PLP-□-□	PNP型输入输出 脉冲列控制方式	—				

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

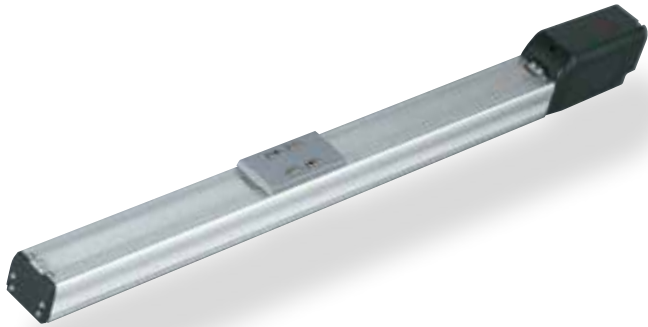
ERC3D-SA5C

控制器一体型 简易防尘滑块型 本体宽 50mm 脉冲伺服马达 直联形状

■型号项目	ERC3D	—	SA5C	—	I	—	42P	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	I/O类型	—	电缆长	—	控制器型	—	选项
					I:增量型规格		42□脉冲伺服马达		20:20mm 12:12mm 6:6mm 3:3mm		50:50mm } 800:800mm (每50mm)		NP :PIO(NPN)类型 PN :PIO(PNP)类型 SE :SIO型 PLN :脉冲串(NPN)类型 PLP :脉冲串(PNP)类型		N : 无 P :1m S : 3m M :5m X □ □ :指定长度		CN :CON模式 MC :MEC模式		B :刹车 NM :反原点规格 ABU :简易绝对规格

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

RoHS



技术资料

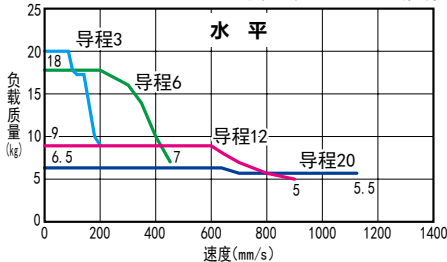
卷末 P.5

- POINT 注意事项**
- (1) 【高输出】设定有效时(出厂设定)，稼动率上会有所限制。(参考卷末 P95)
【高输出】设定为无效时，虽然负载能力和最大速度会下降，但是稼动率可以达到 100%。
关于 【高输出】的设定方法，请参考使用说明书。
- (2) 【高输出】设定有效时，不同速度・加速度条件下的负载能力，请参考卷末 P99。

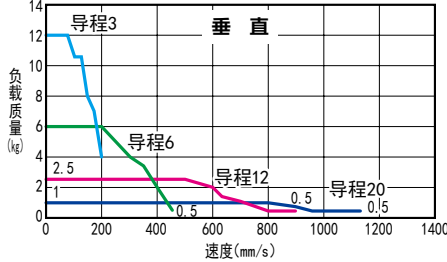
速度与负载质量的关系图

ERC3系列因脉冲伺服马达的特性，速度上升时负载能力会降低，请从下表中确认期望的速度值与负载能力是否匹配。

下表为以0.3G加速度动作时。



下表为以0.3G加速度动作时。



高输出设定有效(出厂设定)

驱动轴性能 (高输出设定有效时的性能)

■导程与负载质量

(注1) 移动速度上升后，最大负载能力会下降，请务必注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC3D-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	6.5	1	50~800 (每50mm)
ERC3D-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	9	2.5	
ERC3D-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	18	6	
ERC3D-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	20	12	

记号说明 ①行程 ② I/O 类型 ③ 电缆长 ④ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■行程与最高速度

※ 导程 3 时动作加减速为 0.1G

行程 导程	50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1120	1045	900	785	690	610		
12	900	795	665	570	490	425	375	330
6	450	395	335	285	245	215	185	165
3	225	195	165	140	120	105	90	80

(单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)

行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

③电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格	
		PIO型用	SIO型用
标准型 (机械电缆)	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
指定长度	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—

※ 维护保养用电缆型号请参考P586

④选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
简易绝对规格	ABU	→卷末 P42	免费(※)

(※) 选择简易绝对规格时，本体型号的I/O类型请选择SE(SIO型)。
还需要购置控制器选项的PIO转换器(附电池)。

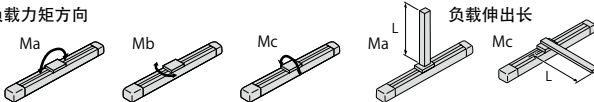
驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.02mm[±0.03mm]
空转	0.1mm以下
静态允许负载力矩	Ma:18.6N·m Mb:26.6N·m Mc:47.5N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma:4.9N·m Mb:6.8N·m Mc:11.7N·m
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)

(※1) 【 】内为导程20mm规格时的值。

(※2) 行走寿命为5,000km时。

负载力矩方向



尺寸图

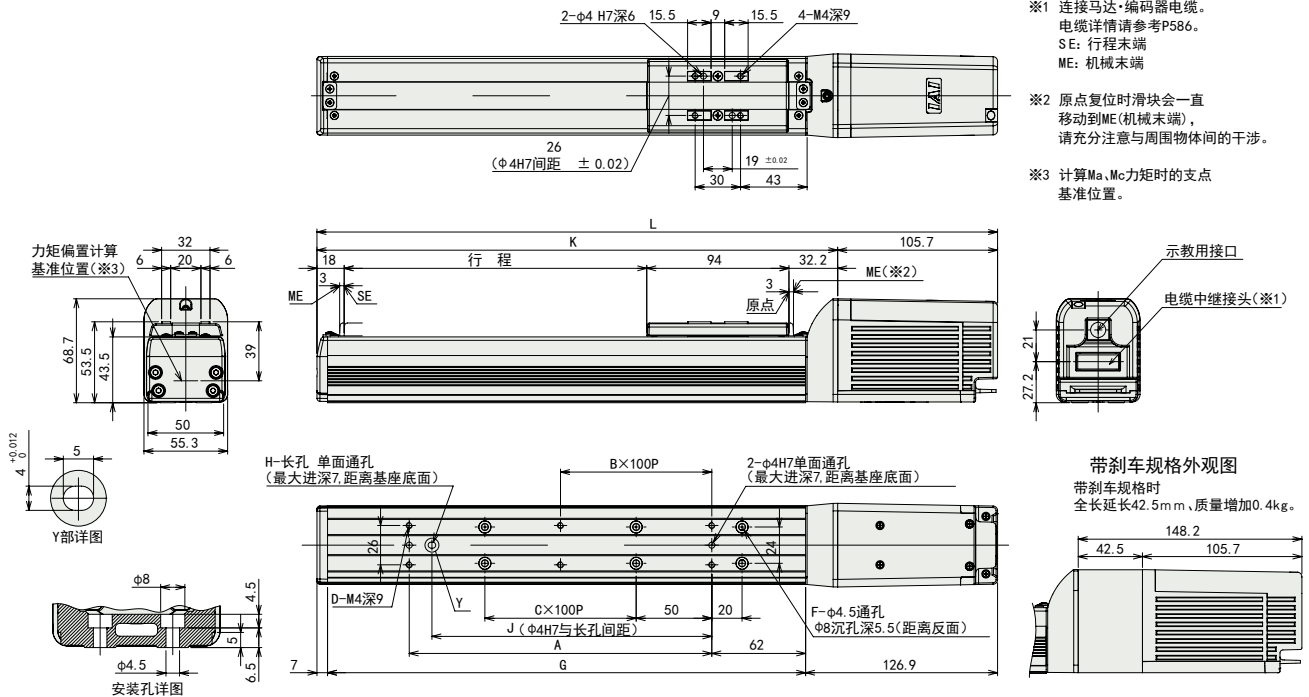
CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15

2维
CAD



■行程·尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9	599.9	649.9	699.9	749.9	799.9	849.9	899.9	949.9	999.9	1049.9
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	194.2	244.2	294.2	344.2	394.2	444.2	494.2	544.2	594.2	644.2	694.2	744.2	794.2	844.2	894.2	944.2
质量 (kg)	1.6	1.8	2.0	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.1

控制器 (本体内置)

② I/O 类型

ERC3系列的内置式控制器, 根据对外输入输出(I/O)接口种类的不同分为以下5种。请根据实际使用方式选择。

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
PIO 型 (NPN 规格)		ERC3D-SA5C-I-42P-□-□-NP-□-□	最多可定位16点 控制方法简单 NPN型输入输出	16	DC24V	高输出设定 有效时 额定 3.5A 最大 4.2A 高输出设定 无效时 2.2A	—	→ P577
PIO 型 (PNP 规格)		ERC3D-SA5C-I-42P-□-□-PN-□-□	最多可定位16点 控制方法简单 PNP型输入输出	16				
SIO 型		ERC3D-SA5C-I-42P-□-□-SE-□-□	最多可定位512点 控制方式丰富 (配合PIO转换器)	512				
脉冲串型 (NPN 规格)		ERC3D-SA5C-I-42P-□-□-PLN-□-□	NPN型输入输出 脉冲列控制方式	—				
脉冲串型 (PNP 规格)		ERC3D-SA5C-I-42P-□-□-PLP-□-□	PNP型输入输出 脉冲列控制方式	—				

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

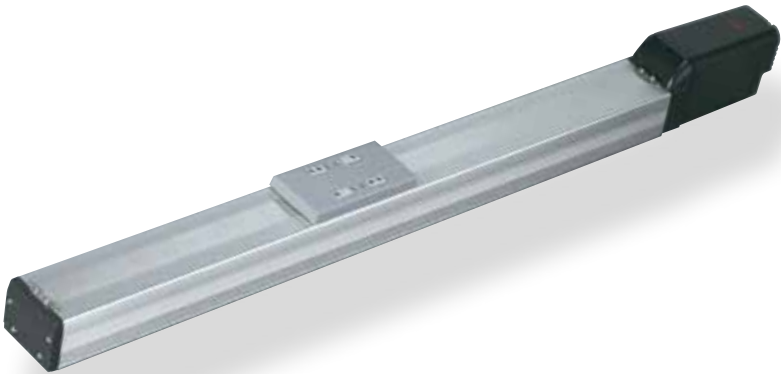
ERC3D-SA7C

控制器一体型 简易防尘滑块型 本体宽 73mm 脉冲伺服马达 直联形状

■型号项目	ERC3D	—	SA7C	—	I	—	56P	—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	I/O类型	—	电缆长	—	选项
					I:增量型规格		56□脉冲伺服马达		24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm		50:50mm 800:800mm (每50mm)		NP :PIO(NPN)类型 PN :PIO(PNP)类型 SE :SIO型 PLN :脉冲串(NPN)类型 PLP :脉冲串(PNP)类型		N : 无 P :1m S :3m M :5m X □ □ :指定长度		CN :CON模式 MC :MEC模式 B :刹车 NM :反原点规格 ABU :简易绝对规格

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

RoHS



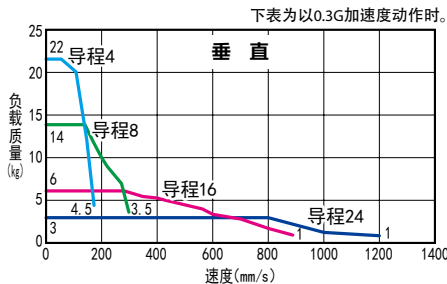
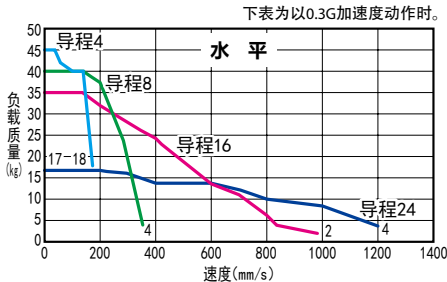
技术资料

卷末 P.5

- POINT 注意事项**
- (1) 【高输出】设定有效时（出厂设定），稼动率上会有所限制。（参考卷末 P95）
【高输出】设定为无效时，虽然负载能力和最大速度会下降，但是稼动率可以达到 100%。
关于 【高输出】的设定方法，请参考使用说明书。
- (2) 【高输出】设定有效时，不同速度・加速度条件下的负载能力，请参考卷末 P99。

速度与负载质量的关系图

ERC3系列因脉冲伺服马达的特性，速度上升时负载能力会降低，请从下表中确认期望的速度值与负载能力是否匹配。



高输出设定有效(出厂设定)

驱动轴性能（高输出设定有效时的性能）

■导程与负载质量

(注1) 移动速度上升后，最大负载能力会下降，请务必注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC3D-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④	24	17	3	50~800 (每50mm)
ERC3D-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	35	6	
ERC3D-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	40	14	
ERC3D-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	45	22	

记号说明 ①行程 ② I/O 类型 ③ 电缆长 ④ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■行程与最高速度

※ 导程 8 与导程 4 时动作加减速为 0.1G

行程 导程	50~550 (每50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	1200	1155	1010	890	790	
16	980 (840)	865 (840)	750	655	580	515
8	490	430	375	325	290	255
4	210		185	160	145	125

〈 〉 内为垂直使用时的值（单位为 mm/s）

①行程—价格表（标准价格）

行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

③电缆长价格表（标准价格）

种类	电缆记号	标准价格	
		PIO型用	SIO型用
标准型 (机械电缆)	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
指定长度	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—

※ 维护保养用电缆型号请参考P586

④选项价格表（标准价格）

名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
简易绝对规格	ABU	→卷末 P42	免费(※)

(※) 选择简易绝对规格时，本体型号的I/O类型请选择SE(SIO型)。
还需要购置控制器选项的PIO转换器(附电池)。

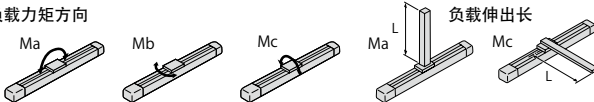
驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.02mm[±0.03mm]
空转	0.1mm以下
静态允许负载力矩	Ma:50.4Nm Mb:71.9Nm Mc:138.0Nm
动态允许负载力矩(※2)	Ma:13.9Nm Mb:19.9Nm Mc:38.3Nm
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下（无结露）

(※1) 【 】内为导程24mm规格时的值。

(※2) 行走寿命为5,000km时。

负载力矩方向



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

ERC2-SA6C

控制器一体型 滑块型 本体宽 58mm 脉冲伺服马达 直联形状

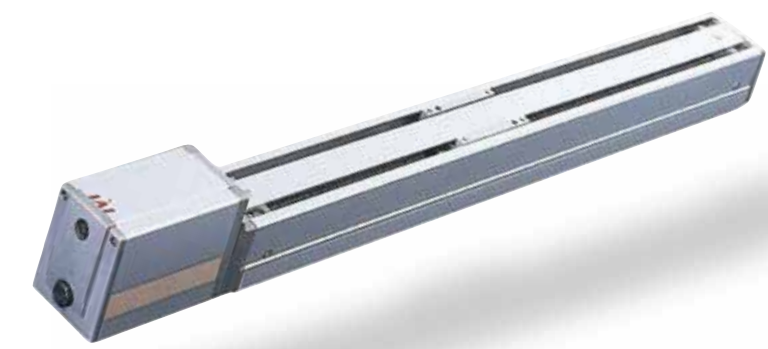
■型号项目

ERC2 — SA6C — I — PM — — — — —

系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 导程 — 行程 — I/O 类型 — 电缆长 — 选项

I:增量型规格 PM: 脉冲伺服马达 12:12mm 50:50mm NP:P/IO (NPN) 类型 N: 无 P:1m B:刹车
6:6mm 600:600mm (每 50mm) PN:P/IO (PNP) 类型 S:3m M:5m NM:反原点规格
3:3mm W□□:双向接头电缆 X□□:指定长度
R□□:机械电缆 RW□□:双向接头机械电缆

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末 P.5

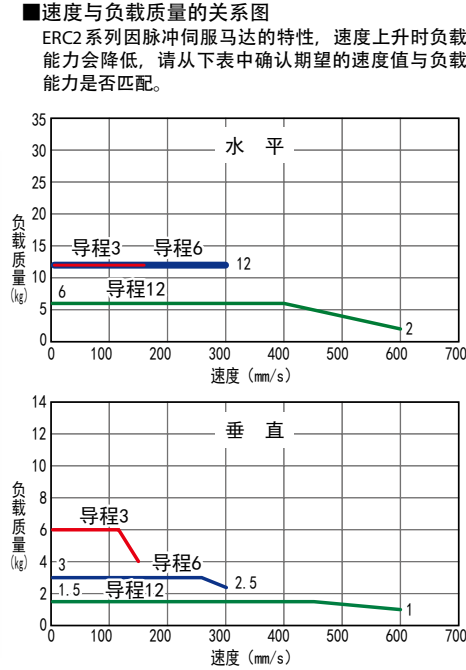
POINT 注意事项

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

(2) ERC2 系列因脉冲伺服马达的特性，速度上升时负载能力会降低，请从下表中确认期望的速度值与负载能力是否匹配。

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

(4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。



驱动轴性能

■导程与负载质量

(注 1) 移动速度上升后，最大负载能力会下降，请务必注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注 1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC2-SA6C-I-PM-12-①-②-③-④	12	~ 6	~ 1.5	50 ~ 600 (每 50mm)
ERC2-SA6C-I-PM-6-①-②-③-④	6	12	~ 3	
ERC2-SA6C-I-PM-3-①-②-③-④	3	12	~ 6	

记号说明 ①行程 ② I/O 类型 ③ 电缆长 ④ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■行程与最高速度

行程 / 导程	50 ~ 550 (每 50mm)	600 (mm)
12	600	515
6	300	255
3	150	125

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—

③ 电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
双向接头	W01 (1m) ~ W03 (3m)	—
	W04 (4m) ~ W05 (5m)	—
	W06 (6m) ~ W10 (10m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
双向接头 机械电缆	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	—
	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	—

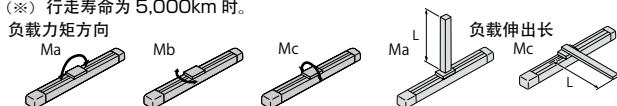
④选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

■驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
静态负载允许力矩	Ma:38.3N·m Mb:54.7N·m Mc:81.0N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma:8.9N·m Mb:12.7N·m Mc:18.6N·m
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

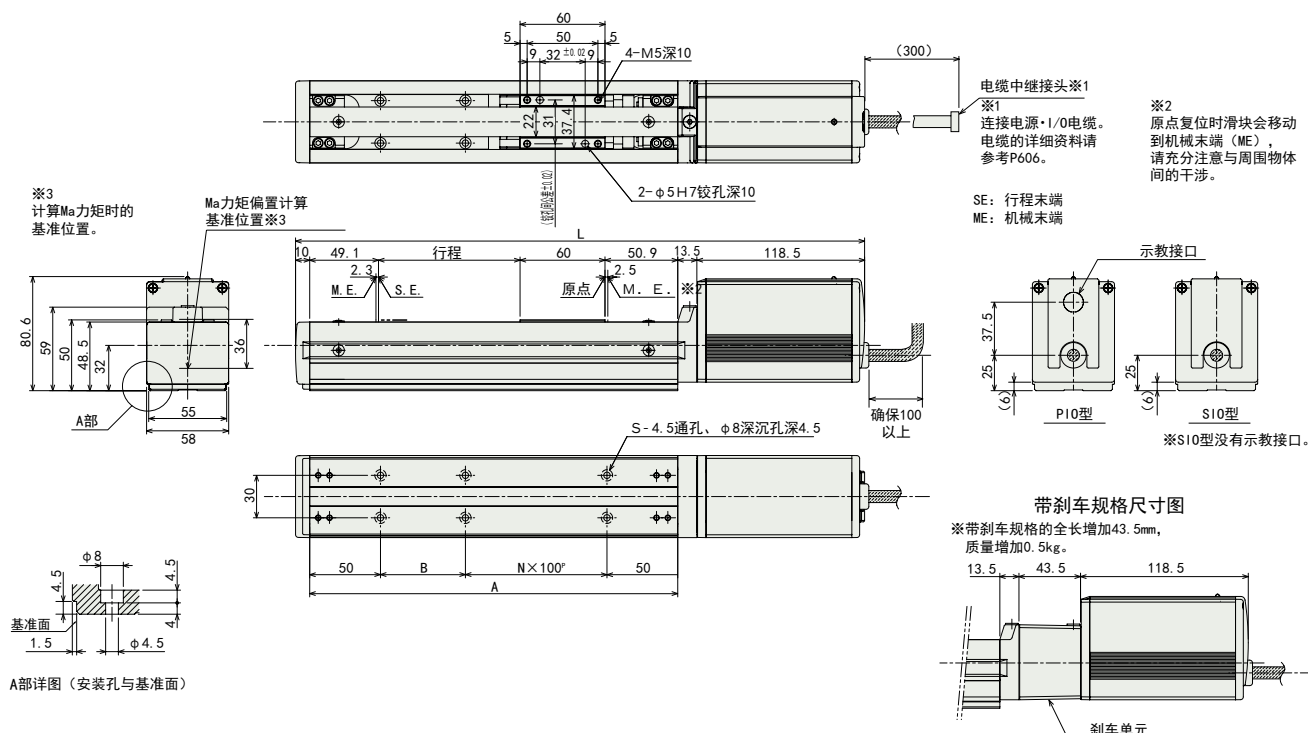
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15



※ 对于反原点规格，马达侧的尺寸（从ME到原点的距离）与反马达侧的尺寸相反。



行程·尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
A	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760
B	10	60	10	60	10	60	10	60	10	60	10	60
N	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
S	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
质量 (kg)	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4

I/O 类型（控制器本体内置）

② I/O 类型

ERC2 系列的内置式控制器，根据对外输入输出 (I/O) 接口种类的不同分为以下 3 种。请根据实际使用方式选择。

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
PI0 型 (NPN 规格)		ERC2-SA6C-I-PM-□-□-NP-□-□	最多可定位 16 点 控制方法简单 NPN 型输入输出	16	DC24V	最大 2A	—	→ P597
PI0 型 (PNP 规格)		ERC2-SA6C-I-PM-□-□-PN-□-□	最多可定位 16 点 控制方法简单 PNP 型输入输出	16				
SIO 型		ERC2-SA6C-I-PM-□-□-SE-□-□	现场总线网络 专用型 (使用网关单元)	64				

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

ERC2-SA7C

控制器一体型 滑块型 本体宽 68mm 脉冲伺服马达 直联形状

■型号项目	ERC2	—	SA7C	—	I	—	PM	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	I/O 类型	—	电缆长	—	选项		
					I: 增量型规格		PM: 脉冲伺服马达		16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm		50: 50mm S: 3m 600: 600mm (每 50mm)		NP: PIO (NPN) 类型 PN: PIO (PNP) 类型 SE: SIO 型		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 W□□: 双向接头电缆 R□□: 机械电缆 RW□□: 双向接头机械电缆		B: 刹车 NM: 反原点规格		



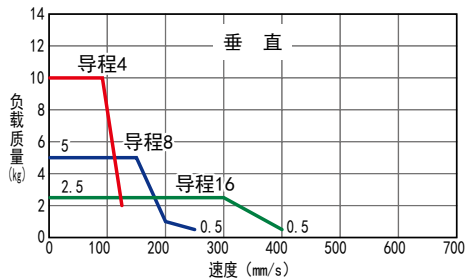
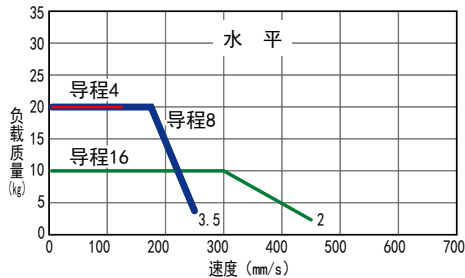
技术资料

卷末 P. 5

- POINT 注意事项**
- (1) 行程增长后，受滚珠丝杆危险转速的影响，最高速度会降低。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
 - (2) ERC2 系列因脉冲伺服马达的特性，速度上升时负载能力会降低，请从下表中确认期望的速度值与负载能力是否匹配。
 - (3) 负载质量是以加速度 0.3G（导程 4 与垂直使用时为 0.2G）条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
 - (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

速度与负载质量的关系图

ERC2 系列因脉冲伺服马达的特性，速度上升时负载能力会降低，请从下表中确认期望的速度值与负载能力是否匹配。



驱动轴性能

■导程与负载质量

(注 1) 移动速度上升后，最大负载能力会下降，请务必注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注 1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC2-SA7C-I-PM-16-①-②-③-④	16	~ 10	~ 2.5	50 ~ 600 (每 50mm)
ERC2-SA7C-I-PM-8-①-②-③-④	8	~ 20	~ 5	
ERC2-SA7C-I-PM-4-①-②-③-④	4	20	~ 10	

记号说明 ① 行程 ② I/O 类型 ③ 电缆长 ④ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■行程与最高速度

行程	50 ~ 600 (每 50mm)
导程	
16	450 (400)
8	250
4	125

※ < > 内为垂直使用时的值 (单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

① 行程 (mm)	标准价格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—

③电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	W01 (1m) ~ W03 (3m)	—
	W04 (4m) ~ W05 (5m)	—
双向接头	W06 (6m) ~ W10 (10m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	—
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	—
双向接头 机械电缆	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	—

※ 维护保养用电缆型号请参考 P606。

④选项价格表 (标准价格)

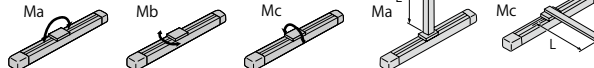
名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 12\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
静态负载允许力矩	Ma: 63.0N·m Mb: 90.0N·m Mc: 132.5N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 13.8N·m Mb: 19.7N·m Mc: 29.0N·m
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

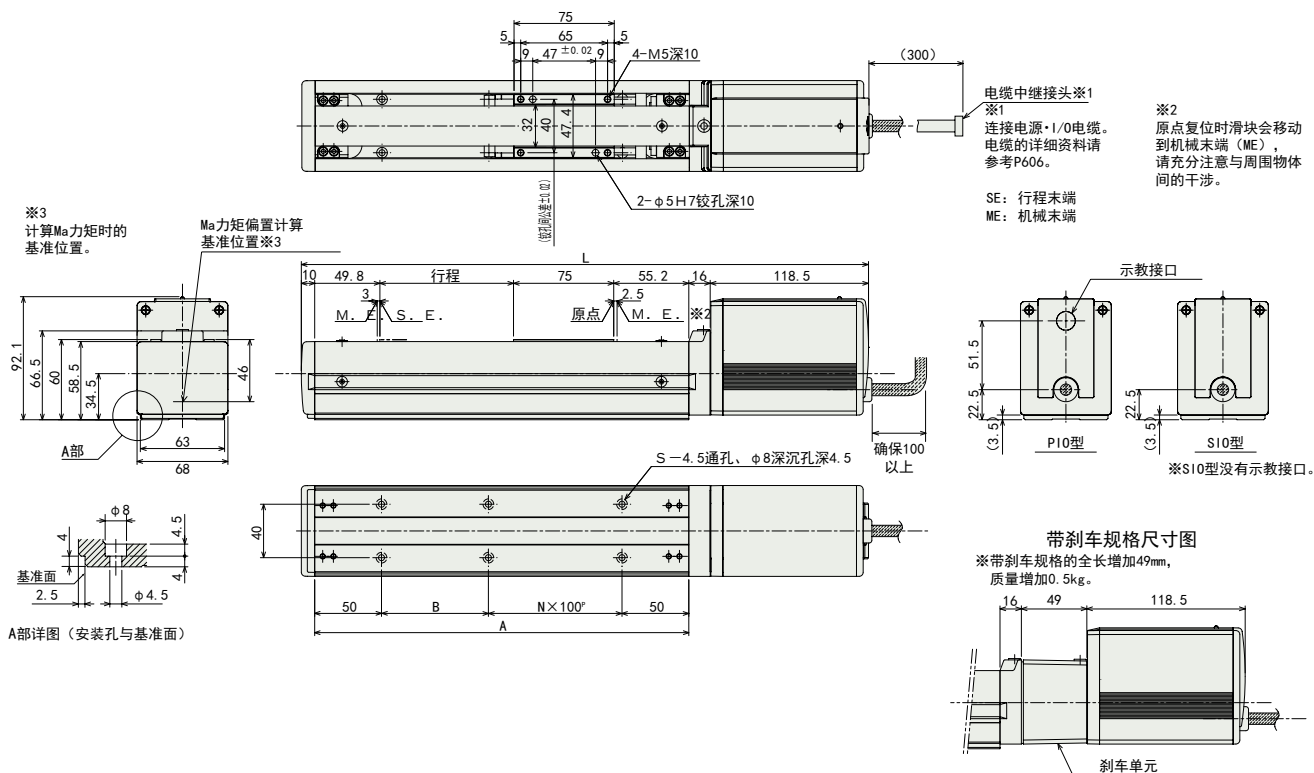
www.iai-robot.co.jp



※ 对于反原点规格，马达侧的尺寸（从 ME 到原点的距离）与反马达侧的尺寸相反。

特规对应的介绍

卷末 P. 15



行程·尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
B	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
N	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
S	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
质量 (kg)	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.5	4.6	4.8

I/O 类型 (控制器本体内置)

② I/O 类型

ERC2 系列的内置式控制器，根据对外输入输出 (I/O) 接口种类的不同分为以下 3 种。请根据实际使用方式选择。

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
PIO 型 (NPN 规格)		ERC2-SA7C-I-PM-□-□-NP-□-□	最多可定位 16 点 控制方法简单 NPN 型输入输出	16	DC24V	最大 2A	—	→ P597
PIO 型 (PNP 规格)		ERC2-SA7C-I-PM-□-□-PN-□-□	最多可定位 16 点 控制方法简单 PNP 型输入输出	16				
SIO 型		ERC2-SA7C-I-PM-□-□-SE-□-□	现场总线网络 专用型 (使用网关单元)	64				

- 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

RCA2-SA2AC

电缸 细小型滑块型 马达单元型联轴器型 本体宽20mm 24V伺服马达 滚珠丝杆规格

■型号项目

RCA2

—

SA2AC

—

I

—

5

—

—

—

A3

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

增量型规格

※使用简易绝对单元时型号也为「I」。

5: 伺服马达

SW

4: 4mm

2: 2mm

1: 1mm

25: 25mm

5

100: 100mm

(每 25mm)

A3: ASEP

MSEP

N: 无

P: 1m

S: 3m

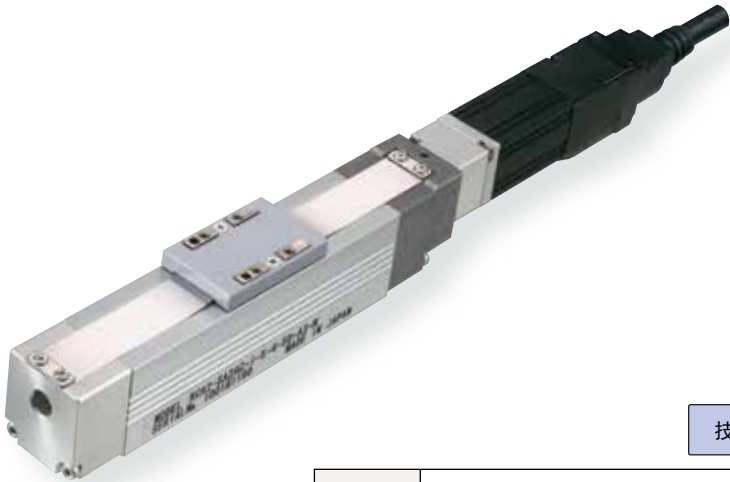
M: 5m

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) 负载质量是以加速度 0.3G 条件下动作时的值加速度的上限即为上述值。

(2) 因为无法选用刹车，垂直使用时断电后，滑块可能下降，使用时务必注意。

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)		额定推力 (N)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)
RCA2-SA2AC-I-5-4-①-A3-②-③	5	滚珠丝杆	4	0.5	0.25	21.4	±0.02	25~100 (每25mm)
RCA2-SA2AC-I-5-2-①-A3-②-③			2	1	0.5	42.3		
RCA2-SA2AC-I-5-1-①-A3-②-③			1	2	1	85.5		

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度

行程 导程		25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
滚珠丝杆	4	180	200
	2	100	
	1	50	

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)	
①行程 (mm)	标准价格
25	—
50	—
75	—
100	—

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)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

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

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

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ4mm 滚轧C10
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
导轨	直线导轨
动态负载允许力矩 (※)	Ma:0.22N·M Mb:0.31N·M Mc:0.28N·M
允许负载伸出长	Ma、Mb、Mc方向40mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)
行走寿命	5,000km

(※) 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

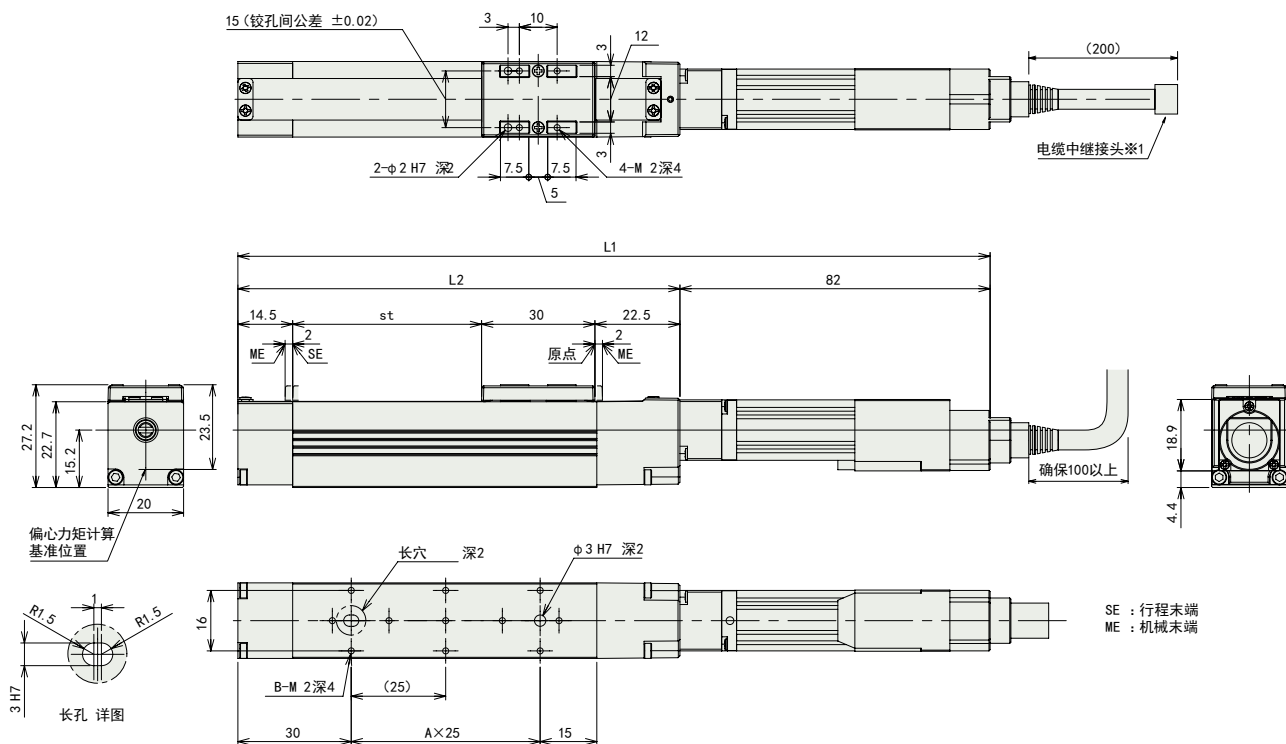
特规对应介绍

 卷末P. 15



※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。

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





■行程一尺寸・质量

行程	25	50	75	100
L1	174	199	224	249
L2	92	117	142	167
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
质量 (kg)	0.2	0.22	0.23	0.25

适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

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		ASEP-C-5SI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法进行操作的简单控制器	3 点	DC24V	额定 1A 最大 2A	—	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-④-③-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型				—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-④-③-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点				

※①为I/O种类(NP/PN)。

※②为轴数(1~8)。

※③为现场总线网络种类记号。

滑块型

细小型

伺服
马达
(24V)

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

RCA2-SA3C

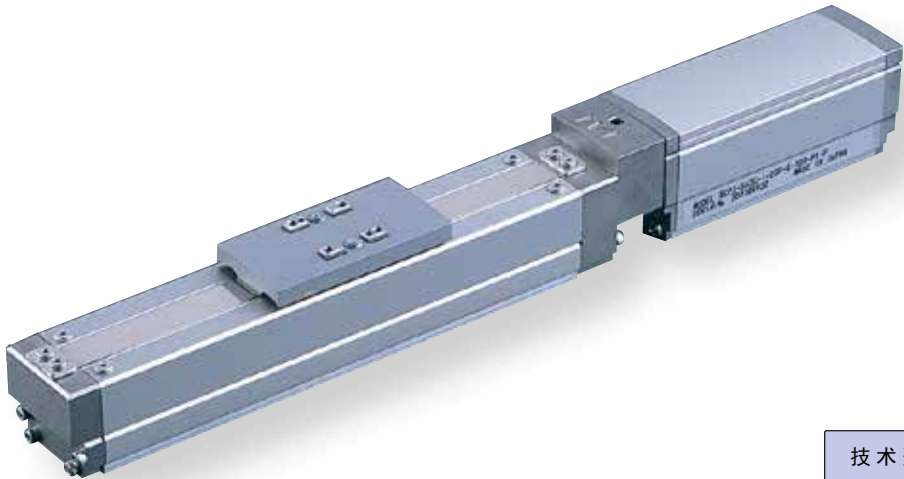
电缸 滑块型 本体宽 32mm 伺服马达 联轴器规格

■型号项目	RCA2	—	SA3C	—	I	—	10	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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」。		10: 伺服马达 10W		6: 6mm 4: 4mm 2: 2mm		50: 50mm 300: 300mm (每 50mm)		A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP		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。



省电对应



技术资料

卷末 P.5



- (1) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 2 与垂直使用为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (2) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA3C-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	50~300 (每 50mm)
RCA2-SA3C-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43	
RCA2-SA3C-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	

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

■行程与最高速度

导程	行程	
	50~300 (每 50mm)	
6	300	
4	200	
2	100	

(单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

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)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

※RCA2 的电缆标准为机械电缆。

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表 (标准价格)

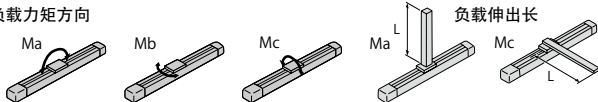
名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 6\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
底座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 5.0N·m Mb: 7.1N·m Mc: 7.9N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 1.96N·m Mb: 2.84N·m Mc: 3.14N·m
允许负载伸出长	100mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



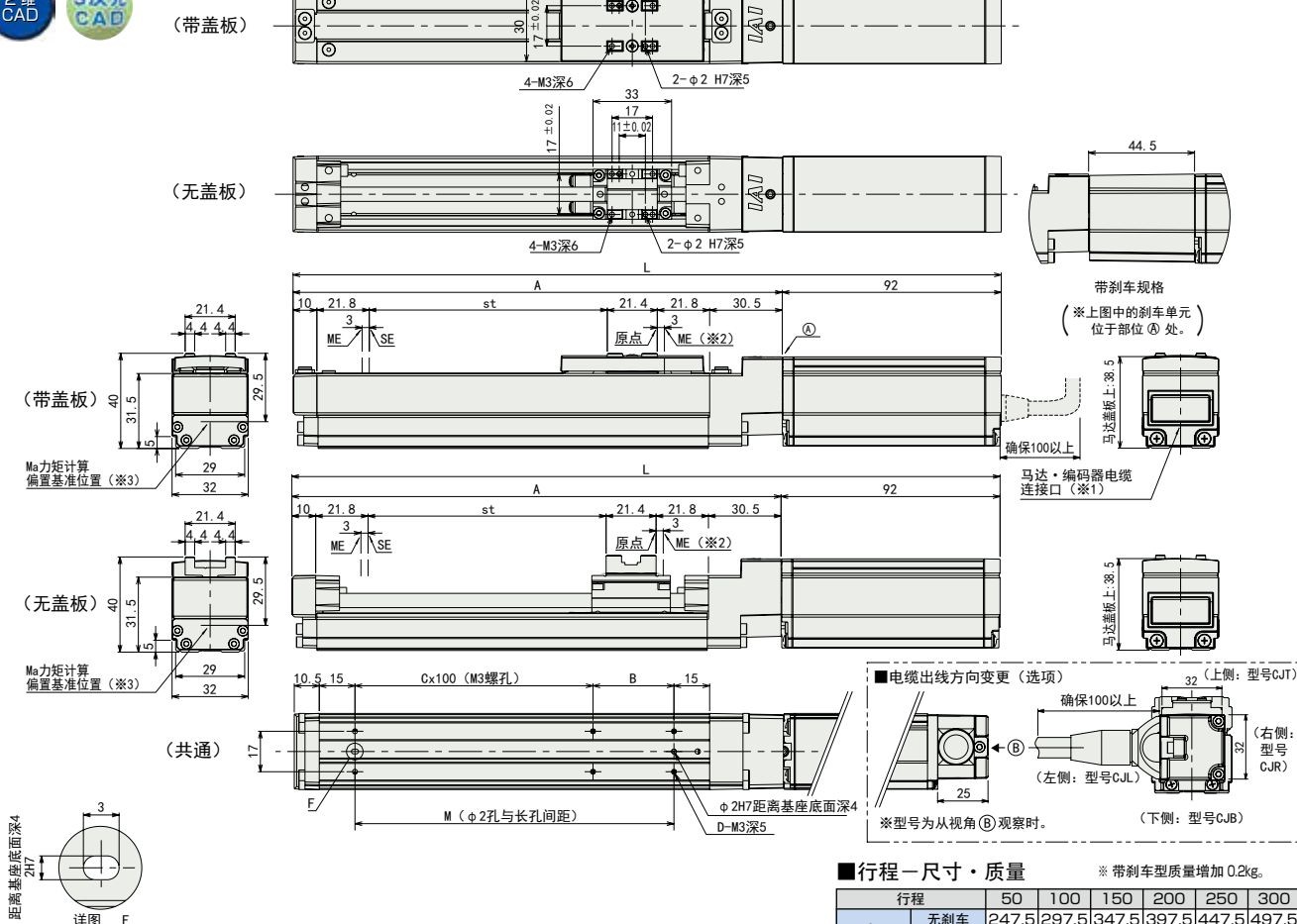
尺寸图

CAD 图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp



特规对应介绍

卷末 P. 15



行程—尺寸·质量








※带刹车型质量增加0.2kg。

行程	50	100	150	200	250	300
L	无刹车	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
	带刹车	292	342	392	442	492
A	155.5	205.5	255.5	305.5	355.5	405.5
B	84	34	84	34	84	34
C	0	1	1	2	2	3
D	4	6	6	8	8	10
M	84	134	184	234	284	334
质量 (kg)	带外壳	0.6	0.6	0.7	0.8	0.9
	无外壳	0.5	0.6	0.6	0.7	0.8

- (※1) 连接马达·编码器电缆 (一体型)。(电缆的详情请参考卷末 P59)
- (※2) 原点复位时滑块会一直移动到 ME (机械末端), 请充分注意与周围物体间的干涉。
ME: 机械末端
SE: 行程末端
- (※3) 计算 Ma 力矩时的基准位置。

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页		
电磁阀型		AMEC-C-10I①-②-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537		
		ASEP-C-10I①-②-2-0	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-③-④-②-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点		DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	—	→ P563	
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-③-④-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型					—	→ P631	
定位点型		ACON-C-10I①-②-2-0	最大定位点数 512 点	512 点				(省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	—
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-10I①-②-2-0							—	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-10I①-②-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)			—		—	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-10I①-②-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				—			
串行通信型		ACON-SE-10I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—		—	
程序 控制型		ASEL-CS-1-10I①-②-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点			—		→ P675	

※ASEL的型号为1轴规格。
※③为轴数 (1~8)。

※①为省电对应时, 记入记号 (LA)。
※④为现场总线网络种类记号。

※②为I/O种类 (NP/PN)。

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

RCA2-SA4C

电缸 滑块型 本体宽 40mm 伺服马达 联轴器规格

■型号项目

RCA2-SA4C-I-20-□-□-□-□-□

系列 类型 编码器种类 马达种类 导程 行程 适用控制器 电缆长 选项

增量型规格
※使用简易绝对单元时型号也为「J」。

20:伺服马达
20W

10:10mm
5: 5mm
2.5:2.5mm

50:50mm
5
500:500mm
(每 50mm)

A1:ACON
ASEL
A3:AMEC
ASEP
MSEP

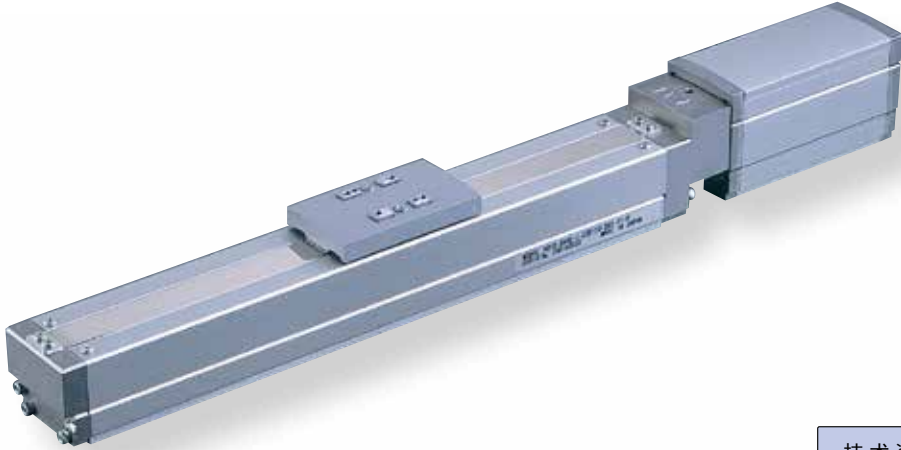
N: 无
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□□: 指定长度

请参考
选项一览表

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

CE

RoHS



省电对应

技术资料

卷末P.5

POINT

选型
注意

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

(2) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

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)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)	行程 / 导程	50 ~ 500 (每 50mm)
RCA2-SA4C-I-20-10-①-②-③-④	20	10	水平 (kg)	垂直 (kg)	34	50 ~ 500 (每 50mm)	10	500
RCA2-SA4C-I-20-5-①-②-③-④		5	4	1.5	68		5	250
RCA2-SA4C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	6	3	136		2.5	125

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

①行程一价格表 (标准价格)		
①行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

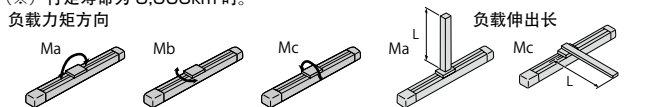
③电缆长价格表 (标准价格)		
种类	电缆记号	标准价格
标准型 (机械电缆)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

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

④选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
底座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 6.8N·m Mb: 9.7N·m Mc: 13.3N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 3.04N·m Mb: 4.31N·m Mc: 5.00N·m
允许负载伸出长	120mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。



尺寸图

CAD 图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

卷末 P. 15

2 维
CAD

3 次元
CAD

(带盖板)

(无盖板)

(带盖板)

(无盖板)

Ma 力矩计算
偏置基准位置 (※3)

Ma 力矩计算
偏置基准位置 (※3)

2.5H7 距离底座面深 5

详图 F

(※1) 连接马达・编码器电缆 (一体型)。

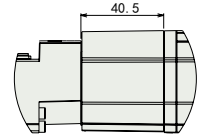
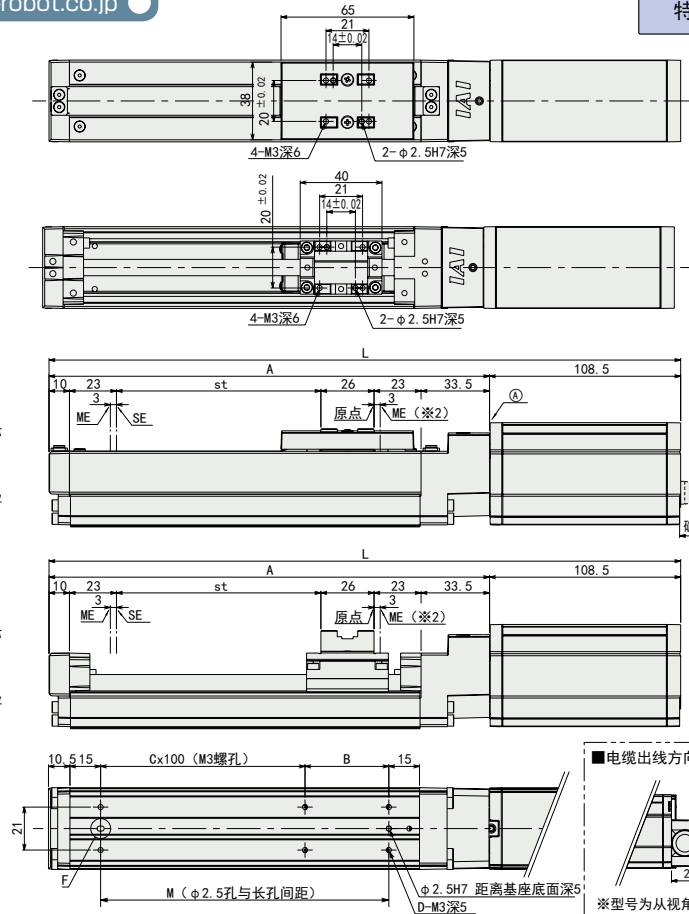
(电缆的详情请参考卷末 P59)

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

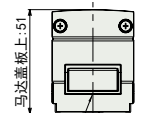
ME: 机械末端

SE: 行程末端

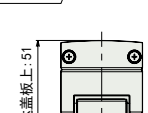
(※3) 计算 Ma 力矩时的基准位置。



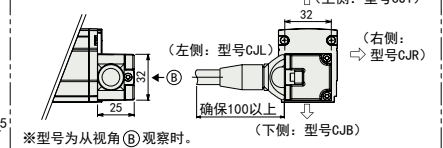
带刹车规格
(※上图中的刹车单元
位于部位 ① 处。)



马达・编码器电缆
连接口 (※1)



■ 电缆出线方向变更 (选项)



■ 行程・尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L										
无刹车	274	324	374	424	474	524	574	624	674	724
带刹车	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
A	165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
B	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
M	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541
质量 (kg)										
带外壳	0.9	1	1.1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6
无外壳	0.8	0.9	1	1	1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5

② 适用控制器

RCA2 系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-20SI①-②-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537
		ASEP-C-20SI①-②-2-0	与电磁阀相同控制方法的简单控制器	3 点			—	→ P547
电磁阀多轴型 PIO 规格		MSEP-C-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	最多可以连接 8 轴 PIO 控制 定位型	256 点			—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-③-④-⑤-⑥-⑦-⑧-⑨-⑩-⑪-⑫-⑬-⑭-⑮-⑯-⑰-⑱-⑲-⑳-㉑-㉒-㉓-㉔-㉕-㉖-㉗-㉘-㉙-㉚-㉛-㉜-㉝-㉞-㉟-㊱-㊲-㊳-㊴-㊵-㊶-㊷-㊸-㊹-㊺-㊻-㊼-㊽-㊾-㊿	最多可以连接 8 轴 现场总线网络控制 定位型	256 点			—	→ P563
定位点型		ACON-C-20SI①-②-2-0	最大定位点数 512 点	512 点		(标准规格) 额定 1.7A 最大 5.1A	—	→ P631
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20SI①-②-2-0	最大定位点数 512 点	512 点		(省电机规格) 额定 1.7A 最大 3.4A	—	→ P631
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20SI①-②-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)			—	→ P631
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20SI①-②-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(—)			—	→ P631
串行通信型		ACON-SE-20SI①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	→ P675
程序 控制型		ASEL-CS-1-20SI①-②-2-0	支持编程式动作 支持最大 2 轴动作	1500 点			—	→ P675

※ASEL 的型号为 1 轴规格。
※③为轴数 (1~8)。

※①为省电对应时，记入记号 (LA)。
※④为现场总线网络种类记号。

※⑤为 I/O 种类 (NP/PN)。

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

RCA2-SA5C

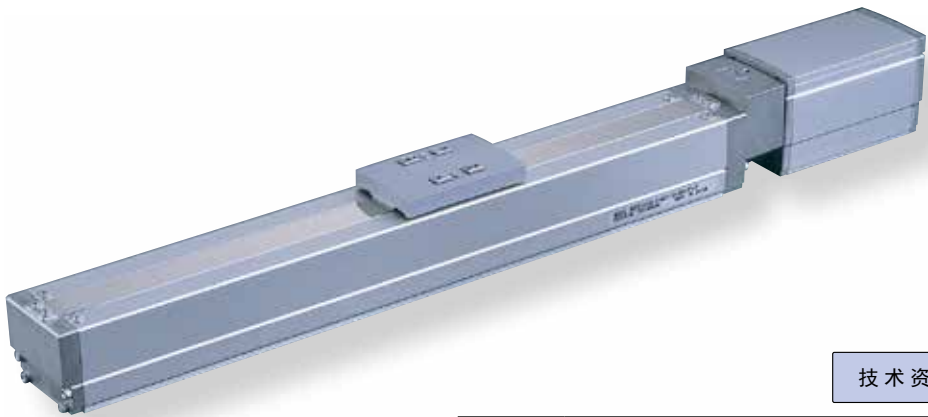
电缸 滑块型 本体宽 50mm 伺服马达 联轴器规格

■型号项目	RCA2	—	SA5C	—	I	—	20	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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」。		20: 伺服马达 20W		20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm		50: 50mm 5 800: 800mm (每 50mm)		A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP		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。



省电对应



技术资料

卷末P. 5



- (1) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 与垂直使用为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (2) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA5C-I-20-20-①-②-③-④	20	20	2	0.5	10.1	50~800 (每50mm)
RCA2-SA5C-I-20-12-①-②-③-④		12	3	1	17	
RCA2-SA5C-I-20-6-①-②-③-④		6	6	1.5	34	
RCA2-SA5C-I-20-3-①-②-③-④		3	9	3	68	

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

■行程与最高速度

行程 导程	50~550 (每 50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
	20	1000	910	790	690	610
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

④选项价格表 (标准价格)

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

③电缆长价格表 (标准价格)

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

※RCA2 的电缆标准为机械电缆。

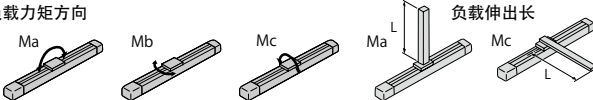
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
底座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 10.2N·m Mb: 14.6N·m Mc: 22.4N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 3.92N·m Mb: 5.58N·m Mc: 8.53N·m
允许负载伸出长	130mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向

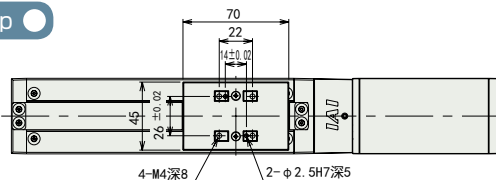


尺寸图

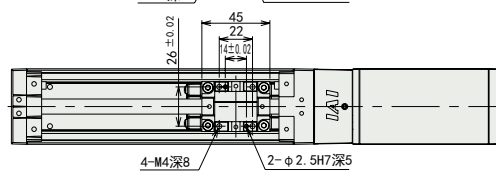
CAD 图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp



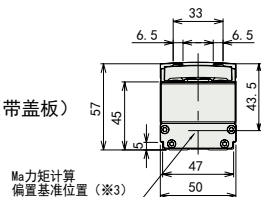
(带盖板)



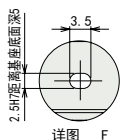
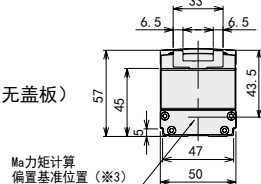
(无盖板)



(带盖板)



(无盖板)



行程—尺寸·质量

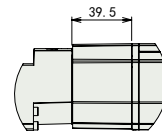
行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5	872.5	922.5	972.5	1022.5
A	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
M	96	146	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846
质量 (kg)																
带外壳	1.2	1.4	1.5	1.6	1.8	1.9	2	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1	3.2
无外壳	1.1	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7

※带刹车型质量增加 0.4kg。

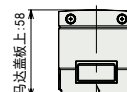
特规对应介绍

卷末 P. 15

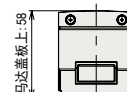
- (※1) 连接马达·编码器电缆 (一体型)。
(电缆的详情请参考卷末 P59)
- (※2) 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，
请充分注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端
SE：行程末端
- (※3) 计算 Ma 力矩时的基准位置。



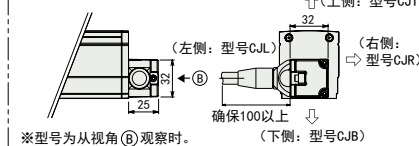
带刹车规格
(※上图中的刹车单元
位于部位 A 处。)



马达·编码器电缆
连接口 (※1)



■电缆出线方向 (选项)



※型号为从视角 B 观察时。

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-20I①-②-2-1	可立刻上手的 简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537
		ASEP-C-20I①-②-2-0	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-③-④-②-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型	256 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		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				—	→ P631
定位点型		ACON-C-20I①-②-2-0	最大定位点数 512 点	512 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P631
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I①-②-2-0					—	→ P631
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①-②-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P631
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I①-②-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				—	→ P631
串行通信型		ACON-SE-20I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P631
程序 控制型		ASEL-CS-1-20I①-②-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P675

※ASEL的型号为1轴规格。
※③为轴数 (1~8)。

※①为省电对应时，记入记号 (LA)。
※④为现场总线网络种类记号。

※②为I/O种类 (NP/PN)。

- 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

RCA2-SA6C

电缸 滑块型 本体宽 60mm 伺服马达 联轴器规格

■型号项目 RCA2-SA6C-I-30- - - - - - - - - -

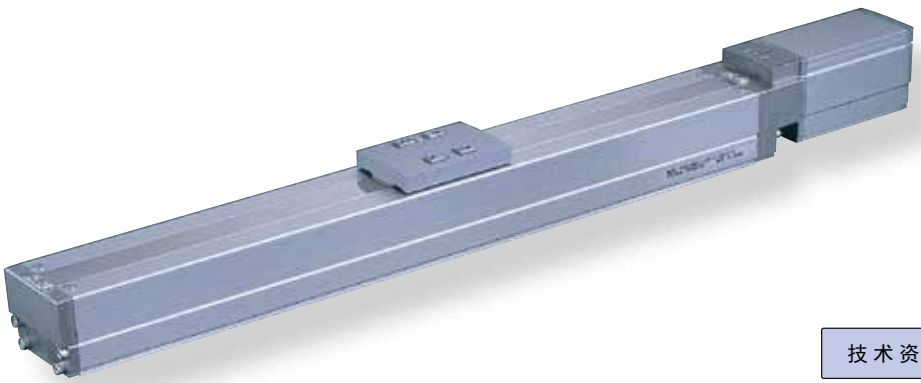
系列 类型 编码器种类 马达种类 导程 行程 适用控制器 电缆长 选项

I: 增量型规格 30: 伺服马达 20: 20mm 50: 50mm A1: ACON N: 无 请参考 选项一览表
※使用简易绝对单元时型号也为「I」 30W 12: 12mm 5 800: 800mm (每 50mm) A3: AMEC S: 3m
6: 6mm M: 5m
3: 3mm MSEP X□□: 指定长度

※型号项目的详细内容请参考前页 P47。

CE RoHS

省电对应



技术资料 卷末P. 5

POINT

选型注意

(1) 行程增长后，受滚珠丝杆危险转速的影响，最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
(2) 负载质量是以加速度 0.3G（导程 3 与垂直使用为 0.2G）条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA2-SA6C-I-30-20-①-②-③-④	30	20	3	0.5	16
RCA2-SA6C-I-30-12-①-②-③-④		12	4	1.5	26
RCA2-SA6C-I-30-6-①-②-③-④		6	7	2	53
RCA2-SA6C-I-30-3-①-②-③-④		3	10	4	105

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

■行程与最高速度

行程 (mm)	50~550 (每 50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
20	1000	910	790	690	610	
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

④选项价格表 (标准价格)

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

③电缆长价格表 (标准价格)

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

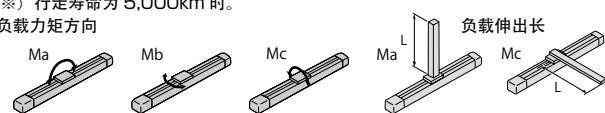
※RCA2 的电缆标准为机械电缆。
※维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
底座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 17.6N·m Mb: 25.2N·m Mc: 44.5N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 4.31N·m Mb: 6.17N·m Mc: 10.98N·m
允许负载伸出长	150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



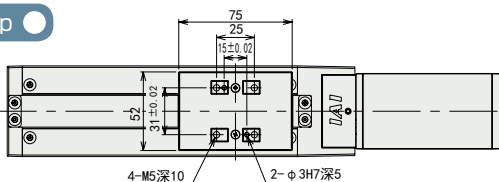
负载伸出长

尺寸图

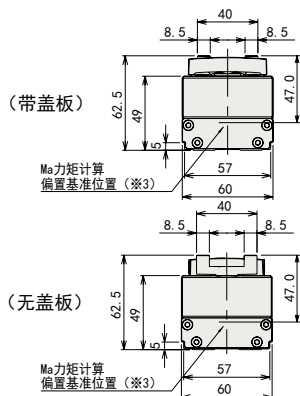
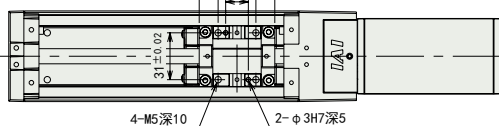
CAD 图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp



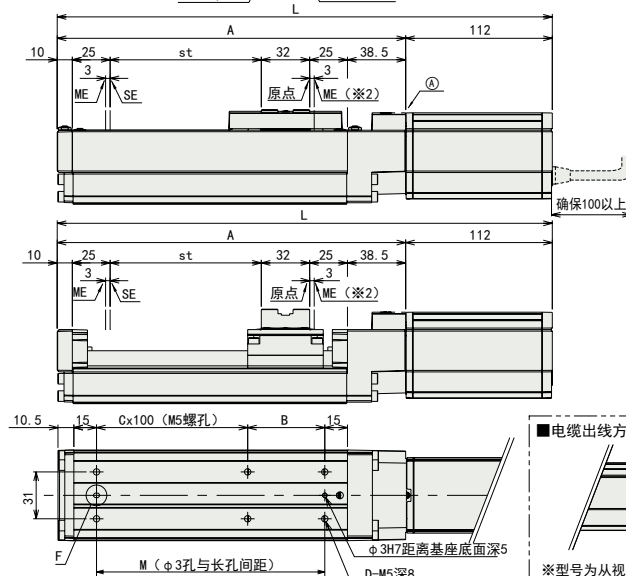
(带盖板)



(无盖板)



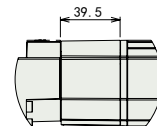
(共通)



特规对应介绍

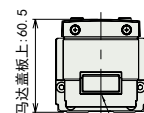
卷末 P. 15

- (※1) 连接马达·编码器电缆(一体型)。(电缆的详情请参考卷末 P59)
- (※2) 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME), 请充分注意与周围物体间的干涉。
ME: 机械末端
SE: 行程末端
- (※3) 计算 Ma 力矩时的基准位置。

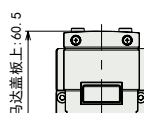


带刹车规格

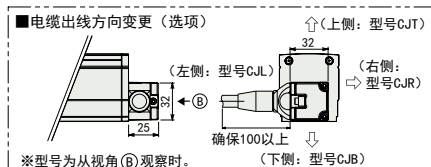
(※上图中的刹车单元位于部位④处。)



马达·编码器电缆连接口(※1)



马达·编码器电缆连接口(※1)










■行程—尺寸·质量

※带刹车型质量增加 0.4kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5
A	180.5	230.5	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5
B	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	8	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
M	101	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851
质量 (kg)	带外壳	1.6	1.7	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0
	无外壳	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-30I①-②-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537
		ASEP-C-30I①-②-2-0	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-③-④-②-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.2A	—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-③-④-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—	→ P631
定位点型		ACON-C-30I①-②-2-0	最大定位点数 512 点	512 点			—	—
安全等级对应 定位点型	ACON-CG-30I①-②-2-0	—						
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-30I①-②-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)			—	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-30I①-②-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				—	
串行通信型		ACON-SE-30I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	
程序 控制型		ASEL-CS-1-30I①-②-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点			—	→ P675

※ASEL的型号为1轴规格。
※③为轴数(1~8)。

※①为省电对应时, 记入记号(LA)。
※④为现场总线网络种类记号。

※②为I/O种类(NP/PN)。

- 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

RCA2-SA2AR

电缸 细小型滑块型 马达单元型折返型 本体宽20mm 24V伺服马达 滚珠丝杆规格

■型号项目	RCA2	—	SA2AR	—	I	—	5	—		—		—	A3	—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项
					增量型规格 ※使用简易绝对单元时型号也为「I」。		5: 伺服马达 SW		4: 4mm 2: 2mm 1: 1mm		25: 25mm 5 100: 100mm (每 25mm)		A3: ASEP MSEP		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度		请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明 记。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



上图为马达左折返规格 (ML)。

技术资料

卷末 P.5



- (1) 负载质量是以加速度 0.3G 条件下动作时的值
加速度的上限即为上述值。
- (2) 因为无法选用刹车, 垂直使用时断电后, 滑块可能下降, 使用时务必注意。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	额定推力 (N)	重复定位 精度 (mm)	行程 (mm)
RCA2-SA2AR-I-5-4-①-A3-②-③	5	滚珠丝杆	4	0.5 0.25	21.4	±0.02	25~100 (每25mm)
RCA2-SA2AR-I-5-2-①-A3-②-③			2	1 0.5	42.3		
RCA2-SA2AR-I-5-1-①-A3-②-③			1	2 1	85.5		

■行程与最高速度

导程	行程	25 (mm)	50~100 (mm)
滚珠丝杆	4	180	200
	2	100	
	1	50	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格
25	—
50	—
75	—
100	—

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)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

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

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
马达右侧折返	MR	→卷末 P52	免费
马达左侧折返	ML	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ4mm 滚珠C10
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
导轨	直线导轨
动态负载允许力矩 (※)	Ma:0.22N·M Mb:0.31N·M Mc:0.28N·M
允许负载伸出长	Ma、Mb、Mc方向40mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)
行走寿命	5,000km

(※) 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

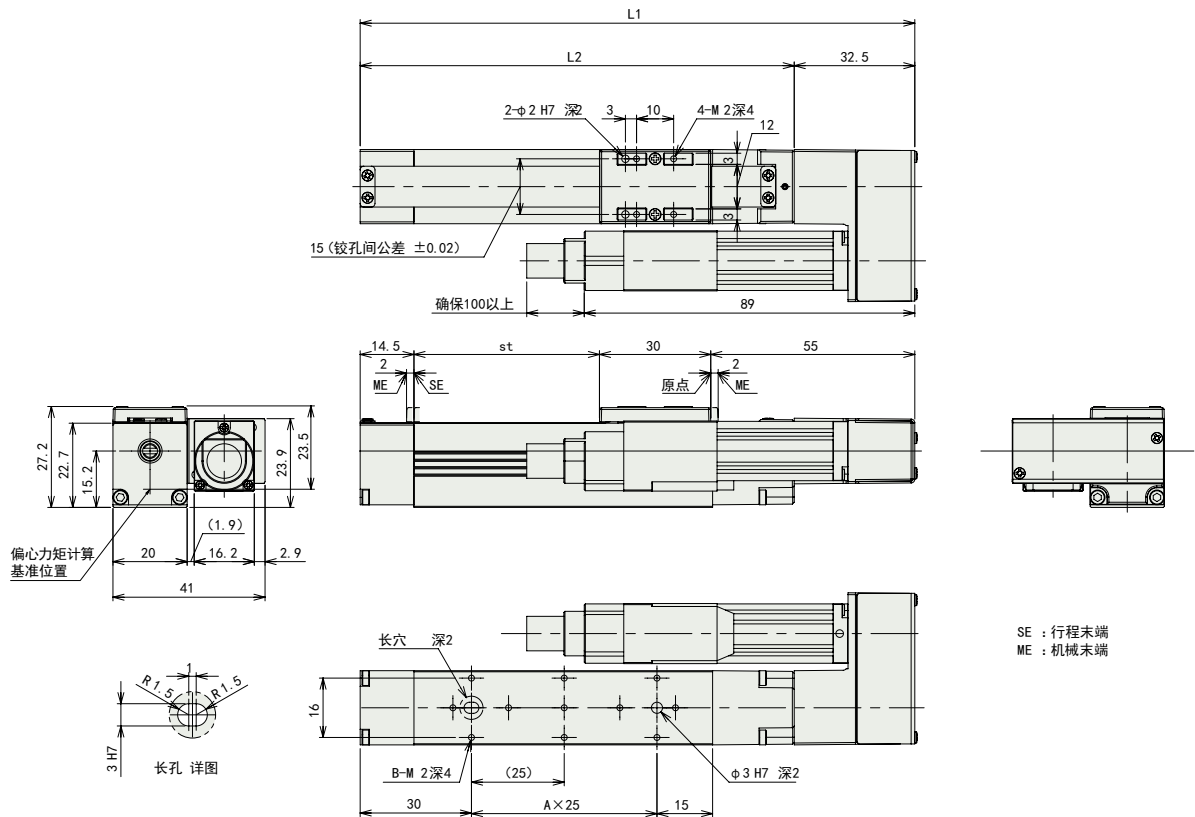
特规对应介绍

卷末P.15



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

※ 下图为马达左折返规格（ML）的图纸。



行程—尺寸・质量

行程	25	50	75	100
L1	124.5	149.5	174.5	199.5
L2	92	117	142	167
A	1	2	3	4
B	4	6	8	10
质量 (kg)	0.23	0.25	0.26	0.28

适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

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		ASEP-C-5SI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法进行操作的简单控制器	3 点	DC24V	额定 1A 最大 2A	—	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-①-①-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-①-①-①-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				

※①为I/O种类（NP/PN）。

※②为轴数（1~8）。

※③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

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

RCA2-SA3R

电缸 滑块型 本体宽 32mm 伺服马达 马达折返规格

■型号项目	RCA2	—	SA3R	—	I	—	10	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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「J」。		10: 伺服马达 10W		6: 6mm 4: 4mm 2: 2mm		50: 50mm 5 300: 300mm (每 50mm)		A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度		请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR。请务必明 记。		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



省电对应



上图为马达左折返规格 (ML)。

技术资料

卷末 P.5



- (1) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 2 与垂直使用为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
- (2) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA3R-I-10-6-①-②-③-④	10	6	1	0.5	28	50~300 (每 50mm)
RCA2-SA3R-I-10-4-①-②-③-④		4	2	1	43	
RCA2-SA3R-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	

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

■行程与最高速度

导程	行程	
	50 ~ 300 (每 50mm)	
6	300	
4	200	
2	100	

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

① 行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

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)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

※ 连接马达・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)

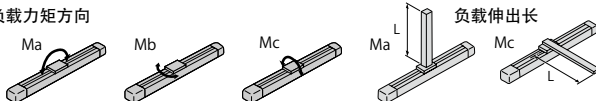
名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 5.0N·m Mb: 7.1N·m Mc: 7.9N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 1.96N·m Mb: 2.84N·m Mc: 3.14N·m
允许负载伸出长	100mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



负载伸出长

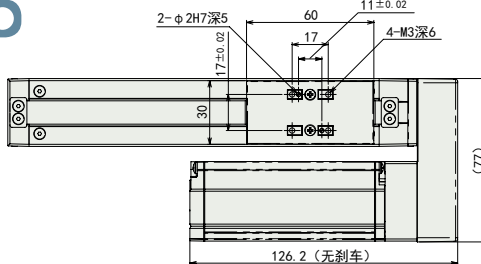
尺寸图

CAD 图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp



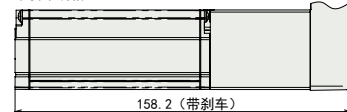
(带盖板)



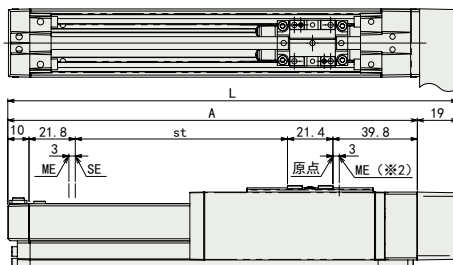
特规对应介绍

卷末 P. 15

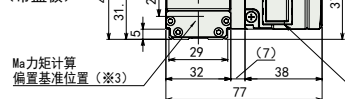
带刹车规格



(无盖板)



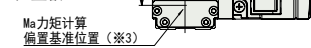
(带盖板)



Ma 力矩计算
偏差基准位置 (※3)

马达·编码器电缆
连接口 (※1)

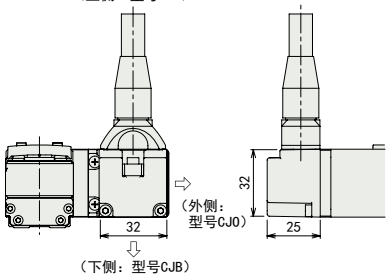
(无盖板)



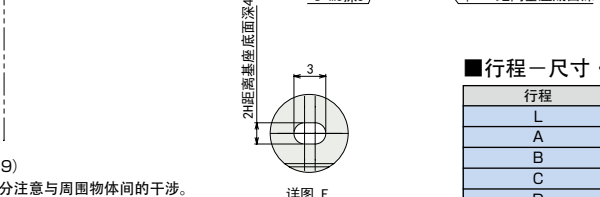
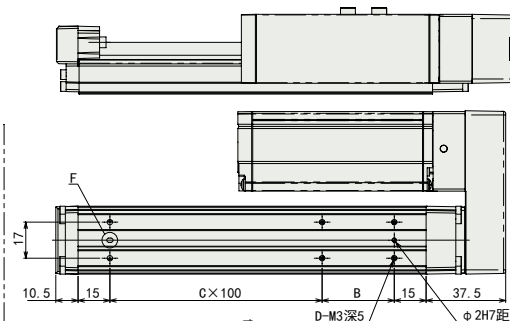
Ma 力矩计算
偏差基准位置 (※3)

【电缆出线方向变更】(选项)

(上侧: 型号CJT)



(下侧: 型号CJB)



详图 F

※带刹车车型质量增加 0.2kg。

行程·尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300
L	162	212	262	312	362	412
A	143	193	243	293	343	393
B	84	34	84	34	84	34
C	0	1	1	2	2	3
D	4	6	6	8	8	10
质量 (kg)						
带外壳	0.7	0.7	0.8	0.9	0.9	1.0
无外壳	0.6	0.7	0.7	0.8	0.8	0.9

- (※1) 连接马达·编码器电缆为一体型电缆。(参考卷末 P59)
- (※2) 原点复位时滑块会一直移动到 ME(机械末端), 请充分注意与周围物体间的干涉。
- ME: 机械末端
- SE: 行程末端
- (※3) 计算 Ma 力矩时的基准位置。

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-10I①-②-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537
		ASEP-C-10I①-②-2-0	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-③~④-②-0	最多可以连接8轴 PIO 控制定位点型	256 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-③~④-②-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位点型				—	→ P563
定位点型		ACON-C-10I①-②-2-0	最大定位点数 512 点	512 点	DC24V	(省电机规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P631
安全等级对应定位点型		ACON-CG-10I①-②-2-0					—	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-10I①-②-2-0	差动式线驱动器对应脉冲串输入型	(—)	DC24V	(省电机规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P631
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-10I①-②-2-0	集电极开路对应脉冲串输入型				—	
串行通信型		ACON-SE-10I①-N-0-0	串行通信专用型	64 点	DC24V	(省电机规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P675
程序控制型		ASEL-CS-1-10I①-②-2-0	支持编程式动作支持最大2轴动作	1500 点	DC24V	(省电机规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P675

※ASEL的型号为1轴规格。

※①为省电机对应时, 记入记号 (LA)。

※③为轴数 (1~8)。

※④为现场总线网络种类记号。

※②为I/O种类 (NP/PN)。

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

RCA2-SA4R

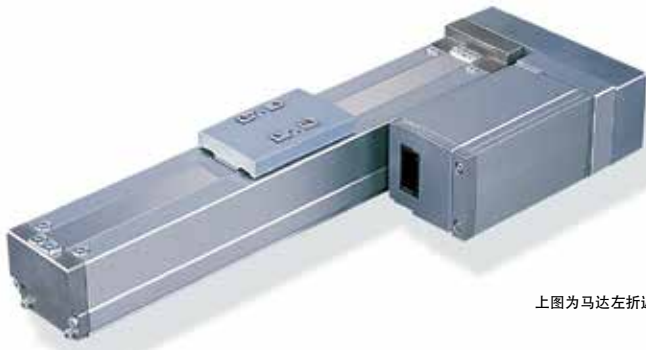
电缸 滑块型 本体宽 40mm 伺服马达 马达折返规格

■型号项目	RCA2	—	SA4R	—	I	—	20	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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」。		20: 伺服马达 20W		10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm		50: 50mm 5 500: 500mm (每 50mm)		A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度		请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR。请务必明 记。		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



省电对应



上图为马达左折返规格 (ML)。

技术资料

卷末 P. 5



- (1) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 2.5 与垂直使用为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (2) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA2-SA4R-I-20-10-①-②-③-④	20	10	2	1	34	50~500 (每50mm)
RCA2-SA4R-I-20-5-①-②-③-④		5	4	1.5	68	
RCA2-SA4R-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	6	3	136	

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

■行程与最高速度

导程	行程	50 ~ 500 (每 50mm)
	行程 (mm)	
10		500
5		250
2.5		125

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

① 行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

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)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

※ 连接马达・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)

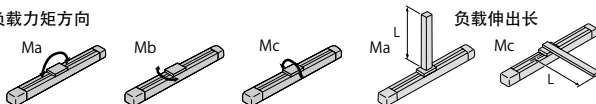
名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 8\text{mm}$ 滚珠 C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm 以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 6.8N·m Mb: 9.7N·m Mc: 13.3N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 3.04N·m Mb: 4.31N·m Mc: 5.00N·m
允许负载伸出长	120mm 以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH 以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



负载伸出长

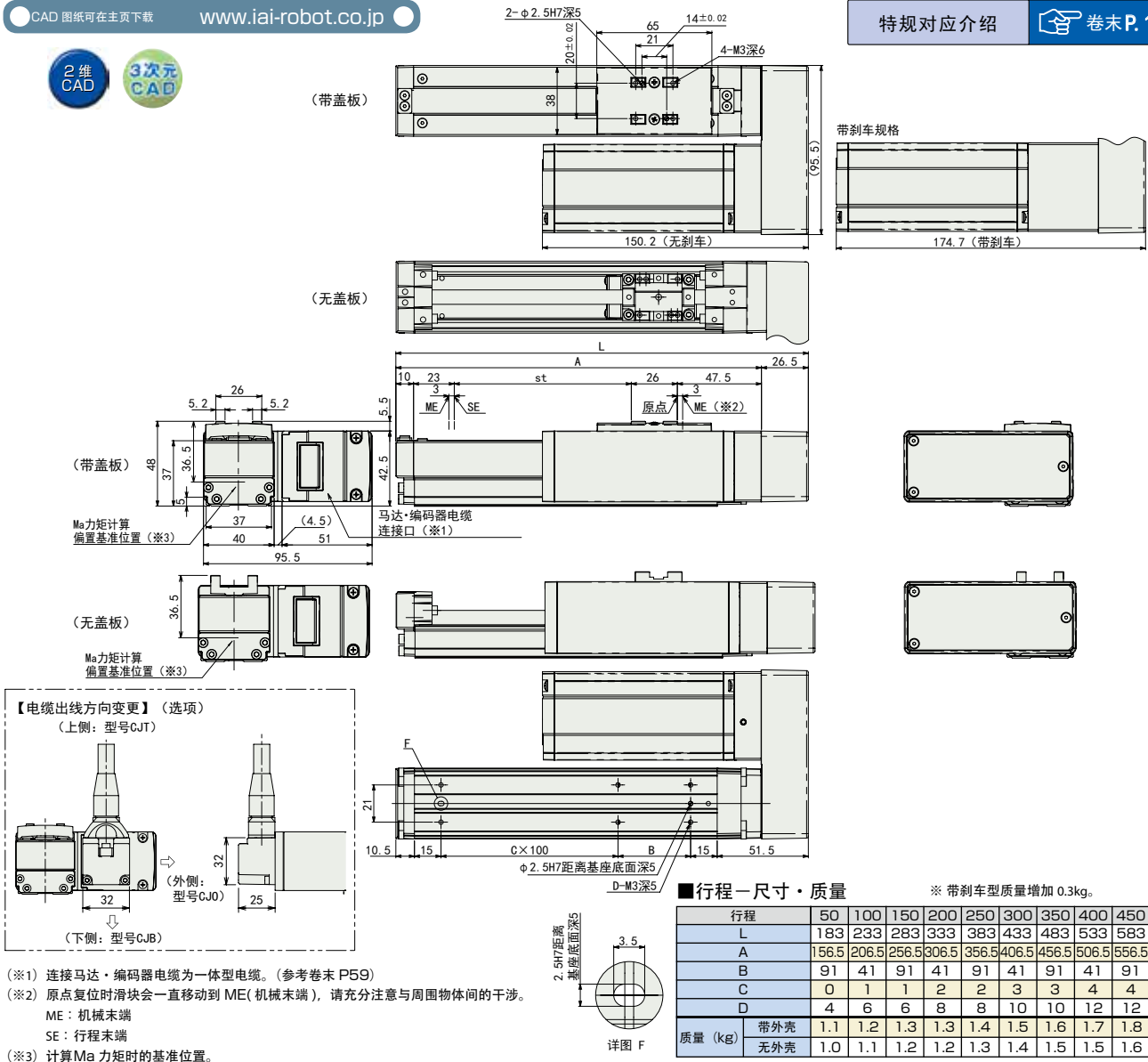
尺寸图

CAD 图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp










特规对应介绍

卷末 P. 15



②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-20SI①-②-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537
		ASEP-C-20SI①-②-2-0	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-③-④-⑤-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.7A 最大 5.1A (省电规格) 额定 1.7A 最大 3.4A	—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-③-④-⑤-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—	→ P631
定位点型		ACON-C-20SI①-②-2-0	最大定位点数 512 点	512 点			—	→ P631
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20SI①-②-2-0					—	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20SI①-②-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)			—	→ P675
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20SI①-②-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				—	
串行通信型		ACON-SE-20SI①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	→ P675
程序 控制型		ASEL-CS-1-20SI①-②-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点			—	→ P675

※ASEL的型号为1轴规格。
※③为轴数 (1~8)。

※①为省电对应时, 记入记号 (LA)。
※④为现场总线网络种类记号。

※⑤为I/O种类 (NP/PN)。

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

RCA2-SA5R

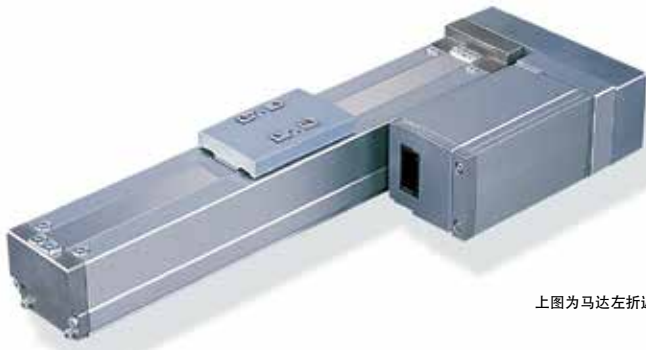
电缸 滑块型 本体宽 50mm 伺服马达 马达折返规格

■型号项目	RCA2-SA5R	I	20					
系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	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」。	20:伺服马达 20W	12:12mm 6:6mm 3:3mm	50:50mm S 800:800mm (每50mm)	A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP	N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度	请参考 选项一览表 ※马达折返方向为ML 或MR, 请务必明 记。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



省电对应



上图为马达左折返规格 (ML)。

技术资料

卷末 P.5



- (1) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 与垂直使用为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
- (2) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA2-SA5R-I-20-12-①-②-③-④	20	12	3 1	17	50~800 (每50mm)
RCA2-SA5R-I-20-6-①-②-③-④		6	6 1.5	34	
RCA2-SA5R-I-20-3-①-②-③-④		3	9 3	68	

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

■行程与最高速度

导程	50~550 (每50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

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)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

- ※ 连接马达・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)

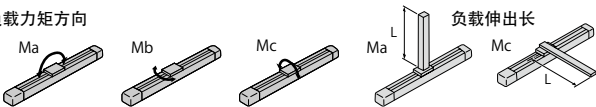
名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 10.2N·m Mb: 14.6N·m Mc: 22.4N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 3.92N·m Mb: 5.58N·m Mc: 8.53N·m
允许负载伸出长	130mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

CAD 图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp



(带盖板)

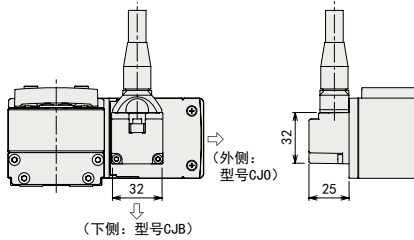
(无盖板)

(带盖板)

(无盖板)

【电缆出线方向变更】(选项)

(上侧: 型号CJT)



(※1) 连接马达・编码器电缆为一体型电缆。(参考卷末 P59)

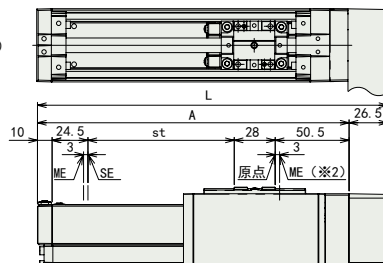
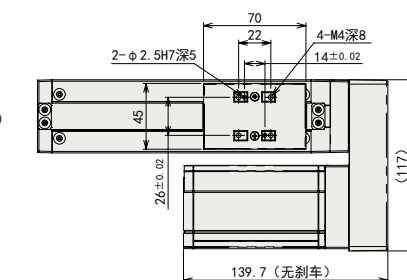
(卷末 P59 参照)

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

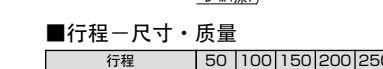
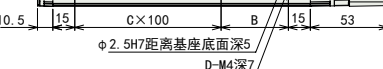
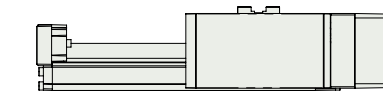
ME: 机械末端

SE: 行程末端

(※3) 计算Ma 力矩时的基准位置。



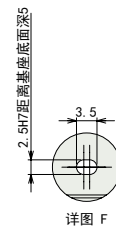
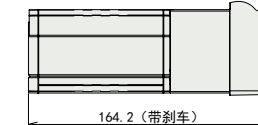
马达・编码器电缆
连接口 (※1)



特规对应介绍

卷末 P. 15

带刹车规格










■行程・尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 0.4kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	189.5	239.5	289.5	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5
A	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913
B	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
质量 (kg)	带外壳		1.5	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3
	无外壳		1.4	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-20I①-②-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537
		ASEP-C-20I①-②-2-0	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-③-④-②-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-③-④-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—	→ P631
定位点型		ACON-C-20I①-②-2-0	最大定位点数 512 点	512 点			—	→ P631
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I①-②-2-0					—	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①-②-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)			—	→ P675
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I①-②-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				—	
串行通信型		ACON-SE-20I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	
程序 控制型		ASEL-CS-1-20I①-②-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点			—	

※ASEL的型号为1轴规格。
※③为轴数 (1~8)。

※①为省电对应时, 记入记号 (LA)。
※④为现场总线网络种类记号。

※②为I/O种类 (NP/PN)。

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

RCA2-SA6R

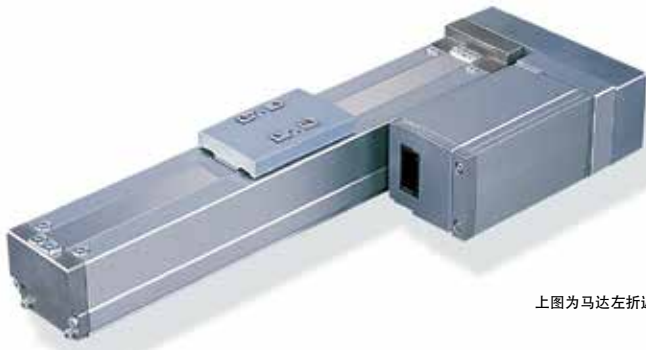
电缸 滑块型 本体宽 60mm 伺服马达 马达折返规格

■型号项目	RCA2	—	SA6R	—	I	—	30	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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」。		30:伺服马达 30W		12:12mm 6: 6mm 3: 3mm		50:50mm 5 800:800mm (每 50mm)		A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度		请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR。请务必明 记。		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



省电对应



上图为马达左折返规格 (ML)。

技术资料

卷末P.5



- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 与垂直使用为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量	额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg) 垂直 (kg)		
RCA2-SA6R-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4 1.5	26	50~800 (每50mm)
RCA2-SA6R-I-30-6-①-②-③-④		6	7 2	53	
RCA2-SA6R-I-30-3-①-②-③-④		3	10 4	105	

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

■行程与最高速度

行程 导程	50 ~ 550 (每 50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
3	150	140	120	105	90	80

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格	
	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—
650	—	—
700	—	—
750	—	—
800	—	—

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)	—
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

※ 连接马达・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)

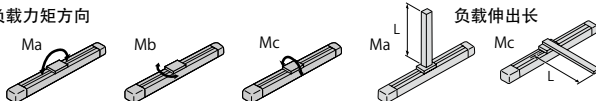
名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
无外壳	NCO	→卷末 P52	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 17.6N·m Mb: 25.2N·m Mc: 44.5N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 4.31N·m Mb: 6.17N·m Mc: 10.98N·m
允许负载伸出长	150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



负载伸出长

尺寸图

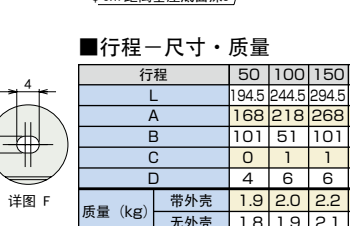
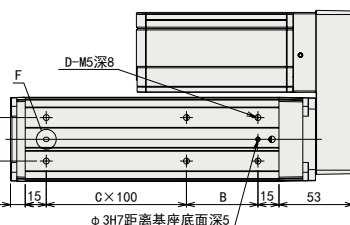
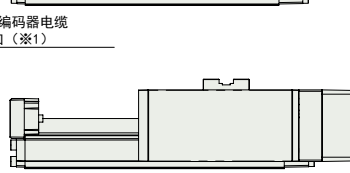
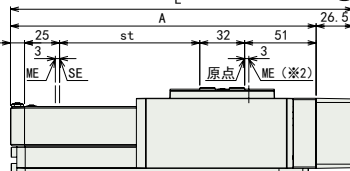
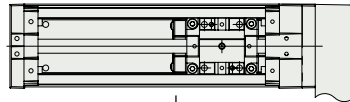
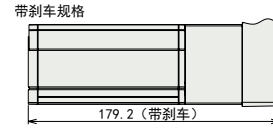
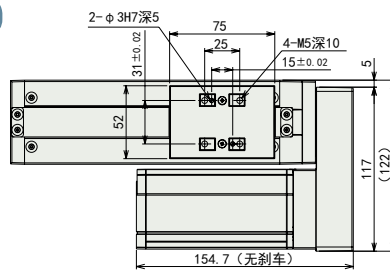
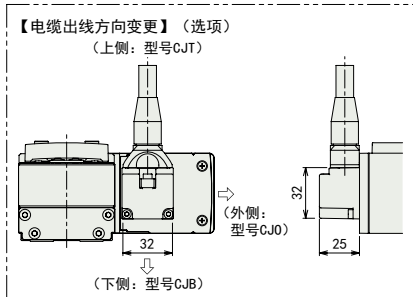
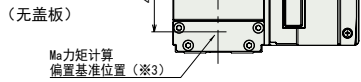
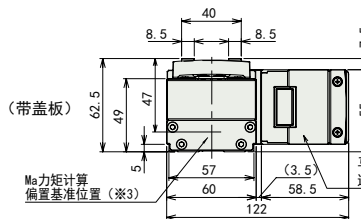
CAD 图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp



- (※1) 连接马达・编码器电缆（一体型电缆）。
（卷末 P59 参照）
- (※2) 原点复位时滑块会一直移动到机械末端（ME），
请充分注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端
SE：行程末端
- (※3) 计算Ma 力矩时的基准位置。

（带盖板）

（无盖板）










■行程—尺寸・质量

※带刹车型质量增加 0.4kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	194.5	244.5	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5
A	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918
B	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51	101	51
C	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
质量 (kg)	带外壳	1.9	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1	4.3
	无外壳	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
电磁阀型		AMEC-C-30I①-②-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537	
		ASEP-C-30I①-②-2-0	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-③~④-②-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.2A	—	→ P563	
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-③~④-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—	→ P631	
定位点型		ACON-C-30I①-②-2-0	最大定位点数 512 点	512 点			—	—	
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-30I①-②-2-0					—		
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-30I①-②-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)			—	—	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-30I①-②-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				—		
串行通信型		ACON-SE-30I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	—	→ P675
程序 控制型		ASEL-CS-1-30I①-②-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点			—		

※ASEL的型号为1轴规格。
※③为轴数 (1~8)。

※①为省电对应时，记入记号 (LA)。
※④为现场总线网络种类记号。

※⑤为I/O种类 (NP/PN)。

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

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

RCA-SA4C

电缸 滑块型 本体宽 40mm 24V 伺服马达 联轴器规格

■型号项目	RCA	—	SA4C	—	<div></div>	—	20	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>
系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项	
				I: 增量型规格 A: 绝对型规格		20: 伺服马达 20W		10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm		50: 50mm — 400: 400mm (每 50mm)		A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP		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。

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

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

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



高加减速对应

省电对应

(导程 2.5 除外)



技术资料

卷末 P. 5

A

※ 本产品在上图A部装有位置调整螺丝。
(请参考右页尺寸图)



- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以下述加速度动作时的值: 标准规格/省电对应为 0.3G (导程 2.5 为 0.2G)、高加减速规格为 1G (导程 2.5 除外)。
(即使降低加减速, 负载能力也不会增加)
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6
RCA-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2
RCA-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4

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

■行程与最高速度

行程	50 ~ 400 (每 50mm)
10	665
5	330
2.5	165

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—

④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)	—
指定长度	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。

⑤选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→卷末 P47	—
高加减速对应	HA	→卷末 P50	免费
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—
滑块垫片	SS	→卷末 P55	—

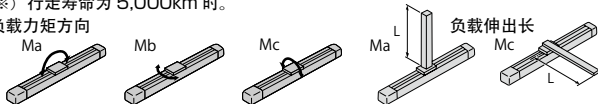
※ 高减速规格与滑块部滚子规格不兼容。
※ 高减速规格与导程 2.5 规格不兼容。
※ 高减速规格与省电对应规格不兼容。

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 8\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 6.9N·m Mb: 9.9N·m Mc: 17.0N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
允许负载伸出长	Ma方向120mm以下 Mb Mc方向120mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

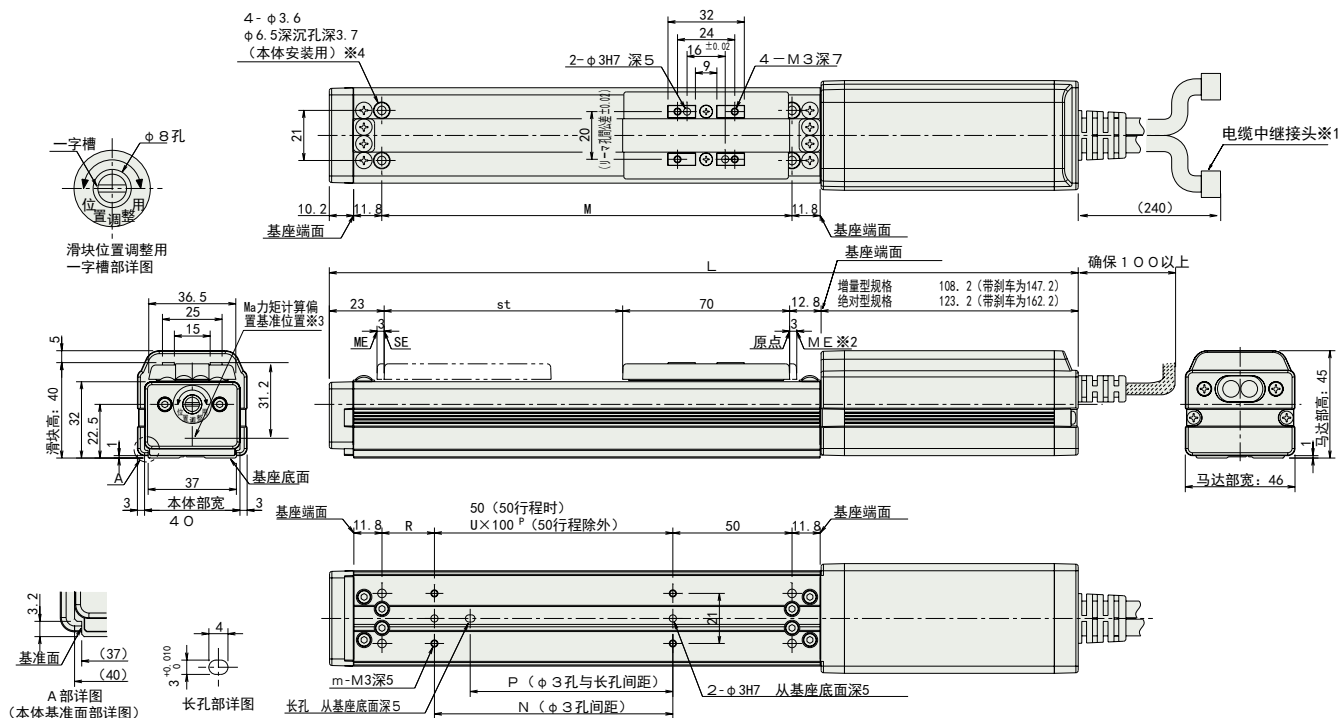


- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端 SE：行程末端
- ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

- ※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时，可能会因基座发生扭曲，而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔，建议使用行程 200mm 以下的机型。

特规对应介绍

 卷末P. 15










■行程一尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 0.3kg。

行程		50	100	150	200	250	300	350	400	
L	增量型	无刹车	264	314	364	414	464	514	564	614
		带刹车	303	353	403	453	503	553	603	653
	绝对型	无刹车	279	329	379	429	479	529	579	629
		带刹车	318	368	418	468	518	568	618	668
M		122	172	222	272	322	372	422	472	
N		50	100	100	200	200	300	300	400	
P		35	85	85	185	185	285	285	385	
R		22	22	72	22	72	22	72	22	
U		—	1	1	2	2	3	3	4	
m		4	4	4	6	6	8	8	10	
质量 (kg)		0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	

③适用控制器

RCA系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页		
电磁阀型		AMEC-C-20I①②③-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537		
		ASEP-C-20I①②③-2-0	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-④⑤⑥⑦⑧-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点			DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型						—	
定位点型		ACON-C-20I①②③-2-0	最大定位点数 512 点	512 点					—	→ P631
安全等级对应 定位点型	ACON-CG-20I①②③-2-0	—								
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①②③-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)					—	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I①②③-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型						—	
串行通信型		ACON-SE-20I①②-N-0-0	串行通信 专用型	64 点					—	
程序 控制型		ASEL-CS-1-20①②③④-2-0	支持程式动作 支持最大2轴动作	1500 点					—	→ P675

※ASEL的型号为1轴规格。
※Ⅲ为I/O种类(NP/PN)。

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。
※Ⅳ为轴数(1~8)。

※Ⅱ为高加减速对应、省电对应时记入记号(HA/LA)。
※Ⅴ为现场总线网络种类记号。

滑块型

标准型

伺服
马达
(24V)

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

RCA-SA5C

电缸 滑块型 本体宽 52mm 24V 伺服马达 联轴器规格

■型号项目	RCA	—	SA5C	—		—	20	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项		
					I: 增量型规格 A: 绝对型规格		20: 伺服马达 20W		20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm		50: 50mm 5 500: 500mm (每 50mm)		A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP		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		

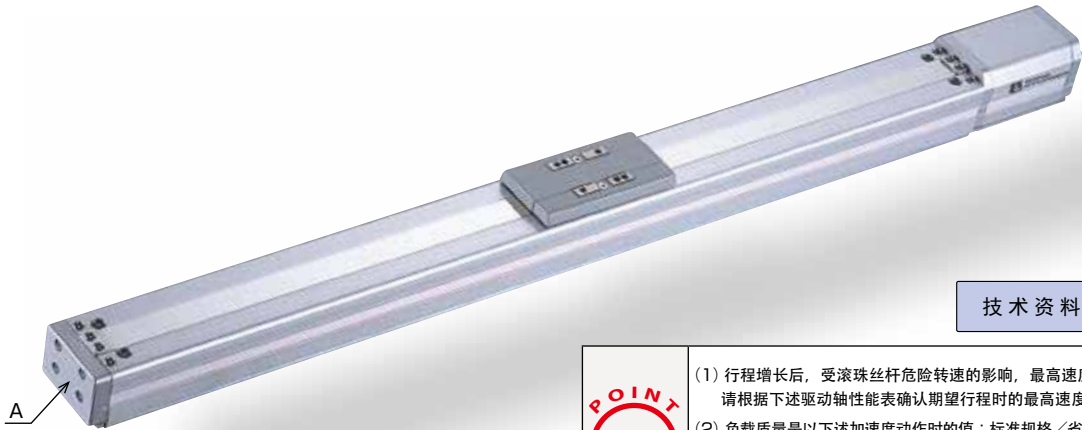
※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。
※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。
使用简易绝对单元时型号也为「U」。



高加减速对应

省电对应

(导程 3 除外)



※ 本产品在上图A部装有位置调整用螺丝。
(请参考右页尺寸图)



- (1) 行程增长后，受滚珠丝杆危险转速的影响，最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以下述加速度动作时的值：标准规格/省电对应为 0.3G (导程 3 为 0.2G)、高加减速规格为 0.8G (导程 3 除外)。
(即使降低加减速，负载能力也不会增加)
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

技术资料

卷末P. 5

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCA-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤	20	20	2	0.5	10.7	50~500 (每50mm)
RCA-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCA-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCA-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

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

■行程与最高速度

导程	行程	
	50 ~ 450 (每 50mm)	500 (mm)
20	1300 (800)	1300 (800)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

※ 〈 〉 内为垂直使用时的值 (单位为 mm/s)

① 编码器种类/② 行程—价格表 (标准价格)

② 行程 (mm)	标准价格	
	① 编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④ 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)	—
指定长度	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。

⑤ 选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→ 卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→ 卷末 P47	—
高加减速对应	HA	→ 卷末 P50	免费
原点确认传感器	HS	→ 卷末 P50	—
省电对应	LA	→ 卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→ 卷末 P55	—

※ 高减速规格与滑块部滚子规格不兼容。
※ 高减速规格与导程 3 规格不兼容。
※ 高减速规格与省电对应规格不兼容。

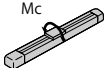
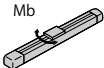
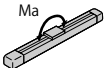
驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度 (※1)	$\pm 0.02\text{mm}$ [$\pm 0.03\text{mm}$]
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 18.6Nm Mb: 26.6Nm Mc: 47.5Nm
动态负载允许力矩 (※2)	Ma: 4.9Nm Mb: 6.8Nm Mc: 11.7Nm
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb Mc方向150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

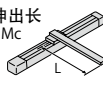
(※1) 【 1 】 内为导程 20mm 规格的值。

(※2) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



负载伸出长



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

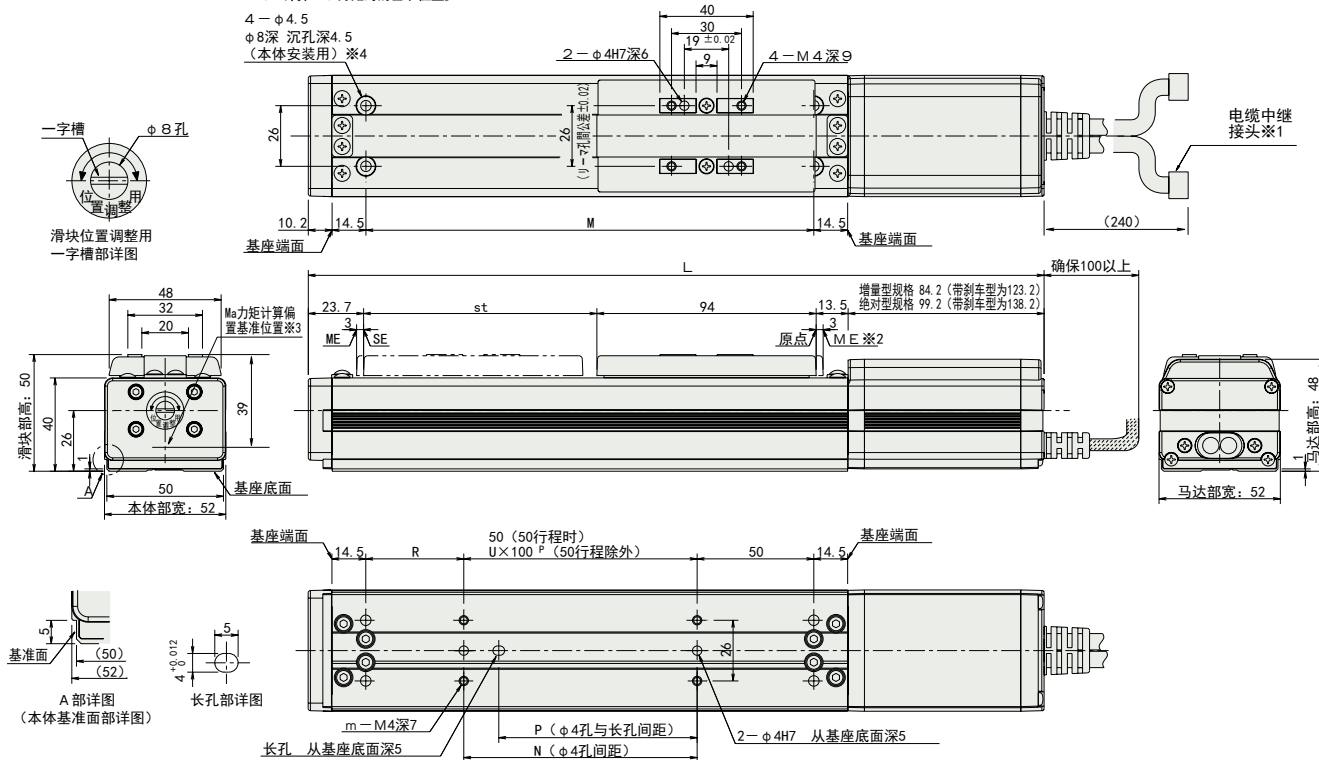
特规对应介绍

卷末P.15



- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末P59。
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端 SE：行程末端
※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

- ※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时，可能会因基座发生扭曲，而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔，建议使用行程 300mm 以下的机型。










■行程・尺寸・质量

※带刹车型质量增加 0.3kg。

行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	增量型	无刹车	265.4	315.4	365.4	415.4	465.4	515.4	565.4	615.4	665.4	715.4
	绝对型	带刹车	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4	754.4
		无刹车	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
		带刹车	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
M		142	192	242	292	342	392	442	492	542	592	
N		50	100	100	200	200	300	300	400	400	500	
P		35	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
R		42	42	92	42	92	42	92	42	92	42	
U		—	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
m		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	
质量 (kg)		1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	

③适用控制器

RCA系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-20I①②③-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537
		ASEP-C-20I①②③-2-0	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-④⑤⑥⑦⑧-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧-V-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—	
定位点型		ACON-C-20I①②③-2-0	最大定位点数 512 点	512 点			—	→ P631
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I①②③-2-0					—	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①②③-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)			—	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I①②③-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				—	
串行通信型		ACON-SE-20I①②③-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	
程序 控制型		ASEL-CS-1-20①②③④-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点			—	→ P675

※ASEL的型号为1轴规格。
※③为I/O种类 (NP/PN)。

※①为编码器的种类 (I:增量型/A:绝对型)。
※④为轴数 (1~8)。

※①②为高加速对应、省电对应时记入记号 (HA/LA)。
※⑦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

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

RCA-SA6C

电缸 滑块型 本体宽 58mm 24V 伺服马达 联轴器规格

■型号项目

RCA

—

SA6C

—

—

30

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

I:增量型规格

30:伺服马达

20:20mm

50:50mm

A1:ACON

N:无

请参考

A:绝对型规格

30W

12:12mm

5

ASEL

P:1m

选项一览表

6:6mm

600:600mm

A3:AMEC

S:3m

M:5m

X□□:指定长度

3:3mm

(每50mm)

ASEP

R□□:机械电缆

MSEP

※型号项目的详细内容请参考前页 P47。

※绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。

使用简易绝对单元时型号也为「U」。


CE

RoHS

高加减速对应

省电对应

(导程 3 除外)



A

※本产品在上图A部装有位置调整用螺丝。

(请参考右页尺寸图)

POINT

选型注意

(1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
(2) 负载质量是以下述加速度动作时的值:标准规格/省电对应为 0.3G (导程 3 除外)。
(即使降低加减速, 负载能力也不会增加)
(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

技术资料

卷末P.5

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤	30	20	3	0.5	15.8
RCA-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2
RCA-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4
RCA-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8

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

■行程与最高速度

行程	50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
20	1300 (800)	1160 (800)	990 (800)	
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

※< >内为垂直使用时的值 (单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

④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)	—
指定长度	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。

⑤选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→卷末 P47	—
高加减速对应	HA	→卷末 P50	免费
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

※高减速规格与滑块部滚子规格不兼容。
※高减速规格与导程 3 规格不兼容。
※高减速规格与省电对应规格不兼容。

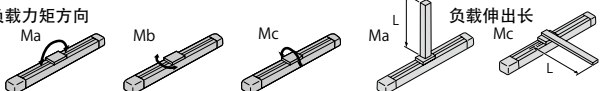
驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 ϕ 10mm 滚珠C10
重复定位精度 (※1)	$\pm 0.02\text{mm}$ [$\pm 0.03\text{mm}$]
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 38.3Nm Mb: 54.7Nm Mc: 81.0Nm
动态负载允许力矩 (※2)	Ma: 8.9Nm Mb: 12.7Nm Mc: 18.6Nm
允许负载伸出长	Ma方向220mm以下 Mb Mc方向220mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※1) 【】内为导程 20mm 规格的值。

(※2) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



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

RCA-SA4D

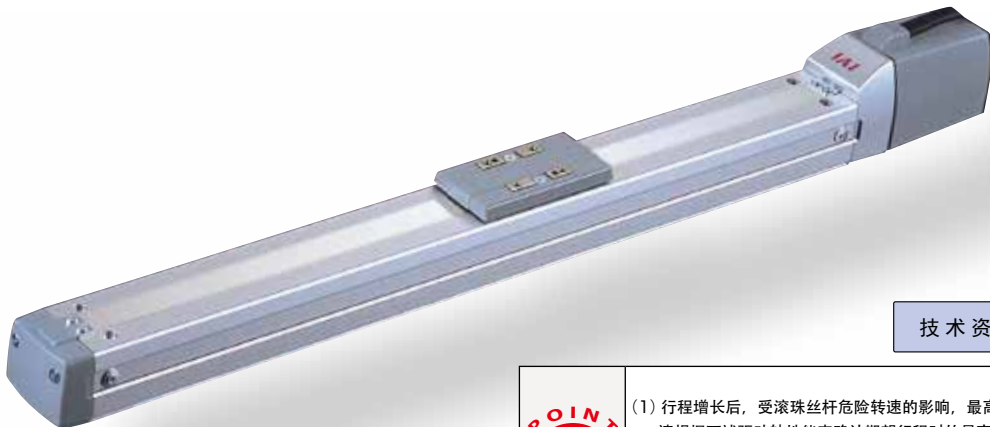
电缸 滑块型 本体宽 40mm 24V 伺服马达 马达直联规格

■型号项目	RCA	—	SA4D	—		—	20	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项		
					I: 增量型规格 A: 绝对型规格		20: 伺服马达 20W		10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm		50: 50mm 5 300: 300mm (每 50mm)		A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP		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。
※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。
使用简易绝对单元时型号也为「U」。



省电对应



技术资料

卷末P. 5



- (1) 行程增长后，受滚珠丝杆危险转速的影响，最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 2.5 为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量	额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCA-SA4D-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6
RCA-SA4D-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2
RCA-SA4D-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4

50~300 (每 50mm)

■行程与最高速度

行程	50~300 (每 50mm)
导程	
10	665
5	330
2.5	165

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

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

④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)	—
指定长度	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。

⑤选项价格表 (标准价格)

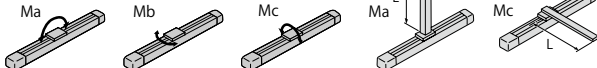
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→卷末 P47	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 6.9N·m Mb: 9.9N·m Mc: 17.0N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
允许负载伸出长	Ma方向120mm以下 Mb Mc方向120mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

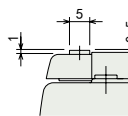
www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

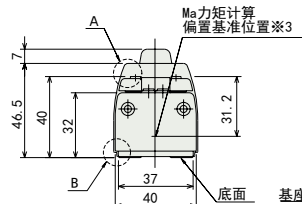
卷末 P. 15

2 维
CAD

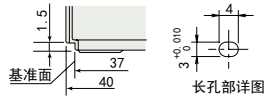
※ 要变更原点方向时，必须送回我公司进行调整，所以请加以注意。
※ 反原点规格 (NM) 时以从反马达方向的 ME 返回约 2.2mm 的位置作为原点。



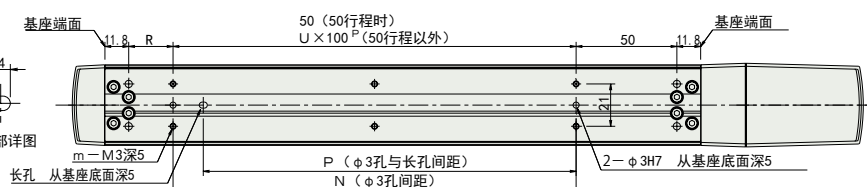
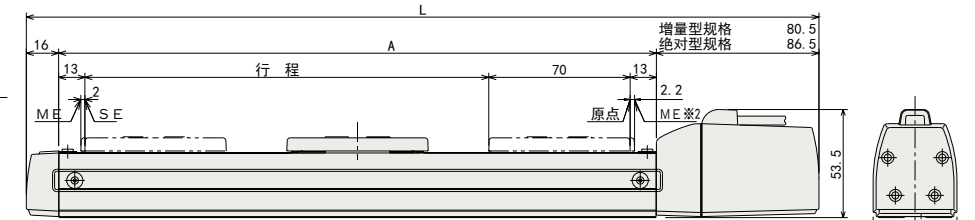
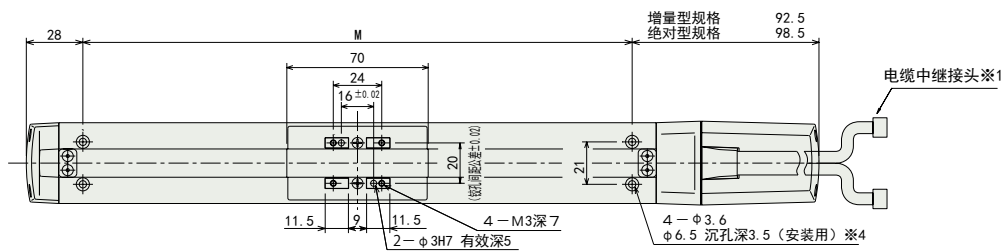
A部详图



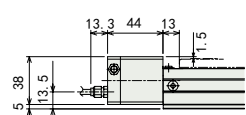
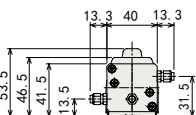
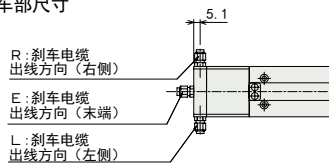
B部详图



长孔部详图



刹车部尺寸



- ※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端 SE：行程末端
※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。
※4 仅使用基准面上的安装孔进行固定时，可能会因基准面发生扭曲，而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基准面上的安装孔，建议使用行程 200mm 以下的机型。

行程·尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300
L 增量型	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
L 绝对型	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5
A	146	196	246	296	346	396
M	122	172	222	272	322	372
N	50	100	100	200	200	300
P	35	85	85	185	185	285
R	22	22	72	22	72	22
U	—	1	1	2	2	3
m	4	4	4	6	6	8
质量 (kg)	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1

※带刹车规格全长 (L) 增加28mm (末端出线增加41.3mm)，质量增加0.2kg。

③适用控制器

RCA系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-20I①②③-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537
		ASEP-C-20I①②③-2-0	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-④⑤⑥⑦⑧-2-0	最多可以连接8轴 PIO 控制定位型	256 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧-V⑨-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位型				—	→ P631
定位点型		ACON-C-20I①②③-2-0	最大定位点数 512 点	512 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P631
安全等级对应定位点型		ACON-CG-20I①②③-2-0					—	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①②③-2-0	差动式线驱动器对应脉冲串输入型	(—)	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P631
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I①②③-2-0	集电极开路对应脉冲串输入型				—	
串行通信型		ACON-SE-20I①②③-N-0-0	串行通信专用型	64 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P675
程序控制型		ASEL-CS-1-20①②③-2-0	支持编程式动作支持最大2轴动作	1500 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	

※ASEL的型号为1轴规格。
※③为I/O种类 (NP/PN)。

※①为编码器的种类 (I:增量型/A:绝对型)。
※④为轴数 (1~8)。

※⑤为省电对应时记入记号 (LA)。
※⑥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

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

RCA-SA5D

电缸 滑块型 本体宽 52mm 24V 伺服马达 马达直联规格

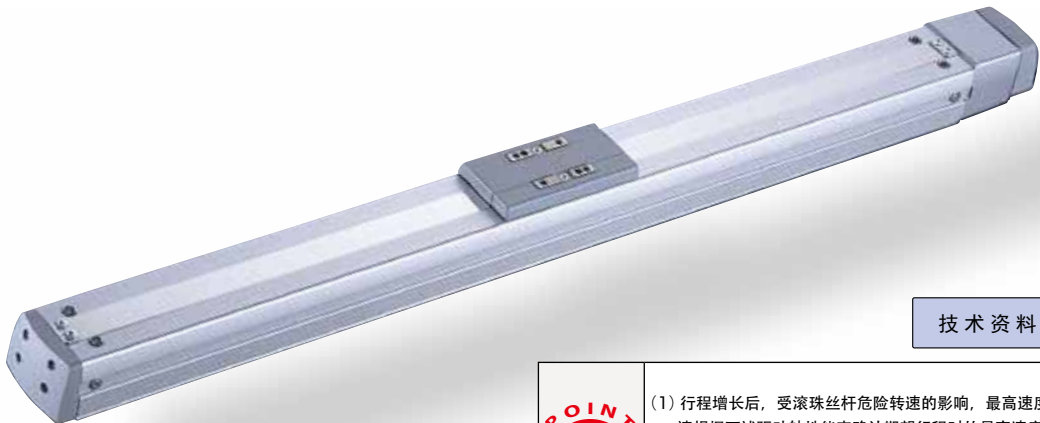
■型号项目	RCA	—	SA5D	—	<div></div>	—	20	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项		
					I: 增量型规格 A: 绝对型规格		20: 伺服马达 20W		12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm		50: 50mm 5 500: 500mm (每 50mm)		A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP		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。

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



省电对应



技术资料

卷末P. 5



- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7
RCA-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3
RCA-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7

50~500 (每 50mm)

■行程与最高速度

行程 导程	50 ~ 450 (每 50mm)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

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

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④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)	—
指定长度	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。

⑤选项价格表 (标准价格)

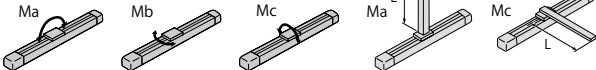
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→卷末 P47	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 18.6Nm Mb: 26.6Nm Mc: 47.5Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 4.9Nm Mb: 6.8Nm Mc: 11.7Nm
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb Mc方向150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

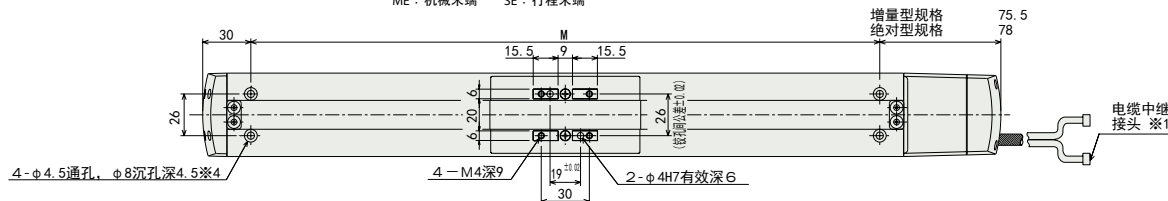
www.iai-robot.co.jp

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

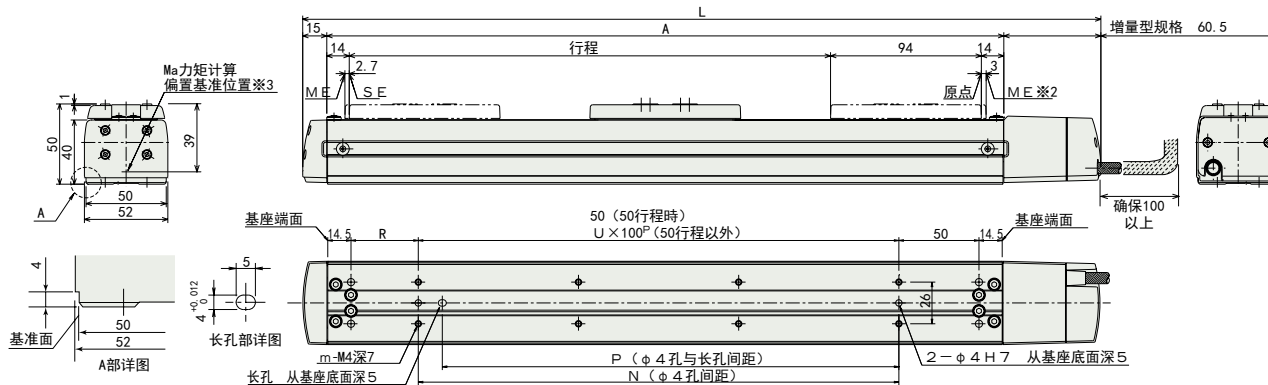
特规对应介绍

卷末 P. 15

2 维
CAD



- ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。
※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时, 可能会因基座发生扭曲, 而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔, 建议使用行程 300mm 以下的机型。

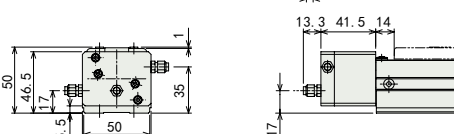


刹车部尺寸

R: 刹车右侧出线方向

E: 刹车末端出线方向

L: 刹车左侧出线方向










※带刹车型全长 (L) 增加26.5mm
(末端出线为39.8mm),
质量增加0.3kg。

行程—尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L 增量型	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
质量 (kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1

③适用控制器

RCA系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
电磁阀型		AMEC-C-20I①②③-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537	
		ASEP-C-20I①②③-2-0	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-④⑤⑥⑦⑧-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P563	
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—	→ P631	
定位点型		ACON-C-20I①②③-2-0	最大定位点数 512 点	512 点			—	—	
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I①②③-2-0					—		
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①②③-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)			—	—	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I①②③-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				—		
串行通信型		ACON-SE-20I①②③-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	—	→ P675
程序 控制型		ASEL-CS-1-20①②③④⑤-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点			—		

※ASEL的型号为1轴规格。
※②为I/O种类 (NP/PN)。

※①为编码器的种类 (I:增量型/A:绝对型)。
※④为轴数 (1~8)。

※⑤为省电对应时记入记号 (LA)。
※⑥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

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

RCA-SA6D

电缸 滑块型 本体宽 58mm 24V 伺服马达 马达直联规格

■型号项目	RCA	—	SA6D	—	<div></div>	—	30	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项	—	
					I: 增量型规格 A: 绝对型规格		30: 伺服马达 30W		12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm		50: 50mm 5 600: 600mm (每 50mm)		A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP		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。

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



省电对应



技术资料

卷末P. 5



- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2
RCA-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4
RCA-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8

50~600 (每 50mm)

■行程与最高速度

行程 (mm)	50~450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

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

(单位为 mm/s)

① 编码器种类 / ② 行程 — 价格表 (标准价格)

② 行程 (mm)	标准价格	
	① 编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

④ 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)	—
指定长度	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。

⑤ 选项价格表 (标准价格)

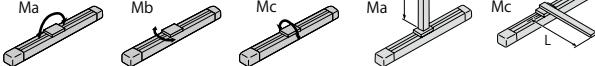
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→ 卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→ 卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→ 卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→ 卷末 P47	—
省电对应	LA	→ 卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→ 卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠 C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm 以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 38.3Nm Mb: 54.7Nm Mc: 81.0Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 8.9Nm Mb: 12.7Nm Mc: 18.6Nm
允许负载伸出长	Ma 方向 220mm 以下 Mb Mc 方向 220mm 以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH 以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

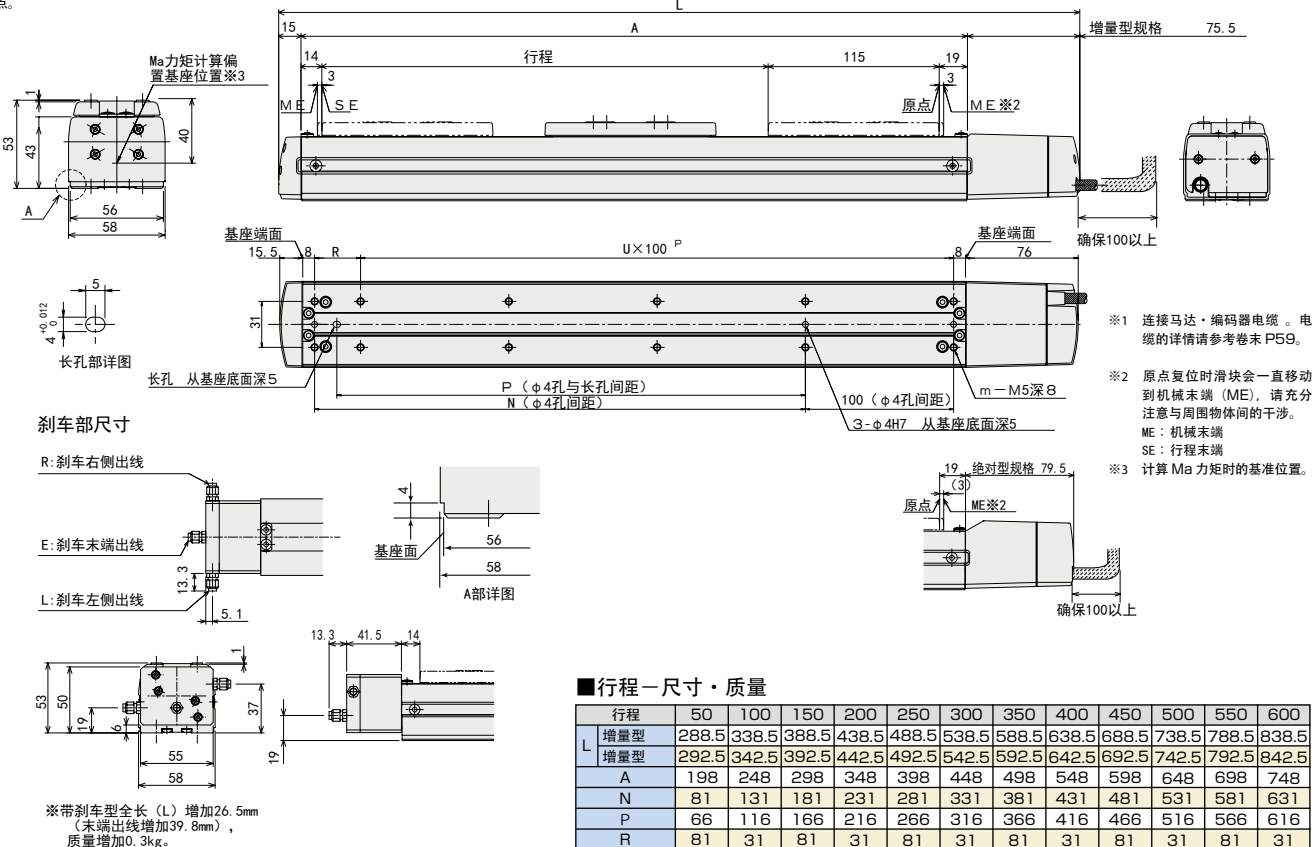
www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

卷末 P. 15

2 维
CAD

※ 要变更原点方向时，必须送回我公司进行调整，所以请加以注意。
※ 反原点规格 (NM) 时，以从反马达方向的 ME 返回约 3mm 的位置作为原点。



- 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

RCA-SS4D

电缸 滑块型 本体宽 40mm 24V 伺服马达 马达直联规格 铁制基座型

■型号项目

RCA

—

SS4D

—

I

—

20

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

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」。

20:伺服马达
20W

10:10mm
5: 5mm
2.5:2.5mm

50:50mm
300:300mm
(每 50mm)

A1:ACON
ASEL
A3:AMEC
ASEP
MSEP

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

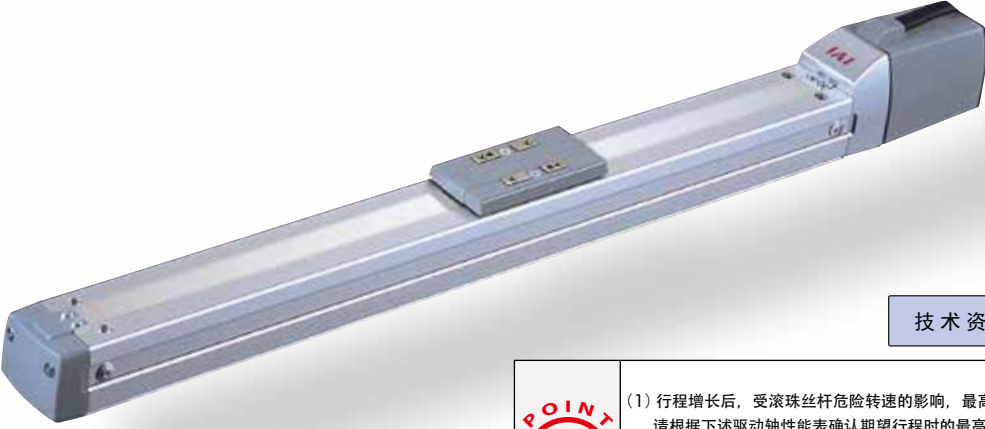
请参考
选项一览表


※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

CE

RoHS

省电对应



技术资料  卷末P. 5

POINT

选型注意

(1) 行程增长后，受滚珠丝杆危险转速的影响，最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
(2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 2.5 为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量	额定推力	行程
			水平 (kg) 垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-SS4D-I-20-10-①-②-③-④	20	10	4 1	19.6	50~300 (每 50mm)
RCA-SS4D-I-20-5-①-②-③-④		5	6 2.5	39.2	
RCA-SS4D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	8 4.5	78.4	

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

■行程与最高速度

行程	50~300 (每 50mm)
导程	
10	665
5	330
2.5	165

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—

③电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
指定长度	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。

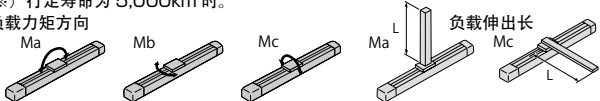
④选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→卷末 P42	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 6.9Nm Mb: 9.9Nm Mc: 17.0Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 2.7Nm Mb: 3.9Nm Mc: 6.8Nm
允许负载伸出长	Ma方向120mm以下 Mb Mc方向120mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。
负载力矩方向



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

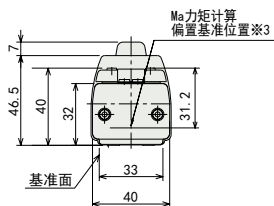
www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

卷末 P. 15

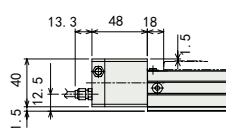
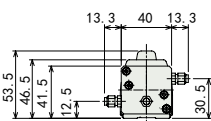
2 维
CAD

※ 要变更原点方向时，必须送回我公司进行调整，所以请加以注意。
※ 反原点规格 (NM) 时，以从反马达方向的 ME 返回约 2.2mm 的位置作为原点。

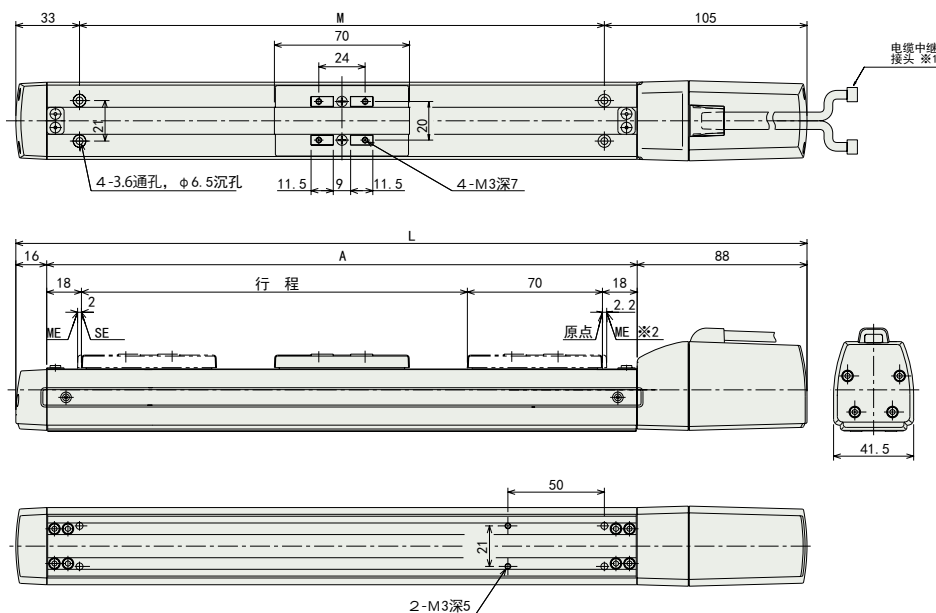


刹车部尺寸

R: 刹车电缆
出线方向 (右侧)
E: 刹车电缆
出线方向 (末端)
L: 刹车电缆
出线方向 (左侧)



※带刹车车型全长 (L) 增加32mm
(末端出线增加45.3mm)，
质量增加0.2kg。










- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。
ME: 机械末端 SE: 行程末端
※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

行程一尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300
L	260	310	360	410	460	510
A	156	206	256	306	356	406
M	122	172	222	272	322	372
质量 (kg)	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页		
电磁阀型		AMEC-C-20I①-②-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537		
		ASEP-C-20I①-②-2-0	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-③-④-②-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				—	→ P563		
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-③-④-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点						
定位点型		ACON-C-20I①-②-2-0	最大定位点数 512 点	512 点			DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P631
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I①-②-2-0							—	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①-②-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)					—	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I①-②-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型						—	
串行通信型		ACON-SE-20I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点					—	
程序 控制型		ASEL-CS-1-20I①-②-2-0	支持程式式动作 支持最大2轴动作	1500 点					—	→ P675

※ASEL的型号为1轴规格。
※③为轴数 (1~8)。

※①为省电对应时记入记号 (LA)。
※④为现场总线网络种类记号。

※②为I/O种类 (NP/PN)。

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

伺服
马达
(24V)

伺服
马达
(200V)

线性
伺服
马达

RCA-SS5D

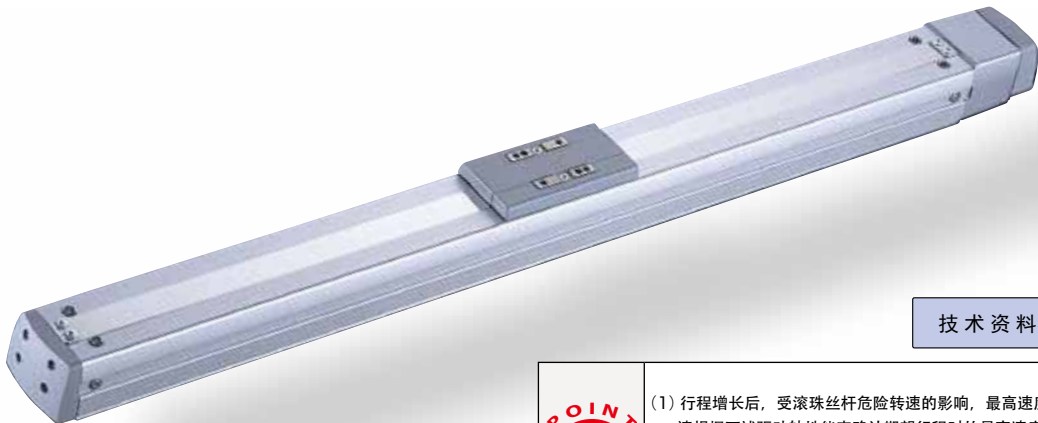
电缸 滑块型 本体宽 52mm 24V 伺服马达 马达直联规格 铁制基座型

■型号项目	RCA	—	SS5D	—	I	—	20	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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」。		20:伺服马达 20W		12:12mm 6:6mm 3:3mm		50:50mm 5 500:500mm (每50mm)		A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP		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。



省电对应



技术资料

卷末P. 5



- (1) 行程增长后，受滚珠丝杆危险转速的影响，最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA-SS5D-I-20-12-①-②-③-④	20	12	4 1	16.7	50~500 (每50mm)
RCA-SS5D-I-20-6-①-②-③-④		6	8 2	33.3	
RCA-SS5D-I-20-3-①-②-③-④		3	12 4	65.7	

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

■行程与最高速度

行程 导程	50~450 (每50mm)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—

③电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
指定长度	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)

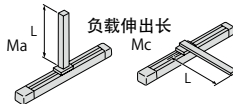
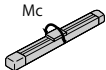
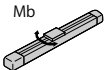
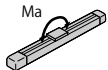
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→卷末 P42	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
基座	材质 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 18.6Nm Mb: 26.6Nm Mc: 47.5Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 4.9Nm Mb: 6.8Nm Mc: 11.7Nm
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb Mc方向150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

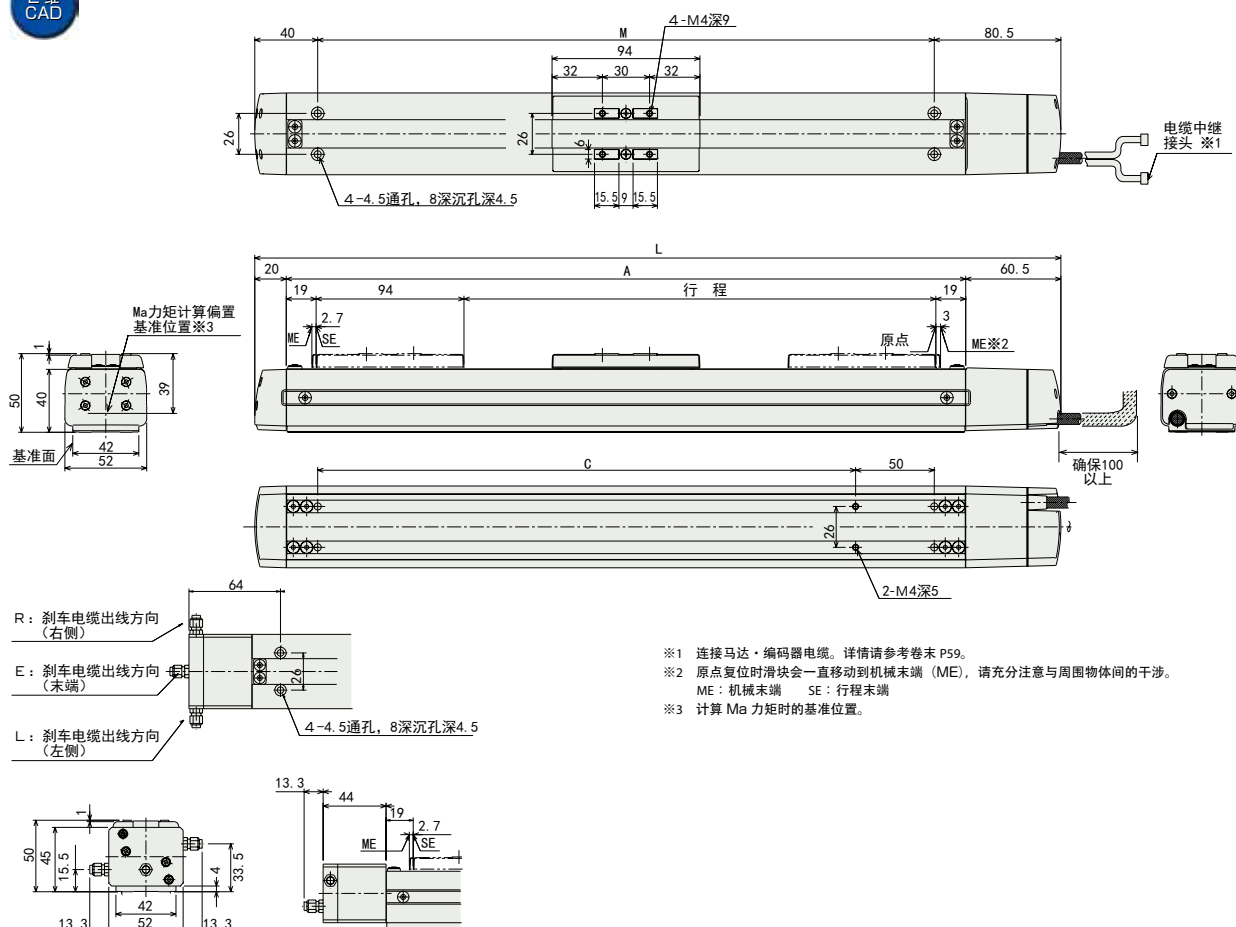
CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

卷末P.15

2 维
CAD



※ 带刹车型全长 (L) 增加 24mm
(末端出线时增加 37.3mm)
质量为 0.3kg。








- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端 SE：行程末端
※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

行程—尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
A	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
C	92	142	192	242	292	342	392	442	492	542
质量 (kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
电磁阀型		AMEC-C-20I①-②-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537	
		ASEP-C-20I①-②-2-0	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-③-④-②-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				—	→ P563	
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-③-④-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			—	→ P631	
定位点型		ACON-C-20I①-②-2-0	最大定位点数 512 点	512 点		DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	—	→ P675
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I①-②-2-0						—	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①-②-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)			(省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P631
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I①-②-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型					—	
串行通信型		ACON-SE-20I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点				—	→ P675
程序 控制型		ASEL-CS-1-20I①-②-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点				—	

※ASEL的型号为1轴规格。
※③为轴数 (1~8)。

※①为省电对应时记入记号 (LA)。
※④为现场总线网络种类记号。

※②为I/O种类 (NP/PN)。

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

RCA-SS6D

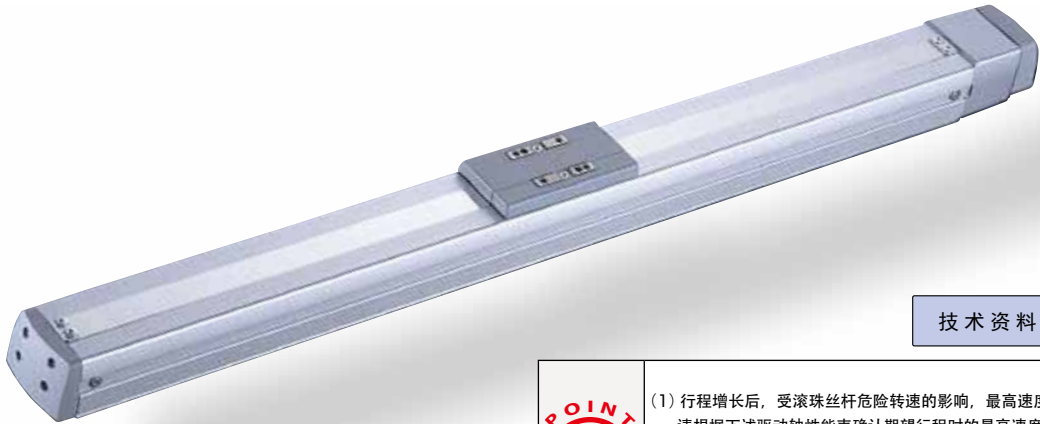
电缸 滑块型 本体宽 58mm 24V 伺服马达 马达直联规格 铁制基座型

■型号项目	RCA	—	SS6D	—	I	—	30	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	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」。		30: 伺服马达 30W		12:12mm 6: 6mm 3: 3mm		50:50mm 5 600:600mm (每 50mm)		A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP		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。



省电对应



技术资料

卷末P. 5



- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA-SS6D-I-30-12-①-②-③-④	30	12	6 1.5	24.2	50~600 (每 50mm)
RCA-SS6D-I-30-6-①-②-③-④		6	12 3	48.4	
RCA-SS6D-I-30-3-①-②-③-④		3	18 6	96.8	

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

■行程与最高速度

行程 导程	50~450 (每 50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(单位为 mm/s)

①行程—价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格
50	—
100	—
150	—
200	—
250	—
300	—
350	—
400	—
450	—
500	—
550	—
600	—

③电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
指定长度	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)

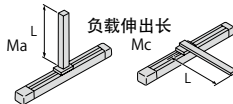
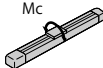
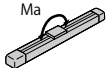
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→卷末 P42	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
基座	材质 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 38.3Nm Mb: 54.7Nm Mc: 81.0Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 8.9Nm Mb: 12.7Nm Mc: 18.6Nm
允许负载伸出长	Ma方向220mm以下 Mb Mc方向220mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



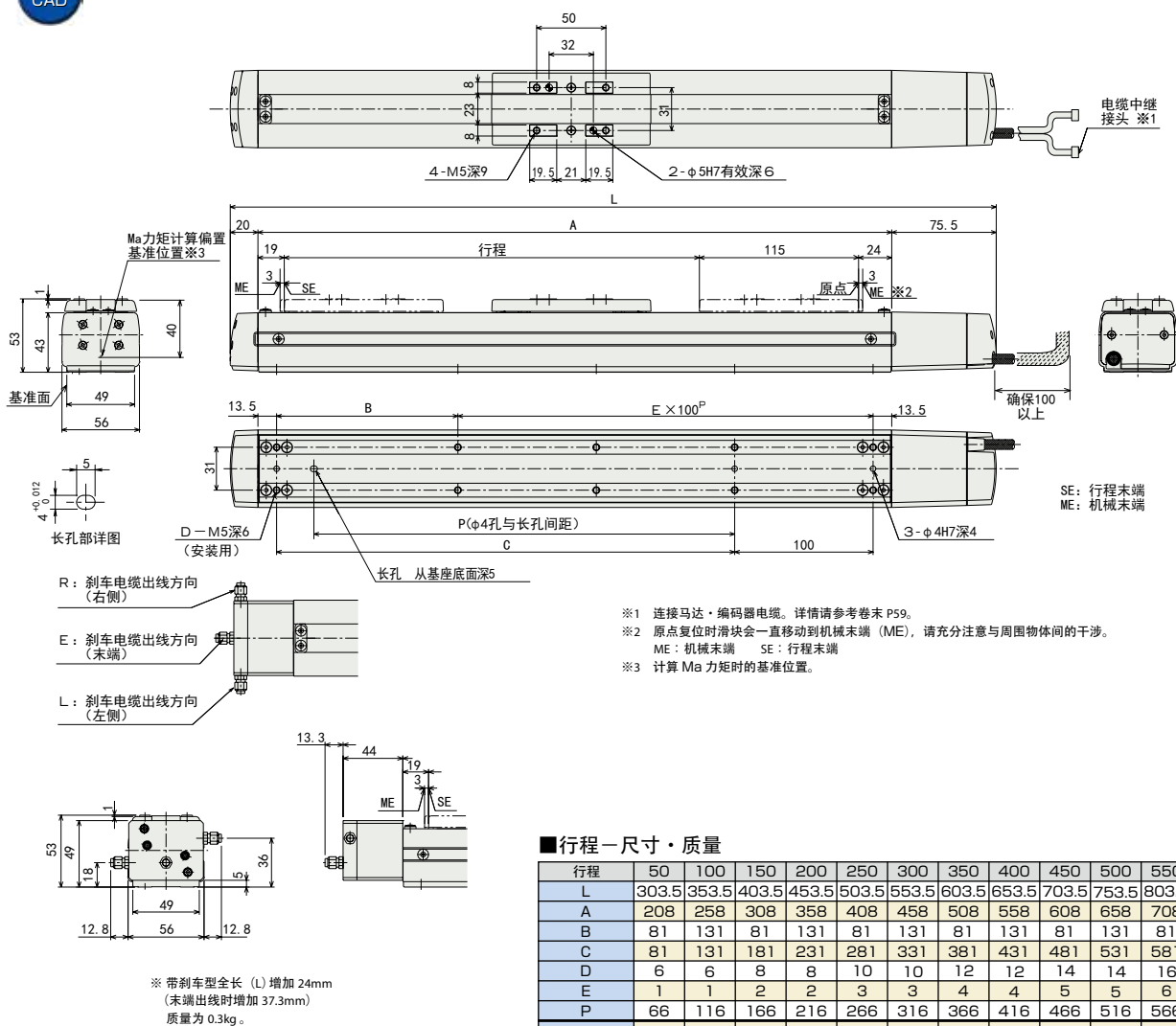
尺寸图

● CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

 卷末P. 15








2 维
CAD

■行程一尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5
A	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758
B	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
C	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
D	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
E	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
质量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7

②适用控制器

RCA2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页		
电磁阀型		AMEC-C-30I①-②-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537		
		ASEP-C-30I①-②-2-0	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-③-~-②-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点			—	→ P563		
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-③-~-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—			
定位点型		ACON-C-30I①-②-2-0	最大定位点数 512 点	512 点			DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	—	→ P631
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-30I①-②-2-0						—		
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-30I①-②-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)				(省电规格) 额定 1.3A 最大 2.2A	—	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-30I①-②-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型					—		
串行通信型		ACON-SE-30I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点				—		
程序 控制型		ASEL-CS-1-30I①-②-2-0	支持程式式动作 支持最大2轴动作	1500 点				—	→ P675	

※ASEL的型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为省电对应时记入记号(LA)。
※Ⅳ为现场总线网络种类记号。

※⑪为I/O种类(NP/PN)。

滑块型

标准型

伺服
马达
(24V)

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

RCA-SA4R

电缸 滑块型 本体宽 40mm 24V 伺服马达 马达折返规格

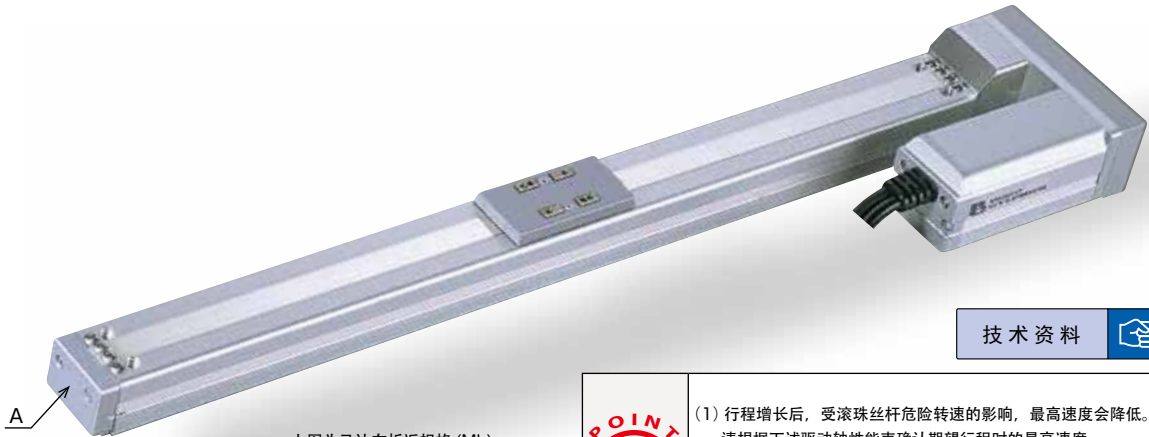
■型号项目	RCA	—	SA4R	—	<div></div>	—	20	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项			
					I: 增量型规格 A: 绝对型规格		20: 伺服马达 20W		10: 10mm 5: 5mm 2.5: 2.5mm		50: 50mm S 400: 400mm (每 50mm)		A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 机械电缆		请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明 记。			
※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。					※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。 使用简易绝对单元时型号也为「U」。															

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

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



省电对应



上图为马达左折返规格 (ML)。

※ 本产品在上图A部装有位置调整螺丝。
(请参考右页尺寸图)



- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 2.5 为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

技术资料

卷末 P. 5

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量	额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCA-SA4R-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6
RCA-SA4R-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2
RCA-SA4R-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4

■行程与最高速度

行程	50 ~ 400 (每 50mm)
导程	
10	665
5	330
2.5	165

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

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—

④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)	—
指定长度	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。

⑤选项价格表 (标准价格)

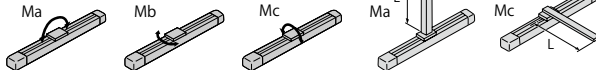
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—
滑块垫片	SS	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 ϕ 8mm 滚轧C10
重复定位精度	± 0.02 mm
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 6.9N·m Mb: 9.9N·m Mc: 17.0N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
允许负载伸出长	Ma方向120mm以下 Mb Mc方向120mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



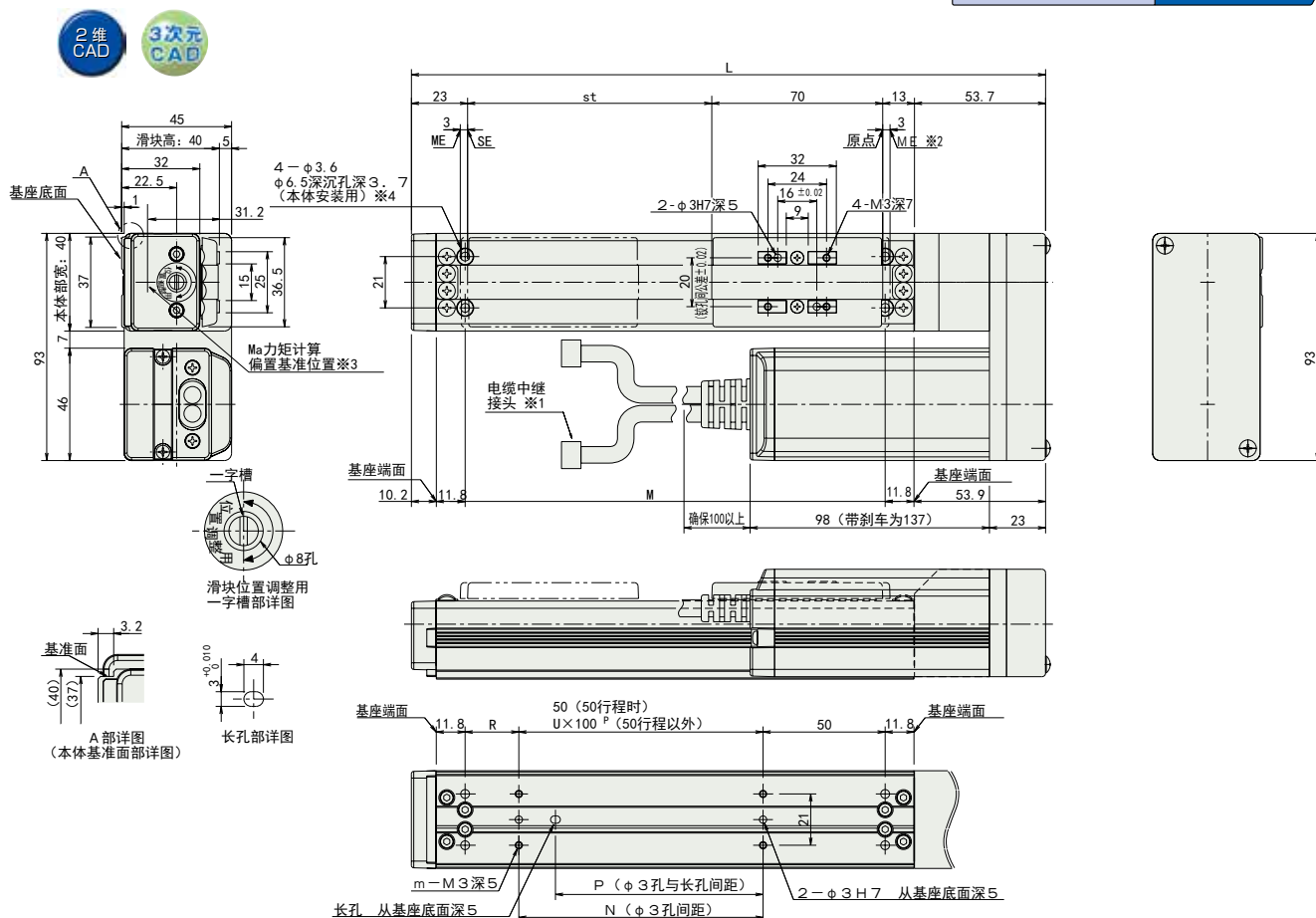
尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

卷末P.15



- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末P59。
 ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。
 ME：机械末端 SE：行程末端
 ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。
 ※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时，可能会因基座发生扭曲，而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔，建议使用行程 200mm 以下的机型。








行程・尺寸・质量

※带刹车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	—	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
质量 (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

③适用控制器

RCA系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-20I①②③-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537
		ASEP-C-20I①②③-2-0	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-④⑤⑥⑦⑧-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧-V-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—	→ P631
定位点型		ACON-C-20I①②③-2-0	最大定位点数 512 点	512 点			—	—
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I①②③-2-0						
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①②③-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)			—	—
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I①②③-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				—	
串行通信型		ACON-SE-20I①②-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	—
程序 控制型		ASEL-CS-1-20①②③-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点			—	

※ASEL的型号为1轴规格。
 ※②为I/O种类 (NP/PN)。

※①为编码器的种类 (I:增量型/A:绝对型)。
 ※④为轴数 (1~8)。

※①②为省电对应时记入记号 (LA)。
 ※⑦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

(24V)

伺服

马达

(200V)

线性

伺服

马达

RCA-SA5R

电缸 滑块型 本体宽 52mm 24V 伺服马达 马达折返规格

■型号项目	RCA	—	SA5R	<div></div>	—	20	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>	—	<div></div>
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项	
					I: 增量型规格 A: 绝对型规格		20: 伺服马达 20W		12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm		50: 50mm 5 500: 500mm (每 50mm)		A1: ACON ASEL A3: AMEC ASEP MSEP		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 机械电缆		请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明 记。	

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

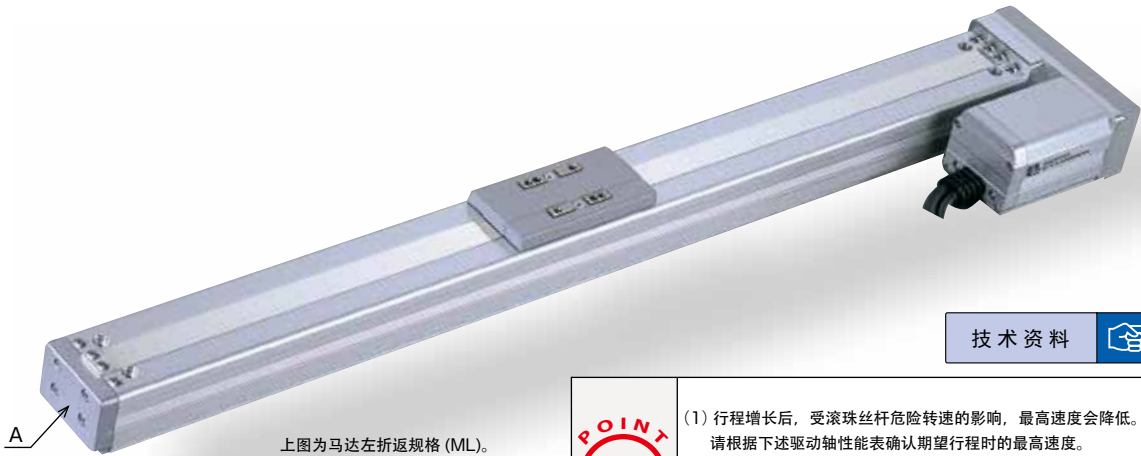
※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。
使用简易绝对单元时型号也为「U」。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

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



省电对应



技术资料

卷末 P. 5

上图为马达左折返规格 (ML)。

※ 本产品在图A部装有位置调整用螺丝。
(请参考右页尺寸图)



- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量	额定推力	行程 (mm)
			水平 (kg) 垂直 (kg)	(N)	
RCA-SA5R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4 1	16.7	50~500 (每 50mm)
RCA-SA5R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8 2	33.3	
RCA-SA5R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12 4	65.7	

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

(单位为 mm/s)

■行程与最高速度

行程	50~450 (每 50mm)	500 (mm)
导程		
12	800	760
6	400	380
3	200	190

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④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)	—
指定长度	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。

⑤选项价格表 (标准价格)

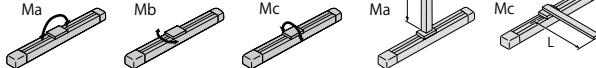
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	—
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 18.6Nm Mb: 26.6Nm Mc: 47.5Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 4.9Nm Mb: 6.8Nm Mc: 11.7Nm
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb Mc方向150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



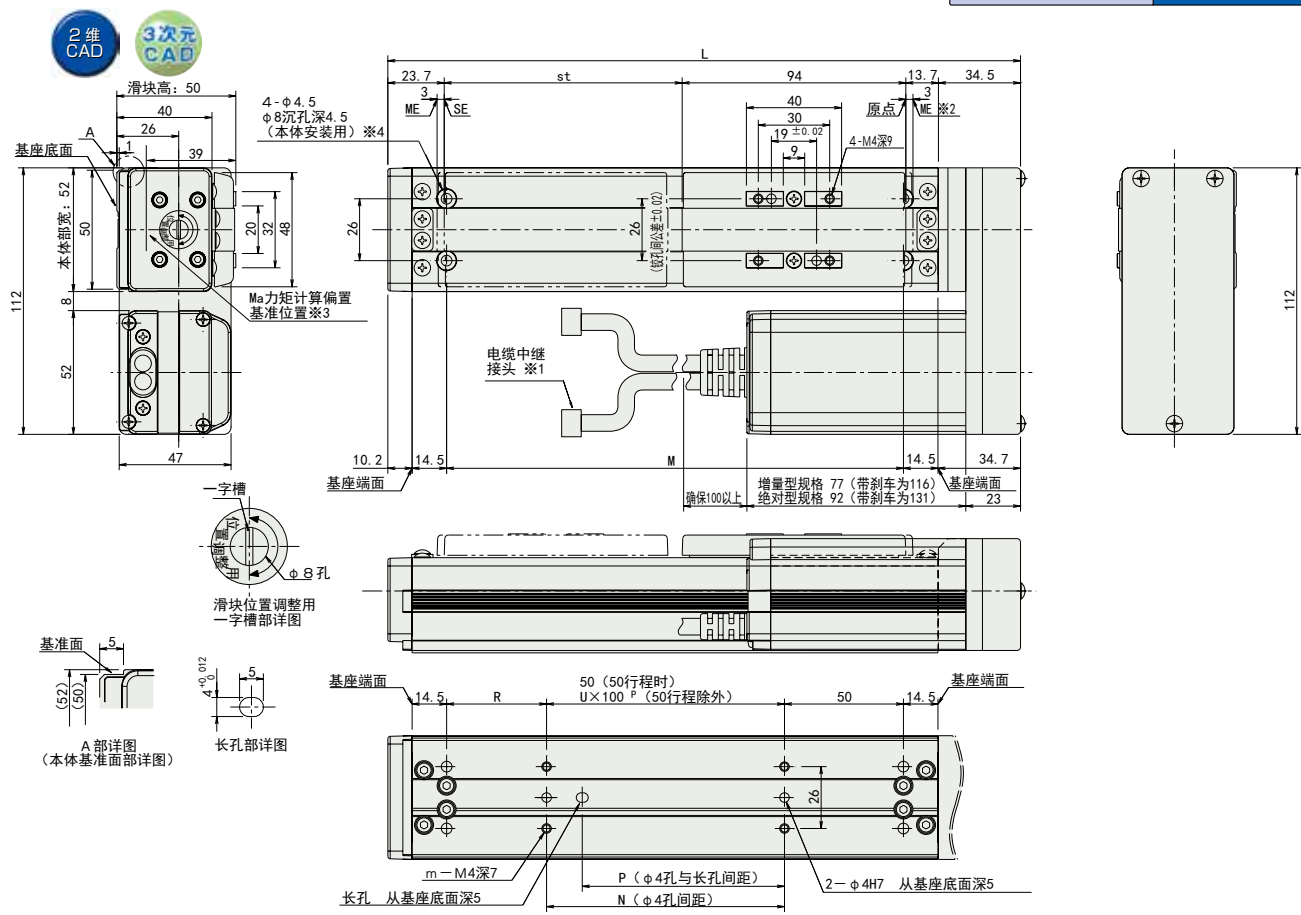
尺寸图

● CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

 卷末P. 15



※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。

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

ME: 机械末端 SE: 行程末端

※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时,可能会因基座发生扭曲,而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔,建议使用行程 300mm 以下的机型。








■行程一尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
质量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

③适用控制器

RCA系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页		
电磁阀型		AMEC-C-20I①②③-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537		
		ASEP-C-20I①②③-2-0	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-④⑤⑥⑦⑧-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点			—	→ P563		
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—	→ P563		
定位点型		ACON-C-20I①②③-2-0	最大定位点数 512 点	512 点			DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	—	→ P631
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I①②③-2-0						(省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①②③-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)				—	→ P631	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I①②③-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型					—		
串行通信型		ACON-SE-20I①②-N-0-0	串行通信 专用型	64 点				—		
程序 控制型		ASEL-CS-1-20①②③④-2-0	支持程式动作 支持最大2轴动作	1500 点				—	→ P675	

※ASEL的型号为1轴规格。
※Ⅲ为I/O种类(NP/PN)。

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。
※Ⅳ为轴数(1~8)。

※Ⅱ为省电对应时记入记号(LA)。
※Ⅴ为现场总线网络种类记号。

滑块型

标准型

伺服
马达
(24V)

- 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

RCA-SA6R

电缸 滑块型 本体宽 58mm 24V 伺服马达 马达折返规格

■型号项目

RCA

—

SA6R

—

—

30

—

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

I:增量型规格

30:伺服马达

12:12mm

50:50mm

A1:ACON

N:无

请参考

A:绝对型规格

30W

6:6mm

5

ASEL

P:1m

选项一览表

3:3mm

600:600mm

A3:AMEC

S:3m

※马达折返方向为 ML

M:5m

(每 50mm)

ASEP

M:5m

或 MR, 请务必明

X□□:指定长度

R□□:机械电缆

记。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。
※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。
使用简易绝对单元时型号也为「U」。

CE RoHS

省电对应



上图马达左折返规格 (ML)。

※ 本产品在图上A部装有位置调整用螺丝 (参考右页尺寸图)。

POINT

选型注意

(1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
(2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

技术资料 卷末P. 5

驱动轴性能									
■导程与负载质量					■行程与最高速度				
型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)	行程	50~450 (每 50mm)	500 (mm)
RCA-SA6R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	水平 (kg)	垂直 (kg)	24.2	50~600 (每 50mm)	导程	500 (mm)	550 (mm)
RCA-SA6R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4		12	760	640
RCA-SA6R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8		6	380	320
							3	190	160
								135	

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

① 编码器种类 / ② 行程 — 价格表 (标准价格)		
② 行程 (mm)	标准价格	
	① 编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

⑤ 选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→ 卷末 P42	—
原点确认传感器	HS	→ 卷末 P50	—
省电对应	LA	→ 卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→ 卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→ 卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→ 卷末 P55	—

④ 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)	—
指定长度	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)	—
		—

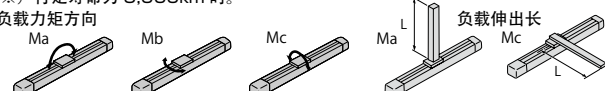
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 38.3Nm Mb: 54.7Nm Mc: 81.0Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 8.9Nm Mb: 12.7Nm Mc: 18.6Nm
允许负载伸出长	Ma方向220mm以下 Mb Mc方向220mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



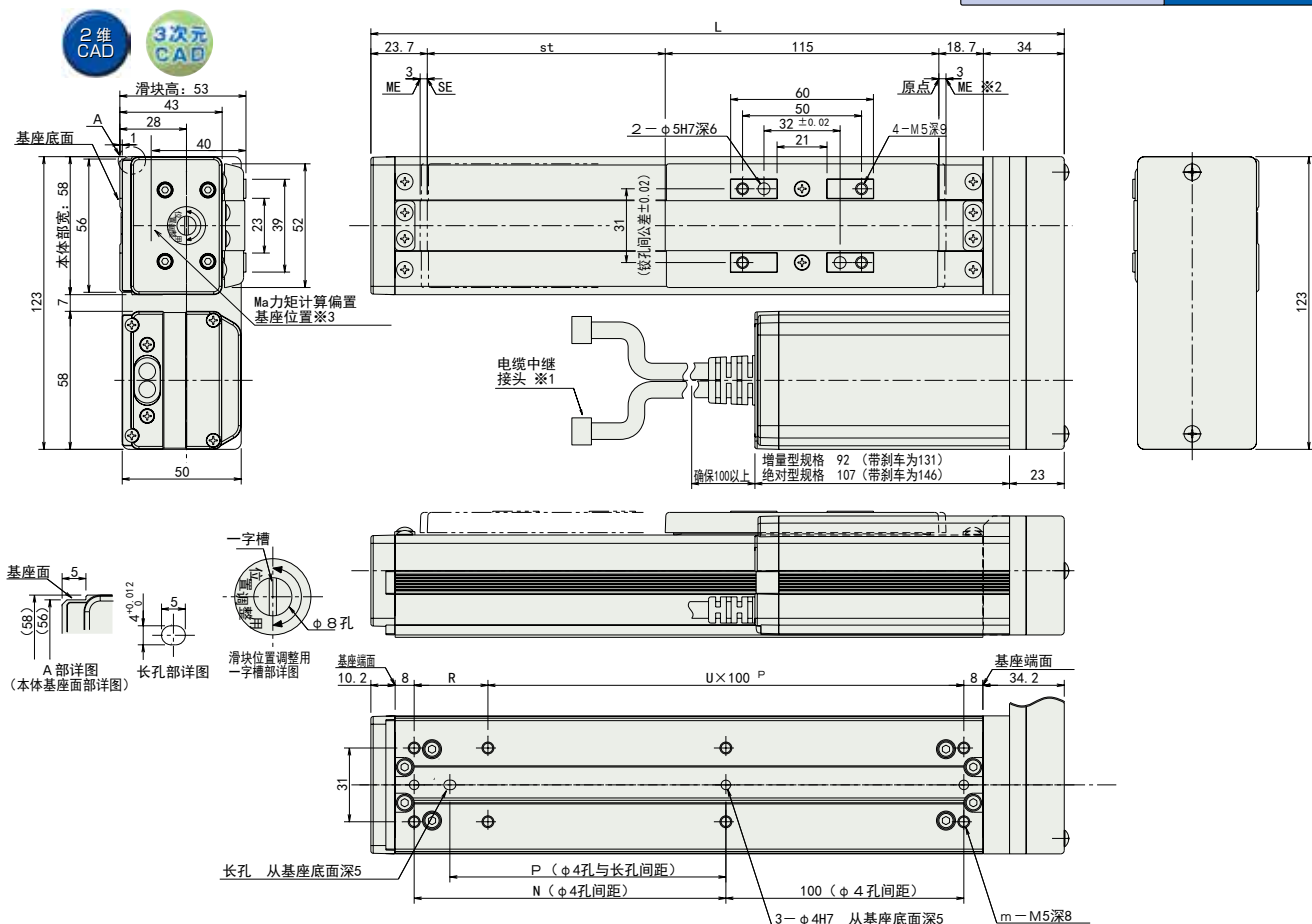
尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

卷末 P. 15



行程尺寸・质量

※带刹车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
质量 (kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。








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

ME：机械末端 SE：行程末端

※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

③适用控制器

RCA系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-30I①②③-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537
		ASEP-C-30I①②③-2-0	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-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点			—	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩-V-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型					
定位点型		ACON-C-30I①②③-2-0	最大定位点数 512 点	512 点		(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	—	
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-30I①②③-2-0					—	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-30I①②③-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)		(省电规格) 额定 1.3A 最大 2.2A	—	→ P631
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-30I①②③-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				—	
串行通信型		ACON-SE-30I①②③-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	
程序 控制型		ASEL-CS-1-30①②③④⑤⑥⑦⑧-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点			—	→ P675

※ASEL的型号为1轴规格。
※③为I/O种类 (NP/PN)。

※①为编码器的种类 (I:增量型/A:绝对型)。
※④为轴数 (1~8)。

※⑤为省电对应时记入记号 (LA)。
※⑥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
- 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

RCS3-SA8C

RCS3P-SA8C

高精度规格

电缸 滑块型 本体宽 80mm 200V 伺服马达 铝制基座联轴器规格

■型号项目

系列

—

SA8C

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

RCS3 : 标准规格

RCS3P : 高精度规格

I: 增量型规格

A: 绝对型规格

100: 伺服马达

100W

150: 伺服马达

150W

30: 30mm

20: 20mm

10: 10mm

5: 5mm

50: 50mm

1100: 1100mm

(每 50mm)

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

※ 电缆出线必须选择一个方向记入。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※ CE为选项。



技术资料 卷末 P.5



- (1) 行程增长后，受滚珠丝杆危险转速的影响，最高速度会降低。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是在加速度为水平 0.3G（导程5 为 0.2G）、垂直为 0.2G 条件下动作的值。
- (3) 提升加速度会使负载能力降低。详细信息请参考卷末 P108 的加速度—负载质量一览表。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50 ~ 1100 (每 50mm)
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12 3	85.1	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30 6	127.6	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60 12	255.3	

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

■行程与最高速度 (单位为 mm/s)

行程	50~650 (每 50mm)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1800	1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690
20	1200	1070	940	840	750	670	610	550	500	460
10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230
5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110

① 编码器种类 / ② 行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格							
	RCS3-SA8C				RCS3P-SA8C			
	①编码器种类		①编码器种类		①编码器种类		①编码器种类	
	增量型	绝对型	增量型	绝对型	增量型	绝对型	增量型	绝对型
	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	—	—	—	—	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—	—	—	—	—

④ 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)	—
指定长度	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。

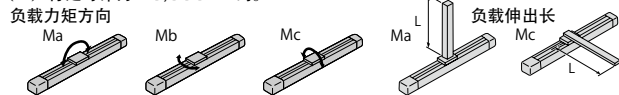
⑤ 选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
电缆左背面出线	A1E	→ 卷末 P41	免费
电缆左侧面出线	A1S	→ 卷末 P41	免费
电缆右背面出线	A3E	→ 卷末 P41	免费
电缆右侧面出线	A3S	→ 卷末 P41	免费
刹车	B	→ 卷末 P42	—
CE 对应	CE	→ 卷末 P42	—
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费

驱动轴规格 【 】内为 RCS3P 的规格。(其他参数相同)

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 16\text{mm}$ 滚轧 C10 [滚轧 C5]
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$ [$\pm 0.01\text{mm}$]
空转	0.1mm [0.05mm] 以下
基座	材质铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 113.5Nm Mb: 177Nm Mc: 266Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 23.1Nm Mb: 32.9Nm Mc: 54.1Nm
允许负载伸出长	Ma 方向 390mm 以下 Mb Mc 方向 390mm 以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH 以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。



尺寸图

● CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

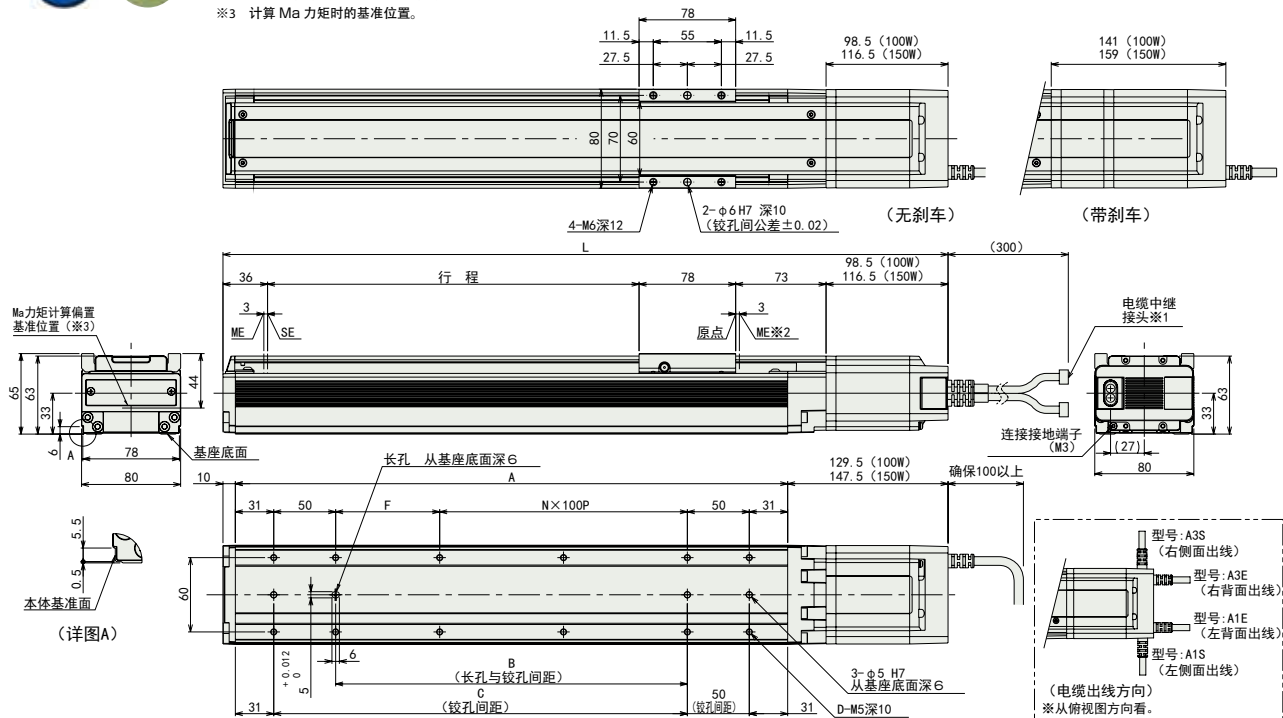


※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末 P59。

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

ME: 机械末端 SE: 行程末端

※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。







■行程一尺寸·质量

		行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	100W	无刹车	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5	1435.5
		带刹制	378	428	478	528.5	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478
	150W	无刹制	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5	1153.5	1203.5	1253.5	1303.5	1353.5	1403.5	1453.5
		带刹制	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446	1496
	A		196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	
	B		34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	
	C		84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
	D		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	
	F		34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	84
	N		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
质量 (kg)	100W	无刹制	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	
		带刹制	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	
	150W	无刹制	3.0	3.3	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	
		带刹制	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	

③适用控制器

RCS3 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-100①-NP-2-Ⅲ SCON-CA-150①-NP-2-Ⅲ	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)	※1 轴规格 150W 动作 时	—	→ 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			脉冲串输入 专用型	(—)			—	
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-100①-V-0-Ⅲ MSCON-C-1-150①-V-0-Ⅲ	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-1-100①-NP-2-Ⅲ SSEL-CS-1-150①-NP-2-Ⅲ	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-Ⅲ-1-100①-N1-EEE-2-Ⅳ XSEL-Ⅲ-1-150①-N1-EEE-2-Ⅳ	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。

※②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)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※Ⅲ为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。

※⑤为现场总线网络种类记号。

滑块型

标准型

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

RCS3-SS8C

RCS3P-SS8C

高精度规格

电缸 滑块型 本体宽 80mm 200V 伺服马达 铁制基座联轴器规格

电缸 滑块型 本体宽 80mm 200V 伺服马达 铁制基座联轴器规格

■型号项目

系列

—

SS8C

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

RCS3 : 标准规格

RCS3P : 高精度规格

I: 增量型规格

A: 绝对型规格

100: 伺服马达 100W

150: 伺服马达 150W

30: 30mm

20: 20mm

10: 10mm

5: 5mm

50: 50mm

1000: 1000mm (每 50mm)

T1: XSEL-J/K

T2: SCON

M: SCON

S: SSEL

X: XSEL-P/Q

X: 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

※ 电缆出线必须选择一个方向记入。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

※ CE为选项。

技术资料

卷末 P.5

- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是在加速度为水平 0.3G (导程5 为 0.2G)、垂直为 0.2G 条件下动作的值。
- (3) 提升加速度会使负载能力降低。详细信息请参考卷末 P108 的加速度—负载质量一览表。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50 ~ 1000 (每 50mm)
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12 3	85.1	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30 6	127.6	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60 12	255.3	

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

■行程与最高速度 (单位为 mm/s)

行程 导程	50~600 (每 50mm)	650	700	750	800	850	900	950	1000
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125

① 编码器种类 / ② 行程 — 价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格							
	RCS3-SS8C				RCS3P-SS8C			
	增量型		绝对型		增量型		绝对型	
	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	—	—	—	—	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—	—	—	—	—

④ 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)	—
指定长度	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。

⑤ 选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
电缆左背面出线	A1E	→ 卷末 P41	免费
电缆左侧面出线	A1S	→ 卷末 P41	免费
电缆右背面出线	A3E	→ 卷末 P41	免费
电缆右侧面出线	A3S	→ 卷末 P41	免费
刹车	B	→ 卷末 P42	—
CE 对应	CE	→ 卷末 P42	—
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
滑块部转子规格	SR	→ 卷末 P55	—

驱动轴规格 【 】内为 RCS3P 的规格。(其他参数相同)

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 16\text{mm}$ 滚轧 C10 [滚轧 C5]
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$ [$\pm 0.01\text{mm}$]
空转	0.1mm [0.05mm] 以下
基座	材质 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 198.9Nm Mb: 198.9Nm Mc: 416.7Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 36.3Nm Mb: 36.3Nm Mc: 77.4Nm
允许负载伸出长	Ma 方向 450mm 以下 Mb Mc 方向 450mm 以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH 以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

负载力矩方向

负载伸出长

113 RCS3/RCS3P-SS8C

- 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

RCS3-SA8R

RCS3P-SA8R

高精度规格

电缸 滑块型 本体宽 80mm 200V 伺服马达 铝制基座马达折返规格

电缸 滑块型 本体宽 80mm 200V 伺服马达 铝制基座马达折返规格

■型号项目

系列

—

SA8R

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

RCS3 : 标准规格

RCS3P : 高精度规格

I: 增量型规格

A: 绝对型规格

100: 伺服马达 100W

150: 伺服马达 150W

30: 30mm

20: 20mm

10: 10mm

5: 5mm

50: 50mm

1100: 1100mm (每 50mm)

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

※ 电缆出线方向、马达折返方向必须各自选择一个记入。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※CE为选项。



技术资料



卷末 P.5



- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是在加速度为水平 0.3G (导程5 为 0.2G)、垂直为 0.2G 条件下动作的值。
- (3) 提升加速度会使负载能力降低。详细信息请参考卷末 P108 的加速度—负载质量一览表。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50 ~ 1100 (每 50mm)
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12 3	85.1	
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30 6	127.6	
RCS3[RCS3P]-SA8R-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60 12	255.3	

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

■行程与最高速度 (单位为 mm/s)

行程 导程	50~650 (每 50mm)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
30	1800	1610	1420	1260	1120	1010	910	830	760	690
20	1200	1070	940	840	750	670	610	550	500	460
10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230
5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110

① 编码器种类 / ② 行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格							
	RCS3-SA8R				RCS3P-SA8R			
	①编码器种类		①编码器种类		①编码器种类		①编码器种类	
	增量型	绝对型	增量型	绝对型	增量型	绝对型	增量型	绝对型
	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	—	—	—	—	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—	—	—	—	—

④ 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)	—
指定长度	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。

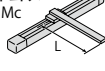
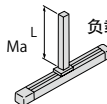
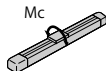
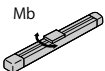
⑤ 选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→ 卷末 P42	—
CE 对应	CE	→ 卷末 P42	—
马达左折返电缆背面出线	MLE	→ 卷末 P52	免费
马达左折返电缆侧面出线	MLS	→ 卷末 P52	免费
马达右折返电缆背面出线	MRE	→ 卷末 P52	免费
马达右折返电缆侧面出线	MRS	→ 卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费

驱动轴规格 【 】内为 RCS3P 的规格。(其他参数相同)

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 16\text{mm}$ 滚轧 C10 [滚轧 C5]
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$ [$\pm 0.01\text{mm}$]
空转	0.1mm [0.05mm] 以下
基座	材质铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 113.5Nm Mb: 177Nm Mc: 266Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 23.1Nm Mb: 32.9Nm Mc: 54.1Nm
允许负载伸出长	Ma 方向 390mm 以下 Mb Mc 方向 390mm 以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH 以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 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

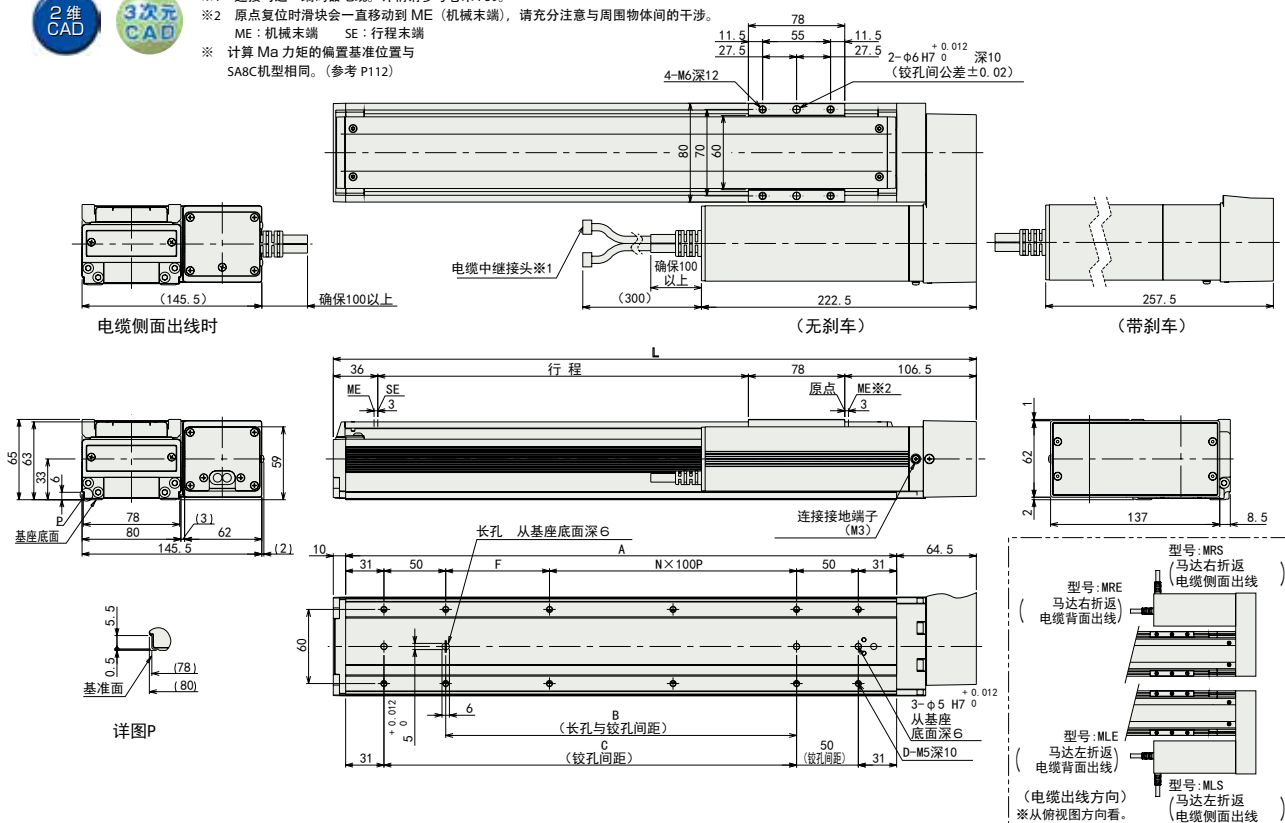


※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。

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

ME: 机械末端 SE: 行程末端

※ 计算 Ma 力矩的偏置基准位置与 SA8C 机型相同。(参考 P112)







■行程·尺寸·质量

行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L		270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	
A		196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	
B		34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	
C		84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134	
D		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	
F		34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	
N		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
质量 (kg)	100W	无刹车	3.6	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9
		带刹车	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3
	150W	无刹车	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1
		带刹车	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5	9.8	10.1	10.4

③适用控制器

RCS3 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-100①-NP-2-② 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 388VA ※1 轴规格 150W 动作 时	—	→ 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			脉冲串输入 专用型	(—)			—	
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-100①-V-0-② 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-1-100①-NP-2-② 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-③-1-100①-N1-EEE-2-④ 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。

※②为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。

※(Ⅳ)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)。

※Ⅲ为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。

※⑤为现场总线网络种类记号。

滑块型

标准型

伺服
马达
(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
- 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

RCS3-SS8R

RCS3P-SS8R

高精度规格

电缸 滑块型 本体宽 80mm 200V 伺服马达 铁制基座马达折返规格

电缸 滑块型 本体宽 80mm 200V 伺服马达 铁制基座马达折返规格

■型号项目

系列

—

SS8R

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

RCS3 : 标准规格

RCS3P : 高精度规格

I: 增量型规格

A: 绝对型规格

100: 伺服马达 100W

150: 伺服马达 150W

30: 30mm

20: 20mm

10: 10mm

5: 5mm

50: 50mm

1000: 1000mm (每 50mm)

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

※ 电缆出线方向、马达折返方向必须各自选择一个记入。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※ CE为选项。



技术资料 卷末 P.5

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

(2) 负载质量是在加速度为水平 0.3G (导程 5 为 0.2G)、垂直为 0.2G 条件下动作的值。

(3) 提升加速度会使负载能力降低。详细信息请参考卷末 P108 的加速度—负载质量一览表。

(4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50 ~ 1000 (每 50mm)
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12 3	85.1	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30 6	127.6	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60 12	255.3	

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

■行程与最高速度 (单位为 mm/s)

行程/导程	50~600 (每 50mm)	650	700	750	800	850	900	950	1000
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125

① 编码器种类 / ② 行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格							
	RCS3-SS8R				RCS3P-SS8R			
	①编码器种类 增量型		绝对型		①编码器种类 增量型		绝对型	
	马达功率		马达功率		马达功率		马达功率	
50/100	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
150/200	—	—	—	—	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—	—	—	—	—

④ 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)	—
指定长度	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。

⑤ 选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→ 卷末 P42	—
CE 对应	CE	→ 卷末 P42	—
马达左折返电缆背面出线	MLE	→ 卷末 P52	免费
马达左折返电缆侧面出线	MLS	→ 卷末 P52	免费
马达右折返电缆背面出线	MRE	→ 卷末 P52	免费
马达右折返电缆侧面出线	MRS	→ 卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
滑块部转子规格	SR	→ 卷末 P55	—

驱动轴规格 【 】内为 RCS3P 的规格。(其他参数相同)

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 16\text{mm}$ 滚轧 C10 [滚轧 C5]
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$ [$\pm 0.01\text{mm}$]
空转	0.1mm [0.05mm] 以下
基座	材质 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 198.9Nm Mb: 198.9Nm Mc: 416.7Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 36.3Nm Mb: 36.3Nm Mc: 77.4Nm
允许负载伸出长	Ma 方向 450mm 以下 Mb Mc 方向 450mm 以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH 以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

负载力矩方向

Ma

Mb

Mc

Ma

Mc

负载伸出长

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

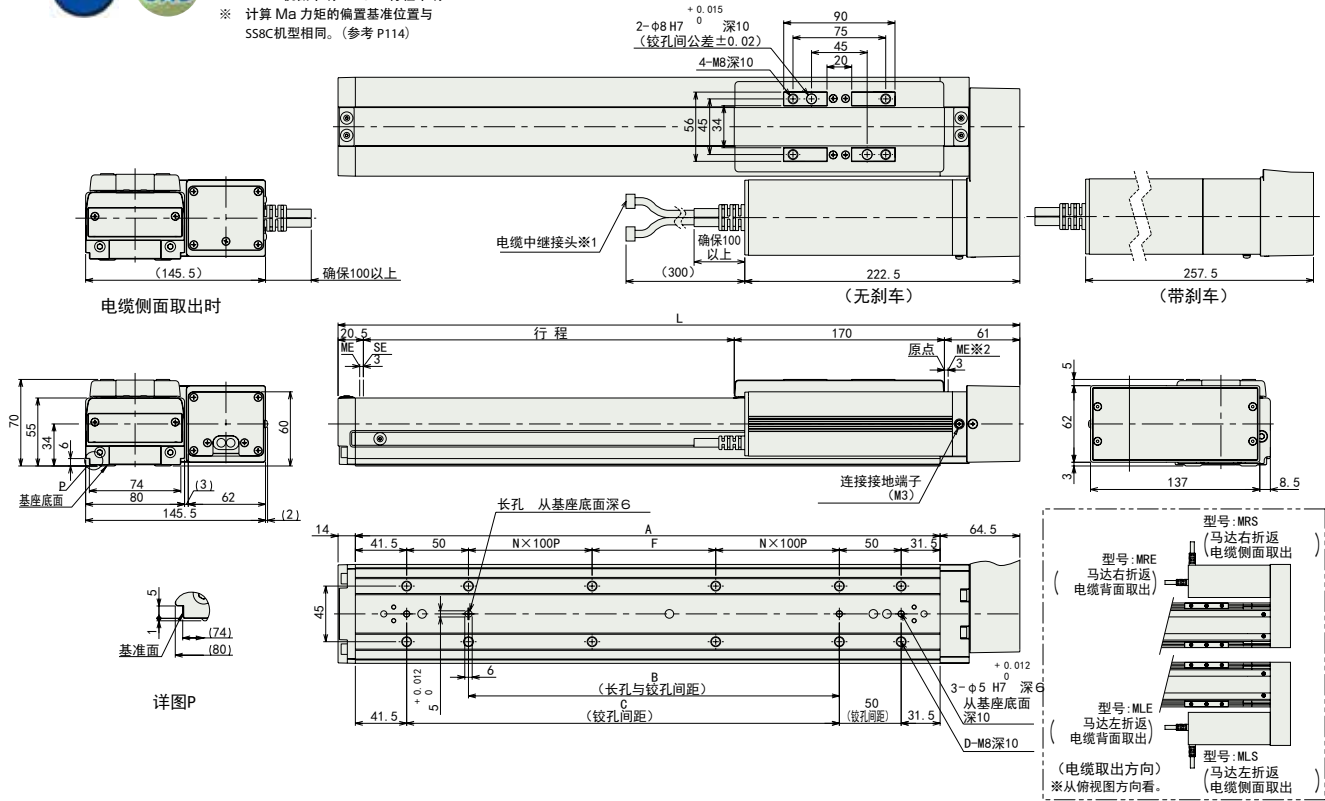
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15



- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末P59。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到 ME（机械末端），请注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端 SE：行程末端
- ※ 计算 Ma 力矩的偏差基准位置与 SS8C 机型相同。（参考 P114）



行程・尺寸・质量

行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
L		301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5	1051.5	1101.5	1151.5	1201.5	1251.5	
A		223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	
B		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
C		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
D		8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26	
F		50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	
N		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
质量 (kg)	100W	无刹车	6.0	6.5	7.1	7.6	8.2	8.7	9.3	9.8	10.4	10.9	11.5	12.0	12.6	13.1	13.7	14.2	14.8	15.3	15.9	16.4
		带刹车	6.3	6.8	7.4	7.9	8.5	9.0	9.6	10.1	10.7	11.2	11.8	12.3	12.9	13.4	14.0	14.5	15.1	15.6	16.2	16.7
	150W	无刹车	6.1	6.6	7.2	7.7	8.3	8.8	9.4	9.9	10.5	11.0	11.6	12.1	12.7	13.2	13.8	14.3	14.9	15.4	16.0	16.5
		带刹车	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7	16.3	16.8

③适用控制器

RCS3 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-100①-NP-2-② 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 388VA ※1 轴规格 150W 动作时	—	→ 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			脉冲串输入专用型	(—)				
定位多轴规格现场网络型		MSCON-C-1-100①-④-V-0-② MSCON-C-1-150①-④-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-1-100①-NP-2-② SSEL-CS-1-150①-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-③-1-100①-N1-EEE-2-④ XSEL-③-1-150①-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)。

※④为XSEL的类型 (J/K/P/Q/R/S)。

※⑤为现场总线网络种类记号。

※①为编码器的种类 (I:增量/A:绝对)。

※②为XSEL的类型 (J/K/P/Q/R/S)。

※⑤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
- 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-SA4C

电缸 滑块型 本体宽 40mm 200V 伺服马达 联轴器规格

■型号项目

RCS2

—

SA4C

—

—

20

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

I: 增量型规格

A: 绝对型规格

20: 伺服马达 20W

16: 16mm

10: 10mm

5: 5mm

2.5: 2.5mm

50: 50mm

400: 400mm (每 50mm)

T1: XSEL-J/K

T2: SCON

M: SCON

S: SEL

M: SEL-P/Q

R: SEL-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

※CE为选项。

高加减速对应
(导程 2.5 除外)



※ 本产品在图上A部装有位置调整用螺丝 (参考右页尺寸图)。

POINT

选型注意

(1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
(2) 负载质量是以下述加速度动作时的值: 标准规格为 0.3G (导程 2.5 为 0.2G)、高加减速规格为 1G (导程 2.5 除外)。(即使降低加减速, 负载能力也不会增加)
(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

技术资料  卷末 P.5

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2-SA4C-①-20-16-②-③-④-⑤	20	16	2.5	0.6	12.25
RCS2-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6
RCS2-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2
RCS2-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4

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

■行程与最高速度

行程	50 ~ 400 (每 50mm)
16	1060
10	665
5	330
2.5	165

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—

④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)	—
指定长度	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。

⑤选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
CE 对应	CE	→卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→卷末 P47	—
高加减速对应	HA	→卷末 P50	免费
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—
滑块垫片	SS	→卷末 P55	—

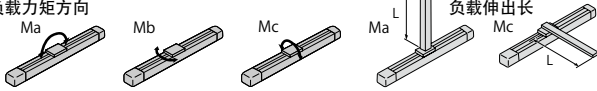
※ 高加减速对应与滑块部滚子规格不兼容。
※ 导程 2.5 不能使用高加减速对应。

驱动轴规格

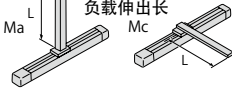
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 ϕ 8mm 滚轧C10
重复定位精度	\pm 0.02mm
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 6.9Nm Mb: 9.9Nm Mc: 17.0Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 2.7Nm Mb: 3.9Nm Mc: 6.8Nm
允许负载伸出长	Ma方向120mm以下 Mb Mc方向120mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



负载伸出长



- 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-SA5C

电缸 滑块型 本体宽 52mm 200V 伺服马达 联轴器规格

■型号项目	RCS2	—	SA5C	—		—	20	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项		
					I: 增量型规格 A: 绝对型规格		20: 伺服马达 20W		20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm		50: 50mm 5 500: 500mm (每 50mm)		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。

A

※ 本产品在上图A部装有位置调整用螺丝 (参考右页尺寸图)。

CE RoHS

※ CE为选项。

高加减速对应
(导程 3 除外)

技术资料 卷末 P.5

POINT
选型
注意

- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以下述加速度动作时的值: 标准规格为 0.3G (导程 3 为 0.2G)、高加减速规格为 0.8G (导程 3 除外)。(即使降低加减速, 负载能力也不会增加)
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

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	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)	导程	50 ~ 450 (每 50mm)	
			水平 (kg)	垂直 (kg)				1300 (800)	1300 (800)
RCS2-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤	20	20	2	0.5	10.7	50 ~ 500 (每 50mm)	20	800	760
RCS2-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7		12	400	380
RCS2-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3		6	200	190
RCS2-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7		3		

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

※ < > 内为垂直使用时 (单位为 mm/s)

① 编码器种类 / ② 行程 — 价格表 (标准价格)		
② 行程 (mm)	标准价格	
	① 编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④ 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)	—
指定长度	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。

⑤ 选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→ 卷末 P42	—
CE 对应	CE	→ 卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→ 卷末 P47	—
高加减速对应	HA	→ 卷末 P50	免费
原点确认传感器	HS	→ 卷末 P50	—
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→ 卷末 P55	—

※ 高加减速对应与滑块部滚子规格不兼容。
※ 导程 3 不能使用高加减速对应。

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 18.6Nm Mb: 26.6Nm Mc: 47.5Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 4.9Nm Mb: 6.8Nm Mc: 11.7Nm
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb Mc方向150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

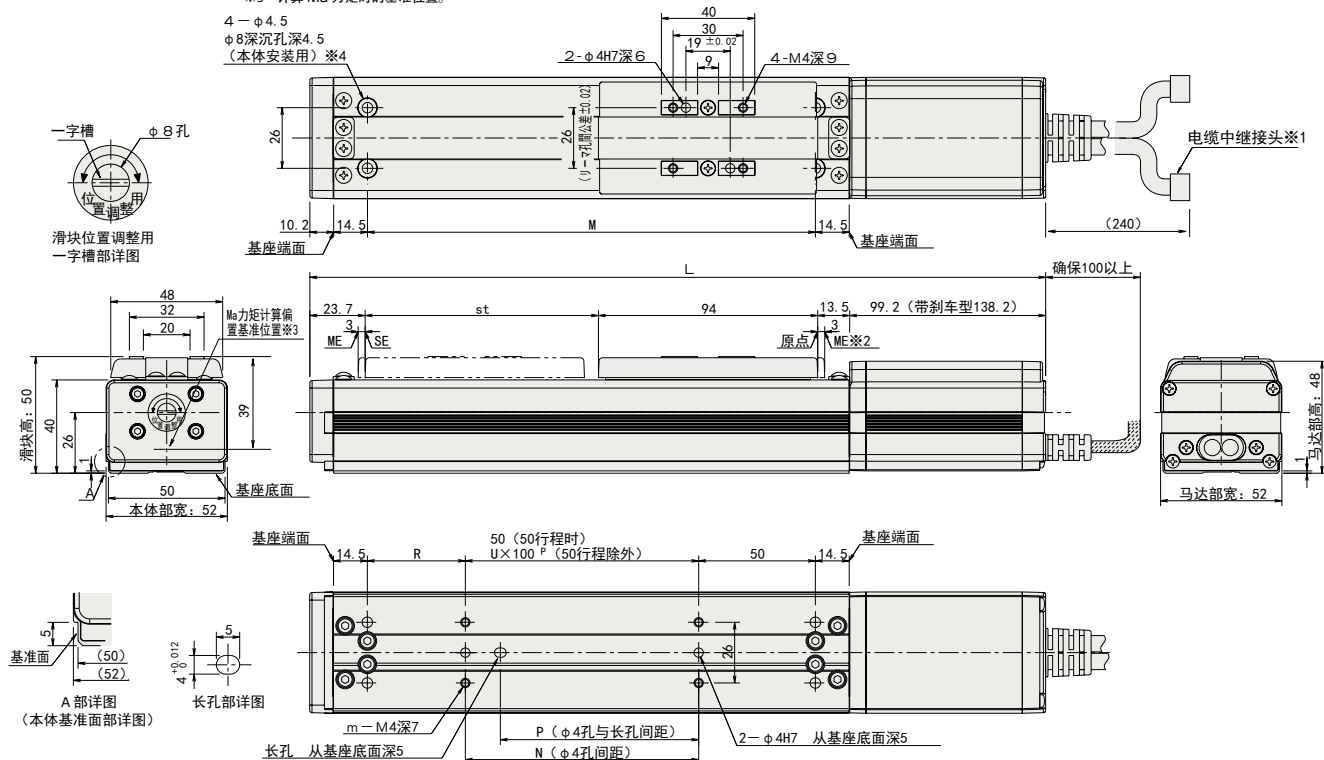
特规对应的介绍

卷末P.15



- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末P59。
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端 SE：行程末端
※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

- ※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时，可能会因基座发生扭曲，而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔，建议使用行程 300mm 以下的机型。



■行程・尺寸・质量

※带刹车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L										
无刹车	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
带刹车	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
质量 (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

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-20①②-NP-2-③	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-1-20①②-V④-⑤	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256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。	—	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①②-NP-2-③	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-V-1-20①②-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为编码器的种类 (I:增量/A:绝对)。 ※②记入高加减速对应记号 (HA)。
※③为电源电压的种类 (1:100V/2:单相200V)。 ※④为XSEL的类型 (U/K/P/Q/R/S)。
※⑤为电源电压的种类 (1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。 ※⑥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

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-SA6C

电缸 滑块型 本体宽 58mm 200V 伺服马达 联轴器规格

■型号项目

RCS2

—

SA6C

—

—

30

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

I: 增量型规格

A: 绝对型规格

30: 伺服马达 30W

20: 20mm

12: 12mm

6: 6mm

3: 3mm

50: 50mm

5

600: 600mm (每 50mm)

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

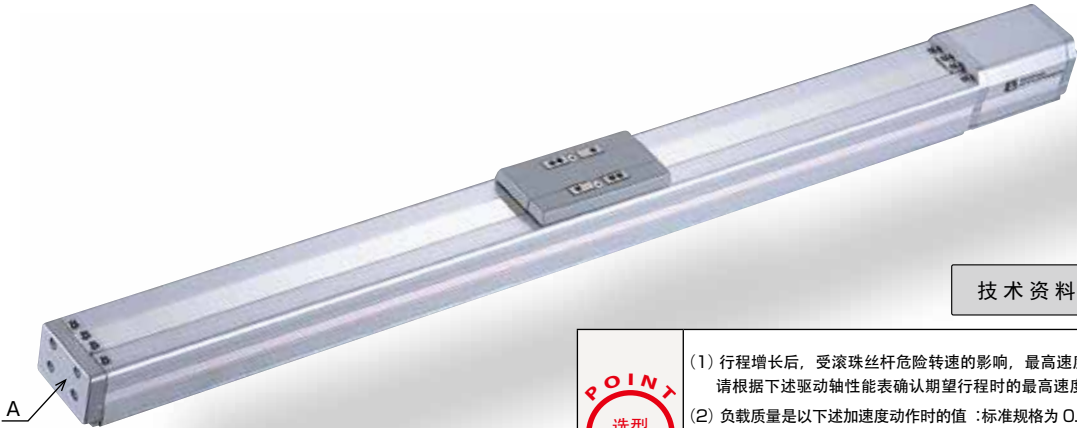
※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

CE

RoHS

※CE为选项。

高加减速对应
(导程 3 除外)



※ 本产品在上图A部装有位置调整用螺丝 (参考右页尺寸图)。

POINT

选型注意

(1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
(2) 负载质量是以下述加速度动作时的值: 标准规格为 0.3G (导程 3 为 0.2G)、高加减速规格为 1G (导程 3 除外)。(即使降低加减速, 负载能力也不会增加)
(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

技术资料 卷末 P.5

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤	30	20	3	0.5	15.8	50~600 (每 50mm)
RCS2-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

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

■行程与最高速度

导程	行程			
	50~450 (每 50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
20	1300 (800)	1160 (800)	990 (800)	
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

※ < > 内为垂直使用时 (单位为 mm/s)

① 编码器种类 / ② 行程 — 价格表 (标准价格)

② 行程 (mm)	标准价格	
	① 编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

④ 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)	—
指定长度	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。

⑤ 选项价格表 (标准价格)

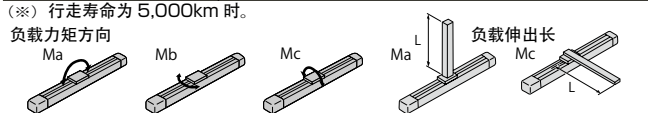
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→ 卷末 P42	—
CE 对应	CE	→ 卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→ 卷末 P47	—
高加减速对应	HA	→ 卷末 P50	免费
原点确认传感器	HS	→ 卷末 P50	—
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→ 卷末 P55	—

※ 高加减速对应与滑块部滚子规格不兼容。
※ 导程 3 不能使用高加减速对应。

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠 C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm 以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 38.3Nm Mb: 54.7Nm Mc: 81.0Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 8.9Nm Mb: 12.7Nm Mc: 18.6Nm
允许负载伸出长	Ma 方向 220mm 以下 Mb Mc 方向 220mm 以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH 以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。



尺寸图

● CAD图纸可在主页下载

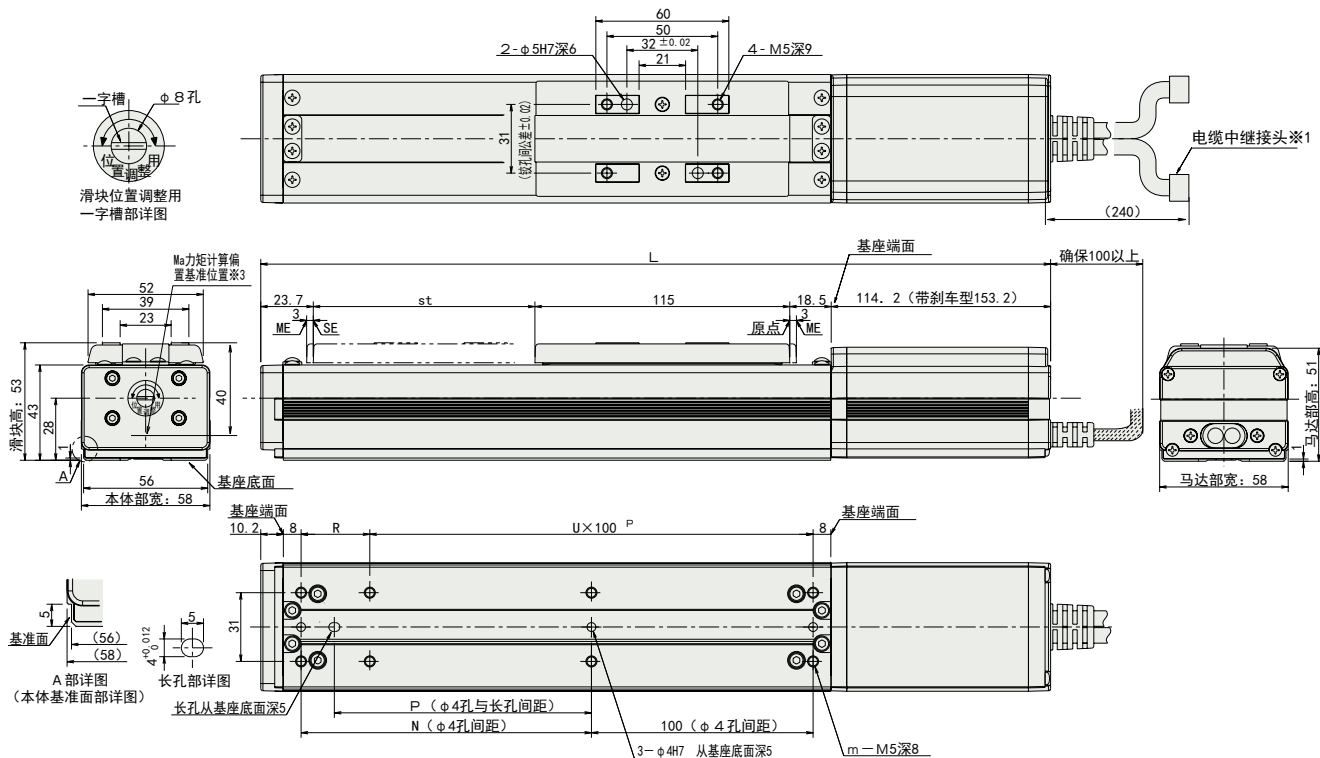
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

 卷末P. 15



- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端 SE：行程末端
- ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。







■行程一尺寸·质量

※ 带刹车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	无刹车	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4
	带刹车	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4
	N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
	P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566
	R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81
	U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
	m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	18
	质量 (kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4

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-30D①②③-NP-2-④	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-1-30D①②③-④-⑤	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-1-30D①②③-NP-2-④	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-④-1-30D①②③-N1-EEE-2-⑤	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为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。 ※②記入高加减速对应记号(HA)。
※③为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。 ※④为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。
※⑤为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。 ※⑥为现场总线网络种类记号。

※(V)为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)

※Ⅵ为现场总线网络种类记号。

滑块型

标准型

伺服
马达
(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

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-SA7C

电缸 滑块型 本体宽 73mm 200V 伺服马达 联轴器规格

■型号项目

RCS2

—

SA7C

—

—

60

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

I: 增量型规格

A: 绝对型规格

60: 伺服马达 60W

24: 24mm

16: 16mm

8: 8mm

4: 4mm

50: 50mm

5

800: 800mm (每 50mm)

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

※CE为选项。

高加减速对应

(导程 4 除外)

技术资料

卷末 P.5

POINT

选型注意

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

(2) 负载质量是以下述加速度动作时的值：标准规格为 0.3G（导程 4 为 0.2G）、高加减速规格为 1G（导程 24 与导程 8 为 0.8G、导程 4 除外）。（即使降低加减速，负载能力也不会增加）

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能						
■导程与负载质量						
型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平	垂直		
RCS2-SA7C-①-60-24-②-③-④-⑤	60	24	8	1.4	42.4	50~800 (每 50mm)
RCS2-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤		16	12	3	63.8	
RCS2-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	
■行程与最高速度						
导程	行程			50~600 (每 50mm)	~700 (mm)	~800 (mm)
	50~600 (每 50mm)	~700 (mm)	~800 (mm)			
24	1200	960	720			
16	800	640	480			
8	400	320	240			
4	200	160	120			
记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末 P71。(单位为 mm/s)						

① 编码器种类 / ② 行程 — 价格表 (标准价格)		
② 行程 (mm)	标准价格	
	① 编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50/100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

④ 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)	—
指定长度	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。		

⑤ 选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→ 卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→ 卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→ 卷末 P42	—
CE 对应	CE	→ 卷末 P42	—
高加减速对应	HA	→ 卷末 P50	免费
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→ 卷末 P55	—

※ 高加减速对应与滑块部滚子规格不兼容。
※ 导程 4 机型不能使用高加减速对应。

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 50.4Nm Mb: 71.9Nm Mc: 138.0Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 13.9Nm Mb: 19.9Nm Mc: 38.3Nm
允许负载伸出长	Ma方向230mm以下 Mb Mc方向230mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向

负载伸出长

125 RCS2-SA7C

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

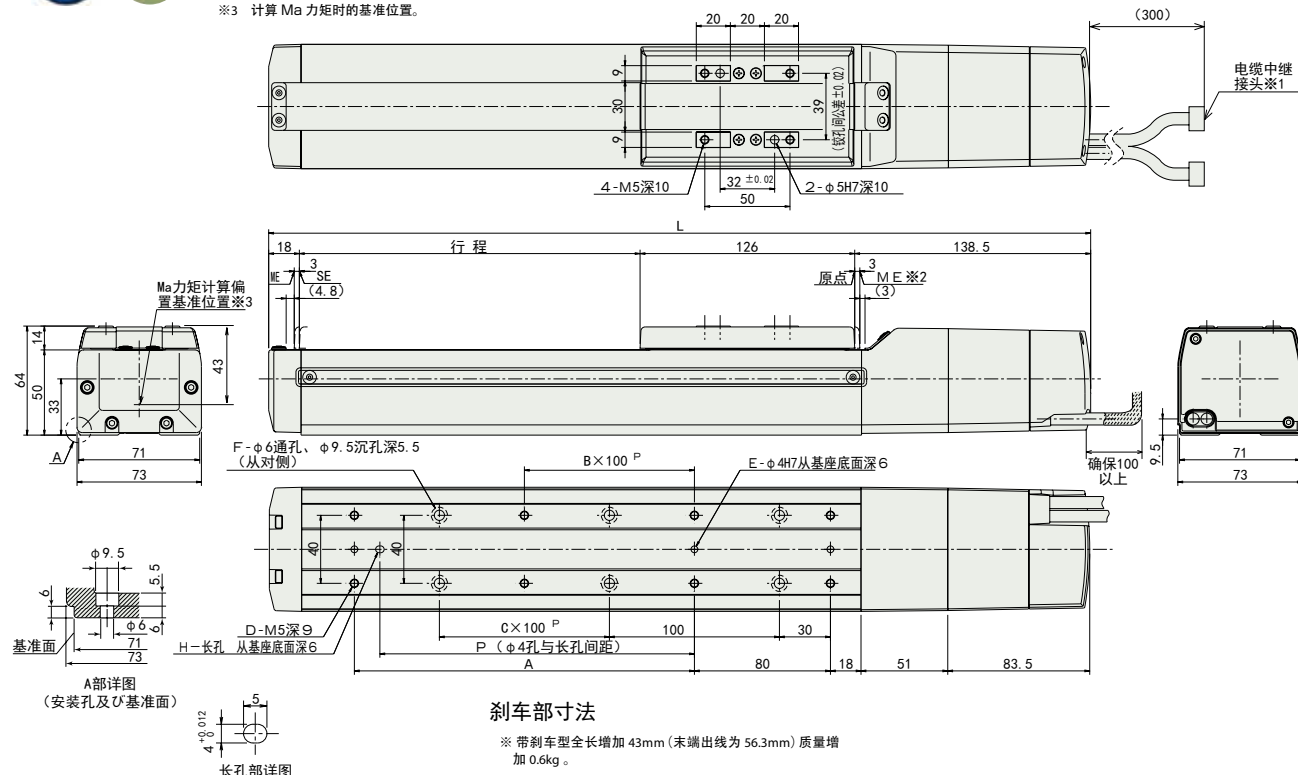
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15



- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末P59。
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端 SE：行程末端
※3 计算Ma力矩时的基准位置。



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-60①②③-NP-2-④	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-1-60①②③-V④-Q⑤	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-1-60①②③-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-IV-1-60①②③-N1-EEE-2-V④	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为编码器的种类 (I:增量/A:绝对)。 ※②记入高加速对应记号 (HA)。
※③为电源电压的种类 (1:100V/2:单相200V)。 ※④为XSEL的类型 (J/K/P/Q/R/S)。
※⑤为电源电压的种类 (1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。 ※⑥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
- 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-SS7C

电缸 滑块型 本体宽 60mm 200V 伺服马达 联轴器规格 铁制基座型

■型号项目

RCS2 — SS7C — — 60 — — — — — —

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

I: 增量型规格
A: 绝对型规格

60: 伺服马达
60W

20: 20mm
12: 12mm
6: 6mm

50: 50mm
5
600: 600mm
(每 50mm)

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为选项。



技术资料

卷末 P.5

POINT
选型
注意

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

(2) 负载质量为加速度 0.3G 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SS7C-①-60-20-②-③-④-⑤	60	20	9	2.4	51	50~600 (每 50mm)
RCS2-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤		12	15	4	85	
RCS2-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8	170	

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

■行程与最高速度

导程 \ 行程	50 ~ 500 (每 50mm)	550 (mm)	600 (mm)
20	1000	1000	830
12	600	470	
6	300	230	

(单位为 mm/s)

① 编码器种类 / ② 行程 — 价格表 (标准价格)

② 行程 (mm)	标准价格	
	① 编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50/100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—

④ 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)	—
指定长度	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。

⑤ 选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→ 卷末 P42	—
CE 对应	CE	→ 卷末 P42	—
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→ 卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 ϕ 10mm 滚珠C10
重复定位精度	± 0.02 mm
空转	0.1mm 以下
底座	材质 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 79.4Nm Mb: 79.4Nm Mc: 172.9Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 14.7Nm Mb: 14.7Nm Mc: 33.3Nm
允许负载伸出长	Ma 方向 300mm 以下 Mb Mc 方向 300mm 以下
适用环境温度・湿度	0~40℃, 85%RH 以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

负载力矩方向

负载伸出长

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

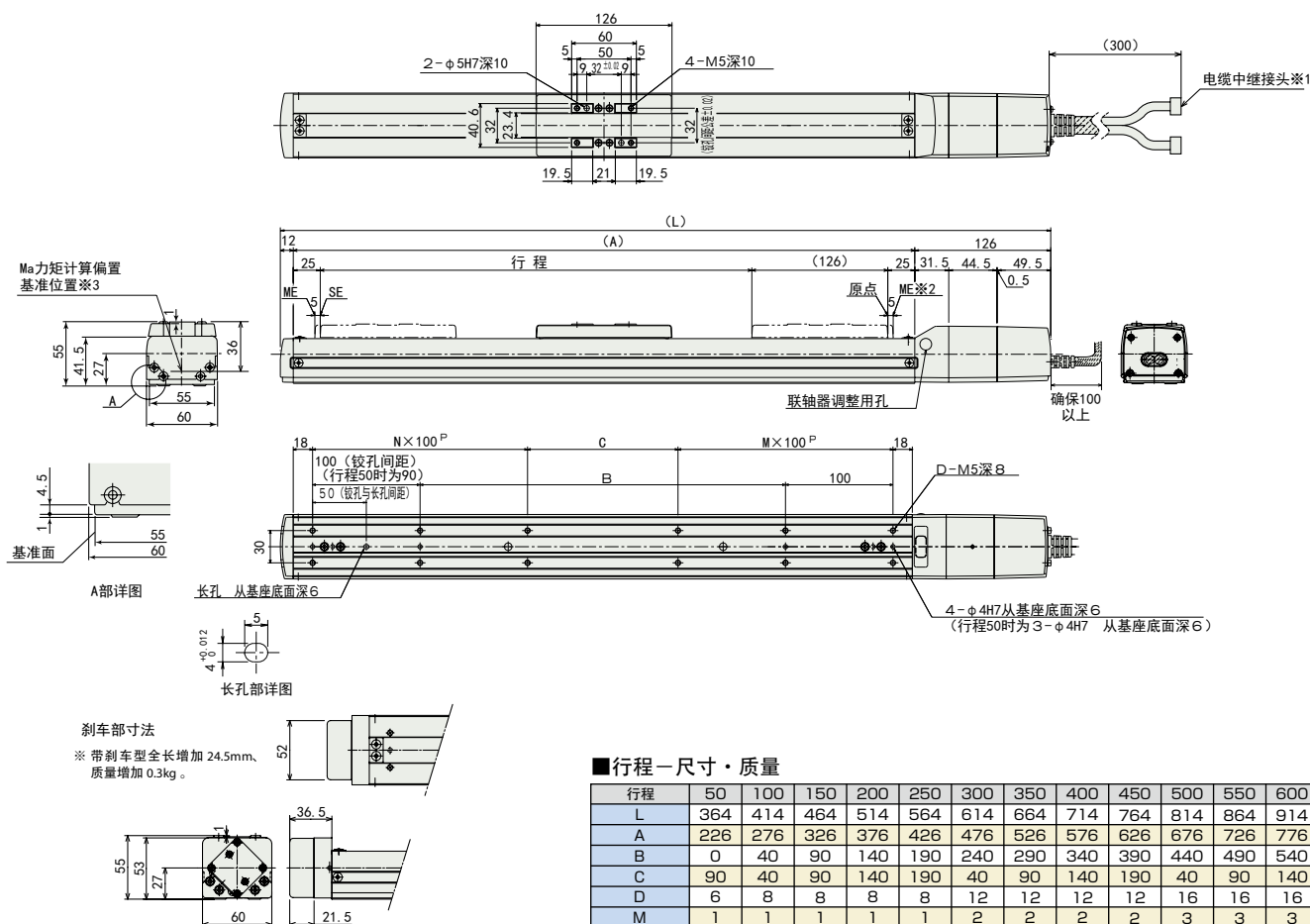
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15



- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末P59。
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端 SE：行程末端
※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。



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-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-1-60①-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 (J/K/P/Q/R/S)。
※⑤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
- 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-SA4D

电缸 滑块型 本体宽 40mm 200V 伺服马达 马达直联规格

■型号项目

RCS2-SA4D-

编码器种类

-20-

导程

-

行程

-

适用控制器

-

电缆长

-

选项

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

I: 增量型规格
A: 绝对型规格

20: 伺服马达
20W

10: 10mm
5: 5mm
2.5: 2.5mm

50: 50mm
300: 300mm
(每 50mm)

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为选项。



技术资料 卷末 P.5



- (1) 行程增长后，受滚珠丝杆危险转速的影响，最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量为加速度 0.3G (导程 2.5 为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量	额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg) 垂直 (kg)		
RCS2-SA4D-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4 1	19.6	50~300 (每 50mm)
RCS2-SA4D-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6 2.5	39.2	
RCS2-SA4D-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8 4.5	78.4	

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

■行程与最高速度

行程	50~300 (每 50mm)
导程	
10	665
5	330
2.5	165

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—

④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)	—
指定长度	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。

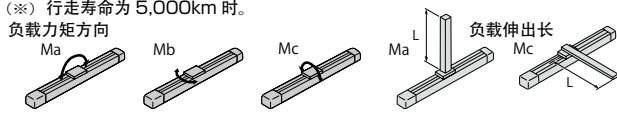
⑤选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→卷末 P42	—
CE 对应	CE	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 6.9N·m Mb: 9.9N·m Mc: 17.0N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
允许负载伸出长	Ma方向120mm以下 Mb Mc方向120mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

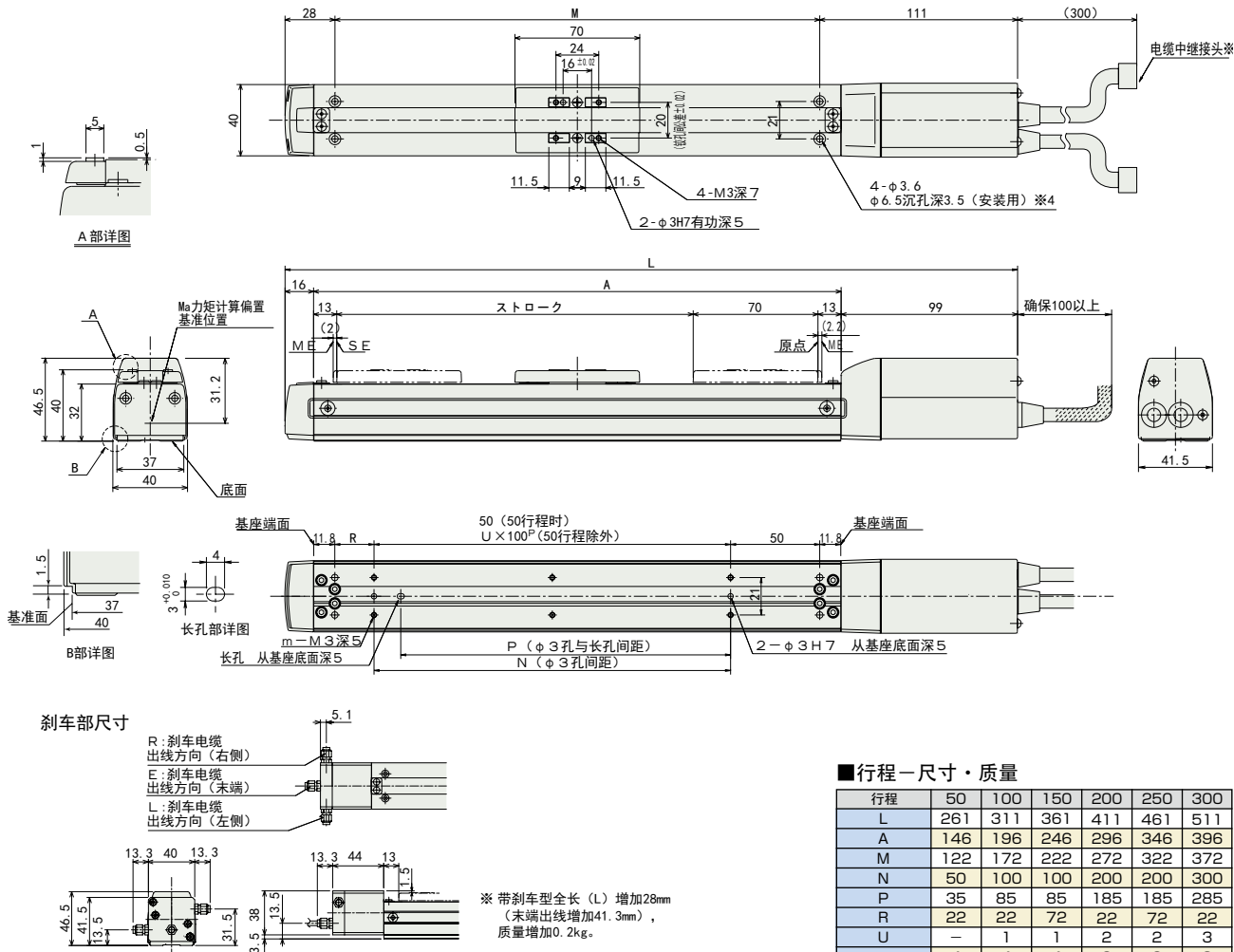
特视对应的介绍

卷末P.15

2 维
CAD

- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请注意与周围物体间的干涉。
ME：机械末端 SE：行程末端
※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

- ※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时，可能会因基座发生扭曲，而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔，建议使用行程 200mm 以下的机型。



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	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	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	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	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 (J/K/P/Q/R/S)。
※ ③ 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

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-SA5D

电缸 滑块型 本体宽 52mm 200V 伺服马达 马达直联规格

■型号项目

RCS2

—

SA5D

—

—

20

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

I: 增量型规格

20: 伺服马达

12: 12mm

50: 50mm

T1: XSEL-J/K

N: 无

请参考

A: 绝对型规格

20W

6: 6mm

500: 500mm

T2: SCON

P: 1m

选项一览表

3: 3mm

(每 50mm)

SSEL

S: 3m

M: 5m

X□□: 指定长度

R□□: 机械电缆

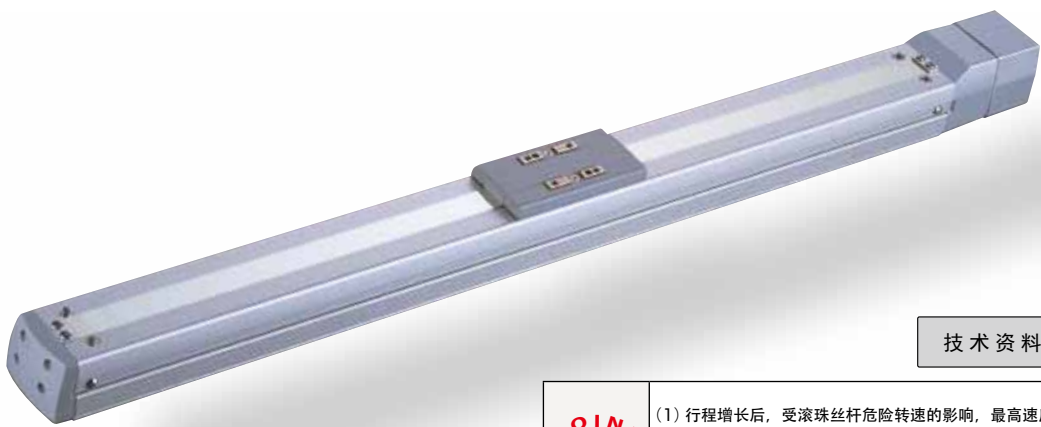
XSEL-P/Q

XSEL-R/S

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※CE为选项。



技术资料 卷末 P.5

POINT
选型
注意

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

(2) 负载质量为加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4 1	16.7	50~500 (每 50mm)
RCS2-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8 2	33.3	
RCS2-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12 4	65.7	

■行程与最高速度

行程 导程	50 ~ 450 (每 50mm)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

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

① 编码器种类 / ② 行程 — 价格表 (标准价格)

② 行程 (mm)	标准价格	
	① 编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④ 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)	—
指定长度	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。

⑤ 选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→ 卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→ 卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→ 卷末 P42	—
CE 对应	CE	→ 卷末 P42	—
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→ 卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠 C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm 以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 18.6Nm Mb: 26.6Nm Mc: 47.5Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 4.9Nm Mb: 6.8Nm Mc: 11.7Nm
允许负载伸出长	Ma 方向 150mm 以下 Mb Mc 方向 150mm 以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH 以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向

负载伸出长

尺寸图

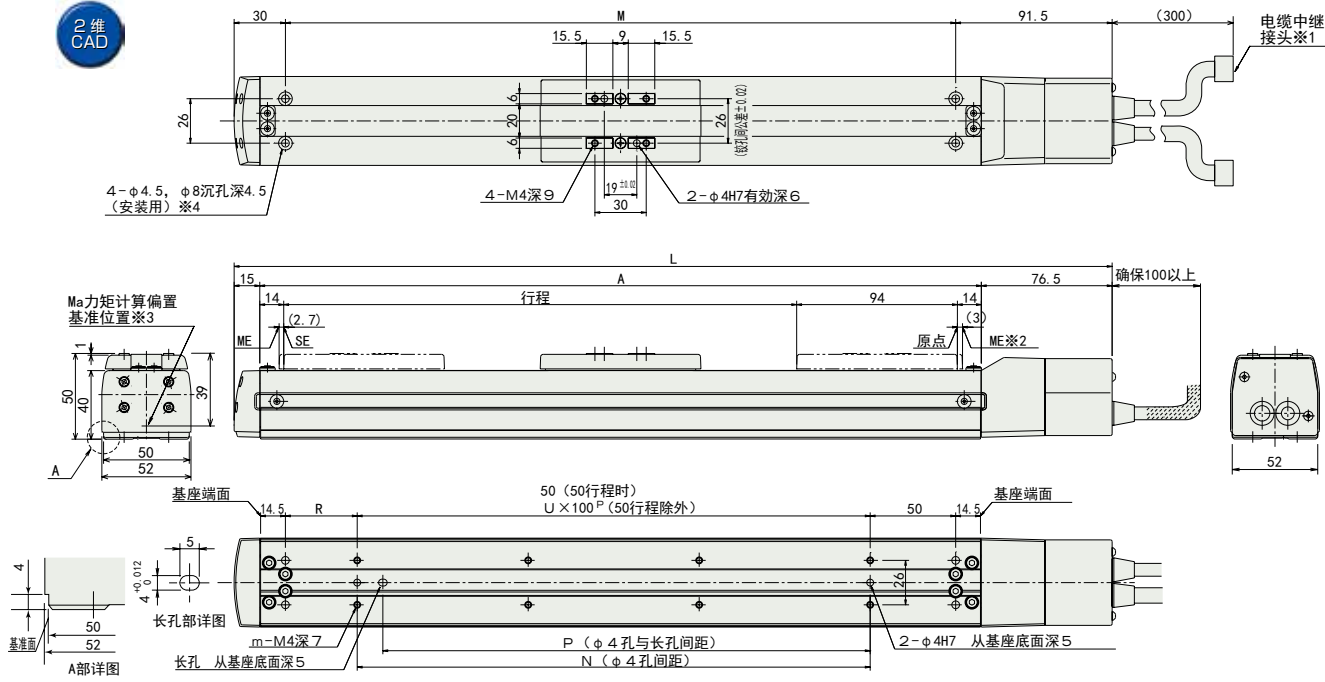
CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15

2 维
CAD

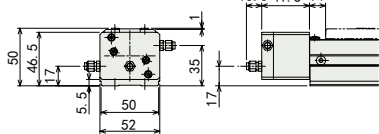


刹车部尺寸

R:刹车右侧出线

E:刹车末端出线

L:刹车左侧出线



※带刹车型全长 (L) 增加26.5mm
(末端出线增加39.8mm),
质量增加0.3kg。

- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末P59。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。
ME:机械末端 SE:行程末端
- ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。
- ※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时，可能会因基座发生扭曲，而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔，建议使用行程 300mm 以下的机型。

■行程・尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
质量 (kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

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	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		MCON-C-1-20①-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	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	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

※MCON、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。

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-SA6D

电缸 滑块型 本体宽 58mm 200V 伺服马达 马达直联规格

■型号项目

RCS2

—

SA6D

—

—

30

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

I: 增量型规格

A: 绝对型规格

30: 伺服马达 30W

12: 12mm

6: 6mm

3: 3mm

50: 50mm

5

600: 600mm (每 50mm)

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

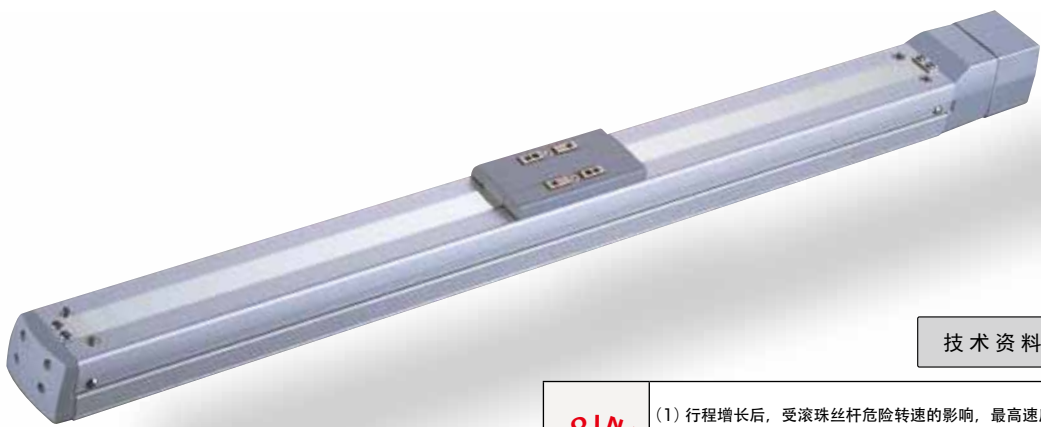
R□□: 机械电缆

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

※CE为选项。



技术资料 卷末 P.5

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

(2) 负载质量为加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2
RCS2-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4
RCS2-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8

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

■行程与最高速度

行程 / 导程	50~450 (每 50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(单位为 mm/s)

①编码器种类／②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

④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)	—
指定长度	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。

⑤选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→卷末 P42	—
CE 对应	CE	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 38.3Nm Mb: 54.7Nm Mc: 81.0Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 8.9Nm Mb: 12.7Nm Mc: 18.6Nm
允许负载伸出长	Ma方向220mm以下 Mb Mc方向220mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向

Ma

Mb

Mc

Ma

负载伸出长

Mc

- 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-SA4R

电缸 滑块型 本体宽 40mm 200V 伺服马达 马达折返规格

■型号项目

RCS2

—

SA4R

—

—

20

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

I: 增量型规格

20: 伺服马达

10: 10mm

50: 50mm

T1: XSEL-J/K

N: 无

请参考

A: 绝对型规格

20W

5: 5mm

400: 400mm

T2: SCON

P: 1m

选项一览表

※马达折返方向为 ML

或 MR. 请务必明

2.5: 2.5mm

(每 50mm)

SSEL

S: 3m

记。

XSEL-P/Q

M: 5m

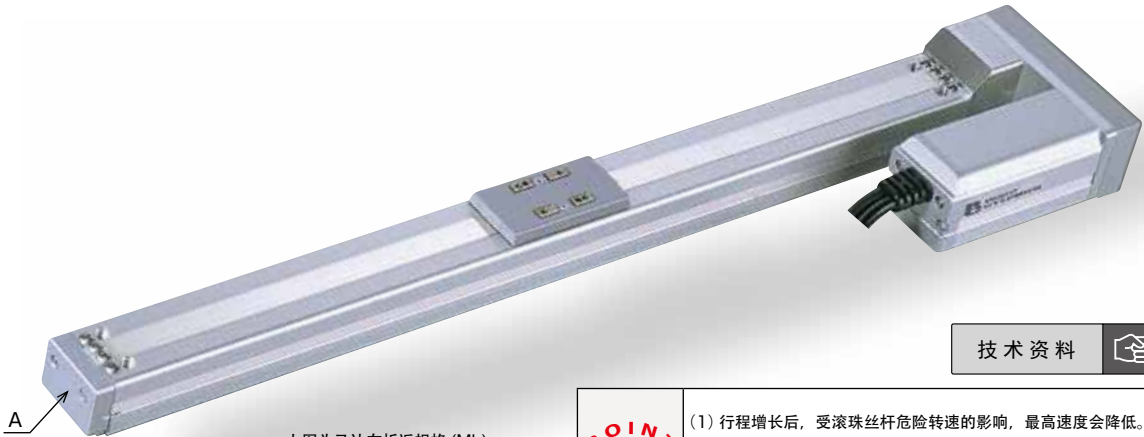
X□□: 指定长度

R□□: 机械电缆

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※CE为选项。



技术资料 卷末 P.5

A 上图为马达左折返规格 (ML)。

※本产品在上图A部装有位置调整用螺丝 (参考右页尺寸图)。

POINT 选型注意

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

(2) 负载质量为加速度 0.3G (导程 2.5 为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA4R-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~400 (每 50mm)
RCS2-SA4R-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4R-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

记号说明

① 编码器种类

② 行程

③ 适用控制器

④ 电缆长

⑤ 选项

※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度

行程 导程	50 ~ 400 (每 50mm)
10	665
5	330
2.5	165

(单位为 mm/s)

①编码器种类 / ②行程 — 价格表 (标准价格)		
②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—

④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)	—
指定长度	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)	—
		—

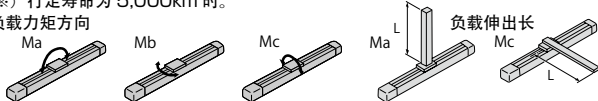
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
CE 对应	CE	→卷末 P42	—
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—
滑块垫片	SS	→卷末 P55	—

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 6.9N·m Mb: 9.9N·m Mc: 17.0N·m
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
允许负载伸出长	Ma方向120mm以下 Mb Mc方向120mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



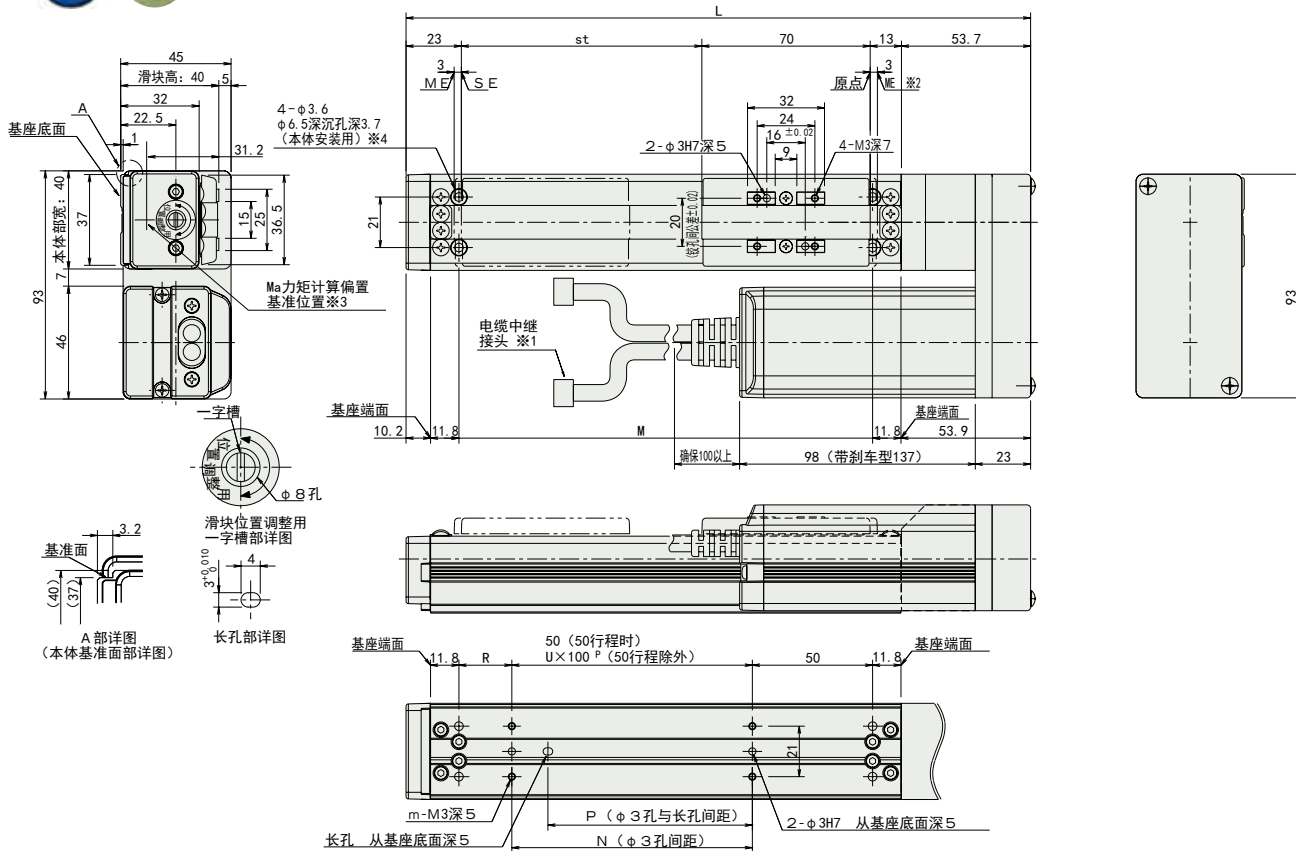
尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷P.15



- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
 ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。
 ME：机械末端 SE：行程末端
 ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。
 ※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时，可能会因基座发生扭曲，而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔，建议使用行程 200mm 以下的机型。

■行程・尺寸・质量

※带刹车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	—	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
质量 (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

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	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	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	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	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 (J/K/P/Q/R/S)。
 ※③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

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-SA5R

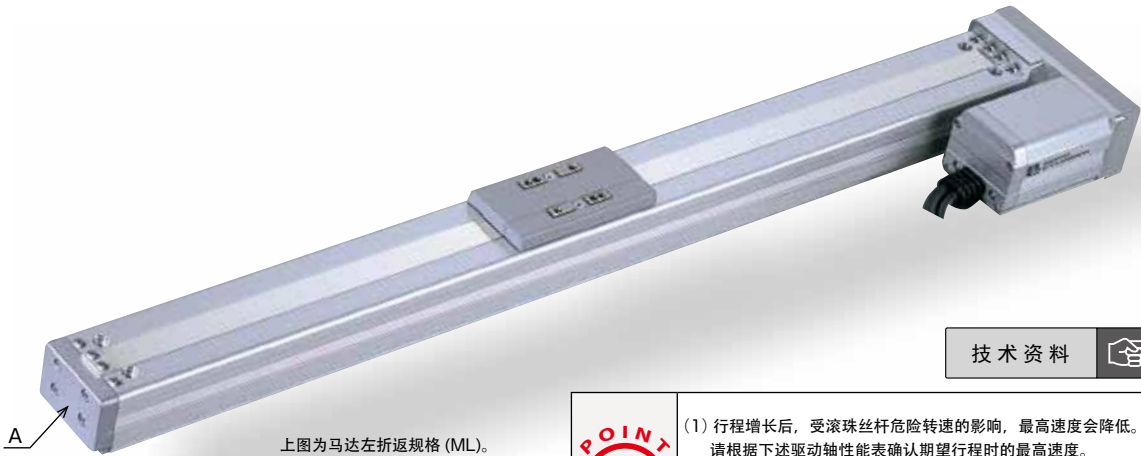
电缸 滑块型 本体宽 52mm 200V 伺服马达 马达折返规格

■型号项目	RCS2	—	SA5R	—		—	20	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项		
					I: 增量型规格 A: 绝对型规格		20: 伺服马达 20W		12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm		50: 50mm 5 500: 500mm (每 50mm)		T1: XSEL-J/K T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 机械电缆		请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR。请务必明 记。		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※ CE为选项。



技术资料

卷末 P.5

A 上图为马达左折返规格 (ML)。

※ 本产品在上图A部装有位置调整用螺丝 (参考右页尺寸图)。



- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量为加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2-SA5R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7
RCS2-SA5R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3
RCS2-SA5R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7

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

■行程与最高速度

行程 / 导程	50 ~ 450 (每 50mm)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④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)	—
指定长度	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。

⑤选项价格表 (标准价格)

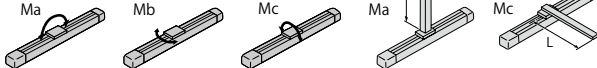
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
CE 对应	CE	→卷末 P42	—
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
静载	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 18.6Nm Mb: 26.6Nm Mc: 47.5Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 4.9Nm Mb: 6.8Nm Mc: 11.7Nm
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb Mc方向150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



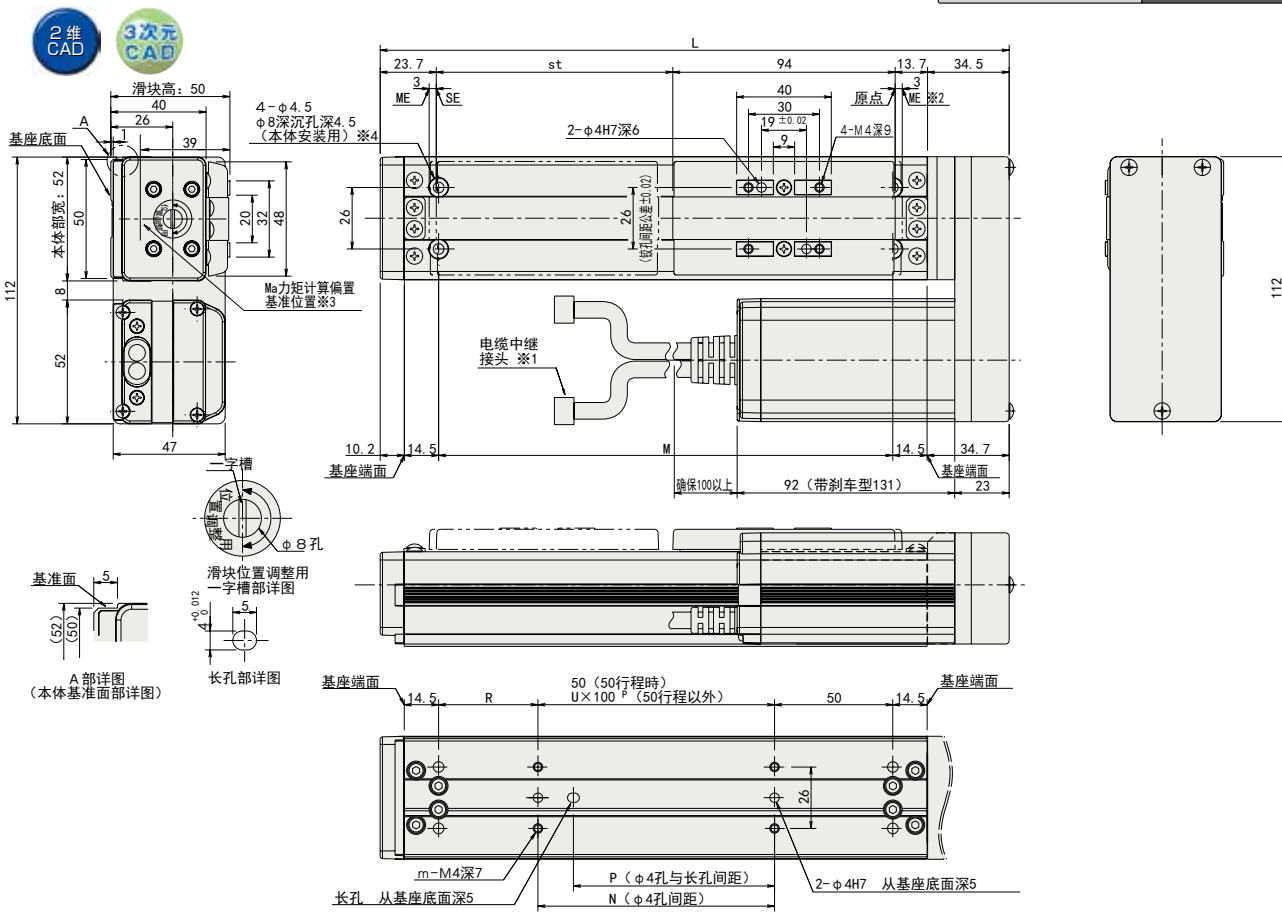
尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15



- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
 ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请注意与周围物体间的干涉。
 ME：机械末端 SE：行程末端
 ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。
 ※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时，可能会因基座发生扭曲，而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔，建议使用行程 300mm 以下的机型。

■行程・尺寸・质量

※带刹车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
质量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

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	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	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	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	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 (J/K/P/Q/R/S)。
 ※③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

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-SA6R

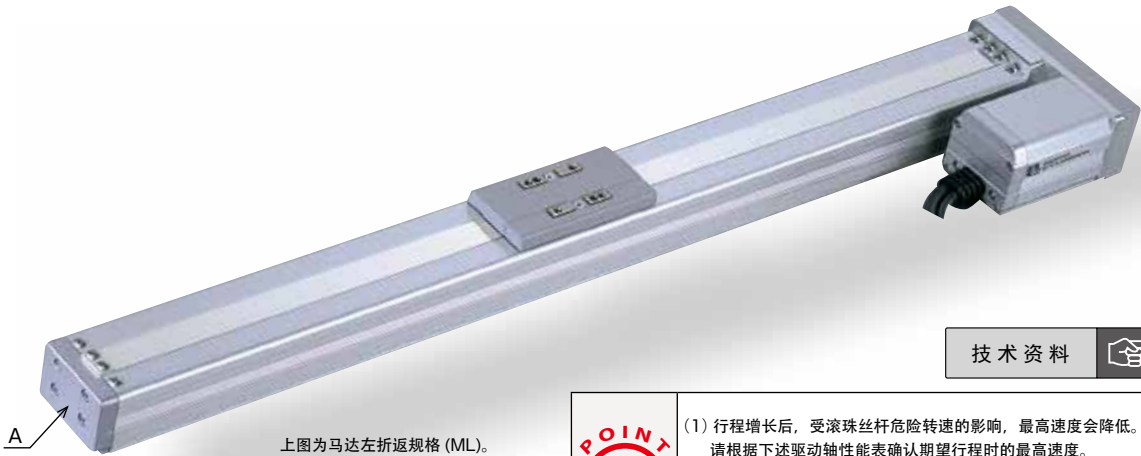
电缸 滑块型 本体宽 58mm 200V 伺服马达 马达折返规格

■型号项目	RCS2	—	SA6R	—		—	30	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项		
					I: 增量型规格 A: 绝对型规格		30: 伺服马达 30W		12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm		50: 50mm 5 600: 600mm (每 50mm)		T1: XSEL-J/K T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 机械电缆		请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR. 请务必明 记。		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※CE为选项。



上图为马达左折返规格 (ML)。

※本产品在上图A部装有位置调整用螺丝
(参考右页尺寸图)。

技术资料

卷末 P.5



- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量为加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2-SA6R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6 1.5	24.2	50~600 (每 50mm)
RCS2-SA6R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12 3	48.4	
RCS2-SA6R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18 6	96.8	

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

■行程与最高速度

行程 导程	50~450 (每 50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

⑤选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
CE 对应	CE	→卷末 P42	—
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

④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)	—
指定长度	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)	—
		—

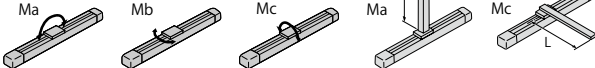
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 38.3Nm Mb: 54.7Nm Mc: 81.0Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 8.9Nm Mb: 12.7Nm Mc: 18.6Nm
允许负载伸出长	Ma方向220mm以下 Mb Mc方向220mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



139

RCS2-SA6R

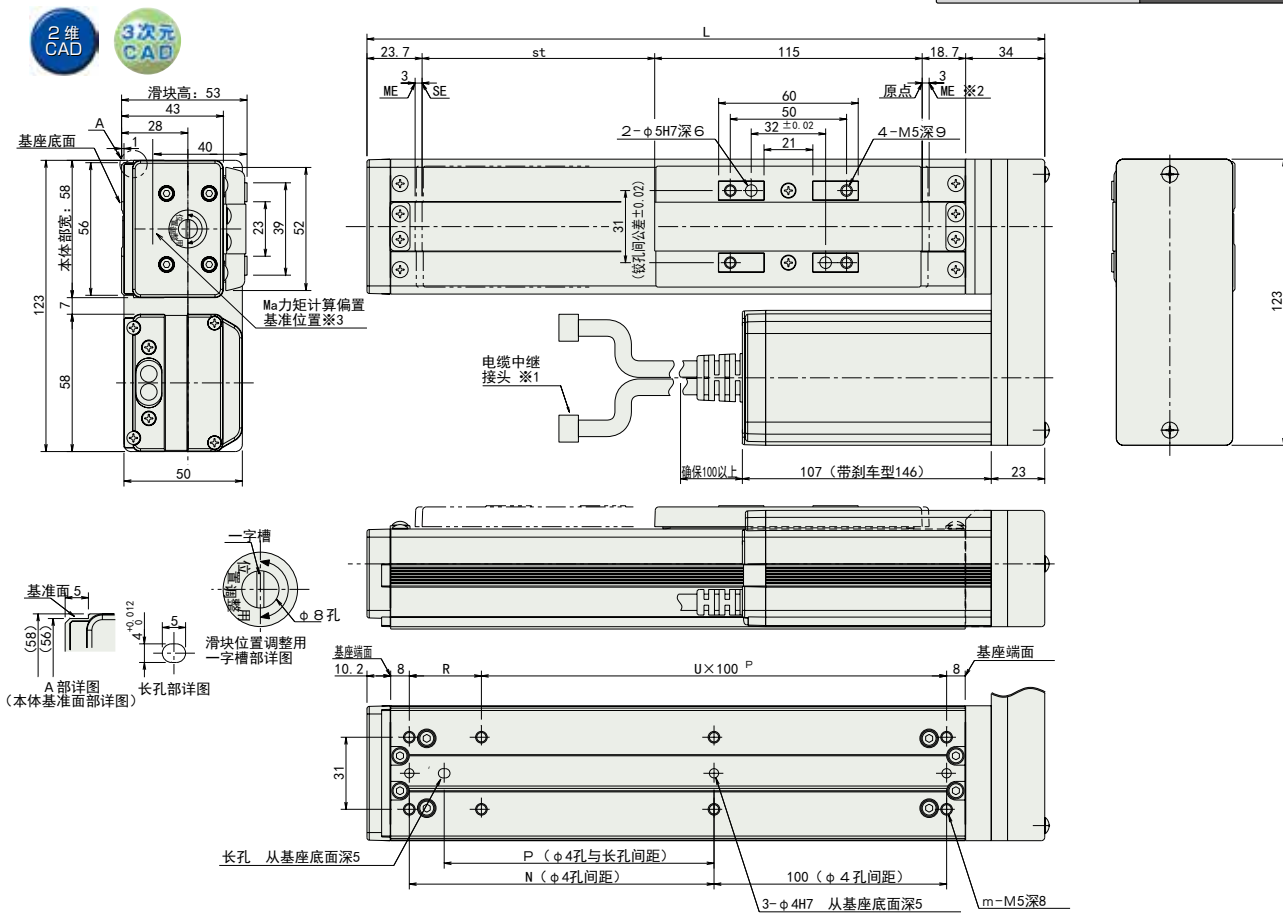
尺寸图

● 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



■行程一尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
N	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
L	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
质量 (kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。





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

ME: 机械末端 SE: 行程末端

※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

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-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-1-30D①-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-1-30D①-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-③-1-30D①-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。

※②为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。

※Ⅳ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)。

※Ⅲ为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。

※⑤为现场总线网络种类记号。

滑块型

标准型

伺服
马达
(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

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-SA7R

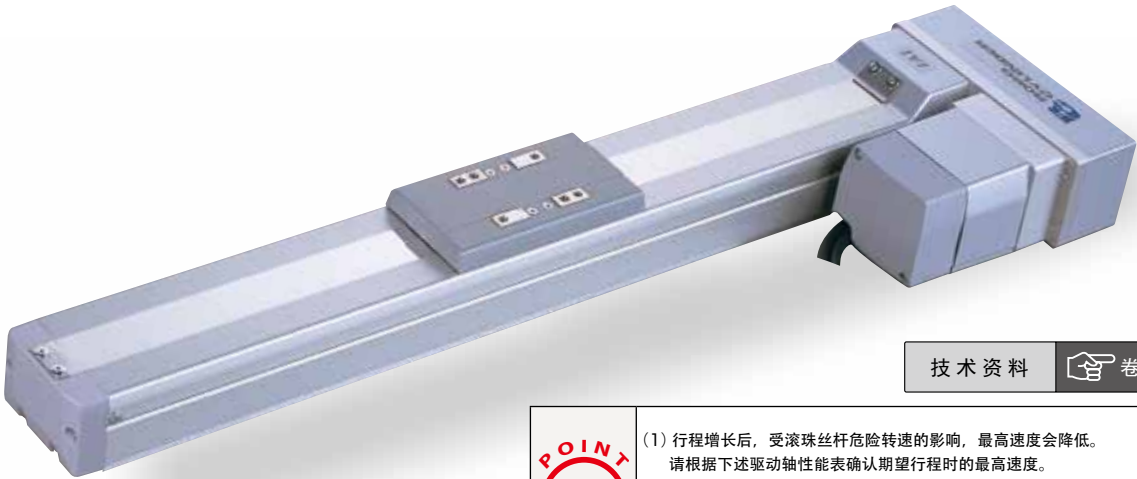
电缸 滑块型 本体宽 73mm 200V 伺服马达 马达折返规格

■型号项目	RCS2	—	SA7R	—		—	60	—		—		—		—		—		—	
	系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项		
					I: 增量型规格 A: 绝对型规格		60: 伺服马达 60W		16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm		50: 50mm 5 800: 800mm (每 50mm)		T1: XSEL-J/K T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 机械电缆		请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR。请务必明 记。		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※ CE为选项。



技术资料

卷末 P.5

上图为马达左折返规格 (ML)。



- (1) 行程增长后, 受滚珠丝杆危险转速的影响, 最高速度会降低。
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量为加速度 0.3G (导程 4 为 0.2G) 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2-SA7R-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	50~800 (每 50mm)
RCS2-SA7R-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7R-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

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

■行程与最高速度

导程 行程	50~600 (每 50mm)	~ 700 (mm)	~ 800 (mm)
	16	8	4
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50/100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

④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)	—
指定长度	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。

⑤选项价格表 (标准价格)

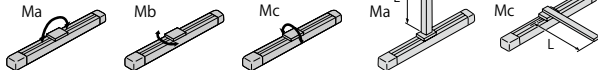
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
CE对应	CE	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 12\text{mm}$ 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 50.4Nm Mb: 71.9Nm Mc: 138.0Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 13.9Nm Mb: 19.9Nm Mc: 38.3Nm
允许负载伸出长	Ma方向230mm以下 Mb Mc方向230mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



- 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-SS7R

电缸 滑块型 本体宽 60mm 200V 伺服马达 马达折返规格 铁制基座型

■型号项目

RCS2

—

SS7R

—

—

60

—

—

—

—

—

—

系列

—

类型

—

编码器种类

—

马达种类

—

导程

—

行程

—

适用控制器

—

电缆长

—

选项

I: 增量型规格
A: 绝对型规格

60: 伺服马达
60W

12: 12mm
6: 6mm

50: 50mm
S
600: 600mm
(每 50mm)

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

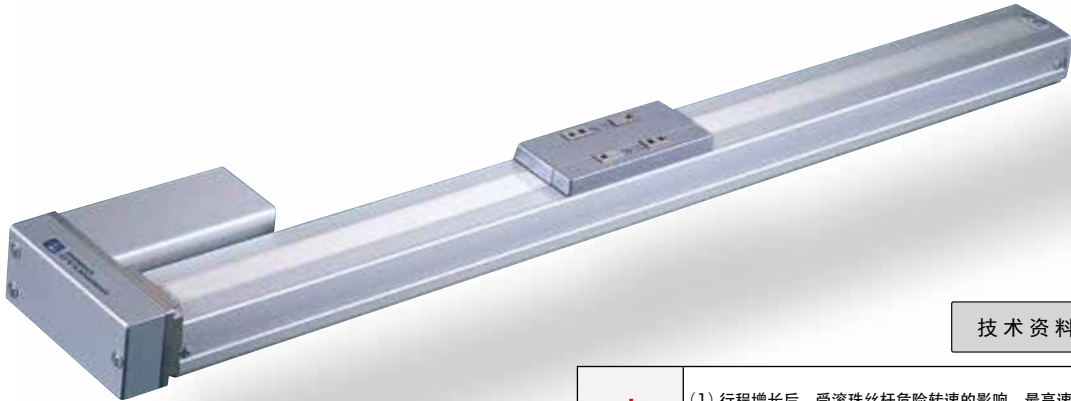
N: 无
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□□: 指定长度
R□□: 机械电缆

请参考
选项一览表
※ 马达折返方向为 ML
或 MR。请务必明
记。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※ CE为选项。



技术资料

📖 卷末 P.5

POINT

选型
注意

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

(2) 负载质量为加速度 0.3G 条件下动作时的值。
加速度的上限即为上述值。

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

上图为马达左折返规格 (ML)。

驱动轴性能							行程与最高速度		
■导程与负载质量									
型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)	行程 / 导程	50 ~ 500 (每 50mm)	~ 600 (mm)
RCS2-SS7R-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	水平 (kg)	垂直 (kg)	85	50 ~ 600 (每 50mm)	12	600	470
RCS2-SS7R-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8			6	300	230

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

(单位为 mm/s)

①编码器种类 / ②行程 — 价格表 (标准价格)		
②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50/100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—

④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)	—
指定长度	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。

⑤选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→ 卷末 P42	—
CE 对应	CE	→ 卷末 P42	—
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→ 卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→ 卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→ 卷末 P55	—

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 79.4Nm Mb: 79.4Nm Mc: 172.9Nm
动态负载允许力矩 (※)	Ma: 14.7Nm Mb: 14.7Nm Mc: 33.3Nm
允许负载伸出长	Ma方向300mm以下 Mb Mc方向300mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

负载力矩方向

Ma

Mb

Mc

Ma

负载伸出长

Mc

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

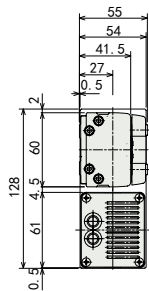
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

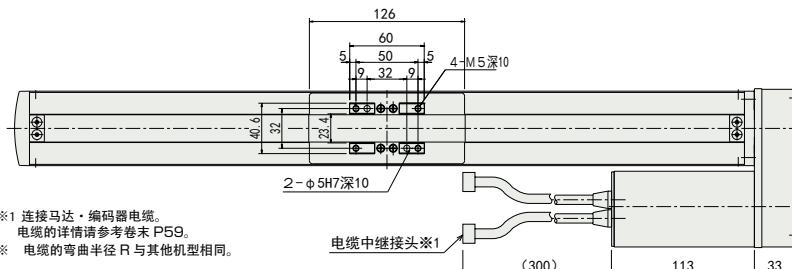
卷末P.15



※基准面为SS7C相同。(P128参照)
※计算Ma力矩的偏差基准位置与SS7C相同。(P128参照)



※要变更原点方向时，必须送回我公司进行调整，所以请加以注意。
※对于反原点规格，马达侧的尺寸（距原点的距离）与反马达侧的尺寸相反。

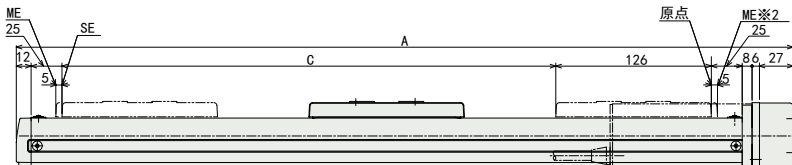


※1 连接马达・编码器电缆。
电缆的详情请参考卷末P59。
※ 电缆的弯曲半径R与其他机型相同。

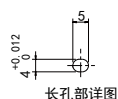
电缆中继接头※1

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

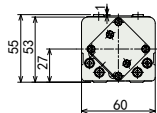
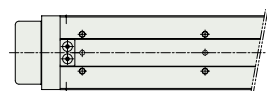
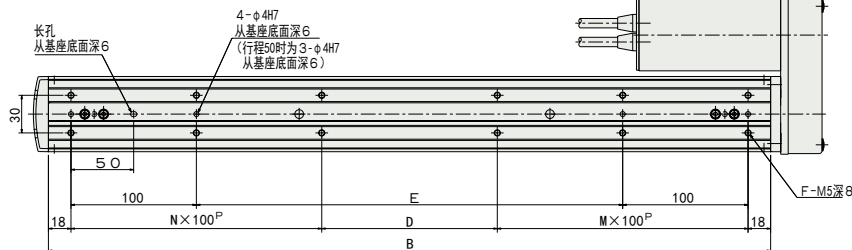
SE：行程末端
ME：机械末端



※带刹车型全长增加24.5mm，质量增加0.3kg。



刹车部尺寸



行程一尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
D	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
E	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
F	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
质量 (kg)	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0

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-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-1-60①-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（J/K/P/Q/R/S）。
※⑤为现场总线网络种类记号。