

滑块型

RCP4 RCP3 RCP2 ERC3 ERC2 RCA2 RCA RCS3 RCS2

	联轴器型	铝制基座	宽52mm	RCP4-SA5C	3
RCP4			宽58mm	RCP4-SA6C	5
series			宽73mm	RCP4-SA7C	7
Serres	马达折返型	铝制基座	宽52mm	RCP4-SA5R	9
脉冲伺服型			宽58mm	RCP4-SA6R	11
33.11 33K-11			宽73mm	RCP4-SA7R	13
	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
RCP3			宽50mm	RCP3-SA5C	23
series			宽60mm	RCP3-SA6C	25
Scries	马达折返型	铝制基座•细小型	宽22mm	RCP3-SA2AR	27
脉冲伺服型			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
	联轴器型	铁制基座	宽60mm	RCP2-SS7C	39
			宽80mm	RCP2-SS8C	41
RCP2		高速型	宽80mm	RCP2-HS8C	43
series	马达折返型	铁制基座	宽60mm	RCP2-SS7R	45
3crre3			宽80mm	RCP2-SS8R	47
脉冲伺服型		高速型	宽80mm	RCP2-HS8R	49
	同步带型		宽58mm	RCP2-BA6/BA6U	51
			宽68mm	RCP2-BA7/BA7U	53

1

	控制器一体型		宽50mm	ERC3-SA5C	55
ERC3	1年的节 体生		宽74mm	ERC3-SA7C	57
		 简易防尘滑块型	宽50mm	ERC3D-SA5C	59
series		同勿例工用次至	宽73mm	ERC3D-SA7C	61
	滑块型	立化本联型			
ERC2		马达直联型	<u></u> 宽58mm 宽68mm	ERC2-SA6C ERC2-SA7C	63 65
series			元〇〇〇〇〇	ENUZ-SA/U	05
		- 1 - 1	-1		
	联轴器型	细小型	宽20mm	RCA2-SA2AC	67
			宽32mm	RCA2-SA3C	69
RCA2			宽40mm	RCA2-SA4C	71
series			宽50mm 宽60mm	RCA2-SA5C RCA2-SA6C	73
series	口 计 托尼 刑	 细小型		RCA2-SA6C	75 77
24V	马达折返型	<u> </u>		RCA2-SA2AR RCA2-SA3R	77
伺服马达型			宽40mm	RCA2-SA4R	81
			宽50mm	RCA2-SA5R	83
			宽60mm	RCA2-SA6R	85
	联轴器型		宽40mm	RCA-SA4C	87
	坎 神命空	扣		RCA-SA5C	89
				RCA-SA6C	91
	 马达直联型	 铝制基座	宽40mm	RCA-SA4D	93
RCA	一	加	宽52mm	RCA-SA5D	95
series			宽58mm	RCA-SA6D	97
5065			宽40mm	RCA-SS4D	99
24V			宽52mm	RCA-SS5D	101
伺服马达型			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
	联轴器型	铝制基座	宽80mm	RCS3-SA8C	111
RCS3		铁制基座	宽80mm	RCS3-SS8C	113
series	马达折返型	铝制基座	宽80mm	RCS3-SA8R	115
		铁制基座	宽80mm	RCS3-SS8R	117
	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
RCS2		铁制基座	宽60mm	RCS2-SS7C	127
series	马达直联型	铝制基座	宽40mm	RCS2-SA4D	129
361163			宽52mm	RCS2-SA5D	131
200V			宽58mm	RCS2-SA6D	133
伺服马达型	马达折返型	铝制基座	宽40mm	RCS2-SA4R	135
			宽52mm	RCS2-SA5R	137
			宽58mm	RCS2-SA6R	139
		th to the	宽73mm 宽60mm	RCS2-SA7R	141
		铁制基座	宽60mm	RCS2-SS7R	143

滑块型

ém J. mil

拉 制 哭

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

夹爪型 宏辞型

线性 司服型

C尘室 付应

方水 方尘 対应

脉冲 伺服 马达

伺服 马达 (24V)

伺服 马达 (200V

> 线性 伺服 马达

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

P4-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 **42P P3** ı 编码器种类 系列 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N:无 P:1m S:3m M:5m P3:PCON-CA 请参考 l: 增量型规格 42P:脉冲伺服马达 20·20mm 50:50mm 选项一览表 尺寸口 42 12:12mm MSEP-C 800:800mm 6:6mm (毎 50mm) 3: 3mm X□□:指定长度 R□□:机械电缆

C E RoHS

卷末 P. 5 技术资料

(1) 负载质量是以加速度O.3G(部分机型为O.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

■行程与最高速度

控制器

MSEP-C

PCON-CA

MSEP-C

PCON-CA

12

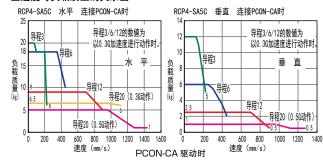
√行程 50~450

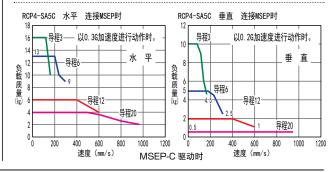
(毎 50mm)

PCON-CA 1440<1280>

900

450





< >内为垂直动作时的值

(mm)

1045

570

570

285

(mm)

900

900

490

490

245

(单位为 mm/s)

(mm)

610

610

330

330

165

165

80

80

750

(mm)

690

690

375

375

185

185

90

90

700

(mm)

785

785

425

425

215

驱动轴性能 ■导程与负载质量 (※)以O 2G加减速动作时的值 适用 最大负载质量 行程 导程 (mm) 型号 控制器 水平 (kg) 垂直 (kg) PCON-CA 6.5 20 RCP4-SA5C-I-42P-20- 1 -P3- 2 - 3 MSEP-C 4 0.5 (* PCON-CA 9 2.5 RCP4-SA5C-I-42P-12- 1 -P3- 2 - 3 MSEP-C 6 50~800 PCON-CA 18 6 RCP4-SA5C-I-42P-6- ① -P3- ② - ③ MSEP-C 13 5 PCON-CA 20 RCP4-SA5C-I-42P-3- ① -P3- ② - ③ 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。

MSEP-C 300 285 245 215 PCON-CA 225 195 165 140 120 105 3 MSEP-C 140 120 105 150

500

(mm)

795

600

395

550

(mm)

665

335

1225

960

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	_

②电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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 滚轧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。

CAD图纸可在主页下载



特规对应的介绍

卷末 P. 15

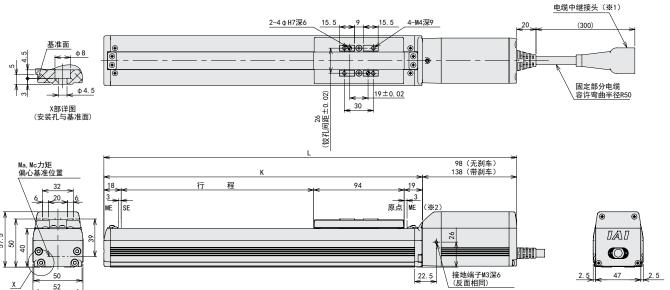


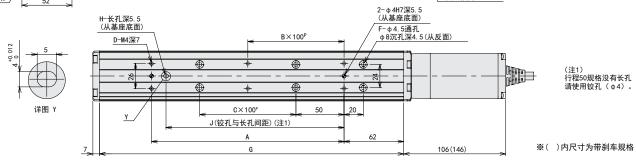


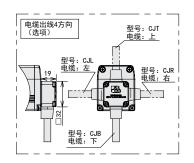
※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末P59。

※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







■行程−尺寸・质量

1 J/	■11住一尺寸・灰里																
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	无刹车	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
L .	带刹车	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069
	Α	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
	В	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
	Н	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	无刹车	1.5	1.6	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
(kg)	带刹车	1.7	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.7	3.9

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	ŵ	PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			_								
脉冲串型 高输出规格			P						PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_		参照 P618	_] → P60
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768点	DC24V		_	1							
l磁阀多轴型 PIO规格	line	MSEP-C-()-~-()-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制定位型	3点		参照		→ P56							
B磁阀多轴型 图络现场规格	1111	MSEP-C-()-~-()-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位点型	256 点		P572	_	→ P56							

P4-SA6C ■型号项目 RCP4 - SA6C **42P P3** 编码器种类 适用控制器 系列 类型 马达种类 异程 行程 电缆长 洗项 N:无 P:1m S:3m M:5m l: 增量型规格 P3:PCON-CA 请参考 42P:脉冲伺服马达 20·20mm 50:50mm 选项一览表 尺寸口 42 12:12mm MSEP-C 800:800mm 6:6mm (毎 50mm) 3: 3mm X□□:指定长度 R□□:机械电缆

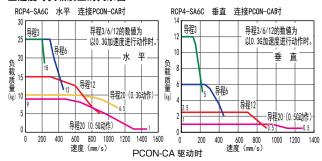


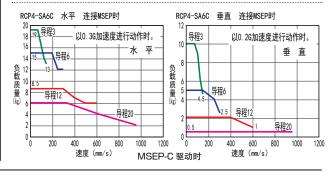
- (1) 负载质量是以加速度O.3G(部分机型为O.2G)条件下动作时的值。加 速度的上限为1G(※), 随加速度的提升, 负载质量会下降。
- (※) 随连接的控制器、驱动轴的导程不同, 加速度上限也会变化。 详细数据请参考卷末P100、P102选型参考。
- (2) 根据RCP4连接的控制器不同, 最大负载质量与最高速度会发生变化, 提请注意。(请参考驱动轴性能表)
- (3) 进行推压动作时请参考卷末P71。

■速度与负载质量的关系图

■行程与最高速度

MSEP-C





驱动轴性能 ■导程与负载质量 (※)以O.2G加减速动作时的值 适用 最大负载质量 行程 导程 (mm) 型号 控制器 水平 (kg) 垂直 (kg) PCON-CA 10 20 RCP4-SA6C-I-42P-20- 1 -P3- 2 - 3 MSEP-C 6 0.5 (* PCON-CA 15 2.5 RCP4-SA6C-I-42P-12- 1 -P3- 2 - 3 MSEP-C 8.5 50~800 PCON-CA 25 6 RCP4-SA6C-I-42P-6- 1 -P3- 2 - 3 MSEP-C 15 5 PCON-CA 25 RCP4-SA6C-I-42P-3- ① -P3- ② - ③

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。

导程 (mm)	行程 控制器	50~450 (毎 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
20	MSEP-C	960				905	785	690	615
1.0	PCON-CA	900	795	670	570	490	430	375	335
12	MSEP-C	600			570	490	430	375	335
6	PCON-CA	450	395	335	285	245	215	185	165
6	MSEP-C	300			285	245	215	185	165
	PCON-CA	225	195	165	140	120	105	90	80

< >内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

105 90 80

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	_

②电缆长价格表(标准价格)

150

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

140 120

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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	_

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
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
活用环境温度・湿度	0~40°C 85%BH以下(无结囊)

(※1)【】内为导程20规格时的参数。

(※2)行走寿命为5,000km时。

特规对应的介绍

卷末 P. 15

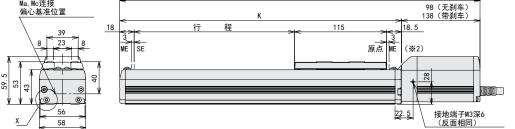




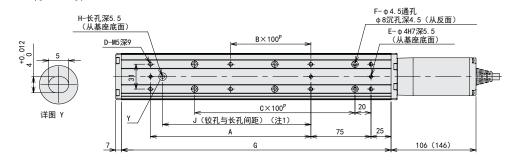
※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末P59。

※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

电缆中继接头(※1) 2-φ5H7深6 4-M5深9 (300) 基准面 Φ8 **1000** € ⊕ ⊕ ⊕ ⊕ 固定部分电缆 容许弯曲半径R50 31 (较孔间距土0.02) 32±0.02 50 X部详图 (安装孔与基准面) Ma, Mc连接 偏心基准位置

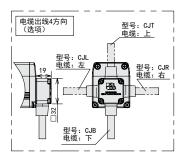






(注1) 行程50规格没有长孔 请使用铰孔(φ4)。

※()内尺寸为带刹车规格



■行	程一尺寸	「• 质:	重														
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	无刹车	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	999.5	1049.5
_	带刹车	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	989.5	1039.5	1089.5
Α		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	С	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
	Е	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
	Н	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	无刹车	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0	4.1	4.3
(kg)	带刹车	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4	4.5

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			_						
脉冲串型 高输出规格			1	1	1		PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_		参照 P618	_] → P60
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点	DC24V		_						
电磁阀多轴型 PIO规格	lunc	MSEP-C-(1)-~-(1)-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制定位型	3点		参照		, DEC					
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-(II)-~-(III)-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位点型	256 点		P572	_	→ P563					

IAI

RCP4-SA6C **6**

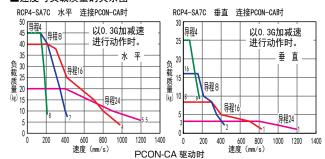
※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

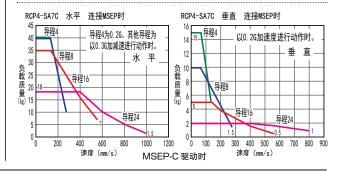
P4-SA7C 电缸 滑块型 马达单元型联轴器型 本体宽 73mm 24V 脉冲伺服马达 ■型号项目 RCP4 - SA7C -**P3** ı **56P** 编码器种类 适用控制器 系列 类型 马达种类 异程 行程 电缆长 洗项 P3:PCON-CA N:无 P:1m S:3m M:5m 请参考 l: 增量型规格 56P:脉冲伺服马达 24:24mm 50:50mm 选项一览表 尺寸口 56 16:16mm MSEP-C 800:800mm 8:8mm (毎 50mm) 4: 4mm X □□: 指定长度 R □□: 机械电缆

CE RoHS 技术资料 卷末 P. 5

- (1) 负载质量是以加速度O.3G (部分机型为O.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

_ ; _ ; _ ; _ ;	(水) (水O.LO)(H)(水足可)[FR]H)IE。					
	导程	适用	最大负	行程		
至5	(mm)	控制器	水平 (kg)	垂直(kg)	(mm)	
DOD 4 0 4 70 LEOD 0 4 70 DO 70 70	24	PCON-CA	20	3		
RCP4-SA7C-I-56P-24- ① -P3- ② - ③	24	MSEP-C	18	2 (%)		
DOD4 0470 FOR 10 0 DO 0	16	PCON-CA	40	8		
RCP4-SA7C-I-56P-16- ① -P3- ② - ③	16	MSEP-C	35	5 (%)	50~800	
DOD 4 0 4 70 1 FOD 0 0 0 0 0	8	PCON-CA	45	16	(每50mm)	
RCP4-SA7C-I-56P-8- ① -P3- ② - ③		MSEP-C	40	10(%)		
DOD 4 0470 LEOD 4 [0] DO [0]	4	PCON-CA	45	25		
RCP4-SA7C-I-56P-4- ① -P3- ② - ③	4	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

(※)以O 2G加减速动作时的值

	> カサモキコルロサかは
`	>内为垂直动作时的值。

	(单位为	mm/s)
_		

导程	行程	50~450	500	550	600	650	700	750	800		
(mm)	控制器	(毎 50mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)		
24	PCON-CA		12	00	1010	890	790				
	MSEP-C		890<800>	790							
16	PCON-CA	9	80<840	>	865<840>	750	655	580	515		
10	MSEP-C				560		515				
8	PCON-CA		490		430	375	325	290	255		
°	MSEP-C	280									
4	PCON-CA	2	45<210	>	215<210>	185	160	145	125		
4	MSEP-C				140		125				

※导程8与导程4的动作加减速为0.1G。

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	_

②电缆长价格表(标准价格)

电缆记号	标准价格
P (1m)	_
S (3m)	_
M (5m)	_
X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
R16 (16m) ~ R20 (20m)	_
	$\begin{array}{l} P \; (1m) \\ S \; (3m) \\ M \; (5m) \\ X06 \; (6m) \; \sim X10 \; (10m) \\ X11 \; (11m) \; \sim X15 \; (15m) \\ X16 \; (16m) \; \sim X20 \; (20m) \\ R01 \; (1m) \; \sim R03 \; (3m) \\ R04 \; (4m) \; \sim R05 \; (5m) \\ R06 \; (6m) \; \sim R10 \; (10m) \\ R11 \; (11m) \; \sim R15 \; (15m) \end{array}$

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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	_

项目	内容									
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚轧C10									
重复定位精度(※1)	±0.02mm [±0.03mm]									
空转	O.1mm以下									
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理									
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)【】内为导程24规格时的参数。
- (※2) 行走寿命为5.000km时。

CAD图纸可在主页下载



特规对应的介绍

卷末 P. 15

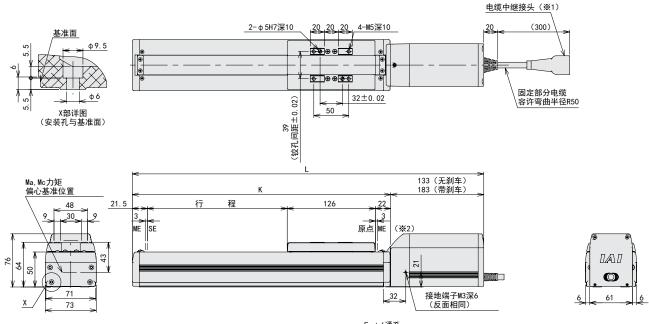


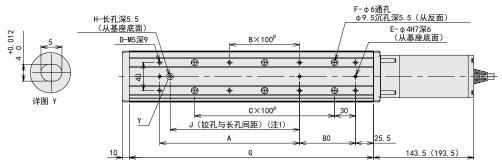


※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末P59。

※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

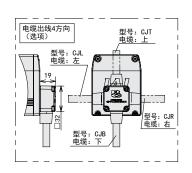
SE: 行程末端





(注1) 行程50规格没有长孔 请使用铰孔(φ4)。

※()内尺寸为带刹车规格



■ f	■行程-尺寸・质量																	
	行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
		无刹车	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5
_		带刹车	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5
		Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
		В	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	199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949
		Н	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	219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5
质量		无刹车	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.8	7.0
(kg	g)	带刹车	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0	7.3	7.5

	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	Ri -	PCON-CA-56PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			_		
ľ	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	_		参照 P618	_	→ P607	
	现场网络型 高输出规格		PCON-CA-56PI0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768点	DC24V		_		
	电磁阀多轴型 PIO规格	mr	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制定位型	3点		参照		→ P563	
	电磁阀多轴型 网络现场规格	iiii	MSEP-C-(最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位点型	256 点		P572	_	7 - 503	
;	※①为I/O种类(NP/I	PN)。 ※⑪为	轴数(1~8)。 ※⑪为现场总线网络种药	类记号。 ※□为N(NPN规格)/P(PNP规格)的						

P4-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 -**42P P3** ı 编码器种类 适用控制器 系列 类型 马达种类 异程 行程 电缆长 洗项 P3:PCON-CA N:无 P:1m S:3m M:5m 请参考 l: 增量型规格 42P:脉冲伺服马达 20:20mm 50:50mm 选项一览表 尺寸口 42 12:12mm MSEP-C 800:800mm 6:6mm ※ 马达折饭方向请 (毎 50mm) 3: 3mm X □□:指定长度 R □□:机械电缆

CE RoHS

※ 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)。

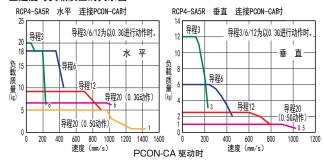
技术资料

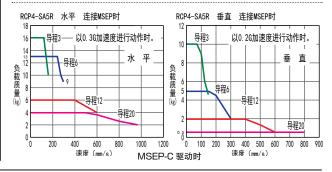
卷末 P. 5



- (1) 负载质量是以加速度O.3G (部分机型为O.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O.2G加减速动作时的值。

짜 묵	导程	适用	最大负	载质量	行程 (mm)	
坐与	(mm)	控制器	水平 (kg)	垂直(kg)		
POD4 045D 40D 00	20	PCON-CA	6.5	1		
RCP4-SA5R-I-42P-20- 1 -P3- 2 - 3	20	MSEP-C	4	0.5 (*)		
DOD4 045D 40D 10 5 DO 5	12	PCON-CA	9	2.5		
RCP4-SA5R-I-42P-12- ① -P3- ② - ③	12	MSEP-C	6	2	50~800	
DODA 045D 40D 0 0 0 0 0	6	PCON-CA	18	6	(毎50mm)	
RCP4-SA5R-I-42P-6- ① -P3- ② - ③	0	MSEP-C	13	5		
DODA 045D 40D 0 0 0 0 0	3	PCON-CA	20	12		
RCP4-SA5R-I-42P-3- ① -P3- ② - ③	٥	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。

	一个在	与 取局	迷皮		< >内	为垂直动 [,]		(单位为 mm/s)		
	导程 (mm)	行程 控制器	50~450 (毎 50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
	20	PCON-CA	1440<	1120>	1225<1120>	1045	900	785	690	610
	20	MSEP-C		960<	800>		900<800>	785	690	610
Ì	12	PCON-CA	900<800>	795	665	570	490	425	375	330
	12	MSEP-C		600		570	490	425	375	330
	6	PCON-CA	450	395	335	285	245	215	185	165
	0	MSEP-C		300		285	245	215	185	165
Î	3	PCON-CA	225	195	165	140	120	105	90	80
	3	MSEP-C		150		140	120	105	90	80

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	_

②电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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	SB	→	_

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
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
活用环境温度・湿度	0~40°、85%BH以下(无结囊)

(※1)【】内为导程20规格时的参数。

(※2)行走寿命为5,000km时。

CAD图纸可在主页下载

特规对应的介绍

卷末 P. 15



电缆出线3方向(选项)

马达方向:ML

CJT 上侧 口,外侧

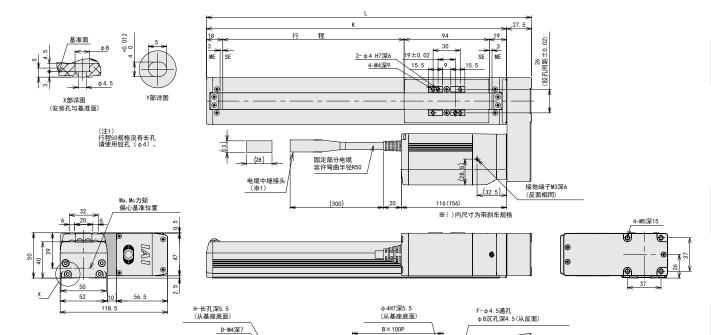
马达方向:MR

CJO 外侧



※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



C×100P J(铰孔与长孔间距)(注1)

(

■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
	Α	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
	В	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	67	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
	Н	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	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	3.9
(kg)	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	4.1

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。

19

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			-		
脉冲串型 高输出规格			PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_		参照 P618	_	→ P60°
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768点	DC24V		_		
电磁阀多轴型 PIO规格	mr	MSEP-C-(II)-~-(I)-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制定位型	3点		参照		→ P56	
电磁阀多轴型 网络现场规格	iiii	MSEP-C-()-~-()-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位点型	256 点		P572	_	J → P56	

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

P4-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 -**42P P3** ı 编码器种类 适用控制器 系列 类型 马达种类 异程 行程 电缆长 洗项 N:无 P:1m S:3m M:5m 请参考 l: 增量型规格 P3:PCON-CA 42P:脉冲伺服马达 20·20mm 50:50mm 选项一览表 尺寸口 42 12:12mm MSEP-C 800:800mm 6:6mm ※ 马达折饭方向请 (毎 50mm) 3: 3mm X□□:指定长度 R□□:机械电缆



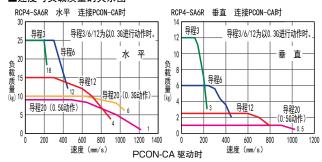
卷末 P. 5

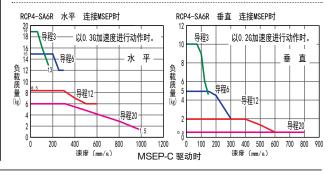
- (1) 负载质量是以加速度O.3G (部分机型为O.2G) 条件下动作时的值。加 速度的上限为1G(※), 随加速度的提升, 负载质量会下降。

技术资料

- (※) 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O 2G加减速动作时的值 适用 最大负载质量 行程 型号 控制器 水平 (kg) 垂直 (kg) PCON-CA 10 20 RCP4-SA6R-I-42P-20- 1 -P3- 2 - 3 MSEP-C 6 0.5 (* PCON-CA 15 2.5 RCP4-SA6R-I-42P-12- 1 -P3- 2 - 3 MSEP-C 8.5 50~800 PCON-CA 25 6 RCP4-SA6R-I-42P-6- 1 -P3- 2 - 3 MSEP-C 15 5 PCON-CA RCP4-SA6R-I-42P-3- ① -P3- ② - ③ 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) √行程 50~450 500 550 700 750 (毎 50mm) (mm) (mm) (mm) (mm) 控制器 (mm) (mm) (mm) 1230<1120> PCON-CA 1280<1120> 1045 905 785 690 615 MSEP-C 960<800> 905<800 785 690 615 PCON-CA 900 795 670 570 490 430 375 335 12 MSEP-C 600 570 490 430 375 335 PCON-CA 450 395 335 285 245 215 185 165 MSEP-C 185 165 300 285 245 215 PCON-CA 225 195 165 140 120 105 90 80 MSEP-C 140 120 105 80 150 90

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	_

②电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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	SB	→	_

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
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。

CAD图纸可在主页下载



特规对应的介绍

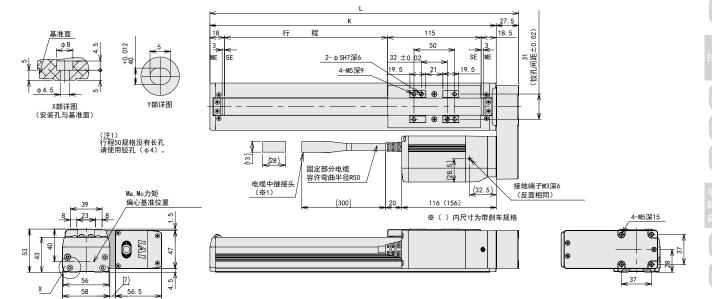
卷末 P. 15

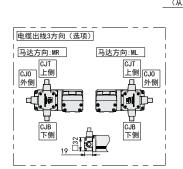


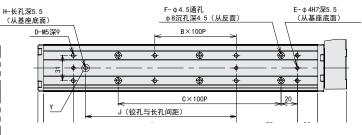


※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末P59。 ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端(ME),请充分注意与周围物体间的干涉。 ME: 机械末端

SE: 行程末端







■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	229	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979
	Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
	В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	С	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
	Е	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
	Н	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	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
(kg)	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。

活用 坎斯!

	但用任制品				
ı	RCP4 系列的§	区动轴可以连接	接以下控制器。	请根据需求选择合适的招	空制器。
	名称	外如		켓 믁	

11014 ホッカリ	NOP4							
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	ii)	PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			-	
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_		参照 P618	_	→ P607
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点	DC24V		_	
电磁阀多轴型 PIO规格	line.	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制定位型	3点		参照		→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格	iiiii	MSEP-C-()-~-()-O-O	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位点型	256 点		P572	_	7 -503
※①为I/O种类(NP/	※①为I/O种类 (NP/PN)。 ※⑪为轴数 (1~8)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。 ※□为N (NPN规格) / P (PNP规格) 的标记。							

IAI

RCP4-SA6R 12

滑块型

细小型 细小型

标准型

控制器 一体型

拉杆型

细小型

控制器

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

线性

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲伺服 马边

伺服 马达 (24V)

伺服 马达 (200V)

> 线性 伺服 马达

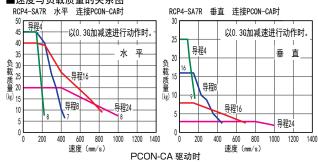
P4-SA7R ■型号项目 RCP4 - SA7R -**P3** ı **56P** 编码器种类 适用控制器 系列 类型 马达种类 异程 行程 电缆长 洗项 P3:PCON-CA N:无 P:1m S:3m M:5m 请参考 l: 增量型规格 56P:脉冲伺服马达 24:24mm 50:50mm 选项一览表 尺寸口 56 16:16mm MSEP-C 800:800mm 8:8mm ※ 马达折饭方向请 (毎 50mm) 4: 4mm X □□:指定长度 R □□:机械电缆

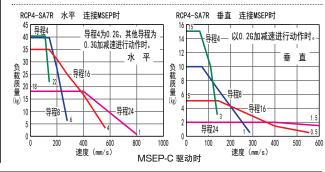


(1) 负 速 (※) 注意 事项 (2) 本

- (1) 负载质量是以加速度O.3G (部分机型为O.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

짜 믁		适用	最大负	载质量	行程
至与	导程 (mm)	控制器	水平 (kg)	垂直(kg)	(mm)
DODA GAZDI EOD GA 🖾 DO 🖾	24	PCON-CA	20	3	
RCP4-SA7R-I-56P-24- ① -P3- ② - ③		MSEP-C	18	2 (*)	
RCP4-SA7R-I-56P-16- ① -P3- ② - ③		PCON-CA	40	8	
		MSEP-C	35	5 (*)	50~800
BOD 4 047D FOD 0 0 0 0 0	8	PCON-CA	45	16	(毎50mm)
RCP4-SA7R-I-56P-8- ① -P3- ② - ③		MSEP-C	40	10 (*)	
DOD4 047D LEOD 4 @ DO @ @		PCON-CA	45	25	
RCP4-SA7R-I-56P-4- ① -P3- ② - ③	4	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

(※)以O.2G加减速动作时的值。

导程 (mm)	行程 控制器	50~450 (毎 50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
24	PCON-CA		1000 890						790
24	MSEP-C		800<600>					790<600>	
16	PCON-CA		840<700> 750<700> 655 580				580	515	
10	MSEP-C		560					515	
8	PCON-CA		490		430	375	325	290	255
°	MSEP-C		280					255	
4	PCON-CA	210 185 160 145				145	125		
4	MSEP-C	140						125	

※导程8与导程4的动作加减速为0.1G。

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	_

②电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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	SB	→	_

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚轧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。



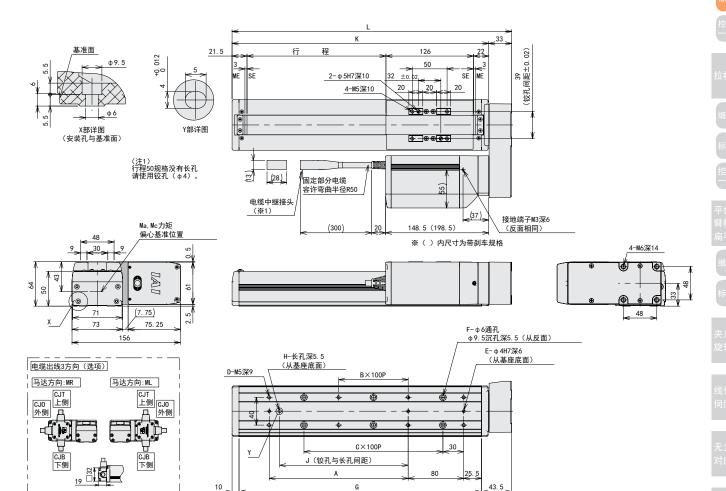
特规对应的介绍







※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末P59。
※2 原点复位时滞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



- 尺寸• 质量

	■イ丁科	怪一尺寸	• 质	里														
Г		行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Г		L	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5
Г		А	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
Г		В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
Г		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
		Е	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	199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949
Г		Н	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	219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5
Γ.	质量	无刹车	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	6.0	6.2	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4
	(kg)	带刹车	4.3	4.5	4.8	5.0	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7	7.0	7.2	7.5	7.7	8.0

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。

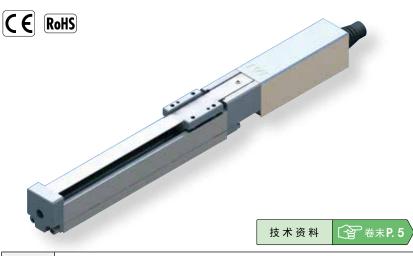
适用控制器										
RCP4 系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。										
外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页			
Ø.	PCON-CA-56PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			_				
2	PCON-CA-56PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_		参照 P618	_	→ P607			
	PCON-CA-56PI-(III)-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点	DC24V		_				
line	MSEP-C-(1)-~-(1)-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制定位型	3点		参照		→ P560			
磁阀多轴型 络现场规格	MSEP-C-()-~-()-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位点型	256 点		P572	_	→ P560			
	返动轴可以连 接	won轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的抗 外观 型号 PCON-CA-56PI-①-2-0 PCON-CA-56PI-PL□-2-0 PCON-CA-56PI-⑩-0-0 MSEP-C-⑪-~-①-2-0	PCON-CA-56PI-①-2-0	Washer Number Washer Numbe	図効轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 特点 最大定位点数 输入电源 外观 型号 搭载高输出驱动模块 PlO控制 512点 PCON-CA-56PI-①-2-0 搭载高输出驱动模块 脉冲串控制 — PCON-CA-56PI-⑪-0-0 搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制 768点 MSEP-C-⑪-~-①-2-0 最多可以连接8轴 PlO控制定位型 3点 MSEP-C-⑪-~-①-2-0 最多可以连接8轴 256点	Washer Use by Name 1 And the part of the property of the prope	Washer Ujég U T控制器。请根据需求选择合适的控制器。 特点 最大定位点数 输入电源 电源容量 标准价格 PCON-CA-56PI-①-2-0 搭载高输出驱动模块			

选型

注意

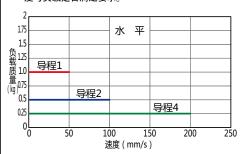
驱动轴性能

P3-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 RCP3 - SA2AC -**20P** ■型号项目 编码器种类 马达种类 系列 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 |: 增量型规格 P1:PCON-PL/PO/SE N: 无 20P:脉冲伺服马达 4S:滑动丝杆 4mm 25:25mm NM: 反原点规格 ※ 使用简易绝对单元时 P:1m 20 □尺寸 2S:滑动丝杆 2mm **PSEL** 型号也为「」。 P3:PCON-CA S:3m 1S:滑动丝杆 1mm 100:100mm (毎 25mm) PMEC/PSEP M : 5m ※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。 **MSEP** X□□:指定长度



■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。



(1) 负载质量是以 O.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。

■行程与最高速度

■导程与负载质量 最大负载质量 行程 型号 驱动丝杆 水平 (kg) 垂直 (kg) RCP3-SA2AC-I-20P-4S-10-2-3-4 0.25 25~100 RCP3-SA2AC-I-20P-2S- ① - ② - ③ - ④ 滑动丝杆 2 0.5 ±0.05 (毎25mm) RCP3-SA2AC-I-20P-1S-1-2-3-9 1

导程	行程	25 50 ~ 10 (mm)			
A	4	180	200		
滑动丝杆	2	100			
* 	1	5	0		
			() ()		

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	P (1m)	-
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	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)	

0:= ************************************			
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 滚轧C10
空转	O.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。

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。

(200) 8±0.02 4-M3 深5.5 电缆中继接头※1/ 73. 5 28 2 SE ME**※**2 原点 确保100以上 _10_{_} D-M3 深4

> 2-φ3H7 深3 (距离基座底面)

> > **-** 4- 40 -+**手** =

■行程一尺寸・质重							
行程	25	50	75	100			
L	169.5	194.5	219.5	244.5			
Α	96	121	146	171			
В	25	50	75	100			
О	0	0	0	50			
D	4	4	4	6			
质量(kg)	0.25	0.27	0.29	0.3			
	行程 L A B C	行程 25 L 169.5 A 96 B 25 C 0	L 169.5 194.5 A 96 121 B 25 50 C 0 0 D 4 4	行程 25 50 75 L 169.5 194.5 219.5 A 96 121 146 B 25 50 75 C 0 0 0 D 4 4 4 4			

行程 机械末端 行程末端

ST : ME : SE :

②适用控制器

详图 Z

3H7 深3 (距离基座底面)

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-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	_	→ P537			
心域闪主	1	PSEP-C-20Pl-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	_	→ P547			
电磁阀多轴型 PIO规格	diam's	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型			参照 P572		→ P563			
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	7 2003			
定位点型 高输出规格				Ü	PCON-CA-20PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			_	
脉冲串型 高输出规格				PCON-CA-20PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	_	→ P607	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-20PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			_				
脉冲 串型 (差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-20PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			_				
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-20PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	_	→ P623			
串行通信型		PCON-SE-20PI-N-0-0	串行通信 专用型	64点			_				
程序 控制型		PSEL-CS-1-20Pl-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。
※ ⑩ 为轴数 (1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

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

滑块型

细小型

标准型

控制器 一体型

拉杆型

细小型

控制器 一体型

平台型 臂杆型 扁平型

-41.7

夹爪型 旋转型

伺服型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

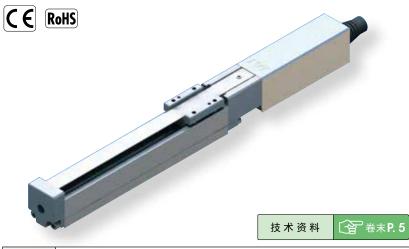
> > 脉冲伺服

伺服 马达 24V)

伺服 马达 (200V)

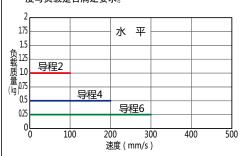
线性 伺服 马达

RCP3-SA	2BC 电缸 细小型滑线	型 马达单元型联轴器型 本体宽 28m	m 脉冲伺服马达 滑动丝杆规格
■型号项目 RCP3 — SA2BC _{系列} — 类型	一 【		
	: 増量型規格	-4mm S PSEL	N: 无 NM:反原点规格 P:1m S:3m M:5m
※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。		MSEP	X□□:指定长度



■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。



选型注意

驱动轴性能

- (1) 负载质量是以 O.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。

■行程与最高速度

■ PRE | PRE | P

导程	行程	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)	
1 20	6	180	280	300	
滑动丝杆	4	180	180 200		
杆	2		100		

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

(单位为 mm/s)

①行程一价格表(标准价格)

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

③电缆长价格表(标准价格)

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

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

④选项价格表(标准价格)

	1911 PM
反原点规格	免费

<u> </u>	
项目	内容
驱动方式	滑动丝杆 φ6mm 滚轧C10
空转	O.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。

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

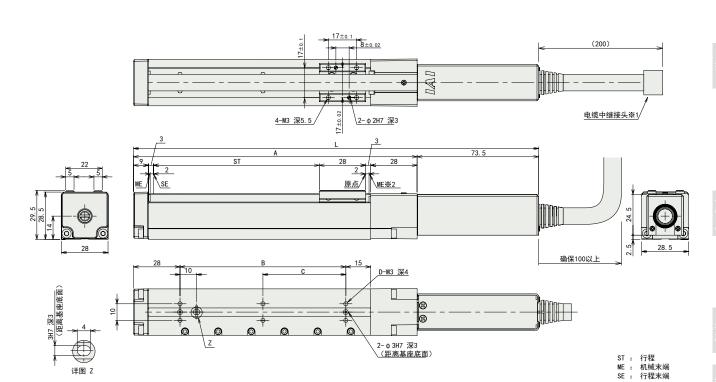
特规对应的介绍

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。



■仁和 □士 **手**旱

■行程一尺寸・质重						
行程	25	50	75	100	125	150
L	169.5	194.5	219.5	244.5	269.5	294.5
Α	96	121	146	171	196	221
В	25	50	75	100	125	150
С	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
质量(kg)	0.3	0.32	0.35	0.37	0.4	0.42

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	*100	PMEC-C-20PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		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	3点		参照 P555	_	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	d mark	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型			参照		→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		P572	_	7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7
定位点型 高输出规格	6	PCON-CA-20PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			Ţ	
脉冲串型 高输出规格	X	PCON-CA-20PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	-	→ P607
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-20PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点	D024V		-	
脉冲串型 (差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-20PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-20PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628		→ P623
串行通信型		PCON-SE-20PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			_	
程序 控制型		PSEL-CS-1-20Pl-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。
※ ⑩ 为轴数 (1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

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

CP3-SA3C

电缸 滑块型 本体宽 32mm 脉冲伺服马达 联轴器规格

RCP3 - SA3C ı **28P** 编码器种类 类型 马达种类

※ 使用简易绝对单元时型号也为「」。

1: 增量型规格 28P:脉冲伺服马达

28 □尺寸

异程 6:6mm 4:4mm

2:2mm

行程 50:50mm 300:300mm (毎 50mm)

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

N: 无 P:1m S : 3m M : 5m

电缆长

请参考 洗项一览表

选项

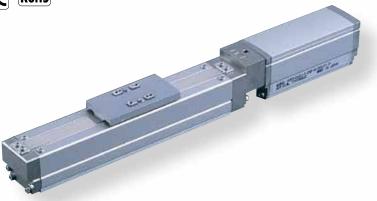
X□□:指定长度

C E RoHS

■型号项目

系列

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



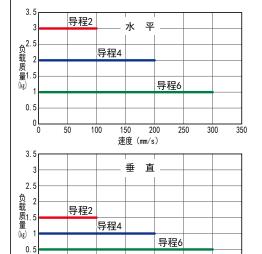
技术资料

卷末P. 5

OIN (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。 选型 注意 (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

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

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

速度 (mm/s)

(单位为 mm/s)

300

①行程一价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准	价格
U1JAE (IIIII)	带外壳(标准)	无外壳 (选项)
50		_
100	-	_
150		_
200	_	_
250		_
300	1	_

③电缆长价格表(标准价格)

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

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

④选项价格表(标准价格)

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

驱动轴规格

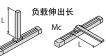
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 5.0N·m Mb: 7.1N·m Mc: 7.9 N·m
动态负载允许力矩(※)	Ma: 1.96N·m Mb: 2.84N·m Mc: 3.14N·m
允许负载伸出长	100mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)

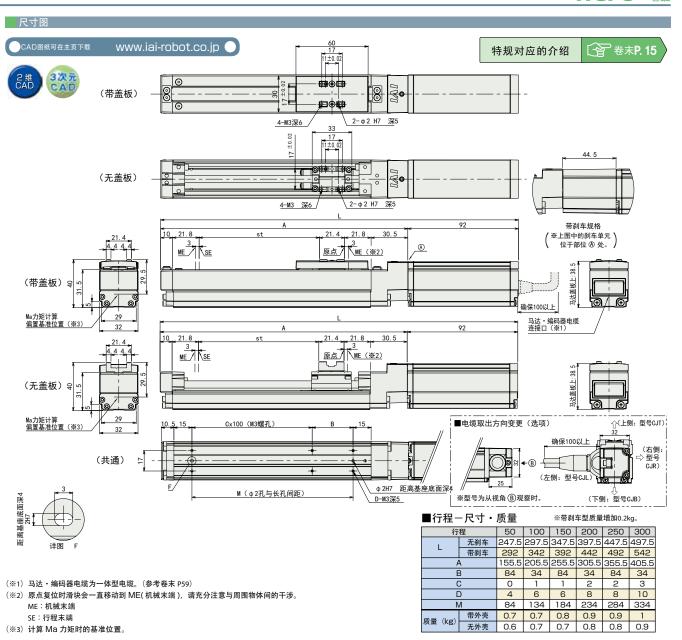
(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向









	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							

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	100	PMEC-C-28PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		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	3点		参照 P555	-	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	dance I	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型			参照	_	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格	!!!!	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		P572	_	→ P563
定位点型 高输出规格	á)	PCON-CA-28PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点	DC24V		_	
脉冲串型 高输出规格	1	PCON-CA-28PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	-		参照 P618	-	→ P607
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-28PI-Ŵ-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768点			-	
脉冲串型 (差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-28PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-28PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	I	→ P623
串行通信型		PCON-SE-28PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			_	
程序 控制型		PSEL-CS-1-28PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P665
※PSEL的型号为1轴 ※⑩为轴数(1~8)。		※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。	※⑪为电源电压的和 ※□为N(NPN规格)			10V)。		

IAI

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

滑块型

细小型

标准型

控制器 一体型

拉杆型

细小型

一体型

臂杆型扁平型

+= \# #II

夹爪型 旋转型

伺服型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

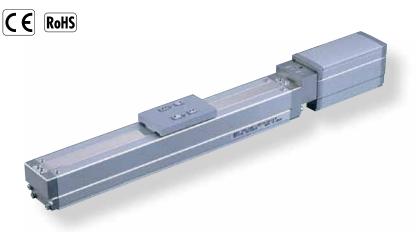
> > 脉冲 伺服 马过

伺服 马达 24V)

伺服 马达 200V)

> 线性 伺服 马达

CP3-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 ı 35P 编码器种类 系列 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 请参考 P1:PCON-PL/PO/SE 1: 增量型规格 35P:脉冲伺服马达 10:10mm 50:50mm N: 无 洗项一览表 35 □尺寸 5: 5mm **PSEL** P:1m P3:PCON-CA 2.5:2.5mm 500:500mm S:3m ※ 使用简易绝对单元时型号也为「」。 (毎 50mm) PMEC/PSEP M : 5m



技术资料 〔章 卷末P. 5

选型注意

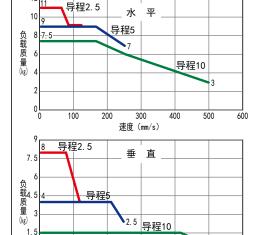
- (1) RCP3 系列采用了脉冲伺服马达,随速度提高,其负载能力会下降。 请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 2.5与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值。最大加速度为 0.7G(垂直为 0.3G),提高加速度会降低负载能力。详细信息请参考卷末 P108 的加速度一负载质量表。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■速度与负载质量的关系图

MSEP

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

X□□:指定长度



驱动轴性能

■导程与负载质量

型묵		最大负	载质量	行程		
土力	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(mm)		
RCP3-SA4C-I-35P-10-①-②-③-④	10	~ 7.5	~ 1.5			
RCP3-SA4C-I-35P-5-①-②-③-④	5	~9	~4	50~500 (每50mm)		
RCP3-SA4C-I-35P-2.5-①-②-③-④	2.5	~11	~ 8			

■行程与最高速度

200

100

行程 导程	$50\sim500$ (650
10	500
5	250
2.5	125

300

速度 (mm/s)

400

0.5

600

500

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

OTT DITE (N. PUTTE)									
①行程(mm)	标准价格								
U1J在 (IIIII)	带外壳(标准)	无外壳 (选项)							
50	_	_							
100	_	_							
150	_	_							
200	_	_							
250	_	_							
300	_	_							
350	_	_							
400	_	_							
450	_	_							
500	_	_							

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

③电缆长价格表 (标准价格)

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

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

驱动轴规格

业	
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: 13.3 N·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
活用环境温度 • 温度	0~40°、85%BH以下(无结囊)

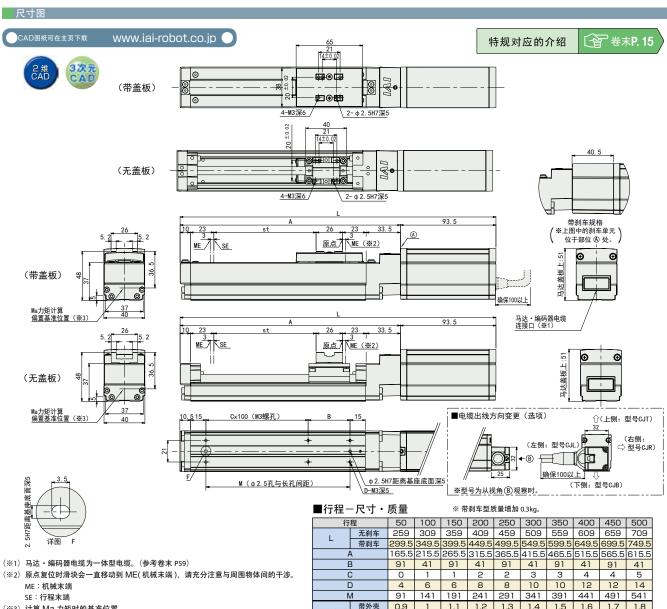
(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向









(※3) ┆

<u>u</u>	1丁性		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
(F) (大阪 F) (T) (T) (T) (T) (T) (T) (T) (T) (T) (T	1	无刹车	259	309	359	409	459	509	559	609	659	709
S 详图 F	-	带刹车	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5
	l l	4	165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
马达・编码器电缆为一体型电缆。(参考卷末 P59)	Е	3	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
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。	()	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
ME:机械末端)	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
SE: 行程末端	N	Л	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541
计算 Ma 力矩时的基准位置。	/ \	带外壳	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8
	质量(kg)	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-①-2-⑩	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	_	→ P537
电磁阀至	1	PSEP-C-35PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	_	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	1	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型			参照		→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		P572	_	7 - 303
定位点型 高输出规格	ii)	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	x	PCON-CA-35PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V		_	→ P607
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-35PI-Ŵ-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点				_
脉冲串型 (差动式线驱动器规格	Ĉ	PCON-PL-35PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			_	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-P0-35PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	_	→ P623
串行通信型		PCON-SE-35PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P665

※PSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

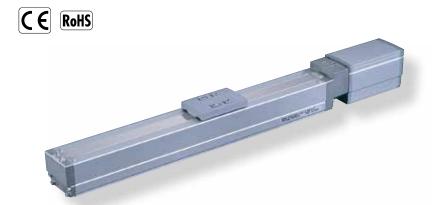
※⑪为电源电压的种类 (1:100V/2:100~240V)。 ※□为N (NPN规格) / P (PNP规格) 的标记。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

P3-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 -Т **42P** 系列 类型 编码器种类 马达种类 异程 行程 适用控制器 由绺长 洗项 请参考 P1:PCON-PL/PO/SE 1: 增量型规格 42P:脉冲伺服马达 20:20mm 50:50mm N: 无 洗项一览表 42 □尺寸 12:12mm **PSEL** P:1m P3:PCON-CA 800:800mm S:3m 6: 6mm ※ 使用简易绝对单元时型号也为「」。

3: 3mm

(毎 50mm)



卷末P. 5 技术资料

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 O.7G(垂直为 O.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

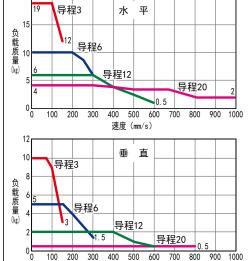
M : 5m

X□□:指定长度

PMEC/PSEP

MSEP

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



驱动轴性能

■导程与负载质量

	导程	最大负	载质量	行程				
至为	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(mm)				
RCP3-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	~4	~ 0.5					
RCP3-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~2	50~800				
RCP3-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~10	~5	(每50mm)				
RCP3-SA5C-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 (毎 50mm)	600 (mm)	650 (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n	nm/s)

速度 (mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

⊕ 4=40	标准价格 ① 行和		标准	价格	
①行程 (mm)	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)	①行程 (mm)	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	P (1m)	_
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	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	В	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_
无外壳	NCO	→卷末 P52	_
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

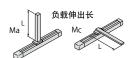
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 10.2N·m Mb: 14.6N·m Mc: 22.4N·m
动态负载允许力矩(※)	Ma: 3.92N·m Mb: 5.58N·m Mc: 8.53N·m
允许负载伸出长	130mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

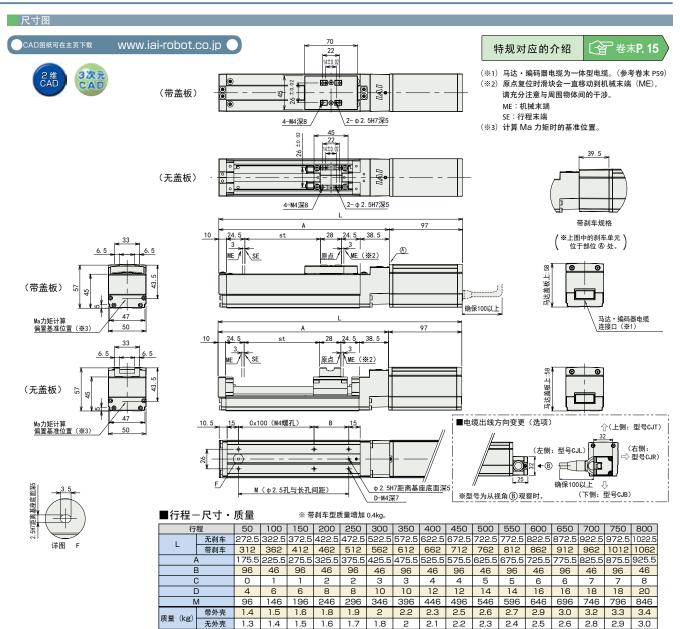
(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向









名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
电磁阀型 -		PMEC-C-42PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P53	
电燃阀空		PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P54	
电磁阀多轴型 PIO规格	line	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				参照		\ DE6
电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		P572	_	→ P563	
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			-		
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	-	→ P60	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点	BOLIV		-		
脉冲串型 差动式线驱动器规格)	ci	PCON-PL-42PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-		
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-42PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	_	→ P62	
串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-		
程序 控制型		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P66	

IAI

滑块型

细小型

标准型

一体型

拉杆型

标准刑

一体型 平台型

臂杆型 扁平型

标准型

夹爪型 旋转型

可放生

防水防尘

脉冲伺肌

伺服 马达 24V)

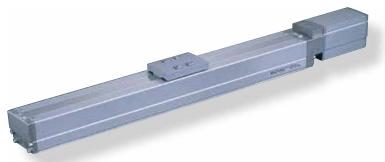
伺服 马达 200V)

> 线性 伺服 马达

P3-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 -Т **42P** 系列 类型 编码器种类 马达种类 异程 行程 适用控制器 由绺长 洗项 请参考 P1:PCON-PL/PO/SE 1: 增量型规格 42P:脉冲伺服马达 20:20mm 50:50mm N: 无 洗项一览表 42 □尺寸 12:12mm **PSEL** P:1m P3:PCON-CA 800:800mm S:3m 6: 6mm ※ 使用简易绝对单元时型号也为「」。 (毎 50mm) PMEC/PSEP 3: 3mm M : 5m

CE RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末P.5

选型注意 (3

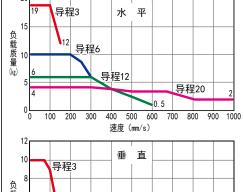
- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。 请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) RCP3系列采用了脉冲伺服马达,随速度提高,其负载能力会下降。 请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。
- (3) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 3 与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值。 最大加速度为 0.7G(垂直为 0.3G),提高加速度会降低负载能力。 详细信息请参考卷末 P108 的加速度一负载质量表。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

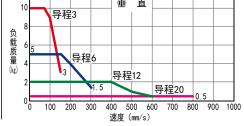
■速度与负载质量的关系图

MSEP

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

X□□:指定长度





驱动轴性能

■导程与负载质量

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

- ult	行程 発程	50~550 (每 50mm)	600 (mm)		700 (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)

⊕ 4=40	标准价格 ① 行和		标准	价格	
①行程 (mm)	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)	①行程 (mm)	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	P (1m)	_
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	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	В	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_
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)

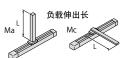
(※) 行走寿命为 5,000km 时。

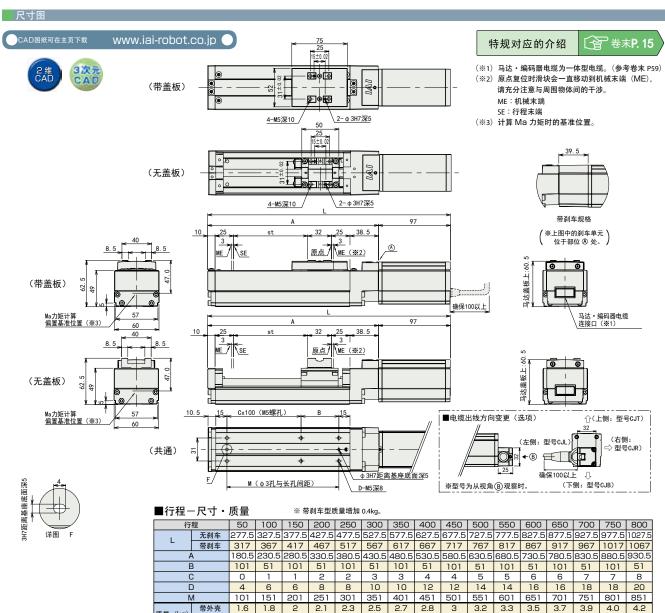
负载力矩方向











2	活	控	制	哭	

※⑪为轴数(1~8)。

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

质量(kg)

1.5

无外壳

1.7 1.8 2

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型	*101	PMEC-C-42PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537
电域阀至		PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	d coope i	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型			参照 P572		→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	7 F363
定位点型 高输出规格	(1)	PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			-	
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	ı	→ P607
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			-	
脉冲 串型 (差动式线驱动器规格)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-42PI-①-2-0	集电极开路 对应	(-)		参照 P628	-	→ P623
串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64点			-	
程序 控制型		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P665

※①为I/O种类 (NP/PN)。 ※⑪为现场总线网络种类记号。

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

2.1 2.3 2.4

2.6

2.8

3

3.1

3.3 3.4

2.7

IAI

3.6 3.7

选型

■导程与负载质量

P3-SA2AR 电缸 细小型滑块型 马达单元型折返型 本体宽 22mm 脉冲伺服马达 滑动丝杆规格 RCP3 - SA2AR -**20P** ■型号项目 编码器种类 马达种类 系列 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 |: 增量型规格 P1:PCON-PL/PO/SE 请参考 20P:脉冲伺服马达 4S:滑动丝杆 4mm 25:25mm N: 无 选项一览表 ※马达折返方向为 ML ※ 使用简易绝对单元时 P:1m 20 □尺寸 2S:滑动丝杆 2mm **PSEL** 型号也为「」。 P3:PCON-CA 1S:滑动丝杆 1mm 100:100mm S:3m 或 MR, 请务必明记。 (毎 25mm) PMEC/PSEP M: 5m

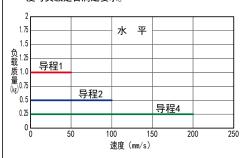


■速度与负载质量的关系图

MSEP

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

X□□:指定长度



(1) 负载质量是以 O.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。

驱动轴性能

最大负载质量 导程 行程 型号 驱动丝杆 水平 (kg) 垂直 (kg) RCP3-SA2AR-I-20P-4S-10-20-30-4 0.25 25~100 RCP3-SA2AR-I-20P-2S-① - ② - ③ - ④ 滑动丝杆 2 0.5 ±0.05 (每25mm) RCP3-SA2AR-I-20P-1S-①-②-③-④

· 导程	行程	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
頭	4	180	200
滑动丝杆	2	10	00
杆	1	5	0

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
25	_
50	-
75	_
100	-

③电缆长价格表(标准价格)

■行程与最高速度

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	-
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	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选项值	介格表	(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

1

项目	内容
驱动方式	滑动丝杆 φ4mm 滚轧C1O
空转	O.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。

CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

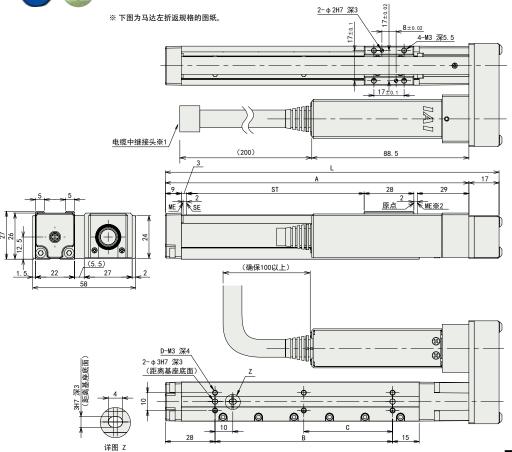
卷末P. 15





※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-尺寸・质量						
行程	25	50	75	100		
L	113	138	163	188		
Α	96	121	146	171		
В	25	50	75	100		
С	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。

	// mm	we	44.5		40 h de 100	all her also see	1-10-14-16	A # -			
名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页			
电磁阀型		PMEC-C-20PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	_	→ P537			
心域因主		PSEP-C-20PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	_	→ P547			
电磁阀多轴型 PIO规格	dune"	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型			参照	_	→ P563			
电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		P572	P572	P572	P572	_	7 - 2003
定位点型 高输出规格	ń	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	_	DC24V		_				
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-20PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点					_		
脉冲串型 (差动式线驱动器规格)		PCON-PL-20PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			_				
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-20PI-①-2-0	集电极开路 对应	()		参照 P628	_	→ P623			
串行通信型		PCON-SE-20PI-N-0-0	串行通信 专用型	64点			-				
程序 控制型		PSEL-CS-1-20Pl-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P665			

※PSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

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

IAI

RCP3-SA2AR 28

选型

注意

驱动轴性能

P3-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 RCP3 - SA2BR -**20P** ■型号项目 编码器种类 马达种类 系列 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 P1:PCON-PL/PO/SE 请参考 1: 增量型规格 20P:脉冲伺服马达 6S:滑动丝杆 6mm 25:25mm N: 无 选项一览表 ※马达折返方向为 ML ※ 使用简易绝对单元时 P:1m 20 □尺寸 4S:滑动丝杆 4mm **PSEL** 型号也为「山。 P3:PCON-CA 2S:滑动丝杆 2mm 150:150mm S:3m 或 MR, 请务必明 记。 (毎 25mm) PMEC/PSEP M: 5m

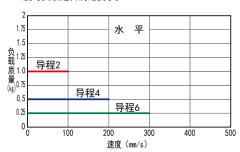


■速度与负载质量的关系图

MSEP

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

X□□:指定长度



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。

■行程与最高速度

■导程与负载质量 最大负载质量 行程 型号 驱动丝杆 水平 (kg) 垂直 (kg) RCP3-SA2BR-I-20P-6S-10-20-3-4 6 0.25 25~150 RCP3-SA2BR-I-20P-4S-① - ② - ③ - ④ 滑动丝杆 0.5 ±0.05 (每25mm) RCP3-SA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④ 1

导程	行程	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
温	6	180	280	300
滑动丝杆	4	180	00	
<u></u> ₩	2		100	
			()	

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

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

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

③电缆长价格表(标准价格)

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

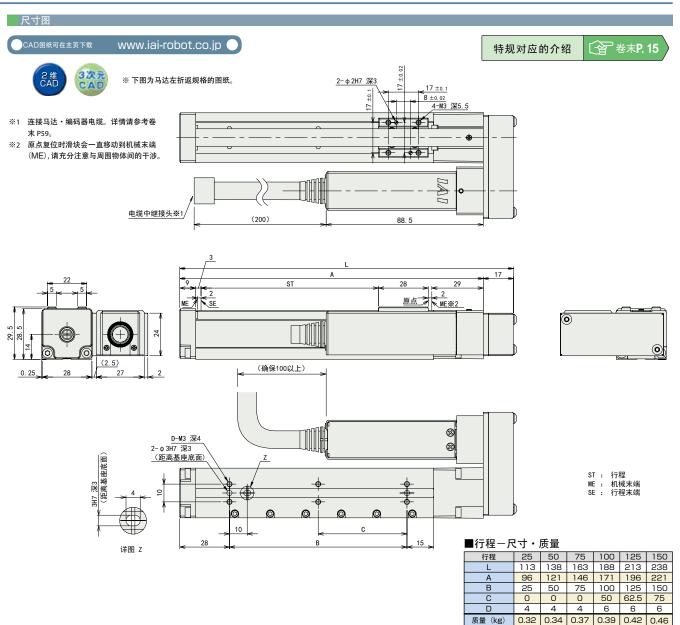
NM

→卷末 P52

内容
滑动丝杆 φ6mm 滚轧C10
O.3mm以下(初始值)
材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
滑动导轨
0~40℃、85%RH以下(无结露)
1000万次(往返次数)

※ 不支持偏置负荷。

反原点规格



名称	外 观		特点	最大定位点数	输入电源	电源容量		参考页	
+ + + + + − = 1		PMEC-C-20PI-①-2-⑩	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	_	→ P53	
电磁阀型	1	PSEP-C-20PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P54	
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				参照		
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-(11)-~-(10)-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		P572	_	→ P56	
定位点型 高输出规格	ń	PCON-CA-20PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			-		
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-20PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	-	→ P60	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-20PI-Ŵ-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768点	BOLTV		-		
脉冲串型 (差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-20PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	()	(一)		_		
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-20PI-①-2-0	集电极开路 对应	(-)			参照 P628	_	→ P62
串行通信型		PCON-SE-20PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-		
程序 控制型		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P66	

IAI

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 -

系列 —

A3R ─ **I**类型 ─ 编码器种类

1: 增量型规格

型号也为「」」。

※使用简易绝对单元时

- **28P** - - 马达种类 - - 28P:脉冲伺服马达

28 □尺寸

- 导程 —

6:6mm

4:4mm

2:2mm

— 行程 50:50mm

(毎 50mm)

MSEP

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

N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度

电缆长

请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 动 MR 请冬必服

或 MR, 请务必明 记。

洗项

C € RoHS

※ 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

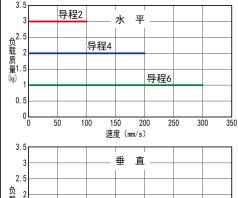
卷末 P. 5

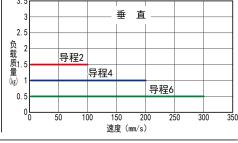
选型注意

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

■行程与最高速度

行程 导程	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)

O 13 1 17 17 17	THE CHAPTER IN THE			
①行程(mm)	标准价格			
U1J在 (IIIII)	带外壳(标准)	无外壳 (选项)		
50	_	_		
100	_	_		
150	_	_		
200	_	_		
250	_	_		
300	_	_		

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

③电缆长价格表(标准价格)

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

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

④选项价格表(标准价格)							
名称	选项记号	参考页	标准价格				
带刹车	В	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	_				
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_				
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费				
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费				
无外壳	NCO	→卷末 P52	_				
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费				

驱动轴规构

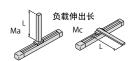
心纠和你们	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 5.0N·m Mb: 7.1N·m Mc: 7.9N·m
动态负载允许力矩(※)	Ma: 1.96N·m Mb: 2.84N·m Mc: 3.14N·m
允许负载伸出长	100mm以下
适用环境温度・湿度	0~40°、85%RH以下(无结露)

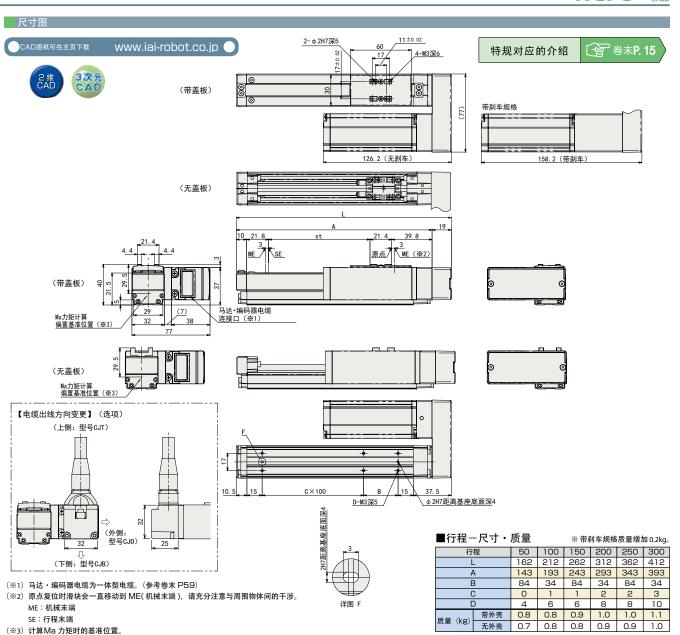
(※) 行走寿命为 5,000km 时。











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		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P53	
电域网至		PSEP-C-28PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P54	
电磁阀多轴型 PIO规格	line	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				参照 P572		→ P56
电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		P572		_	7 230
定位点型 高输出规格	Ø.	PCON-CA-28PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			-		
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-28PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	-	→ P60	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-28PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点				-	
脉冲 串型 差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-28PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-		
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-28PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	-) → P62	
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	_	→ P66	

P3-SA4R 电缸 滑块型 本体宽 40mm 脉冲伺服马达 马达折返规格 RCP3 - SA4R -■型号项目 ı 35P 类型 编码器种类 马达种类 系列 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 1: 增量型规格 P1:PCON-PL/PO/SE 35P:脉冲伺服马达 10:10mm 50:50mm N: 无 ※使用简易绝对单元时 P:1m 35 □尺寸 5: 5mm **PSEL**

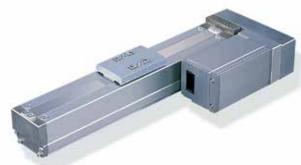
2.5:2.5mm

500:500mm

(毎 50mm)

CE RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



型号也为「」」。

上图为马达左折返规格 (ML)。

卷末P. <u>5</u> 技术资料

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。 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

S : 3m

M : 5m

X□□:指定长度

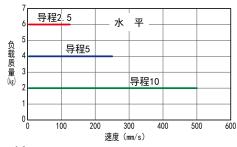
P3:PCON-CA

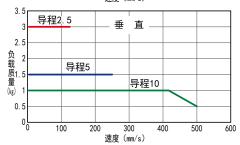
MSEP

PMEC/PSEP

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。

或 MR, 请务必明记。





驱动轴性能

■导程与负载质量

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

■行程与最高速度

行程 导程	50~500 (每50mm)
10	500
5	250
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)

15.001					
①行程(mm)	标准价格				
U1JAE (IIIII)	带外壳(标准)	无外壳 (选项)			
50	l	_			
100	1	_			
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)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

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

④选项价格表(标准价格)

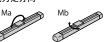
名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	В	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
无外壳	NCO	→卷末 P52	_
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

驱动轴规格

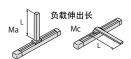
*****	上曲
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 6.8N·m Mb: 9.7N·m Mc: 13.3N·m
动态负载允许力矩(※)	Ma: 3.04N·m Mb: 4.31N·m Mc: 5.00N·m
允许负载伸出长	120mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)

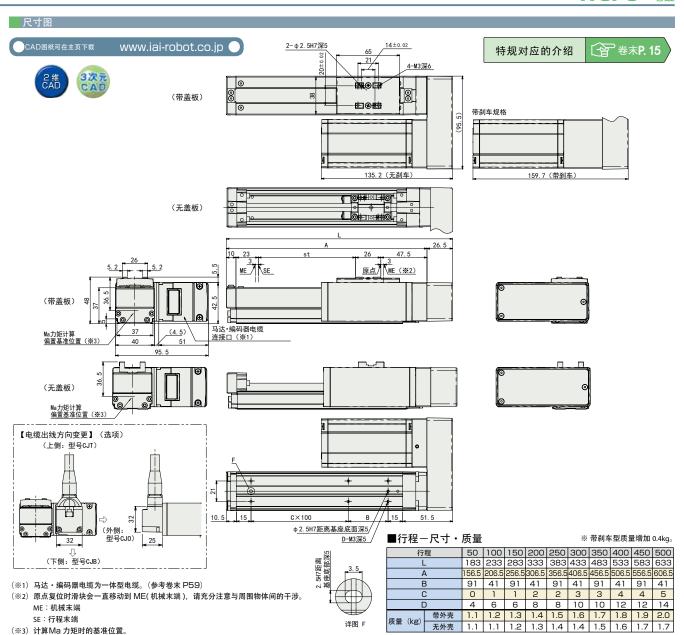
(※) 行走寿命为 5,000km 时。











名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型 -		PMEC-C-35PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	_	→ P53
电燃阀空 -		PSEP-C-35PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点	参照 P555	-	→ P54	
电磁阀多轴型 PIO规格	line.	MSEP-C-(最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型			参照		→ P56
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-(11)-~-(10)-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		P572	_	7 750
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			-	
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	_	DC24V	参照 P618	-	→ P60
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-35PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			-	
脉冲串型 差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-35PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-35PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	-	→ P62
串行通信型		PCON-SE-35PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型		PSEL-CS-1-35PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P66

RCP3-SA5R

电缸 滑块型 本体宽 50mm 脉冲伺服马达 马达折返规格

- 编码器神类 - 马达种类 - 导程 - 1: 増量型規格 42P:脉冲伺服马达 12:12mm ※使用商易绝对单元时 42 □尺寸 6: 6mm 型号也为「」。 3: 3mm

行程 — 适用控制器 — 50:50mm P1:PCON-PL/PO/SE PSEL 800:800mm (每 50mm) P3:PCON-CA PMEC/PSEP

MSEP

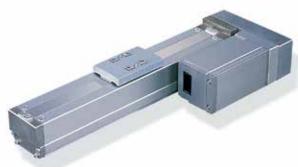
— 电缆长
O/SE N: 无
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:指定长度

请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR,请务必明记。

洗项

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

C € RoHS



上图为马达左折返规格 (ML)。

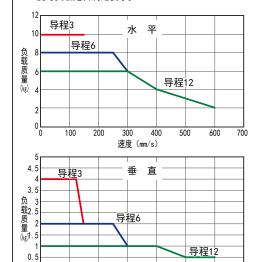
技术资料 卷末P.5

选型注意

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

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

■行程与最高速度

200

300

速度 (mm/s)

400

500

600

700

100

行程 导程	50 ~ 550 (毎 50mm)		650 (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)

@ 4= #II ()	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	1	_		
400	-	_		
450		_		
500	1	_		
550	1	_		
600		_		
650	_	_		
700	_	_		
750	_	_		
800		_		

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。

④选项价格表(标准价格)

①达频用值农(MAEIN值)						
名称	选项记号	参考页	标准价格			
带刹车	В	→卷末 P42	_			
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	_			
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	-			
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_			
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费			
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费			
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	P (1m)	_
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I

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

驱动轴规格

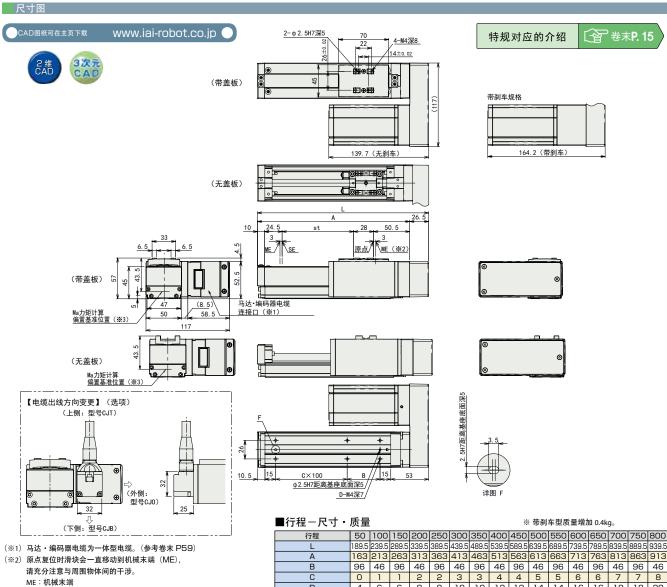
项目	内容		
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10		
重复定位精度	±0.02mm		
空转	O.1mm以下		
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理		
静态负载允许力矩	Ma: 10.2N·m Mb: 14.6N·m Mc: 22.4N·m		
动态负载允许力矩(※)	Ma: 3.92N·m Mb: 5.58N·m Mc: 8.53N·m		
允许负载伸出长	130mm以下		
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)		

(※) 行走寿命为 5,000km 时。









SE:行程末端

(※3) 计算Ma 力矩时的基准位置。

行	桂	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	/00	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
P	4	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913
Е	3	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
C		0	1	1	2	2	3	თ	4	4	5	5	6	6	7	7	8
)	4	6	6	ω	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
质量(kg)	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

名称	外观	<u> </u>	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-①-2-⑩	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537	
电磁阀主		PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P54	
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型			参照		→ P563	
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		P572	_		
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	_	DC24V		-	→ P607	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			-		
脉冲串型 差动式线驱动器规格)	ci	PCON-PL-42PI-①-2-0	42PI-①-2-O 差动式线驱动器 对应 (一)						
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-42PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628		→ P623	
串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-		
程序 控制型		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P66	

※PSEL的型号为 1 轴规格。
※ ⑩ 为轴数 (1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

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

CP3-SA6R

电缸 滑块型 本体宽 60mm 脉冲伺服马达 马达折返规格

RCP3 - SA6R -— 42P ■型号项目 选项

编码器种类 系列 类型 马达种类 1: 增量型规格

42P:脉冲伺服马达 42 □尺寸 型号也为「」」。

导程 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

行程 50:50mm 800:800mm

(毎 50mm)

适用控制器 P1:PCON-PL/PO/SE **PSEL**

MSEP

电缆长 P3:PCON-CA PMEC/PSEP

N: 无 P:1m S : 3m M: 5m

请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明 记。

X□□:指定长度

CE RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料

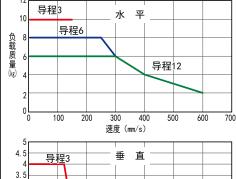
[全] 卷末P. 5

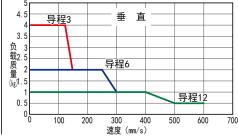
选型

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

■行程与最高速度

行程 导程	50~550 (毎 50mm)	600 (mm)			750 (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
①17 性 (IIIII)	带外壳(标准)	无外壳 (选项)
50		_
100		_
150		_
200	1	_
250	_	_
300		_
350	1	_
400	-	_
450		_
500	-	_
550	1	_
600	1	_
650	_	_
700	_	_
750	_	_
800	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。

④选顶价格丰 (标准价格)

(中) 近项价格表 (标准价格)					
名称	选项记号	参考页	标准价格		
带刹车	В	→卷末 P42	_		
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	_		
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	_		
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	_		
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费		
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费		
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	P (1m)	-
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

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

驱动轴规格

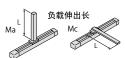
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 17.6N·m Mb: 25.2N·m Mc: 44.5N·m
动态负载允许力矩(※)	Ma: 4.31N·m Mb: 6.17N·m Mc: 10.98N·m
允许负载伸出长	150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

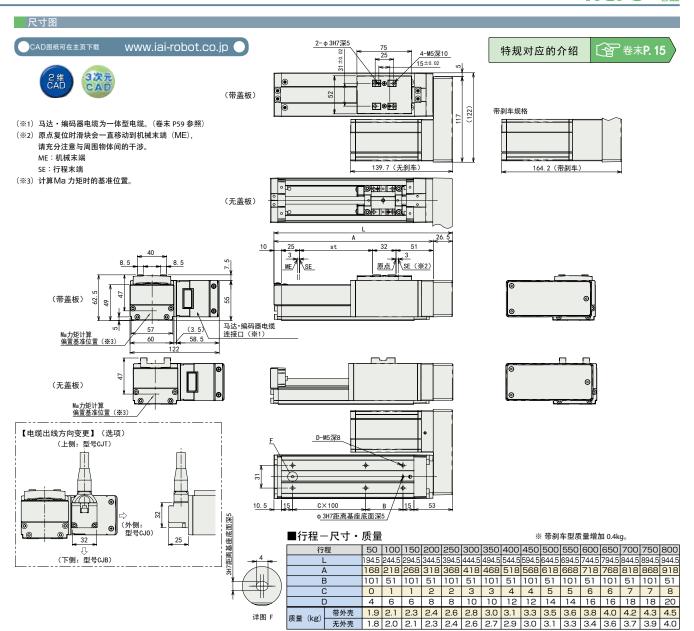
(※) 行走寿命为 5,000km 时。



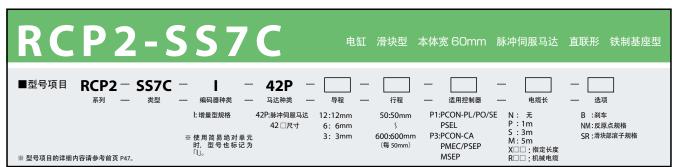








名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
电磁阀型 -		PMEC-C-42PI-①-2-⑩	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	_	→ P53	
电燃阀空 -		PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点	_	参照 P555	_	→ P54	
电磁阀多轴型 PIO规格	line	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				参照		→ P56
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		P572	_	7 750	
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	_	DC24V		-	→ P60	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			_		
脉冲串型 差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-42PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)				_	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-42PI-①-2-0	集电极开路 对应	(-)		参照 P628	_	→ P62	
串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64点			-		
程序 控制型		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P66	





技术资料

〔◆ 卷末 P. 5

(注 1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意。

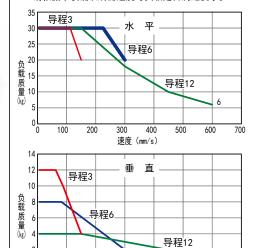
注意 事项

- (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

导程 最大负载质量(注 1) 페므 600

エフ	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(mm)
RCP2-SS7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 30	~4	
RCP2-SS7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 30	~8	50~6 每50mm
RCP2-SS7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 30	~ 12	

■行程与最高速度

200

300

400

速度 (mm/s)

500

100

行程 导程	50~500 (毎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)

600

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	ı

③电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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 滚轧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
活田环情温度 • 湿度	0~40°C 85%BH以下(无结震)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。







www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

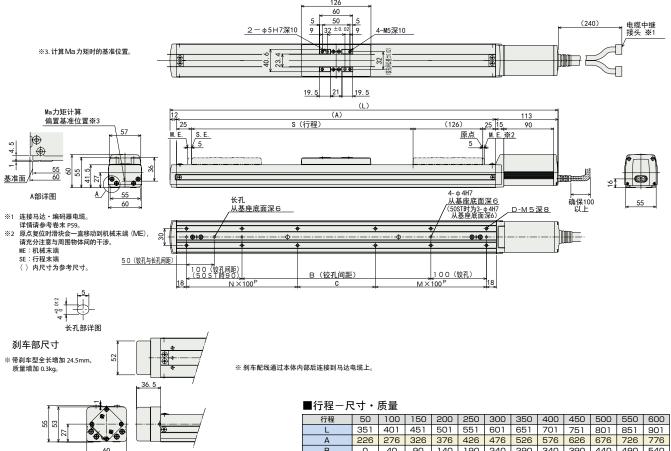
養未₽. 15





与反马达侧的尺寸正好相反。

※ 反原点规格时,马达侧的尺寸(到原点的距离)



L	351	401	451	1001	1 66	601	651	701	/5 I	801	851	901
Α	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
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	З	З	3
质量(kg)	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.7	5.0	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7
	B C D M	A 226 B 0 C 90 D 6 M 1 N 0	A 226 276 B 0 40 C 90 40 D 6 8 M 1 1 N 0 1	A 226 276 326 B 0 40 90 C 90 40 90 D 6 8 8 M 1 1 1 1 N 0 1 1	A 226 276 326 376 B 0 40 90 140 C 90 40 90 140 D 6 8 8 8 M 1 1 1 1 1 N 0 1 1 1	A 226 276 326 376 426 B 0 40 90 140 190 C 90 40 90 140 190 D 6 8 8 8 M 1 1 1 1 1 1 N 0 1 1 1 1	A 226 276 326 376 426 476 B 0 40 90 140 190 240 C 90 40 90 140 190 40 D 6 8 8 8 8 12 M 1 1 1 1 1 1 2 N 0 1 1 1 1 2	A 226 276 326 376 426 476 526 B 0 40 90 140 190 240 290 C 90 40 90 140 190 40 90 D 6 8 8 8 8 12 12 M 1 1 1 1 1 1 2 2 N 0 1 1 1 1 1 2 2	A 226 276 326 376 426 476 526 576 B 0 40 90 140 190 240 290 340 C 90 40 90 140 190 40 90 140 D 6 8 8 8 8 8 12 12 12 M 1 1 1 1 1 1 2 2 2 N 0 1 1 1 1 1 1 2 2 2	A 226 276 326 376 426 476 526 576 626 B 0 40 90 140 190 240 290 340 390 C 90 40 90 140 190 40 90 140 190 D 6 8 8 8 8 8 8 12 12 12 12 M 1 1 1 1 1 1 2 2 2 2 2 N 0 1 1 1 1 1 1 2 2 2 2	A 226 276 326 376 426 476 526 576 626 676 B 0 40 90 140 190 240 290 340 390 440 C 90 40 90 140 190 40 90 140 190 40 D 6 8 8 8 8 8 8 12 12 12 12 16 M 1 1 1 1 1 1 2 2 2 2 2 3 N 0 1 1 1 1 1 1 2 2 2 2 3 3	A 226 276 326 376 426 476 526 576 626 676 726 B 0 40 90 140 190 240 290 340 390 440 490 C 90 40 90 140 190 40 90 140 190 40 90 D 6 8 8 8 8 8 8 8 12 12 12 12 12 16 16 M 1 1 1 1 1 1 2 2 2 2 2 3 3 N 0 1 1 1 1 1 1 2 2 2 2 3 3 3

(2)	ш	垃	ᆀ	哭	

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-①-2-⑩	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	_	→ P537
心概闪主		PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	_	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	The real Property lies	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照		→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572	_	7 2363
定位型 高输出规格	Ø	PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			_	
脉冲串型 高输出规格	ı ı	PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	_] → P607
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			_	
脉冲 串型 (差动式线驱动器规格	i)	PCON-PL-42PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			_	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-42PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	_	→ P623
串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P665

※PSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

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

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

CE RoHS

CP2-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 -**56P** ı 编码器种类 系列 类型 马达种类 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 1: 增量型 P1:PCON-PL/PO/SE B:刹车 56P:脉冲伺服马达 20:20mm 50:50mm 规格 56 □尺寸 10:10mm **PSEL** NM:反原点规格 SR:滑块部滚子规格 1000:1000mm P3:PCON-CA ※使用简易绝对单元 时,型号也标记为 「」」。 5: 5mm (毎 50mm) PMEC/PSEP

技术资料

卷末P. 5

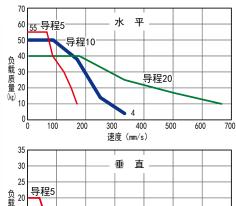
- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。 请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达,随速度提高,其负载能力会下降。 请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。
- (3) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 5 与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■速度与负载质量的关系图

MSEP

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。



30				垂直	Ī —			
25 负 20	导程5							
负载质量 kg 15	12							
(kg) 10 5		导程	10——					
0,		0.5		2	导程		0.5	
	0 100	200		0 40 度(mm/		00 6	000	700

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。

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

(=tn			
行程	50~800	~ 900	$ \sim 1000$
导程	(毎 50mm)	(mm)	(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-价格表(标准价格)

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

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

③电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

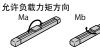
④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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 滚轧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。









www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末**P**. 15

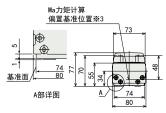




※ 反原点规格时,马达侧的尺寸(到原点的距离) 与反马达侧的尺寸正好相反。

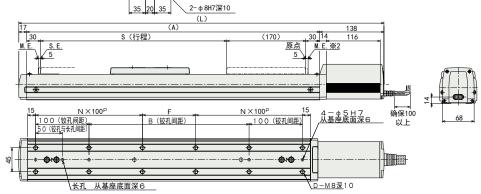
> 4-M8深10 (240)

※3. 计算 Ma 力矩时的基准位置。



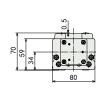
- ※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末 P59。※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。

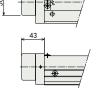
 - ME:机械末端 SE:行程末端 ()内尺寸为参考尺寸。



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

- 13 1-	- /		ハエ																		
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
Α		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
В		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	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

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-①-2-⑩	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537	
		1	PSEP-C-56PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P547	
电	.磁阀多轴型 PIO规格	lune I	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照		→ P563	
	.磁阀多轴型 络现场规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572		7 F363	
ī	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			Ţ		
	脉冲串型 高输出规格	1		PCON-CA-56PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	ı	→ P607
	现场网络型 高输出规格		PCON-CA-56PI-®-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 动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-56PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-		
	脉冲串型 集电极开路规格)		PCON-P0-56PI-①-2-0	集电极开路 对应	(-)		参照 P628		→ P623	
E	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	_	→ P665		

※PSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为轴数(1~8)。

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

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

CP2-HS8C 电缸 高速滑块型 本体宽 80mm 脉冲伺服马达 直联形 铁制基座型 ■型号项目 RCP2 - HS8C -86P 30 **P4** ı 编码器种类 马达种类 话用控制器 系列 类型 异程 行程 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m l: 增量型 86P:脉冲伺服马达 30:30mm B:刹车 50:50mm P4:PCON-CFA 规格 86 □高输出 NM:反原点规格

1000:1000mm (毎 50mm)

卷末P. 5

(注 1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意。

CE RoHS 1.

> (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 O.3G(垂直使用时为 O.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。

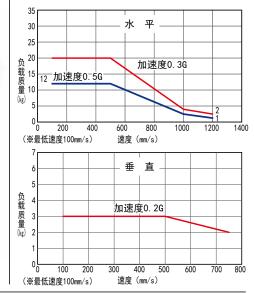
■速度与负载质量的关系图

X□□:指定长度 R□□:机械电缆

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。

SR:滑块部滚子规格

请根据下表确认所需速度与负载是否满足要求。



驱动轴性能

OIN

注意 事项

■导程与负载质量

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

技术资料

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	50~800	~900	~1000
导程	(毎 50mm)	(mm)	(mm)
30	1200	1000	800
	〈750〉	〈750〉	〈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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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 滚轧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。







※ 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

- 13 JT /		//× ==																		
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
Α	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
В	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	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

	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)。

适用控制器

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。

CP2-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 -

系列 类型

I 编码器种类 l: 增量型规格

※使用简易绝对单元 时,型号也标记为 「」」。

42P 马达种类 异程

6: 6mm

3: 3mm

42 □尺寸

42P:脉冲伺服马达 12:12mm

行程 50:50mm

600:600mm

(毎 50mm)

适用控制器 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

洗项

选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR,请务必明记。

CE RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料

卷末P. 5

事项

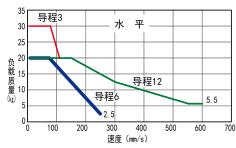
- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。 请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达,随速度提高,其负载能力会下降。 请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。
- (3) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 3 与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

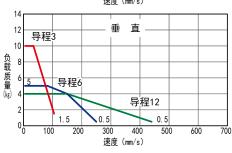
■速度与负载质量的关系图

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。

电缆长





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。

- 5年 5人私人主		, ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	,			
	导程	最大负载质	量 (注 1)	行程		
生っ	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(mm)		
RCP2-SS7R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 20	~4			
RCP2-SS7R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 20	~5	50~600 (毎50mm)		
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 导程	50~500 (毎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-价格表(标准价格)

O 13 1± DI 11	
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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
V-1-E-	5	214	
刹车	l B	→卷末 P42	_
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
及际品效性	INIVI	/仓水 FJZ	无页
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
*	1412		九灰
马达右折返规格	l MR	→卷末 P52	免费
一人と自用を外情	IVIII	7世代102	九贝
滑块部滚子抑格	SB	→	_

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: 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%BH以下(无结囊)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。







www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P. 15



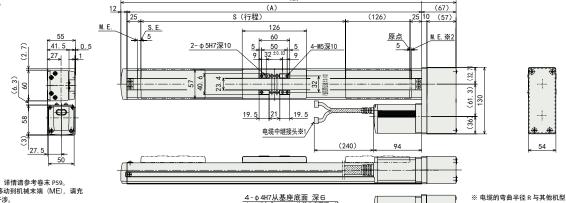


※ 对于反原点规格,马达侧的尺寸(距原点的距离)与 反马达侧的尺寸相反。

相同。

※ 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)



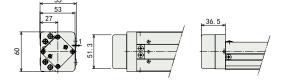
※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末 P59。※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME), 请充分注意与周围物体间的干涉。

ME:机械末端 SE:行程末端 ()内尺寸为参考尺寸。

4-φ4H7从基座底面 深6 (50ST时 3-φ4H7 从基座底面深6) D-M5深8 长孔 从基座底面 深6 50 (铰孔与长孔间距) 100 (铰孔间距) (50ST时90) N×100P 100(铰孔间距) M×100^P B (铰孔间距)

刹车部尺寸

※ 带刹车型全长增加 24.5mm、质 量增加 0.3kg。



、 长孔部详图

※ 刹车配线通过本体内部后连接到马达电缆上。

■行程一尺寸・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
Α	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
С	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
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	З	З	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		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537
	电磁阀室	1	PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P547
	电磁阀多轴型 PIO规格	inc.	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照	_	→ P563
	电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572	_	7 F303
	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			-	
	脉冲串型 高输出规格	x	PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	-	→ P607
	现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-Ŵ-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			-	
	脉冲串型 (差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-42PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-	
	脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-P0-42PI-①-2-0	集电极开路 对应	(-)		参照 P628	_	→ P623
	串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0		64点			-	
	程序 控制型		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	-	→ P665

※PSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

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

IAI

CP2-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 -

类型

编码器种类 |: 增量型规格

※使用简易绝对单元 时,型号也标记为 「」」。

56P 马达种类

56 □尺寸

56P:脉冲伺服马达 20:20mm

10:10mm

5: 5mm

行程 50:50mm

适用控制器 **PSEL** 1000:1000mm (毎 50mm)

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

N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度

电缆长

洗项

请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR,请务必明记。

CE RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料

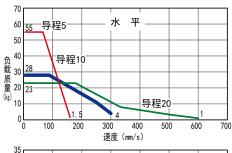
卷末P. 5

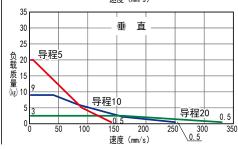
- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。 请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达,随速度提高,其负载能力会下降。 请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。
- (3) 负载质量是以加速度 0.3G(导程 5 与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■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。 ■行程与最高速度

型 号	导程	最大负载质	行程	
至与	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(mm)
RCP2-SS8R-I-56P-20-①-②-③-④	20	~ 23	~3	
RCP2-SS8R-I-56P-10-①-②-③-④	10	~ 28	~ 9	50~1000 (毎50mm)
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 导程	50~800	~900	~1000
	(毎 50mm)	(mm)	(mm)
20	600	600	515
	〈333〉	〈333〉	〈333〉
10	300	300	255
	(250)	(250)	〈250〉
5	160	155	125
	〈140〉	〈140〉	〈140〉

※〈 〉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	_

③电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④ 洗项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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
漫	SB	→ 共 ± D55	_

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚轧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)

|<u>适用环境温度・湿度</u> | O-(※) 行走寿命为 10,000km 时。









www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P. 15

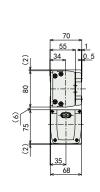


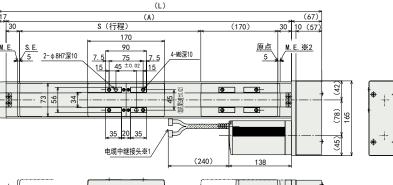


※ 对于反原点规格,马达侧的尺寸(距原点的距离)与 反马达侧的尺寸相反。

※ 基准面与 SS8C 相同。 (参考 P42)

※Ma 力矩的计算基准位置 与 SS8C 相同。 (参考 P42)





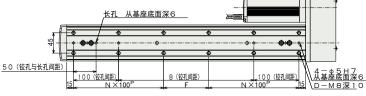
- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME),请
 - 充分注意与周围物体间的干涉。 ME:机械末端 SE:行程末端

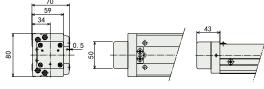
 - () 内尺寸为参考尺寸。

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

-	- 13 JT /		×=																		
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
	Г	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314
	Α	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
	В	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
	Ν	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	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

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		AC100V AC200V	参照 P541	_	→ P537	
电域风空		PSEP-C-56PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	_	→ P547	
电磁阀多轴型 PIO规格	dine"	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照	_	→ P563	
电磁阀多轴型 网络现场规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572	_	7 F363	
定位型 高输出规格	í)	PCON-CA-56PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			_		
脉冲串型 高输出规格	i	PCON-CA-56PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	_	→ P607	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-56PI-®-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	(-)			_		
脉冲 串型 (集电极开路规格)		PCON-P0-56PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	_	→ P623	
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	_	→ P665	

※PSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑪为现场总线网络种类记号。

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

滑块型

/m / m/

标准型

控制器

拉杆型

圳小至

一体型 平台型

臂杆型 扁平型

标准型

夹爪型 旋转型

线性 伺服型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲伺服

伺服 马达 24V)

伺服 马达 (200V)

> 线性 伺服 马达

P2-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 ı **86P P4** 30 类型 编码器种类 适用控制器 系列 马达种类 异程 行程 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m 86P:脉冲伺服马达 30:30mm P4:PCON-CFA B:刹车 l: 增量型规格 50:50mm 86 □高输出 NM:反原点规格 ML: 马达左折返规格(标准) 1000:1000mm (毎 50mm) MR:马达右折返规格 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。 SR:滑块部滚子规格

RoHS

L图为马达左折返规格 (MI)。

技术资料

〔全〕卷末 P. 5

(注 1) 移动速度上升后 最大负载能力全下降 请条必注意。

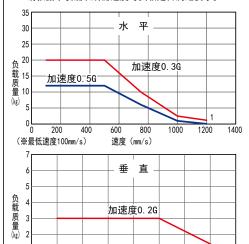
(1) 高速型因滚珠丝杆导程较长,在低速运行时可能发生振动或噪音,实际使用时请将移动速度设置为100mm/s以上。

- (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 O.3G(垂直使用时为 O.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限水平动作时为 O.5G,垂直动作时为 O.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

OINX

注意 事项

■导程与负载质量

17年7天秋灰主		/ 13-97ALIX.II/11/11	/ 4x/\3<4x110//2x	117 777012100			
	导程	最大负载质	量 (注 1)	行程			
坐写	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(mm)			
RCP2-HS8R-I-86P-30-①-P4-②-③	30	~ 20	~3	50~1000 (毎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

100

(※最低速度100mm/s)

行程	50~800	~900	~1000
导程	(毎 50mm)	(mm)	(mm)
30	1200	1000	800
	〈750〉	〈750〉	〈750〉

400 500

速度 (mm/s)

※〈 〉内为垂直使用时的值

(单位为 mm/s)

700

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	_

②电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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
漫中部滚子扣格	SR	→ 恭末 P55	_

驱动轴规格

)= 10 IN 170 IN	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚轧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。









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





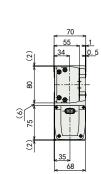
※ 基准面与 HS8C 相同。

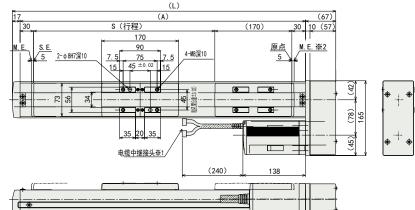
※Ma 力矩的计算基准位置

(参考 P44)

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。

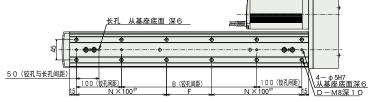




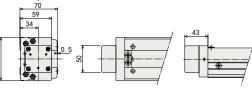
- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。 ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME),请
- 充分注意与周围物体间的干涉。 ME:机械末端 SE:行程末端
- () 内尺寸为参考尺寸。

刹车部尺寸









※ 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

- 13 JE /	٠,	//× =																		
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
Α	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
В	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	2	3	3	3	3	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。

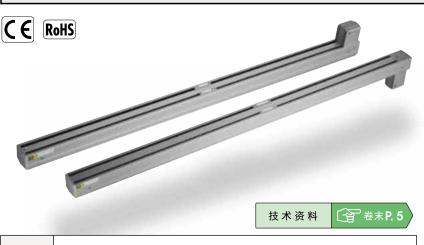
名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位型		PCON-CFA-86PI-①-2-0	最大512点定位 现场总线网络对应	512点	DC24V	最大 6A	_	→ P607

※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。

CP2-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 -**42P** 54 ı 编码器种类 系列 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 P1:PCON-PL/PO/SE BA6 :同步带型 l: 增量型 42P:脉冲伺服马达 54:54mm 500:500mm NM:反原点规格 马达上方 规格 42 □尺寸 **PSEL** BA6U:同步带型 1000:1000mm P3:PCON-CA ※使用简易绝对单元 时,型号也标记为 「I」。 (毎 50mm) 马达下方 PMEC/PSEP ※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。 MSEP



(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 O.5G。

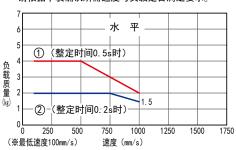
(4) BAG/BAGU 仅限于水平安装与吊顶安装,不支持其他安装方式。 请参考卷末 P7。

(5) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■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!

详细信息

(注 1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意

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

OIN

注意 事项

■导程与负载质量

马达安装 最大负载质量(注 1) 导程 行程 方向 (mm) 水平 (kg) 垂直 (kg) 上方 500 ~ 1000

RCP2-BA6-I-42P-54-1-2-3-4 不可 54 相当 (毎 50mm) RCP2-BA6U-I-42P-54-10-2-3-4 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
导程	(每50mm)
54 相当	1000

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④诜顶价格表(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

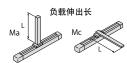
项目	内容
驱动方式	同步带
重复定位精度	±0.1mm
空转	0.1mm以下
动态负载允许力矩(※)	Ma: 8.9N·m Mb: 12.7N·m Mc: 18.6N·m
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

允许负载力矩方向







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。

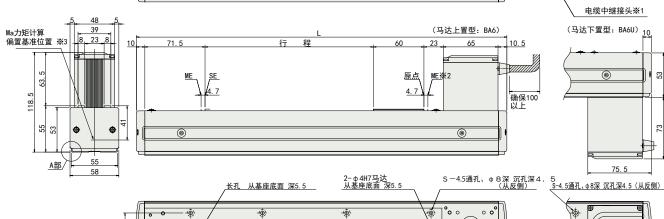
※3 计算 Ma力矩的基准位置。 注情请参考卷末 P59。 详情请参考卷末 P59。 ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端(ME),请充 分注意与周围物体间的干涉。

⊕

Ф

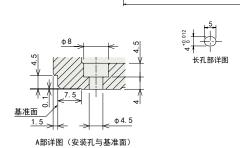
ME:机械末端 SE:行程末端

2-φ5H7铰孔深10 (240) -⊕ | | | | | | •



*

N × 100^F P (马达安装孔与长孔间距)



■行程-尺寸・质量

- 13 JT /	~ ,	沙土									
行程	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
Α	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
В	85	35	85	35	85	35	85	35	85	35	85
N	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
Р	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
S	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
质量(kg)	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9	4.1

o **o**

⊕]• ∘

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-①-2-⑩	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537	
	心概以主	1	PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P547	
	电磁阀多轴型 PIO规格	lune I	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照		→ P563	
	电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572	_	→ P563	
	定位型 高输出规格		Ü	PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点			-	
	脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	-	→ P607	
	现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			-		
(脉冲串型 差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-42PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-		
	脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-P0-42PI-①-2-0	集电极开路 对应	(-)		参照 P628	-	→ P623	
	串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64点			-		
	程序 控制型		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	-	→ P665	

※PSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

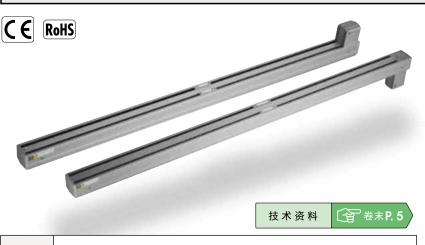
※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:100~240V)。※□为N(NPN规格)/P(PNP规格)的标记。

IAI

пср2-ваб/ваби 52

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。





(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。

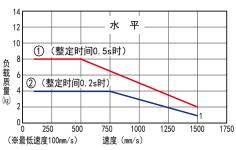
(3) 负载质量是以加速度 0.5G 条件下动作时的值。 加速度上限为 O.5G。

- (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。

■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!

(注 1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意。

MSEP

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

OIN

注意 事项

■导程与负载质量

马达安装 导程 最大负载质量(注1) 行程 方向 (mm) 水平 (kg) 垂直 (kg) RCP2-BA7-I-42P-54-①-②-③-④ 上方 $600 \sim 1200$ 54 相当 不可 ~8 (毎 50mm) RCP2-BA7U-I-42P-54-10-2-3-4 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	参考卷末P71。

■行程与最高速度

行程	600~1200
导程	(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	_

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							

③电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

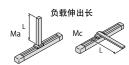
700 二九 九九 十回 七夕

104月和701日	
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







www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P. 15



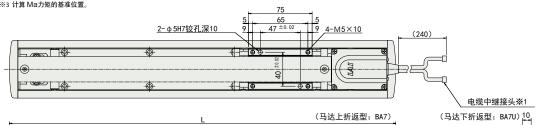


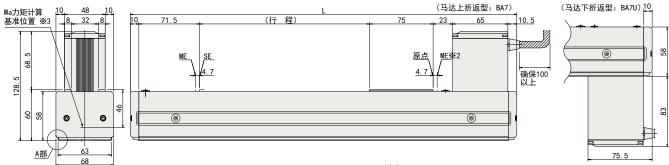
※1 连接马达・编码器电缆。

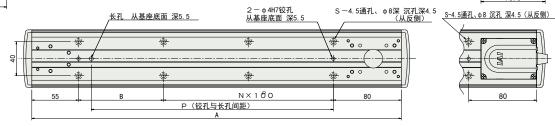
注情请参考卷末 P59。 详情请参考卷末 P59。 ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端(ME),请充 分注意与周围物体间的干涉。

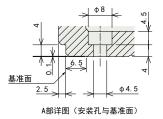
ME:机械末端 SE:行程末端

※3 计算 Ma力矩的基准位置。











■行程-尺寸・质量

	3 1± /	· ,	火土											
	行程	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
	Г	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455
	Α	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435
	В	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
	Р	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-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537
电磁阀至		PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		参照 P555	-	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	d coope i	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照 P572		→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点	256 点		_	7 2303
定位型 高输出规格	(1)	PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点	DC24V		-	
脉冲串型 高输出规格	1	PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_		参照 P618	ı	→ P607
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			-	
脉冲串型 (差动式线驱动器规格)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-P0-42PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	-	→ P623
串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P665

※PSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

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

IAI

RCP2-ВАТ/ВАТИ **54**

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

RC3-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 — — **42P** —

一 编码器种类 — 马达种类 — 选项 — 类型 行程 I/O类型 电缆长 控制器型 N: 无 P:1m S:3m M:5m :PIO(NPN)类型 CN: CON模式 l: 增量型规格 42□脉冲伺服马达 20:20mm 50:50mm NP :刹车

PN :PIO(PNP)类型 12:12mm 800:800mm

MC: MEC模式 6: 6mm 3: 3mm SE : SIO型 PLN:脉冲串(NPN)类型 X □□:指定长度

PLP:脉冲串(PNP)类型

RoHS



技术资料 卷末P. 5

注意

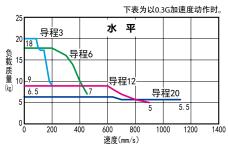
- (1)【高輸出】设定有效时 (出厂设定),稼动率上会有所限制。(参考卷末 P95) 【高输出】设定为无效时,虽然负载能力和最大速度会下降,但是稼动率可以达到 100%。 关于【 高输出】的设定方法,请参考使用说明书。
- (2)【高输出】设定有效时,不同速度·加速度条件下的负载能力,请参考卷末 P99。

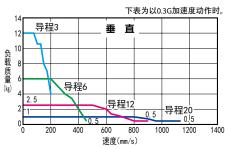
■速度与负载质量的关系图

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。

NM:反原点规格

ABU: 简易绝对规格





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	战能力会下降,	请务必注意。
型믁	贡量 (注1) 垂直 (kg)	行程 (mm)		
ERC3-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	6.5	1	
ERC3-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	9	2.5	50~800
ERC3-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	18	6	(毎50mm)
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	最高過	速度		※ 导程 3 时动作加减速度为 0.1G							
	行程 导程	50~450 (毎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	_

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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)。

	种类	电缆记号	标准价格				
	一件失	电缆化节	PIO型用	SIO型用			
	标准型 (机械电缆)	P (1m)	_	_			
		S (3m)	_	_			
	(1)(1)(1)(1)(1)(1)	M (5m)	_	_			
	指定长度	X06(6m) ~X10(10m)	_	_			

[※]维护保养用电缆型号请参考P586

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:7.1Nm 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)

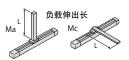
(※1)【 】内为导程20mm规格时的值。

(※2) 行走寿命为5,000km时。









CAD图纸可在主页下载

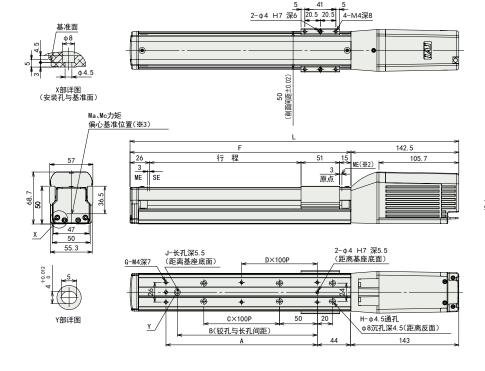
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末 P. 15



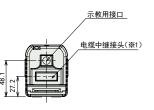




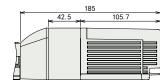
※1 连接马达·编码器电缆。 电缆详情请参考P586。 SE: 行程末端 ME: 机械末端

※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42.5mm、质量增加0.4kg。



■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	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
Α	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
С	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
Н	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

13.12	1 00	1.00	1.00			1000	000	1-00	700	1000	1000	000	000	, 00	, 00	000
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.
Α	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
С	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
Н	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)

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

注意

RC3-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 — — 56P —

一 编码器种类 — 马达种类 — 选项 类型 行程 I/O类型 电缆长 控制器型 :PIO(NPN)类型 CN: CON模式 1: 增量型规格 56□脉冲伺服马达 24:24mm 50:50mm NP

N: 无 P:1m S:3m M:5m 16:16mm PΝ :PIO(PNP)类型 8: 8mm 800:800mm SE :SIO型

X □□: 指定长度 4: 4mm

PLN:脉冲串(NPN)类型

PLP:脉冲串(PNP)类型

: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

(1)【高輸出】设定有效时 (出厂设定),稼动率上会有所限制。(参考卷末 P95)

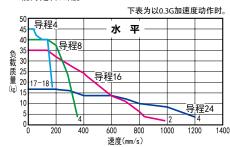
关于【 高输出】的设定方法,请参考使用说明书。 (2)【高输出】设定有效时,不同速度·加速度条件下的负载能力,请参考卷末 P99。

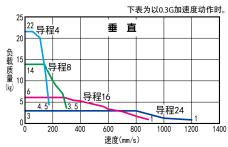
【高输出】设定为无效时,虽然负载能力和最大速度会下降,但是稼动率可以达到 100%。

■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。

MC: MEC模式





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	找能力会下降 ,	请务必注意。
型号	导程 (mm)	最大负载 水平(kg)	行程 (mm)	
ERC3-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④	24	17	3	
ERC3-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	35	6	50~800
ERC3-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	40	14	(毎50mm)
ERC3-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 时动作加减速度为 0.1G 行程 50~550 600 650 700 750 800 导程 (毎50mm) (mm) (mm) 24 1200 1130 975 850 745 980 〈840〉 16 750 645 565 495 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-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	_

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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)。

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格			
一种 失	电规化专	PIO型用	SIO型用		
1- VA TII	P (1m)	_	_		
标准型 (机械电缆)	S (3m)	_	_		
(1711)(12-230)	M (5m)	_	_		
指定长度	X06(6m) ~X10(10m)	_	_		

※维护保养用电缆型号请参考P586

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚轧C10
重复定位精度(※1)	±0.02mm[±0.03mm]
空转	O.1mm以下
静态允许负载力矩	Ma:70.0Nm Mb:100.0N·m Mc:159.5N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma: 15.0Nm 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)

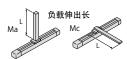
(※1)【 】内为导程24mm规格时的值。

(※2) 行走寿命为5,000km时。









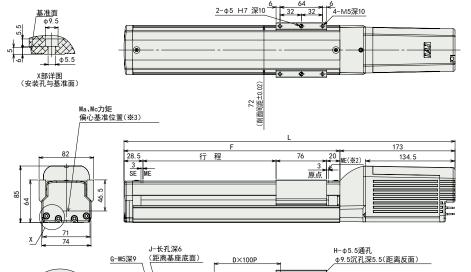
CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末 P. 15





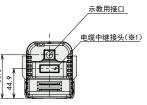


C×100P

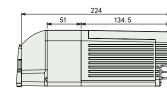
B(铰孔与长孔间距)

※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(机械未端), 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。







■行程一尺寸・质量

. 30

K-φ4 H7 深6 (距离基座底面)

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
Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
С	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
Н	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)

Y部详图

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

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

C3D-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 -- 42P -选项

一 编码器种类 — 马达种类 — — 类型 电缆长 行程 I/O类型 控制器型 N: 无 P:1m S:3m M:5m :PIO(NPN)类型 CN: CON模式 l: 增量型规格 42□脉冲伺服马达 20:20mm 50:50mm NP :刹车

PN :PIO(PNP)类型 12:12mm 800:800mm

MC: MEC模式 SE : SIO型 PLN:脉冲串(NPN)类型 6: 6mm X □□: 指定长度

3: 3mm PLP:脉冲串(PNP)类型

RoHS



技术资料 卷末P. 5

注意

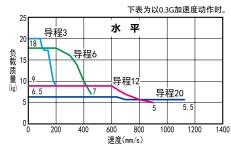
- (1)【高輸出】设定有效时 (出厂设定),稼动率上会有所限制。(参考卷末 P95) 【高输出】设定为无效时,虽然负载能力和最大速度会下降,但是稼动率可以达到 100%。 关于【 高输出】的设定方法,请参考使用说明书。
- (2)【高输出】设定有效时,不同速度·加速度条件下的负载能力,请参考卷末 P99。

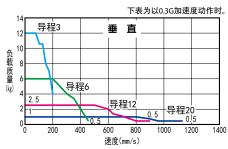
■速度与负载质量的关系图

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。

NM:反原点规格

ABU: 简易绝对规格





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	战能力会下降,	请务必注意。
型묵	(mm) 水平(kg) 垂直(kg) (iiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiii			行程 (mm)
ERC3D-SA5C-I-42P-20-①-②-③-④	20	6.5	1	
ERC3D-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	9	2.5	50~800
ERC3D-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	18	6	(毎50mm)
ERC3D-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	20	12	

٥	■行程上	1 最局1	忠茂		>	※ 导程 3	时动作力	11减速度	为 0.1G	
	行程 导程	50~450 (毎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	795 665		490	425	375	330	
	6	450	450 395		285	245	215	185	165	
	3	225	195	165	140	120	105	90	80	
_								(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	_

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。

③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格			
1	电规比号	PIO型用	SIO型用		
4= \A- III	P (1m)	_	_		
标准型 (机械电缆)	S (3m)	_	_		
(1761)(4-6-3/6)	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	В	→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)。

吸动轴扣核

3C -93 1H 790 1H	
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	O.1mm以下
静态允许负载力矩	Ma:18.6Nm Mb:26.6N·m Mc:47.5N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma:4.9Nm 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
活田环情温度 • 温度	0~40° 85%BH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。









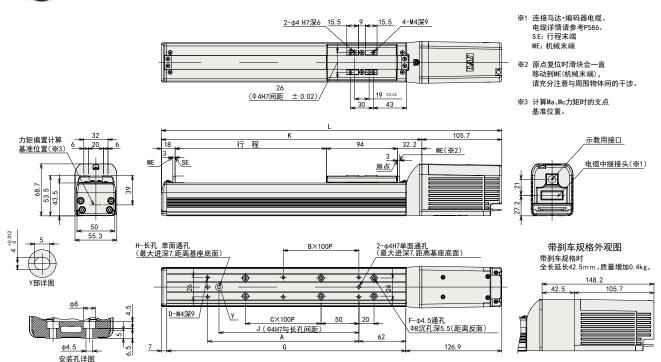
CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末 P. 15





■行程−尺寸・质量

- 1 J 13	£	, \	٠,	沙生													
行程	,	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	2:	99.9	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
Α		73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
С		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	1	66	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
Н		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	19	94.2	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	3)	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)

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	<u> </u> 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-42PNP	最多可定位16点 控制方法简单 NPN型输入输出	16										
	PIO 型 (PNP 规格)									ERC3D-SA5C-I-42PPN	最多可定位16点 控制方法简单 PNP型输入输出	16		高输出设定 有效时	
	SIO 型		ERC3D-SA5C-I-42PSE	最多可定位512点 控制方式丰富 (配合PIO转换器)	512	DC24V	额定 3.5A 最大 4.2A 高输出设定	_	→ P577						
	脉冲串型 (NPN 规格)		ERC3D-SA5C-I-42PPLN	NPN型输入输出 脉冲列控制方式	_		无效时 2.2A								
	脉冲串型 (PNP 规格)		ERC3D-SA5C-I-42P	PNP型输入输出 脉冲列控制方式	_										

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

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 — — **56P** —

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

N: 无 P:1m S:3m M:5m NP :PIO(NPN)类型 l: 增量型规格 56□脉冲伺服马达 24:24mm 50:50mm PN :PIO(PNP)类型 16:16mm

NM:反原点规格 MC: MEC模式 SE : SIO型 PLN:脉冲串(NPN)类型 8: 8mm 800:800mm X □□:指定长度 ABU: 简易绝对规格 4: 4mm

PLP:脉冲串(PNP)类型

OIN 注意 事项

RoHS



技术资料 卷末P. 5

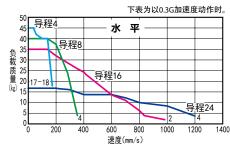
(1)【高輸出】设定有效时 (出厂设定),稼动率上会有所限制。(参考卷末 P95) 【高输出】设定为无效时,虽然负载能力和最大速度会下降,但是稼动率可以达到 100%。 关于【 高输出】的设定方法,请参考使用说明书。 (2)【高输出】设定有效时,不同速度·加速度条件下的负载能力,请参考卷末 P99。

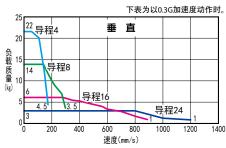
■速度与负载质量的关系图

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。

CN: CON模式

B : 刹车





高输出设定有效(出厂设定)

〈 〉内为垂直使用时的值 (单位为 mm/s)

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	找能力会下降 ,	请务必注意。
型믁	导程 (mm)	最大负载 水平(kg)	质量 (注1) 垂直 (kg)	行程 (mm)
ERC3D-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④	24	17	3	
ERC3D-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	35	6	50~800
ERC3D-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	40	14	(毎50mm)
ERC3D-SA7C-I-56P-4-10-2-3-4	4	45	22	

				_		
记号说明 ① 行利	星 ② I/O 类型	3 电缆长	4 选项	※进行推压动作	时请参考卷末	FP71。

行程 (mm)

450 500

550

600

650 700

750

800

标准价格

■行程与	行程与最高速度 ※ 导程 8 与导程 4 时动作加减速度为 0.10						
行程 导程	50~550 (每50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	
24	980 865 (840) (840)		1155	1010	890	790	
16			750	655	580	515	
8			375	325	290	255	
4	210		185	160	145	125	

③电缆长价格表(标准价格)

市州江 中	标准价格		
电规比写	PIO型用	SIO型用	
P (1m)	_	_	
S (3m)	_	_	
M (5m)	_	_	
X06(6m) ~X10(10m)	_	_	
	S (3m) M (5m)	电缆记号 PIO型用 P (1m) — S (3m) — M (5m) —	

[※]维护保养用电缆型号请参考P586

④选项价格表(标准价格)

①行程-价格表(标准价格)

标准价格

行程 (mm)

50

100 150

200

250

300

350

400

名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	В	→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(※)
简易绝对规格	ABU	→ 吞 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)。

吸动轴扣核

シピック オロンシレーロ	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 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:50.4Nm Mb:71.9N·m Mc:138.0N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma:13.9N m Mb:19.9N·m Mc:38.3N·m
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
活用环境温度・温度	0~40° 85%BH以下(无结囊)

(※1)【 】内为导程24mm规格时的值。

(※2) 行走寿命为5,000km时。







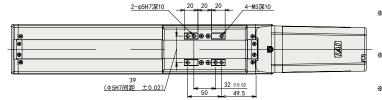


CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末 P. 15

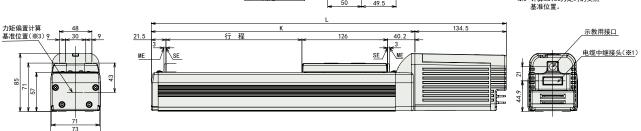
2维 CAD

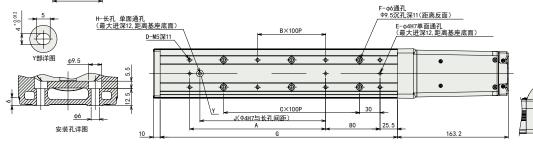


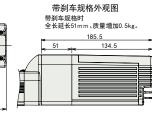
※1 连接马达·编码器电缆。 电缆详情请参考P586。 SE: 行程末端 ME: 机械末端

※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。







■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	372.2	422.2	472.2	522.2	572.2	622.2	672.2	722.2	772.2	822.2	872.2	922.2	972.2	1022.2	1072.2	1122.2
Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
С	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	199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949
Н	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	237.7	287.7	337.7	387.7	437.7	487.7	537.7	587.7	637.7	687.7	737.7	787.7	837.7	887.7	937.7	987.7
质量(kg	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.5	6.8	7.1	7.3	7.6

控制器 (本体内置)

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-SA7C-I-56PNP	最多可定位16点 控制方法简单 NPN型输入输出	16				
PIO 型 (PNP 规格)		ERC3D-SA7C-I-56PPN	最多可定位16点 控制方法简单 PNP型输入输出	16		高输出设定 有效时		
SIO 型		ERC3D-SA7C-I-56PSE	最多可定位512点 控制方式丰富 (配合PIO转换器)	512	DC24V	额定 3.5A 最大 4.2A 高输出设定 无效时 2.2A	-	→ P577
脉冲串型 (NPN 规格)		ERC3D-SA7C-I-56PPLN	NPN型输入输出 脉冲列控制方式	_				
脉冲串型 (PNP 规格)		ERC3D-SA7C-I-56PPLP	PNP型输入输出 脉冲列控制方式	_				

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

ERC2 - SA6C -PM

系列 类型 编码器种类 l: 增量型规格

马达种类 PM: 脉冲伺服马达 12:12mm

异程

6: 6mm

3: 3mm

行程

50:50mm NP:PIO (NPN) 类型 600:600mm PN:PIO (毎 50mm) (PNP) 类型

I/O 类型

电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 W□□:双向接头电缆 B:刹车 NM:反原点规格

SE:SIO 型

CE RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

■型号项目



技术资料

卷末P. 5

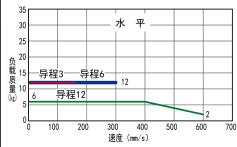
(注 1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意。

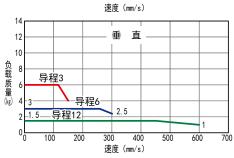
请从下表中确认期望的速度值与负载能力是否匹配。

- (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,
- (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

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

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

■行程与最高速度

行程 导程	50~550 (毎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	ı
250	ı
300	-
350	
400	-
450	_
500	-
550	
600	_

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。

④ 选项价格表 (标准价格)

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

③电缆长价格表(标准价格)

◎电观区价值农(标准价值)								
种类	电缆记号	标准价格						
	P (1m)	_						
标准型	S (3m)	_						
	M (5m)	_						
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_						
	WO1 (1m) ~ WO3 (3m)	_						
双向接头	W04 (4m) ~ W05 (5m)	_						
	W06 (6m) ~ W10 (10m)	_						
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_						
机械电缆	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_						
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_						
双向接头	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	_						
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	_						
机械电缆	$BW06 (6m) \sim BW10 (10m)$	_						

※ 维护保养用电缆型号请参考 P606。

-JC -93 1H 790 1H	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
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
活用环境温度 • 温度	0~40℃ 85%BH以下(无结囊)









CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

50

特规对应的介绍

卷末 P. 15



※3 计算Ma力矩时的 基准位置。

59 50 48. 5

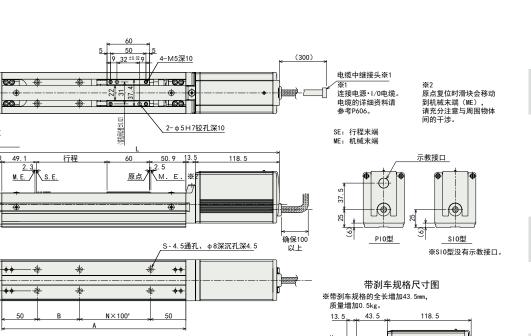
基准面

A部详图(安装孔与基准面)



Ma力矩偏置计算 基准位置※3

※ 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。



■行程一尺寸,质量

■114± /		火生										
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
Α	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760
В	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
PIO 型 (NPN 规格)		ERC2-SA6C-I-PMNP	最多可定位 16 点控制方法简单 NPN 型输入输出	16				
PIO 型 (PNP 规格)		ERC2-SA6C-I-PMPN	最多可定位 16 点 控制方法简单 PNP型输入输出	16	DC24V	最大 2A	-	→ P597
SIO 型		ERC2-SA6C-I-PM-[]-[]-SE-[]-[]	现场总线网络 专用型 (使用网关单元)	64				

刹车单元

却小至 标准型

夹爪型 旋转型

无尘室

防水 防尘 对应

脉冲伺肌

(24V) 伺服 马达

> 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 — 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 50:50mm NP:PIO N: 无 P:1m B:刹车

C E RoHS



技术资料

後末₽.5

(注 1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意。

(1) 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) 负载后量是以加速度 0.3G (是程 4.与垂直使用时为 0.2G) 条件

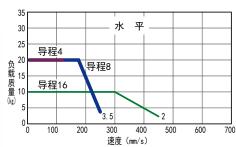
(3)负载质量是以加速度 0.3G(导程 4 与垂直使用时为 0.2G)条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。

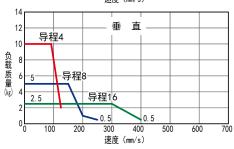
(4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■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。

NM:反原点规格





驱动轴性能

■导程与负载质量

导程 最大负载质量(注1) 行程 (mm) 水平 (kg) 垂直 (kg) (mm) 16 ~ 10 ~ 2.5 50~600 ERC2-SA7C-I-PM-8-10-2-3-4 8 \sim 20 \sim 5 (毎 50mm) ERC2-SA7C-I-PM-4-10-2-3-4 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 导程	50~600 (毎50mm)
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	<u> </u>
500	_
550	_
600	_

④选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	I
	M (5m)	1
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	ı
	WO1 (1m) ~ WO3 (3m)	I
双向接头	W04 (4m) \sim W05 (5m)	-
	W06 (6m) \sim W10 (10m)	1
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	ı
机械电缆	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	ı
双向接头	RW01 (1m) ~ RW03 (3m)	_
	RW04 (4m) ~ RW05 (5m)	_
机械电缆	RW06 (6m) ~ RW10 (10m)	

※ 维护保养用电缆型号请参考 P606。

驱动轴规格

-JC -93 1H 790 1H	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
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
活用环境温度 • 温度	0~40℃ 85%BH以下(无结囊)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。









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



※3 计算Ma力矩时的 基准位置。

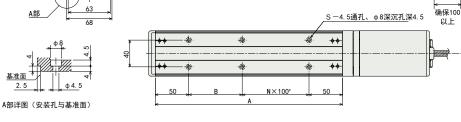
66. 5 60 58. 5

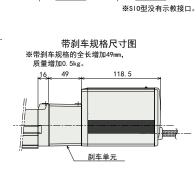


※ 对于反原点规格,马达侧的尺寸(从 ME 到原点的距 离) 与反马达侧的尺寸相反。

> <u>4-M5深10</u> (300) 电缆中继接头※1 **60** 7 + 4 4 33 连接电源·I/0电缆。 电缆的详细资料请 参考P606。 --**.**

派2 原点复位时滑块会移动 到机械末端(ME), 请充分注意与周围物体 间的干涉。 (飲孔间公差土0.02) SE: 行程末端 2-φ5H7铰孔深10 ME: 机械末端 Ma力矩偏置计算 基准位置※3 示教接口 49.8 行程 55. 2 118.5 ***** 51.5 LO).





8

SIO型

PI0型

■行程一尺寸・质量

1	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
	Α	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
	В	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

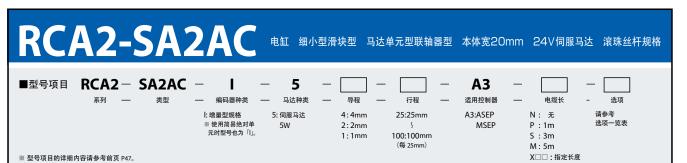
I/O 类型(控制器本体内置)

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

伺服 马达 (24V)







- (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。

■导程与负载质量 ■行程与最高速度

- 1 L 1 N W N =								
 	马达功率	驱动丝	导程	最大负	裁质量	额定推力	重复定位 精度	行程
空亏	(W)	杆	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	有及 (mm)	(mm)
RCA2-SA2AC-I-5-4-1 -A3-2 -3			4	0.5	0.25	21.4		
RCA2-SA2AC-I-5-2-11-A3-12-3	5	滚珠丝 杆	2	1	0.5	42.3	±0.02	25~100 (每25mm)
RCA2-SA2AC-I-5-1-1-1-A3-2-3			1	2	1	85.5		

导程	行程	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
漆	4	180	200
滚珠丝杆	2	10	00
*	1	5	0

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)

驱动轴性能

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	P (1m)	_
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I

- ※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。

●CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp ●

特规对应介绍

卷末 P. 15

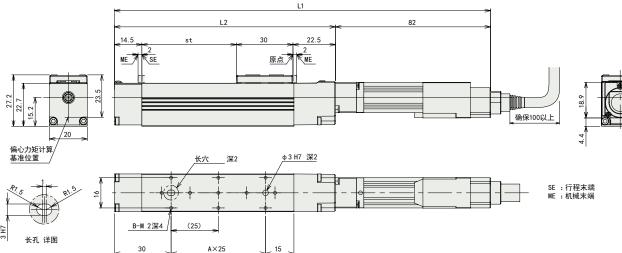




- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
- ※2 原点复位时拉杆会一直移动到机械末端(ME),请充分注意与周围物体间的干涉。

15 (铰孔间公差 ±0.02)

3
10
(200)
(200)
(200)
(200)
(200)
(200)
(200)
(200)



■行程一尺寸・质量

■1] 住一八寸・灰里					
行程	25	50	75	100	
L1	174	199	224	249	
L2	92	117	142	167	
Α	1	2	3	4	
В	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

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			_	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	4	MSEP-C-(()-~-()-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型		DC24V	额定 1A 最大 2A		→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格	diiii ,	MSEP-C-()-~-()-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	7 - 203

※①为I/O种类(NP/PN)。

※Ⅲ为轴数(1~8)。

※⑪为现场总线网络种类记号。

滑块型

T. -

₩/正王

一体型

立杆型

∠m .1. πιΙ

标准型

控制器 一体型

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

你准堂

线性

无尘室 ...

防水防尘

脉冲 司服 马达

伺服 马达 (24V

> 司服 马达 200V)

> > 能性 引服 认法

细小型

夹爪型 旋转型

无小宝

防力 防4

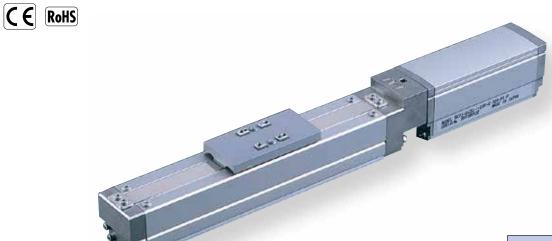
脉冲伺服马达

伺服 马达 (24V)

伺服 马达 (200V)

> 线性 伺服 马达





省电对应

技术资料 😭





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

- 3 1- 32 4 10 32 -						
型묵		导程	最大负	载质量	额定推力	行程
		(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA2-SA3C-I-10-6-①-②-③-④		6	1	0.5	28	
RCA2-SA3C-I-10-4-①-②-③-④	10	4	2	1	43	50~300 (毎 50mm)
RCA2-SA3C-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	

■行程与最高速度

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

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

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

OTHE DITE (MARKETTE)					
①行程(mm)	标准价格				
U1J1E (IIIII)	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	P (1m)	_
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_

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

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

驱动轴规格

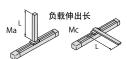
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 5.0N·m Mb: 7.1N·m Mc: 7.9N·m
动态负载允许力矩(※)	Ma: 1.96N·m Mb: 2.84N·m Mc: 3.14N·m
允许负载伸出长	100mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

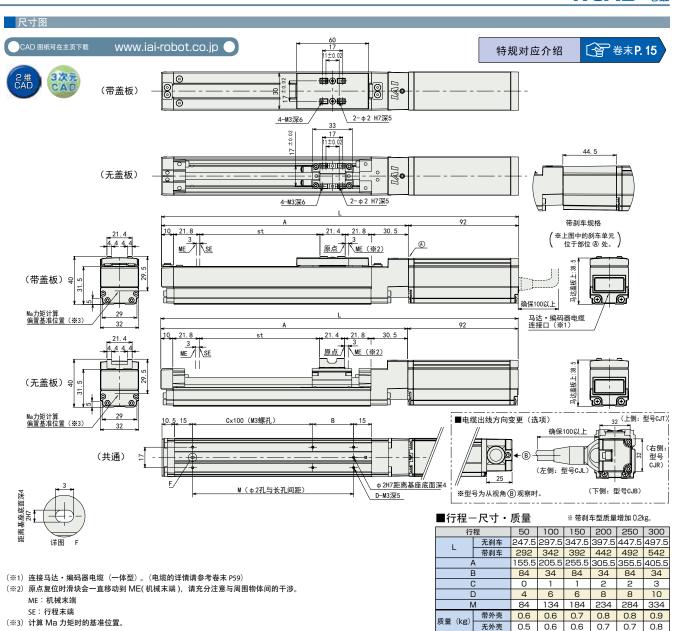
(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向









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	131	AMEC-C-10I①-@-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537									
电磁阀至	1	ASEP-C-10I①-⑩-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点	3点			_	→ P547								
电磁阀多轴型 PIO规格	danie I	MSEP-C	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	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				7 - 303									
定位点型		ACON-C-10I①-①-2-0	最大定位点数						512点		(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	-					
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-10I①-⑩-2-0	512点	JIEM	012 M	012 AK	012 AK			DC24V	(省电规格)	-					
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-10I①-⑩-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)	. ,	, ,	(-)	(-)		(-)	(-)	(-)	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė	ACON-PO-10I①-⑪-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型						-								
串行通信型		ACON-SE-10I①-N-0-0	串行通信 专用型				64点	64 点	64 点	64 点	64 点	64 点	64点	64 点	64 点	64点	
程序 控制型		ASEL-CS-1-10I①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675									
※ASEL的型号为1轴 ※⑩为轴数(1~8)。		※①为省电对应时,记入记号(LA)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。	※⑪为	I/O种类 (NP/PN)	0												

IAI

RCA2-SA3C 70

马达 (24V)

细小型

标准型

控制器 一体型

拉杆型

细小型

控制器 一体型

平台型 臂杆型 扁平型

夹爪型 旋转型

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)

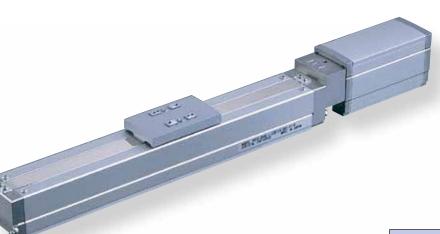
伺服 马达 (200V)

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 -20 编码器种类 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 A1:ACON 请参考 选项一览表 1: 增量型规格 20:伺服马达 N: 无 10:10mm 50:50mm P:1m ASEL 20W 5: 5mm 号也为「」。 A3:AMEC S:3m 2.5:2.5mm 500:500mm (毎 50mm) ASEP M : 5m

C E RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料

X□□:指定长度

後末P. 5

省电对应



- (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。

MSEP

驱动轴性能

■导程与负载质量

	马达功率	导程	最大负	载质量	额定推力	行程
坐亏	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA2-SA4C-I-20-10-①-②-③-④		10	2	1	34	
RCA2-SA4C-I-20-5-①-②-③-④	20	5	4	1.5	68	50~500 (毎 50mm)
RCA2-SA4C-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	6	3	136	

■行程与最高速度

行程 导程	$50\sim500$ ($ au$ 50mm)
10	500
5	250
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)

O 13 1== 131 1F		
①行程(mm)	标准	价格
U1J1E (IIIII)	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)

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

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

~~	_ // //	IH PC	(113 - FE 17)	I I H /	
(4) i	先玩价:	格表	(标准价	`格)	

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

驱动轴规构

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
经国际接出库 沿库	O- 40% OF(/DUNT /工体量)

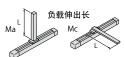
适用环境温度・湿度 (※) 行走寿命为 5,000km 时。

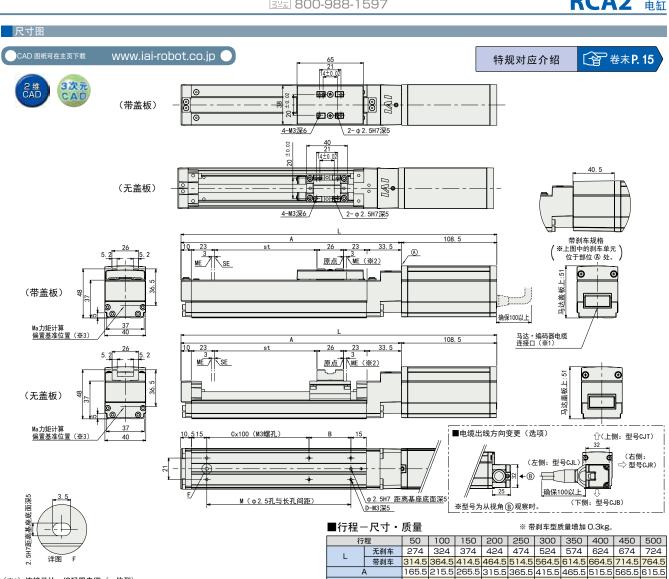
负载力矩方向











(※1) 连接马达・编码器电缆(・

(电缆的详情请参考卷末 P

(※2) 原点复位时滑块会一直移

ME: 机械末端 SE:行程末端

(※3) 计算 Ma 力矩时的基准位:

	13 12									.00	.00	000
	1	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
	ļ.	4	165.5	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
(一体型)。 P59)		3	91	41	91	41	91	41	91	41	91	41
)	0	1	1	2	2	З	З	4	4	5
多动到 ME(机械末端),请充分注意与周围物体间的干涉。)。 D		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
	N	Л	91	141	191	241	291	341	391	441	491	541
	氏具 (1/2)	带外壳	0.9	1	1.1	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6
位置。	质量(kg)	无外壳	0.8	0.9	1	1	1.1	1.2	1.3	1.3	1.4	1.5

		後以下控制器。请根据需求选择合适的控制 													
名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页							
电磁阀型	W	AMEC-C-20SI()-())-2-1	可立刻上手的 简单控制器	3点	AC100V	额定 2.4A	_	→ P53							
电微网空	1	ASEP-C-20SI()-(I)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器		3点			-	→ P54						
电磁阀多轴型 PIO规格	in a	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P56							
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	→ F300							
定位点型	200	ACON-C-20SI()-(ii)-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.7A	-								
安全等级对应 定位点型	ii.	ACON-CG-20SI()-())-2-0	512点	512点	512 #	DC24V	最大 5.1A (省电规格)	-							
脉冲串输入型 自动式线驱动器规格		ACON-PL-20SI①-⑪-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型		()	()	()	()	()	(-)	()		额定 1.7A 最大 3.4A	-	→ P63
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė	ACON-PO-20SI()-())-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	()			<u>-</u>								
串行通信型		ACON-SE-20SI①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-								
程序 控制型		ASEL-CS-1-20SI①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P67							

※**⑩为轴数(1~8)**。

※①为现场总线网络种类记号。

伺服 马达 (24V)

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 -20 编码器种类 马达种类 行程 类型 异程 适用控制器 电缆长 洗项 A1:ACON 请参考 选项一览表 1: 增量型规格 20:伺服马达 20:20mm 50:50mm N: 无 P : 1m ASEL 20W 12:12mm 号也为「」。 800:800mm A3:AMEC S:3m 6: 6mm

3: 3mm

(毎 50mm)

ASEP

MSEP

M : 5m

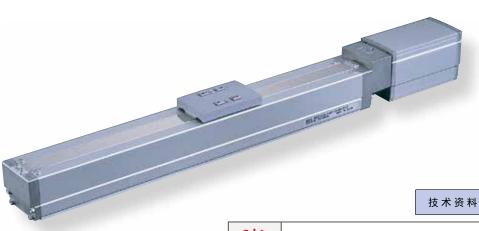
X□□:指定长度

C E RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

省电对应

卷末P. 5



选型 注意

- (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 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA2-SA5C-I-20-20-①-②-③-④		20	2	0.5	10.1	
RCA2-SA5C-I-20-12-①-②-③-④	20	12	3	1	17	50~800
RCA2-SA5C-I-20-6-①-②-③-④	20	6	6	1.5	34	(毎50mm)
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	$\begin{array}{c} 50 \sim 550 \\ \text{\tiny ($650mm)} \end{array}$	600 (mm)		700 (mm)	750 (mm)	008 (mm)
20	1000)	910	790	690	610
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
თ	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
U17作 (IIIII)	带外壳(标准)	无外壳 (选项)
50		_
100	-	_
150	1	_
200	-	_
250		_
300	-	_
350		_
400	-	_
450	1	_
500		_
550		_
600	-	_
650	l	_
700	_	_
750	ı	_
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	P (1m)	-
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

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

驱动轴规格

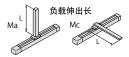
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 10.2N·m Mb: 14.6N·m Mc: 22.4N·m
动态负载允许力矩(※)	Ma: 3.92N·m Mb: 5.58N·m Mc: 8.53N·m
允许负载伸出长	130mm以下
适用环境温度 • 湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

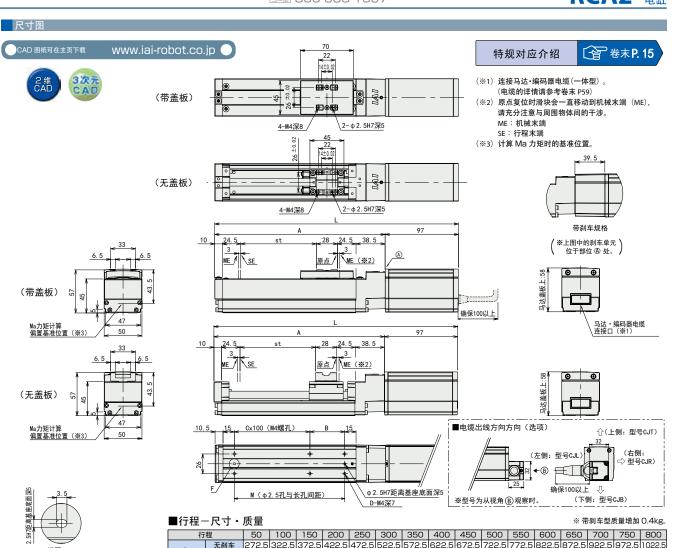
(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向









详图 F	1	九利干	2/2.0	322.0	3/2.5	422.0	4/2.0	טבב.ט	572.5	022.0	672.5	122.0	112.0	022.0	0/2.5	922.0	3/2.0	1022.0
中国 「	_	带刹车	312	362	412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1012	1062
		4	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
		3	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46	96	46
		С		1	1	2	2	ფ	З	4	4	5	5	6	6	7	7	8
		כ	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
	1	Л	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
	灰里 (KB)	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

②适用控制器 RCA2系列的驱		妾以下控制器。请根据需求选择合适的控制	SQ MATO	-	-	-	_					
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	参考员				
电磁阀型 -		AMEC-C-20I①	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	_	→ P53				
电微阀型 -	1	ASEP-C-20I①	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P54				
电磁阀多轴型 PIO规格	luc	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256点							→ P56	
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-⑩-~	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型							_	7 25	
定位点型	ı	ACON-C-20I①-⑪-2-0	最大定位点数					512占	512占		(标准规格) 额定 1.3A	_
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I①-⑩-2-0	512点			DC24V	最大 4.4A (省电规格)	_				
脉冲串输入型 差动式线驱动器规格		ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)			额定 1.3A 最大 2.5A	_	→ P6			
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	e .	ACON-PO-20I①-⑪-2-0	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	64 点			_				
程序 控制型		ASEL-CS-1-20I①-⑩-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P6				
ASEL的型号为1轴点 (皿为轴数(1~8)。	视格。	※①为省电对应时,记入记号(LA)。 ※⑪为现场总线网络种类记号。	※⑪为	I/O种类 (NP/PN)	ō							

IAI

RCA2-SA5C **74**

细小型

夹爪型 旋转型

线性 伺服型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲 伺用 马边

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 -30 编码器种类 马达种类 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 A1:ACON 请参考 1: 增量型规格 30:伺服马达 20:20mm 50:50mm N: 无 ※使用简易绝对单元时型 洗项一览表 P:1m ASEL 30W 12:12mm 号也为「」。 A3:AMEC S:3m 6: 6mm 800:800mm 3: 3mm (毎 50mm) ASEP M : 5m ※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。 **MSEP** X□□:指定长度

C E RoHS

省电对应



选型注意

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

驱动轴性能

■导程与负载质量

型믁	马达功率 (W)	导程 (mm)		载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA2-SA6C-I-30-20-①-②-③-④		20	3	0.5	16	
RCA2-SA6C-I-30-12-①-②-③-④	30	12	4	1.5	26	50~800
RCA2-SA6C-I-30-6-①-②-③-④	30	6	7	2	53	(毎50mm)
RCA2-SA6C-I-30-3-10-2-3-4		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	$\begin{array}{c} 50 \sim 550 \\ \text{\tiny ($650mm)} \end{array}$	600 (mm)				008 (mm)
20	1000)	910	790	690	610
12	600	570	490	425	370	330
6	300	285	245	210	185	165
თ	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
U17作 (IIIII)	带外壳(标准)	无外壳 (选项)
50	_	_
100	_	_
150	_	_
200	_	_
250	_	_
300	_	_
350	_	_
400	_	_
450	_	_
500	_	_
550	_	_
600	_	_
650		_
700	<u> </u>	_
750	<u> </u>	_
800	_	_

④选项价格表(标准价格)	
)
	\ <u> </u>

名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	В	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
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	P (1m)	-
	S (3m)	-
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

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

驱动轴规格

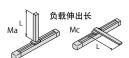
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 17.6N·m Mb: 25.2N·m Mc: 44.5N·m
动态负载允许力矩(※)	Ma: 4.31N·m Mb: 6.17N·m Mc: 10.98N·m
允许负载伸出长	150mm以下
适用环境温度 • 湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

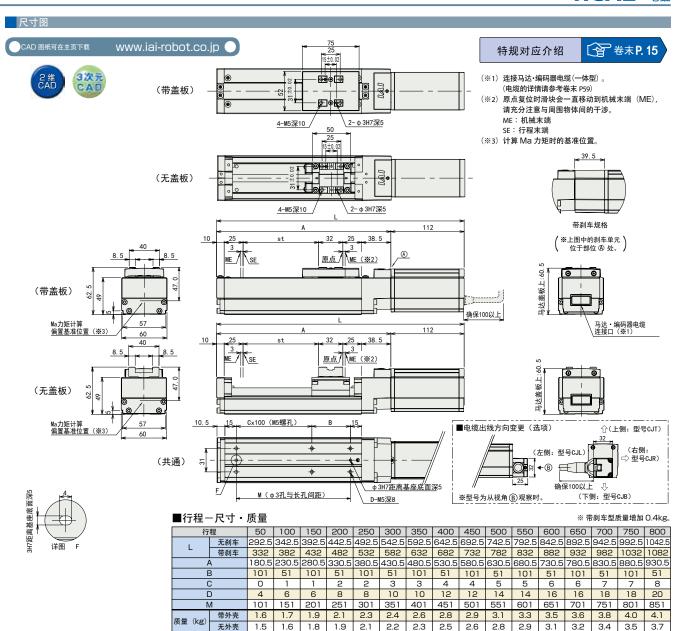
(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向









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	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P53
电微阀型 -	1	ASEP-C-30I①-⑩-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P54
电磁阀多轴型 PIO规格	line	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型					→ P56
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	7 -50
定位点型		ACON-C-30I①-⑩-2-0	最大定位点数	E10 #		(标准规格) 额定 1.3A	_	
安全等级对应 定位点型	ii.	ACON-CG-30I①-⑪-2-0	512点	512点	DC24V	最大 4.4A (省电规格)	_	
脉冲串输入型 (計成)	Ć.	ACON-PL-30I①-⑪-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.2A	_	→ P63
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-30I()-(i)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)			-	
串行通信型		ACON-SE-30I①-N-0-0	串行通信 专用型	64点			-	
程序 控制型		ASEL-CS-1-30I①2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P67

滑块型

4m / [, #i]

1- 14- 10

控制器

拉杆型

细小型

控制器

平台型

· 中型

夹爪型 旋转型

线性 伺服型

无尘室 对应

防水 防尘 对应

脉冲 司服 马达

伺服 马达 (24V)

> 司服 马达 200V)

发性 引服 马达







技术资料

卷末P. 5



- (1) 负载质量是以加速度 O.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 ■行程与最高速度

- 3 IL 373 INST								
型 号		驱动丝	导程	最大负	裁质量	额定推力	重复定位	行程
坐亏 	(W)	杆	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	精度 (mm)	(mm)
RCA2-SA2AR-I-5-4-1 -A3-2 -3			4	0.5	0.25	21.4		
RCA2-SA2AR-I-5-2-11-A3-12-3	5	滚珠丝 杆	2	1	0.5	42.3	±0.02	25~100 (每25mm)
RCA2-SA2AR-I-5-1-1-1-A3-2-3			1	2	1	85.5		

导程	行程	25 (mm)	50 ~ 100 (mm)
漆	4	180	200
滚珠丝杆	珠 丝	10	00
杆	1	5	0

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	P (1m)	_
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

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

名称	选项记号	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
马达右侧折返	MR	→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

尺寸图

CAD图纸可在主页下载 WWW

www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

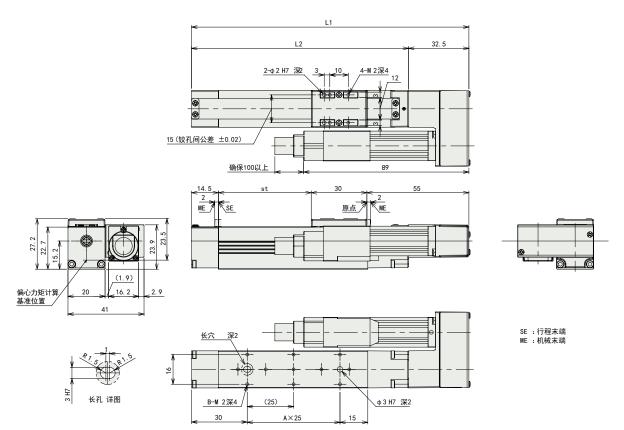
後末 P. 15





- ※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。



■行程一尺寸・质量

■1] 住一八寸・灰里							
行程	25	50	75	100			
L1	124.5	149.5	174.5	199.5			
L2	92	117	142	167			
Α	1	2	3	4			
В	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			_	→ P547		
电磁阀多轴型 PIO规格	dura .	MSEP-C-(()-~-()-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型		DC24V	额定 1A 最大 2A		→ P563		
电磁阀多轴型网络现场规格	diiii :	MSEP-C-(())-~-((())-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点					_	→ P363

※①为I/O种类(NP/PN)。

※⑪为轴数(1∼8)。

※∭为现场总线网络种类记号。

滑块型

4田 小开山

拉制型

+⊹ +⊤ ∓#

细小型

控制器 一体型

平台型 等杆型

细小型

标准型

夹爪型 旋转型

线性 伺服型

无尘室 对应

防水

脉冲 司服 马达

伺服 马达 (24V

> 司服 马达 200V)

能性 引服 认达

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 -编码器种类

系列 类型

马达种类 1: 增量型规格 10:伺服马达 ※使用简易绝对单元时型 10W 号也为「」。

10

异程 6:6mm 4:4mm

2:2mm

行程 50:50mm 300:300mm (毎 50mm)

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

电缆长 N: 无 P:1m S : 3m M : 5m

请参考 X□□:指定长度

选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR,请务必明记。

省电对应

洗项

C E RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料

卷末P. 5



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

- 3 1						
型 号		导程	最大负	载质量	额定推力	行程
坐亏	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA2-SA3R-I-10-6-①-②-③-④		6	1	0.5	28	
RCA2-SA3R-I-10-4-①-②-③-④	10	4	2	1	43	50~300 (毎 50mm)
RCA2-SA3R-I-10-2-①-②-③-④		2	3	1.5	85	

■行程与最高速度

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

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

(单位为 mm/s)

①行程-价格表(标准价格)

O 13 1 17 17 17	OTHE DITE (N. EDITE)					
①行程(mm)	标准	价格				
U1J1E (IIIII)	带外壳 (标准)	无外壳 (选项)				
50	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)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

- ※ 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)

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

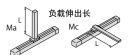
驱动轴规格

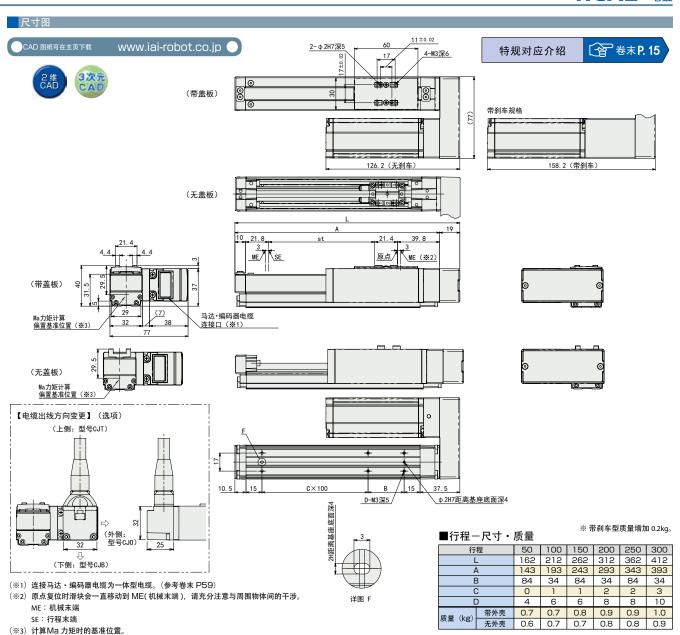
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 5.0N·m Mb: 7.1N·m Mc: 7.9N·m
动态负载允许力矩(※)	Ma: 1.96N·m Mb: 2.84N·m Mc: 3.14N·m
允许负载伸出长	100mm以下
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)











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。

		6以下控制器。请依据需求选择合适的控制:							
名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
电磁阀型		AMEC-C-10I①-⑩-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537	
电磁阀至	1	ASEP-C-10I①-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547	
电磁阀多轴型 PIO规格	dinne"	MSEP-C	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	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				7 F363	
定位点型		ACON-C-10I①-@-2-0	最大定位点数	512点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	-		
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-10I①-⑩-2-0	512点	512点		(省电规格)	-		
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-10I①	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ě	ACON-PO-10I①-①-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)	(-)			-	
串行通信型		ACON-SE-10I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-		
程序 控制型		ASEL-CS-1-10I①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675	
※ASEL的型号为1轴 ※⑪为轴数(1~8)。									

IAI

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 -20 编码器种类 系列 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 A1:ACON 1: 增量型规格 20:伺服马达 请参考 10:10mm 50:50mm N: 无 选项一览表 ※马达折返方向为 ML ※使用简易绝对单元时型 P:1m ASEL 20W 5: 5mm 号也为「」。 A3:AMEC S : 3m 2.5:2.5mm 500:500mm 或 MR,请务必明记。 (毎 50mm) ASEP M : 5m

C E RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

省电对应



技术资料

X□□:指定长度

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。

MSEP

驱动轴性能

■导程与负载质量

_ 3 = 321333=						
	马达功率				额定推力	行程
坐写	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA2-SA4R-I-20-10-①-②-③-④		10	2	1	34	
RCA2-SA4R-I-20-5-①-②-③-④	20	5	4	1.5	68	50~500 (每50mm)
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

行程 导程	50~500 (每50mm)
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
①1J在 (IIIII)	带外壳(标准)	无外壳 (选项)
50		_
100	-	_
150		_
200		_
250	ı	_
300	1	_
350		_
400	1	_
450	ı	_
500	<u> </u>	_

③电缆长价格表(标准价格)

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

- ※ 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)

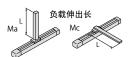
	I IH/		
名称	选项记号	参考页	标准价格
带刹车	В	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	_
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→卷末 P42	_
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
无外壳	NCO	→卷末 P52	_
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费

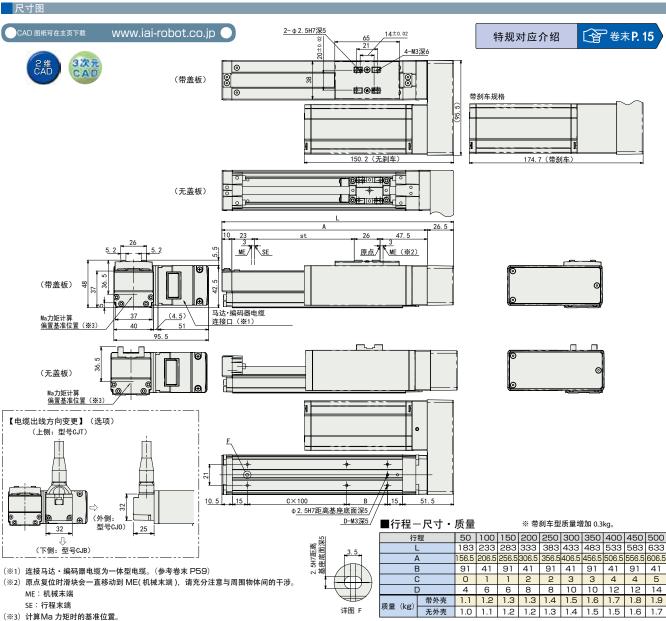
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 6.8N·m Mb: 9.7N·m Mc: 13.3N·m
动态负载允许力矩(※)	Ma: 3.04N·m Mb: 4.31N·m Mc: 5.00N·m
允许负载伸出长	120mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)











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	<u> </u>	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页																				
电磁阀型		AMEC-C-20SI(]-(II)-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P53																				
电磁阀至	1	ASEP-C-20SI()-(ii)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P54																				
电磁阀多轴型 PIO规格	lune.	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型																								_	→ P56
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				7750																				
定位点型		ACON-C-20SI①-①-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.7A 最大 5.1A	-																					
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20SI①	512点		O12 M	012 M	O12 M	012 ///		DC24V	(省电规格)	-																
脉冲串输入型 差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20SI①-⑪-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.7A 最大 3.4A	_	→ P63																				
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	1	ACON-PO-20SI①-①-2-0	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		ī		-																				
程序 控制型		ASEL-CS-1-20SI①-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P67																				

IAI

伺服 马达 (24V)

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 ı 20 编码器种类 系列 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 1: 增量型规格 50:50mm

20:伺服马达 ※使用简易绝对单元时型 20W 号也为「」。

12:12mm 6: 6mm 3: 3mm 800:800mm

(毎 50mm)

A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP **MSEP**

N: 无 P:1m

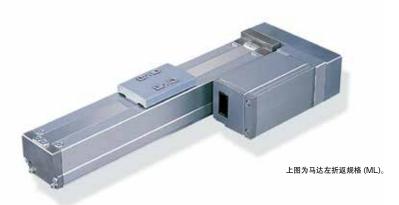
S:3m M : 5m X□□:指定长度 请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML

洗项

CE RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。





技术资料





- (1) 负载质量是以加速度 O.3G(导程 3 与垂直使用为 O.2G)条件下动作时的值。 加速度的上限即为上述值。
- (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 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA2-SA5R-I-20-12-①-②-③-④		12	3	1	17	
RCA2-SA5R-I-20-6-①-②-③-④	20	6	6	1.5	34	50~800 (每50mm)
RCA2-SA5R-I-20-3-10-2-3-4		Э	9	3	68	
name Oraca Oracatana Oraca	·					

■行程与最高速度

③电缆长价格表 (标准价格)

P (1m)

S (3m)

M (5m)

※ 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。

种类

标准型

(机械电缆)

指定长度

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

电缆记号

X06 (6m) ~ X10 (10m)

X11 (11m) ~ X15 (15m) X16 (16m) ~ X20 (20m)

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)

标准价格

①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格		
U1J1E (IIIII)	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	_	_	

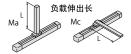
驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 10.2N·m Mb: 14.6N·m Mc: 22.4N·m
动态负载允许力矩(※)	Ma: 3.92N·m Mb: 5.58N·m Mc: 8.53N·m
允许负载伸出长	130mm以下
适用环境温度 • 湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)
(xx)	n+

(※) 行走寿命为 5.000km 时。

负载力矩方向





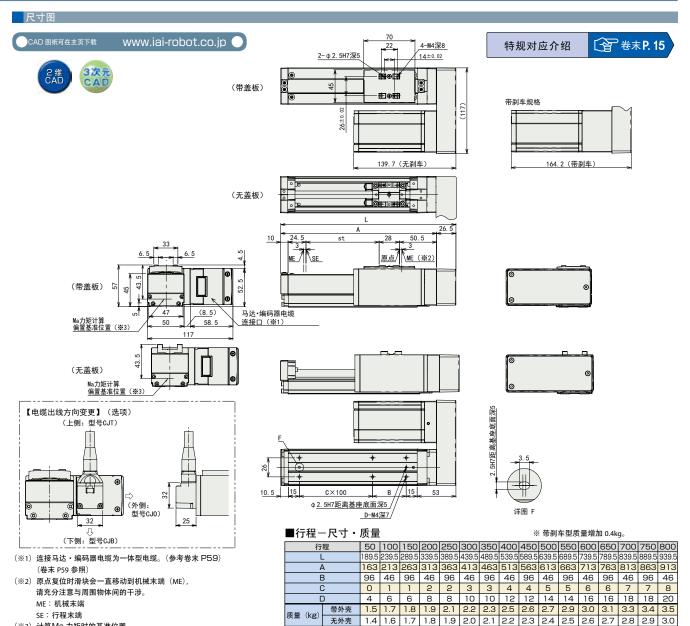


④选项价格表(标准价格) 名称 参考页 标准价格 带刹车 B →卷末 P42 电缆出线方向变更 (上侧) CJT →卷末 P42 电缆出线方向变更 (外侧) CJO →卷末 P42 电缆出线方向变更 (下侧) CJB →卷末 P42 免费 省电对应 LA →卷末 P52 马达左折返规格 (标准) ML →卷末 P52 免费 马达右折返规格 MR →卷末 P52 免费 无外壳 NCO →卷末 P52

→卷末 P52

免费

反原点规格



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-20I①-⑪-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P53		
电微网型	1	ASEP-C-20I①-⑩-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P54		
电磁阀多轴型 PIO规格	d const	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型					→ P56		
电磁阀多轴型 网络现场规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	7 256		
定位点型		ACON-C-20I①-⑪-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A	-			
安全等级对应 定位点型	i .	ACON-CG-20I①-①-2-0	512点	512点 	DC24V	最大 4.4A (省电规格)	-			
脉冲串输入型 (动式线驱动器规格)	Ó	ACON-PL-20I①	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P63		
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	4	ACON-PO-20I①-⑪-2-0	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		ASEL CS 1 201⊕ @ 2.0	支持编程式动作	1500 5]			→ D67		

(※3) 计算Ma 力矩时的基准位置。

控制型

※⑪为轴数(1~8)。

※ASEL的型号为1轴规格。

RCA2-SA5R **84**

→ P675

IAI

支持最大2轴动作

ASEL-CS-1-20I()-(I)-2-0

※①为省电对应时,记入记号(LA)。 ※似为现场总线网络种类记号。

马达 (24V)

1500点

※⑪为I/O种类(NP/PN)。

RCA2-SA6R

电缸 滑块型 本体宽 60mm 伺服马达 马达折返规格

M : 5m

X□□:指定长度

ASEP

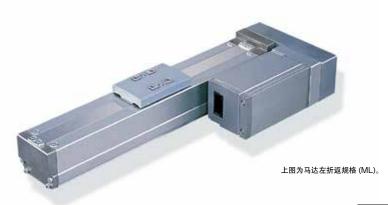
MSEP

■型号项目 RCA2 - SA6R -30 编码器种类 系列 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 A1:ACON 1: 增量型规格 N: 无 请参考 30:伺服马达 12:12mm 50:50mm 选项一览表 ※马达折返方向为 ML ※使用简易绝对单元时型 P:1m ASEL 30W 6: 6mm 号也为「」。 A3:AMEC S : 3m 3: 3mm 800:800mm 或 MR, 请务必明 记。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

CE RoHS

省电对应



(毎 50mm)

卷末P. 5 技术资料



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

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负 水平 (kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA2-SA6R-I-30-12-①-②-③-④		12	4	1.5	26	
RCA2-SA6R-I-30-6-①-②-③-④	30	6	7	2	53	50~800 (每50mm)
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 (毎 50mm)	600 (mm)			750 (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	_	_	

④选项价格表	(标准价格)

也远坝价格表(标准)	(4) 也是一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个一个							
名称	选项记号	参考页	标准价格					
带刹车	В	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	_					
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	→卷末 P42	-					
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	-					
省电对应	LA	→卷末 P52	免费					
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费					
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费					
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	P (1m)	-
(机械电缆)	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	ı

- ※ 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。

驱动轴规格

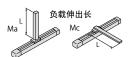
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质: 铝 专用耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 17.6N·m Mb: 25.2N·m Mc: 44.5N·m
动态负载允许力矩(※)	Ma: 4.31N·m Mb: 6.17N·m Mc: 10.98N·m
允许负载伸出长	150mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

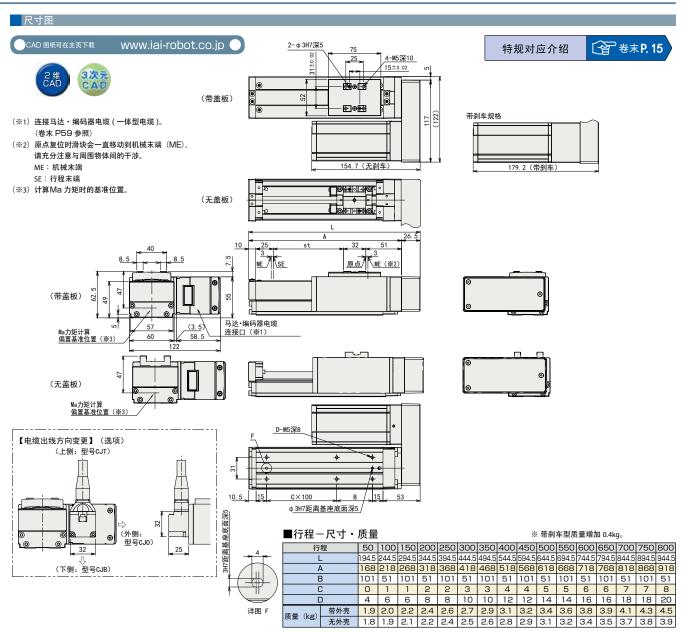
(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向









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	名称 外观 型号 特点 最大定位点数 輸入电源 电源容量 标准价格								
电磁阀型		AMEC-C-30I①	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P53	
电微闪空	1	ASEP-C-30I①-⑩-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P54	
电磁阀多轴型 PIO规格	lune.	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型 最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				_	→ P56	
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C					_	7 - 50	
定位点型		ACON-C-30I①-①-2-0	最大定位点数				(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	-	
安全等级对应 定位点型	1	ACON-CG-30I①-①-2-0	512点			DC24V	(省电规格)	-	
脉冲串输入型 (会)		ACON-PL-30I①-⑪-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型				(-)	额定 1.3A 最大 2.2A	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė	ACON-PO-30I①-@-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)			_		
串行通信型		ACON-SE-30I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-		
程序 控制型		ASEL-CS-1-30I①2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P67	

IAI

■型号项目

CE RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

伺服 马达 (24V)

RCA-SA4C

电缸 滑块型 本体宽 40mm 24V 伺服马达 联轴器规格

RCA - SA4C -20 编码器种类 马达种类 系列 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长

> |: 增量型规格 20: 伺服马达 20W A: 绝对型规格

※ 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「」。

10:10mm 50:50mm 5: 5mm 2.5:2.5mm 400:400mm (毎 50mm)

A1:ACON **ASEL** A3:AMEC ASEP MSEP

N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度

高加减速对应

省电对应

洗项

选项一览表

请参考

(导程 2.5 除外)



驱动轴性能

■导程与负载质量

- 1 L 121MX						
					额定推力	行程
土 7	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6	
RCA-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤	20	5	6	2.5	39.2	50~400 (毎 50mm)
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 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)

	标准价格					
②行程(mm)	①编码器种类					
	增量型	绝对型				
		Α				
50	_	_				
100	-	_				
150		_				
200	-	_				
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
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→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 φ8mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
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
活田环情温度 • 湿度	0~40° 85%BH以下(无结霞)







尺寸图

www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

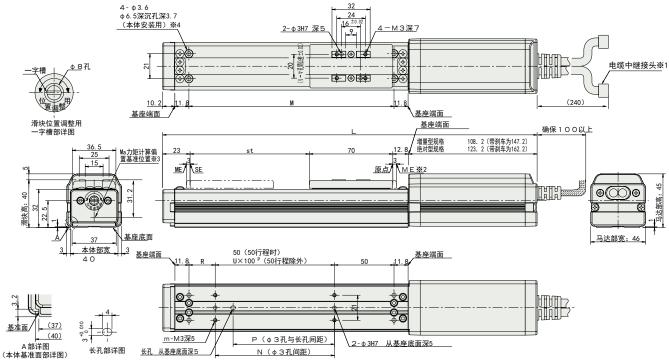
卷末 P. 15





※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。

※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未端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。
 ME:机械未端 SE:行程未端
 ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。



■行程ー尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 O.3kg。

行程			50	100	150	200	250	300	350	400
	ᄴ무피	无刹车	264	314	364	414	464	514	564	614
	増量型	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
	地利空	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	
	Р		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-20I ₁ - ₁ -2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537		
电磁阀室	1	ASEP-C-20I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547		
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-((v)-~-(((i)-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-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A				_
定位点型		ACON-C-20I()-()-2-0	最大定位点数	512点			额定 1.3A	-		
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I(II)-(III)-2-0	512点	512 点	DC24V	(省电规格)	-			
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I(II)-(III)-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631		
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė.	ACON-PO-20I ₍ ()-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)			_			
串行通信型		ACON-SE-20I (II) -N-0-0	串行通信 专用型	64 点			_			
程序 控制型		ASEL-CS-1-20①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675		

※ASEL的型号为1轴规格。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。 ※⑩为轴数(1~8)。

※⑪为高加减速对应、省电对应时记入记号(HA/LA)。 ※⑫为现场总线网络种类记号。

■型号项目

CE RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

马达 (24V)

RCA-SA5C

电缸 滑块型 本体宽 52mm 24V 伺服马达 联轴器规格

RCA - SA5C -20 编码器种类 马达种类 系列 类型

|: 增量型规格 20: 伺服马达 20W A: 绝对型规格

※ 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「」。

异程 20:20mm 12:12mm

行程 50:50mm 6: 6mm 500:500mm 3: 3mm (毎 50mm)

A1:ACON **ASEL** A3:AMEC ASEP MSEP

适用控制器

N: 无 P:1m S:3m M:5m

X□□:指定长度 R□□:机械电缆

电缆长

高加减速对应 省电对应

洗项

选项一览表

请参考

(导程3除外)

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 选型 注意 O.2G)、高加减速规格为 O.8G(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)

(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 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤		20	2	0.5	10.7	
RCA-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500
RCA-SA5C-10-20-6-2-3-4-5	20	6	8	2	33.3	(毎50mm)
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

一门任 7取同之汉								
行程 导程	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)

	标准价格						
②行程(mm)	①编码器种类						
②1J1至 (IIIII)	增量型	绝对型					
		Α					
50		_					
100		_					
150		_					
200	-	_					
250		_					
300	-	_					
350		_					
400	_	_					
450	-	_					
500	-	_					

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
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。

④电缆长价格表(标准价格)

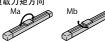
种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	1
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

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	O.1mm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: 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) [] 内为导程 20mm 规格的值。 (※2) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向







尺寸图



特规对应介绍

卷末 P. 15





ф8孔

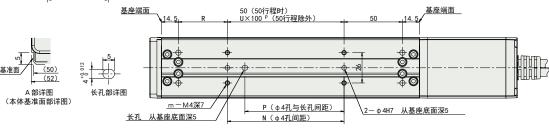
本体部宽: 52_

※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。

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。

4 - φ4.5 φ8深 沉孔深4.5 30 19 ^{±0.02} (本体安装用)※4 2 - φ4H7深6 M 4 深 9 1_9_1 <u>@</u> 8 **₽** ▝ 电缆中继 接头※1 **⊕ ⊕** ⊗ **⊕ D** ⊕ 10. 2 (240)

滑块位置调整用 一字槽部详图 基座端面 基座端面 确保100以上 增量型规格 84.2 (带刹车型为123.2) 13.5 绝对型规格 99.2 (带刹车型为138.2) Ma力矩计算偏 置基准位置※3 20 ____3 | 原点/ ME※2 ME SE 20 0 Ø 滑块部高: 0 ່ ⊚ 50 基座底面 马达部宽: 52



■行程ー尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 0.3kg。

	行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
		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
١,		增重型	带刹车	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4	754.4
L	- [绝对型	无刹车	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
		地列至	带刹车	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
	М		142	192	242	292	342	392	442	492	542	592	
		N		50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
		Р		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-20I	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537								
	电磁阀主	1	ASEP-C-20I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547								
	电磁阀多轴型 PIO规格	line	MSEP-C-Ŵ-~	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P563								
	电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点					7 - 303							
	定位点型	S I	ACON-C-20I())-())-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A	-									
	安全等级对应 定位点型	1	ACON-CG-20I(II)-(III)-2-0	512点		DC24V	最大 4.4A (省电规格)	-									
	脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)	C)	ACON-PL-20I	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型		(-)	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)	(-)	()		额定 1.3A 最大 2.5A	I	→ P631
	脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė.	ACON-PO-20I _{(II})-(III)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型									_				
	串行通信型		ACON-SE-20I ₀ -N-0-0	串行通信 专用型	64 点			_									
	程序 控制型		ASEL-CS-1-20①(支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675								

※ASEL的型号为1轴规格。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。 ※①为轴数(1~8)。

※⑪为高加减速对应、省电对应时记入记号(HA/LA)。 ※⑰为现场总线网络种类记号。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

CE RoHS

马达 (24V)

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 编码器种类 系列 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长

> |: 增量型规格 30: 伺服马达 30W A: 绝对型规格

※ 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「」。

20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm

A1:ACON 50:50mm **ASEL** 600:600mm A3:AMEC (毎 50mm) ASEP

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

选项一览表

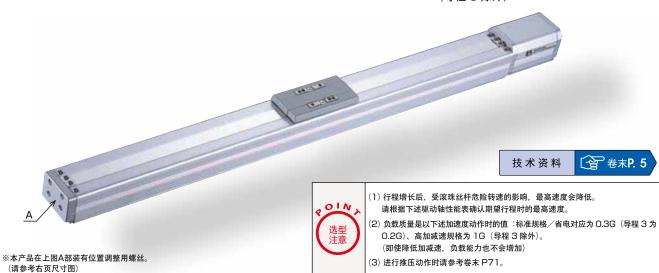
洗项

请参考

高加减速对应

省电对应

(导程3除外)



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 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)	
RCA-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤	(11)	20	3	0.5	15.8	, cons	
RCA-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600	
RCA-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	12	3	48.4	(毎50mm)	
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 导程	50~450 (毎 50mm)		550 (mm)	600 (mm)
20	13 (80	00 00>	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)

	C OTHE MINK (MILE	W1167				
	标准价格					
②行程(mm)	①编码器种类					
Ø1J1Œ (IIIII)	增量型	绝对型				
		Α				
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	В	→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。

④电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

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
基座	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)
	In the LL lab

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





尺寸图

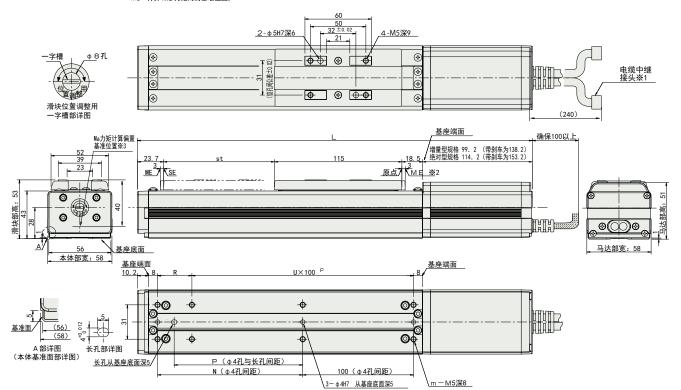
www.iai-robot.co.jp

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。

	行科	Ē	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
	增量型	无刹车	306.4	356.4	406.4	456.4	506.4	556.4	606.4	656.4	706.4	756.4	806.4	856.4
.	垣里空	带刹车	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4	795.4	845.4	895.4
-	绝对型	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	871.4
	绝对至	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	910.4
	N		81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
	Р		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)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

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		可立刻上手的 简单控制器			AC100V	额定 2.4A	-	→ P537	
	电磁阀室	1	ASEP-C-30I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547	
1	电磁阀多轴型 PIO规格	line	MSEP-C-Ŵ-~	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P563	
	电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				7 F303	
	定位点型		ACON-C-30I())-())-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	-		
	安全等级对应 定位点型	1	ACON-CG-30I ₍ - -2-0				(省电规格)	-		
	脉冲串输入型 创成	C)	ACON-PL-30I	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	()	()	(-)	额定 1.3A 最大 2.2A	-	→P631
	脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ć.	ACON-PO-30I _{(II})-(III)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)			-		
	串行通信型		ACON-SE-30I [®] -N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-		
	程序 控制型		ASEL-CS-1-30① (II)-(III)-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			-	→ P675	

※ASEL的型号为1轴规格。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。 ※⑩为轴数(1~8)。

※⑪为高加减速对应、省电对应时记入记号(HA/LA)。 ※⑫为现场总线网络种类记号。

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 类型 编码器种类 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m |: 增量型规格 10:10mm A1:ACON 20: 伺服马达 50:50mm 请参考 选项一览表 20W A: 绝对型规格 5: 5mm **ASEL** A3:AMEC 2.5:2.5mm 300:300mm (毎 50mm) ASEP X□□:指定长度 R□□:机械电缆 ※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。 使用简易绝对单元时型号也为「」。



※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

省电对应



驱动轴性能

■导程与负载质量

- 5 E 3 X W X E						
	马达功率				额定推力	行程
土力	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-SA4D-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6	
RCA-SA4D-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	50~300 (毎 50mm)
RCA-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

MSEP

行程 导程	$50 \sim 300$ ($=$ 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)

G 4= ()	标准价格 ①编码器种类			
②行程(mm)	增量型	绝对型		
		Α		
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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名 称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (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

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 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
活田环境温度,温度	0~40°C 85%BH以下(无结雷)

适用环境温度・湿度 C (※) 行走寿命为 5,000km 时。

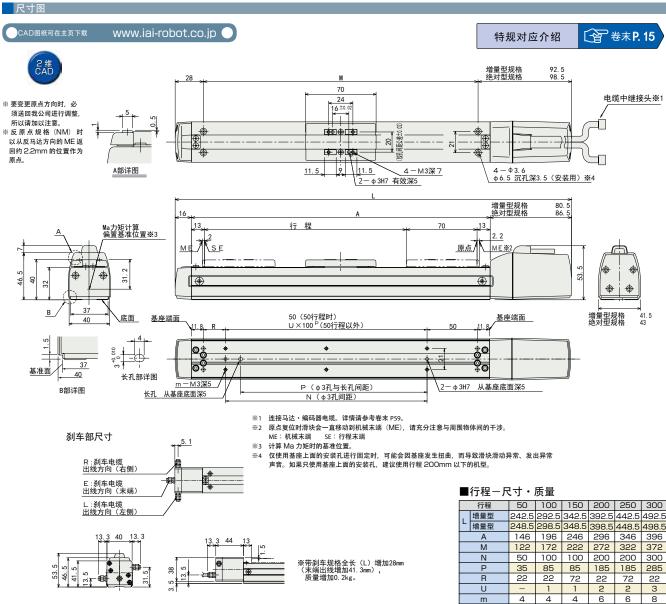












RCA系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器

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-20I(II)-(III)-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537										
电微阀空	1	ASEP-C-20I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P547										
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-((v)-~-(((i)-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	1111	MSEP-C-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	→ P563										
定位点型	S I	ACON-C-20I()-()-2-0	最大定位点数	512点				(标准规格) 额定 1.3A	-									
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I(II)-(III)-2-0	512点		O12 M	O12 M	O12 M	O12 M	O12 M	JIL M	OTE AN	012 M	012 M	DC24V		最大 4.4A (省电规格)	-	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I(II)-(III)-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P631										
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ć.	ACON-PO-20I _{(II})-(III)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)	(-)			-										
串行通信型		ACON-SE-20I (II) -N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-											
程序 控制型		ASEL-CS-1-20①(II)-(III)-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			-	→ P675										
※ASEL的型号为1轴规格。			※⑪为省电对 ※収为现场总统															

质量 (kg)

0.6 | 0.7 | 0.8 | 0.9 | 1.0 | 1.1

IAI

RCA-SA4D **94**

滑块型

细小型

标准型

一体型

拉杆型

标准型

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

夹爪型 旋转型

线性 伺服型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲 伺服 马过

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 -20 类型 编码器种类 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 A1:ACON N: 无 P:1m S:3m M:5m 请参考 |: 增量型规格 20: 伺服马达 12:12mm 50:50mm 选项一览表 20W A: 绝对型规格 6: 6mm **ASEL** A3:AMEC 3: 3mm 500:500mm (毎 50mm) ASEP X□□:指定长度 R□□:机械电缆 ※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。 使用简易绝对单元时型号也为「」。 ※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。 MSEP



省电对应



驱动轴性能

■导程与负载质量

	马达功率	导程	最大负	载质量	额定推力	行程
坐亏	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCA-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	8	2		50~500 (毎 50mm)
RCA-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)

	标准价格					
②行程(mm)	①编码器种类					
②1J1至 (IIIII)	增量型	绝对型				
	I	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
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	ı

[※] 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	→券末 P55	_

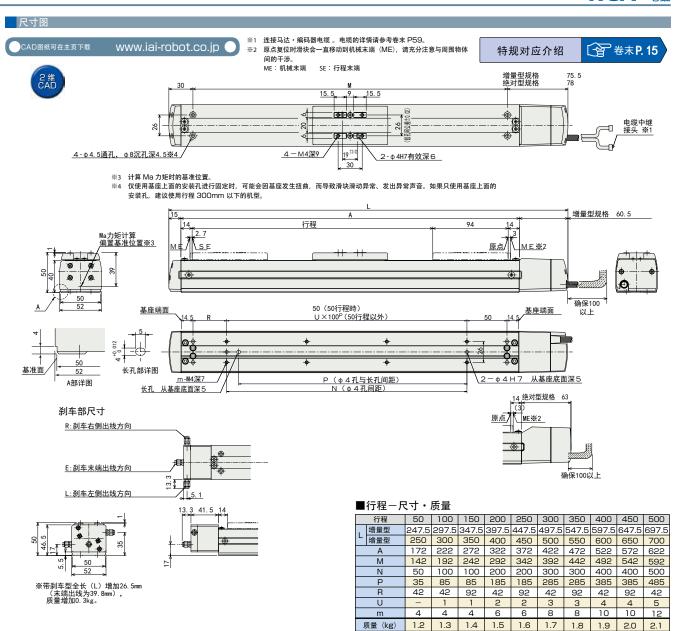
驱动轴规格

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 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
活用环境温度・湿度	0~40°、85%BH以下(无结囊)









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-20III-III-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P53
电微网型	1	ASEP-C-20I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P54 ⁻
电磁阀多轴型 PIO规格	1111	MSEP-C-ŵ-~	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型					→ P56
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	7 F36
定位点型		ACON-C-20I _{(II})-(III)-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A	-	
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I(II)-(III)-2-0	512点	312 #	DC24V	最大 4.4A (省电规格)	-	
脉冲串输入型 {动式线驱动器规格)	C)	ACON-PL-20I	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P63
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I(II)-(III)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)			_	
串行通信型		ACON-SE-20I®-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序		ASEL-CS-1-20①@-@-2-0	支持编程式动作	1500点	1		_	→ P67

马达 (24V)

支持最大2轴动作

1500点

※⑪为省电对应时记入记号(LA)。 ※⑦为现场总线网络种类记号。

ASEL-CS-1-20()(II)-(III)-2-0

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。 ※⑩为轴数(1~8)。

控制型

※ASEL的型号为1轴规格。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。

→ P675

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 -30 类型 编码器种类 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m 请参考 |: 增量型规格 30: 伺服马达 12:12mm A1:ACON 50:50mm 选项一览表 30W A: 绝对型规格 6: 6mm **ASEL** A3:AMEC 3: 3mm 600:600mm (毎 50mm) ASEP X□□:指定长度 R□□:机械电缆 ※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。 使用简易绝对单元时型号也为「」。



※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

省电对应



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 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCA-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	12	3	48.4	50~600 (毎 50mm)
RCA-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

MSEP

行程 导程	50~450 (毎 50mm)		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)

	标准价格					
②行程(mm)	①编码器种类					
②17性 (IIIII)	增量型	绝对型				
		Α				
50	ı	_				
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(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	_			

④电缆长价格表(标准价格)

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

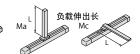
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

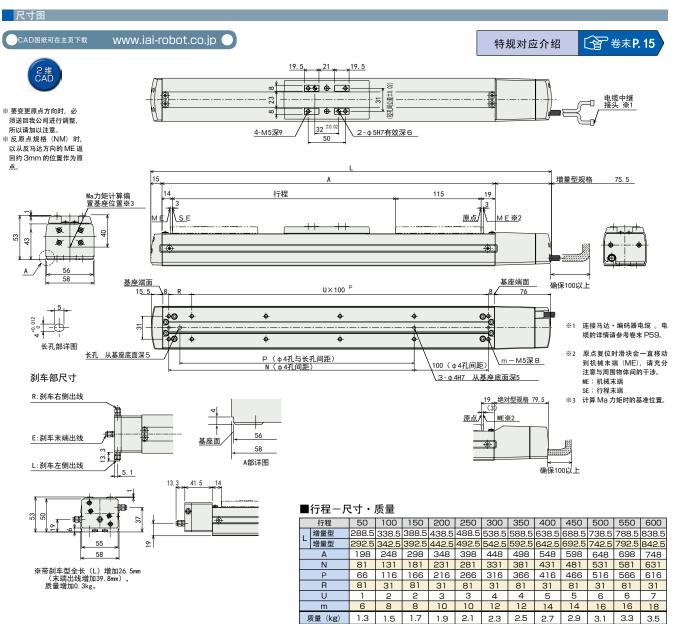
驱动轴规格

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	O.1mm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: 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
活用环境温度・湿度	0~40°. 85%BH以下 (无结囊)









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 -	W.	AMEC-C-30I -@-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	_	→ P537			
电燃阀型 -	1	ASEP-C-30I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P54			
电磁阀多轴型 PIO规格	dine.	MSEP-C-ŵ-~	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型							_	→ P56
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	77500			
定位点型		ACON-C-30I(II)-(III)-2-0	最大定位点数	E10 b		(标准规格) 额定 1.3A	-				
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-30I(II)-(III)-2-0	512点	512点	512点	JIL M	DC24V	最大 4.4A (省电规格)	-		
脉冲串输入型 动式线驱动器规格)	Ć.	ACON-PL-30I(II)-(III)-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.2A	_	→ P63			
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	6	ACON-PO-30I(II)-(III)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)			_				
串行通信型		ACON-SE-30I (II) -N-0-0	串行通信 专用型	64点	64点		-				
程序 控制型		ASEL-CS-1-30①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			-	→ P67!			

IAI

滑块型

细小型

标准型

一体型

拉杆型

细小至

一体型

臂杆型 扁平型

1- v4- mi

夹爪型 旋转型

线性 伺服型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲 伺用 马克

伺服 马达 (24V)

> 伺服 马达 (200V)

> > 线性 伺服 马达





省电对应



驱动轴性能

■导程与负载质量

型묵		导程			额定推力	2.7
· •	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-SS4D-I-20-10-①-②-③-④		10	4	1	19.6	
RCA-SS4D-I-20-5-①-②-③-④	20	5	6	2.5	39.2	50~300 (毎 50mm)
RCA-SS4D-I-20-2.5-①-②-③-④		2.5	8	4.5	78.4	

■行程与最高速度

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

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	_

③电缆长价格表(标准价格)

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

[※] 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

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 滚轧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
活田环倍温度。温度	0~40°C 85%BH以下(无结雷)

适用环境温度・湿度 C (※) 行走寿命为 5,000km 时。







CAD图纸可在主页下载

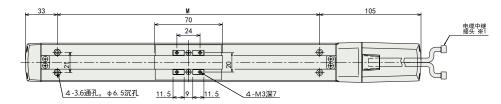
www.iai-robot.co.jp

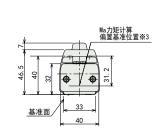
特规对应介绍

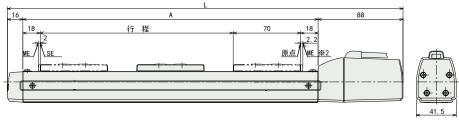
卷末 P. 15



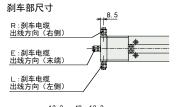
- ※ 要变更原点方向时,必 须送回我公司进行调整, 所以请加以注意。
- 所以请加以注息。 ※ 反原点规格(NM)时, 以从反马达方向的 ME 返 回约 2.2mm 的位置作为 原点。



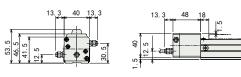








- ※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
- 2. 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME), 请充分注意与周围物体间的干涉。
 ME: 机械末端 SE: 行程末端
 ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。



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

■行程-尺寸·质量

■114± /	.,	火生				
行程	50	100	150	200	250	300
L	260	310	360	410	460	510
Α	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-20I①-⑩-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537			
电磁阀至	1	ASEP-C-20I①-⑩-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547			
电磁阀多轴型 PIO规格	line.	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P563			
电磁阀多轴型 网络现场规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	7 F363			
定位点型		ACON-C-20I①-①-2-0	最大定位点数	512点			(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	额定 1.3A	额定 1.3A	-	
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I①-⑩-2-0	512点	JIEM		(省电规格)	-				
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)	C)	ACON-PL-20I①-⑩-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-	→P631			
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė.	ACON-P0-20I()-())-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型							-	
串行通信型		ACON-SE-20I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			_				
程序 控制型		ASEL-CS-1-20I①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675			

※ASEL的型号为1轴规格。
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为省电对应时记入记号(LA)。
※①为现场总线网络种类记号。

※⑪为I/O种类(NP/PN)。

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 -20 编码器种类 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 20: 伺服马达 请参考 1: 增量型规格 12:12mm A1:ACON 50:50mm ※使用简易绝对单元时型 选项一览表 20W 6: 6mm **ASEL** 号也为「」。 A3:AMEC 3: 3mm 500:500mm

(毎 50mm)

ASEP

MSEP

C E RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

省电对应



驱动轴性能

■导程与负载质量

型묵	马达功率 (W)	导程 (mm)		载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCA-SS5D-I-20-12-①-②-③-④		12	4	1	16.7	
RCA-SS5D-I-20-6-①-②-③-④	20	6	8	2	33.3	50~500 (毎 50mm)
RCA-SS5D-I-20-3-①-②-③-④		Э	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 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	_			

③电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表(标准价格)

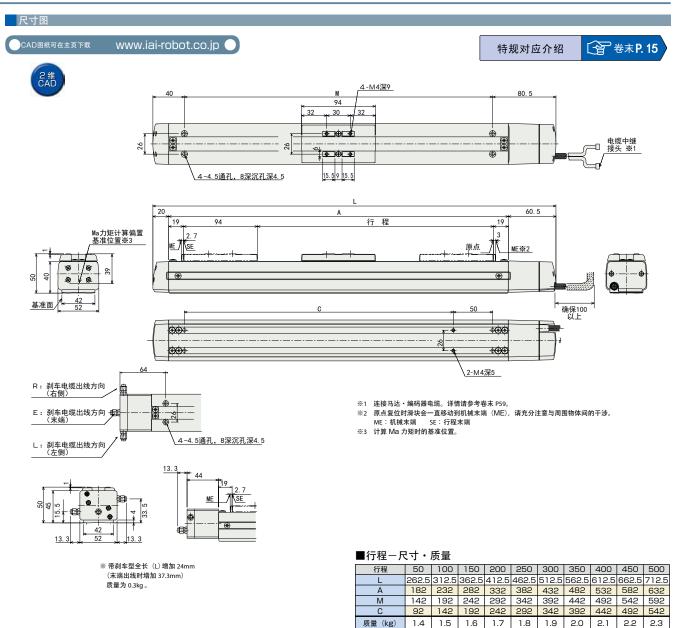
名 称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→卷末 P42	_
刹车 (左侧出线)	BL	→卷末 P42	_
刹车(右侧出线)	BR	→卷末 P42	_
省电对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	_

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 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 18.6N m Mb: 26.6N m Mc: 47.5N m
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
活用环境温度·温度	0~40°C 85%BH以下(无结囊)









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 무	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
		AMEC-C-20I①	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P53
电磁阀型		ASEP-C-20I①-⑪-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P54
电磁阀多轴型 PIO规格	day.	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型					→ P56
电磁阀多轴型 网络现场规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	→ P563
定位点型		ACON-C-20I①-⑪-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A	-	
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I①	512点	JIE M	DC24V	最大 4.4A (省电规格)	-	
脉冲串输入型 差动式线驱动器规格)	Ó	ACON-PL-20I①	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	()]	额定 1.3A 最大 2.5A	-	→ P63
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė.	ACON-PO-20I①-⑩-2-0	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	1		-	
程序 控制型		ASEL-CS-1-20I①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P67

IAI

※⑪为I/O种类(NP/PN)。

※①为省电对应时记入记号(LA)。 ※⑩为现场总线网络种类记号。

※ASEL的型号为1轴规格。

※⑪为轴数(1~8)。

滑块型

细小型

标准型

一体型

拉杆型

细小型

控制器 一体型

平台型 臂杆型 扁平型

-щ 1 -

夹爪型 旋转型

线性 伺服型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲同肠

伺服 马达 (24V)

伺服 马达 (200V)

> 线性 伺服 马达





省电对应



驱动轴性能

■导程与负载质量

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

■行程与最高速度

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

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
50	_
100	_
150	_
200	_
250	
300	_
350	_
400	_
450	_
500	_
550	_
600	_

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	→券末 P52	免费		

→卷末 P55

③电缆长价格表(标准价格)

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

[※] 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

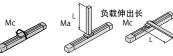
驱动轴规格

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 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
活用环境温度・温度	0~40°C 85%BH以下(无结囊)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。







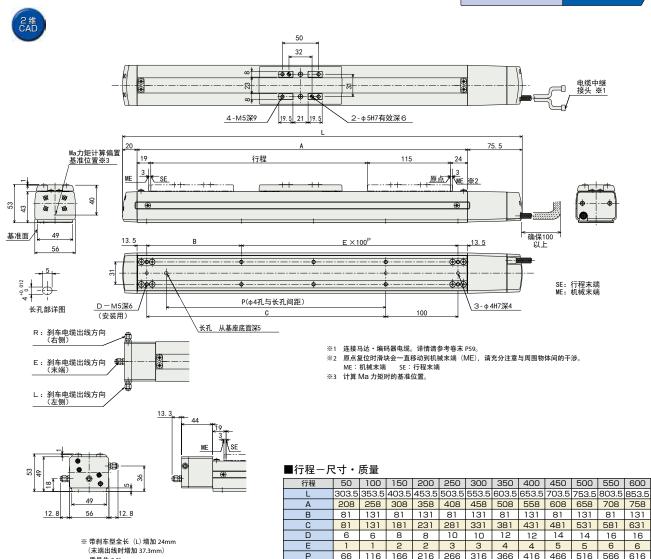
滑块部滚子规格





特规对应介绍

卷末 P. 15



②适用排	空制器
------	-----

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。

质量为 0.3kg。

外如	<u> </u> 켄믄	特占	最大定位占数	输入由源	由源容量	标准价格	参考页							
	AMEC-C-30I①-①-2-1	可立刻上手的 简单控制器	収入とは加み	AC100V	AC100V	AC100V		— Number 101 He	→ P537					
1	ASEP-C-30I①-⑪-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P547							
	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型					_	→ P563						
iiii	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				7 - 303							
	ACON-C-30I()-())-2-0	最大定位点数	E10 F	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A	-								
il .	ACON-CG-30I①	512点	SIEM		DC24V	DC24V	DC24V	DC24V	DC24V	DC24V	(省电规格)		-	
	ACON-PL-30I①-⑩-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(_)				-	→ P631						
ė.	ACON-PO-30I()-())-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)			64点		-						
	ACON-SE-30I①-N-0-0	串行通信 专用型	64点				64 点	64点		-				
	ASEL-CS-1-30I①-⑪-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675							
		AMEC-C-30I①-⑪-2-1 ASEP-C-30I①-⑪-2-0 MSEP-C-⑪-~-⑪-2-0 MSEP-C-⑪-~-⑫-0-0 ACON-C-30I①-⑪-2-0 ACON-CG-30I①-⑪-2-0 ACON-PL-30I①-⑪-2-0 ACON-PO-30I①-⑪-2-0	AMEC-C-30I①-⑪-2-1 可立刻上手的 简单控制器	AMEC-C-30I①-⑪-2-1 可立刻上手的 简单控制器 3 点 5 电磁阀相同控制方法 的简单控制器 3 点 5 电磁阀相同控制方法 的简单控制器 3 点 MSEP-C-⑪-~-⑪-2-0 显多可以连接8轴 PIO控制 定位点型 最多可以连接8轴 双场总线网络控制 定位点型 ACON-C-30I①-⑪-2-0 最大定位点数 512点 512点 512点 ACON-PL-30I①-⑪-2-0 差动式线驱动器对应 脉冲串输入型 4 へ CON-PO-30I①-⑪-2-0 集电极开路对应 脉冲串输入型 4 へ CON-PO-30I①-⑪-2-0 集中极开路对应 水中串输入型 4 へ CON-SE-30I①-N-O-O 集中极开路对应 1500点 5 付编程式动作 5 付编程式 5	AMEC-C-30I①-⑪-2-1 可立刻上手的 简单控制器 AC100V ASEP-C-30I①-⑪-2-0 与电磁阀相同控制方法 的简单控制器 ASEP-C-⑪-~-⑪-2-0 是多可以连接8轴 PIO控制 定位点型 展多可以连接8轴 PIO控制 定位点型 AC0N-C-30I①-⑪-2-0 最大定位点型 S12点 S12点 ACON-C-30I①-⑪-2-0 差动式线驱动器对应 脉冲串输入型 ACON-PO-30I①-⑪-2-0 集电极开路对应 脉冲串输入型 ACON-PO-30I①-⑪-2-0 集中极开路对应 脉冲串输入型 ACON-SE-30I①-N-O-0 集中预通信	AMEC-C-3OI①-⑪-2-1 可立刻上手的	AMEC-C-30I①-①-2-1							

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

※Ⅲ为轴数(1~8)。 ※10分型。6分性的化大化与(6)

伺服 马达 (24V)

滑块型

细小型

标准型

细小型

控制器

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

夹爪型 旋转型

线性 伺服型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲同肠

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



省电对应



驱动轴性能

■导程与负载质量

- 1 L 121MX						
			1000		额定推力	行程
土 7	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-SA4R-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6	
RCA-SA4R-①-20-5-②-③-④-⑤	20	5	6	2.5	39.2	50~400 (毎 50mm)
RCA-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)

O PINOTO SHALL I S	C) OIJIE DITAGE (ISSE						
	标准价格						
②行程(mm)	①编码器种类						
②行性(ⅢⅢ)	增量型	绝对型					
	I	A					
50		_					
100	_	_					
150	_	_					
200	-	_					
250	_	_					
300	_	_					
350	_	_					
400	1	_					

④电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→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 φ8mm 滚轧C10				
重复定位精度	±0.02mm				
空转	0.1mm以下				
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理				
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				
活用环境温度·温度	0~40℃ 85%BH以下 (无结震)				





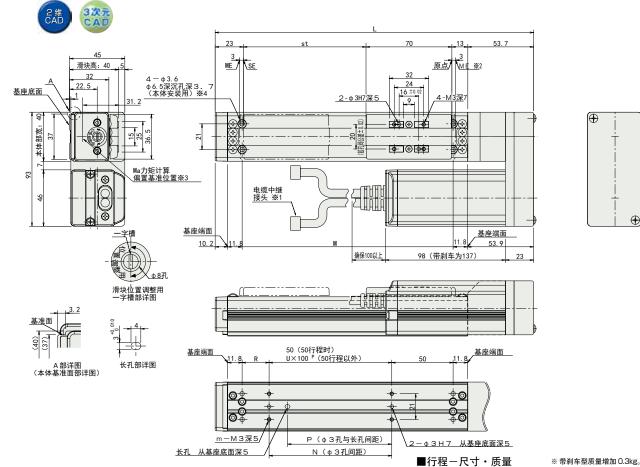




www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

卷末 P. 15



93 (1)

※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未端(ME),请充分注意与周围物体间的干涉。 ME:机械未端 SE:行程未端

计算 Ma 力矩时的基准位置。

43 11 异 Mid J 及中间 基在以具。
 44 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	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
Р	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-20I	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	AC100V	AC100V	AC100V	AC100V	额定 2.4A	-	→ P537					
电磁阀主	1	ASEP-C-20I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547									
电磁阀多轴型 PIO规格	line	MSEP-C-Ŵ-~	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P563									
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				7 F303									
定位点型	S I	ACON-C-20I())-())-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A	-										
安全等级对应 定位点型	1	ACON-CG-20I(II)-(III)-2-0	512点) 512点 	012 //	012 /M	012 m	0.2 ///	012 ///	O12 M	312 AK	012 AK	012 AK	DC24V	最大 4.4A (省电规格)	-	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)	C)	ACON-PL-20I	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(_)		额定 1.3A 最大 2.5A	I	→ P631									
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ė.	ACON-PO-20I _{(II})-(III)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)	(-)	(-)	()	()		(-)			-				
串行通信型		ACON-SE-20I ₀ -N-0-0	串行通信 专用型	64 点			_										
程序 控制型		ASEL-CS-1-20①(II)-(III)-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675									

※ASEL的型号为1轴规格。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。 ※①为轴数(1~8)。

※⑪为省电对应时记入记号(LA)。 ※収为现场总线网络种类记号。

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 -20 类型 编码器种类 马达种类 系列 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m 请参考 |: 增量型规格 12:12mm A1:ACON 20: 伺服马达 50:50mm 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 20W A: 绝对型规格 6: 6mm **ASEL** A3:AMEC

3: 3mm

※ 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「」。

500:500mm

(毎 50mm)

ASEP

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。

省电对应

或 MR,请务必明记。



驱动轴性能

■导程与负载质量

- 7 年 7 八 柳 八 里						
찐 믁					额定推力	行程
± 7	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-SA5R-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCA-SA5R-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	8	2	33.3	50~500 (毎 50mm)
RCA-SA5R-①-20-3-②-③-④-⑤		З	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 (毎 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	绝对型		
		Α		
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	
	P (1m)	_	
标准型	S (3m)	_	
	M (5m)	_	
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I	
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_	
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	ı	

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格	
刹车	В	→卷末 P42	_	
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	→券末 P55	_	

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 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%BH以下 (无结囊)		





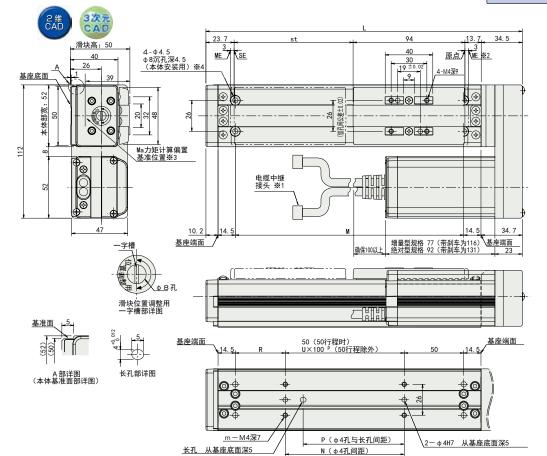


尺寸图

www.iai-robot.co.jp

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 O.3kg。

М 142 192 242 292 342 392 N 50 100 | 100 200 200 35 85 85 185 | 185 ※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

m 4 4

行程 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 215.9 265.9 315.9 365.9 415.9 465.9 515.9 565.9 615.9 665.9 442 492 542 592 300 300 400 | 400 | 500 285 285 385 385 485 92 92 42 92 42 92 42 4 4 5 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

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。

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。

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

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。

	110万水为开办走现积分及是这条下注明的6.特代如何不是并且是打造明的6							
名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型	AMEC-C-20I\(\(\bar{\psi}\)-\(\bar{\psi}\)-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537	
电磁阀至	电微风型	ASEP-C-20I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A 〇(省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	_	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-Ŵ-~	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P563
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				
定位点型		ACON-C-20I()-()-2-0	最大定位点数	512点				→ P631
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-20I()-()-2-0	512点				-	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I()-()-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)			-	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I ₍ -()-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				-	
串行通信型		ACON-SE-20I (II) -N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型		ASEL-CS-1-20① (II)-(III)-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P675

※ASEL的型号为1轴规格。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。 ※⑩为轴数(1~8)。

※①为省电对应时记入记号(LA)。 ※②为现场总线网络种类记号。

IAI

RCA-SA5R 108

马达 (24V)

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 编码器种类 系列 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 请参考 |: 增量型规格 12:12mm A1:ACON 30: 伺服马达 50:50mm 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 30W A: 绝对型规格 6: 6mm **ASEL** A3:AMEC 3: 3mm 600:600mm 或 MR,请务必明记。 (毎 50mm) ASEP ※ 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。

省电对应



驱动轴性能

■导程与负载质量

- 3 E 32402 E						
	马达功率	导程	最大负载质量		额定推力	行程
坐写	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCA-SA6R-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCA-SA6R-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	12	ω	48.4	50~600 (毎 50mm)
RCA-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

MSEP

行程 导程	50~450 (毎 50mm)		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)

	标准价格						
②行程(mm)		器种类					
Ø1J1Œ (IIIIII)	增量型	绝对型					
	1	A					
50	ı	_					
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	В	→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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

驱动轴规格

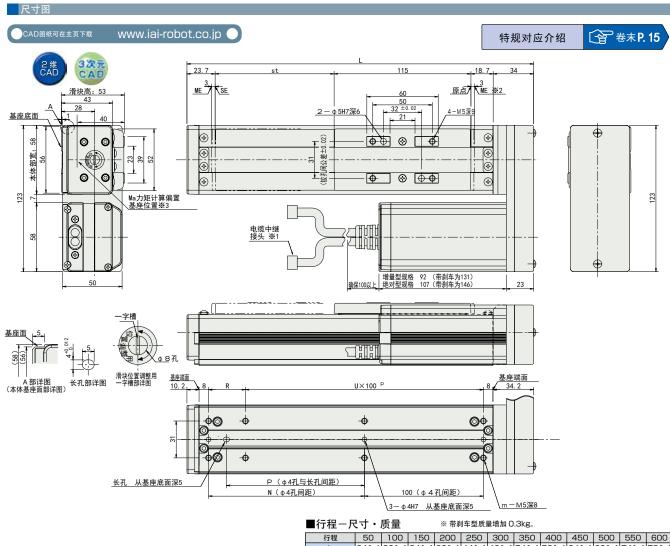
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 38.3Nm Mb: 54.7Nm Mc: 81.0Nm
动态负载允许力矩(※)	Ma: 8.9Nm Mb: 12.7Nm Mc: 18.6Nm
允许负载伸出长	Ma方向220mm以下 Mb Mc方向220mm以下
适用环境温度・湿度	0~40°、85%RH以下(无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。 负载力矩方向









- ※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。

		• •											
Γ	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
	Ν	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
	Р	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
Г	R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
Г	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

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
由從伽那	W.	AMEC-C-30I ₁	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537
电磁阀型	1	ASEP-C-30I⑪-⑪-2-0 与电磁阀相同控制方的简单控制器		3点			-	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	100	MSEP-C-Ŵ-~	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P56
电磁阀多轴型 网络现场规格		MSEP-C-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 256 点 定位点型					7 2000
定位点型	-	ACON-C-30I(II)-(III)-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.2A	-	→ P631
安全等级对应 定位点型		ACON-CG-30I(II)-(III)-2-0	512点		DC24V		-	
脉冲串输入型 差动式线驱动器规格)		ACON-PL-30I	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)	6	ACON-PO-30I(II)-(III)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)			-	
串行通信型		ACON-SE-30I (II) -N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型	ASEL-CS-1-30①⑪-⑪-2-0 支持编程式动作 支持最大2轴动作		1500点			-	→ P675	

马达 (24V)

滑块型

细小型

标准型

一体型

5 / 4 刑

控制器一体型

臂杆型 扁平型

1= +0-201

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





驱动轴性能■导程与负载质量

型묵	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-30-②-③-④-⑤		30	8	2	56.6	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-10-②-③-④-⑤] 100 [10	40	8	169.8	50 ~
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80	16	339.7	1100
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-30-②-③-④-⑤		30	12	3	85.1	(毎 50mm)
RCS3[RCS3P]-SA8C-①-150-20-②-③-④-⑤	150	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 导程	50~650 (毎 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)

		标准价格									
		RCS3	SA8C			RCS3F	P-SA8C				
②行程		①编码	器种类			①编码	器种类				
(mm)	增量	 量型	绝对	付型	增量	 量型	绝对				
` ′	马达	功率	马达	功率	马达	功率	马达	功率			
	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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

[※] 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
电缆左背面出线	AlE	→卷末 P41	免费
电缆左侧面出线	AlS	→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	В	→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 φ16mm 滚轧C10【滚轧C5】
重复定位精度	±0.02mm [±0.01mm]
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
活用环境温度 • 温度	0~40°C 85%BH以下(无结囊)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。









CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp

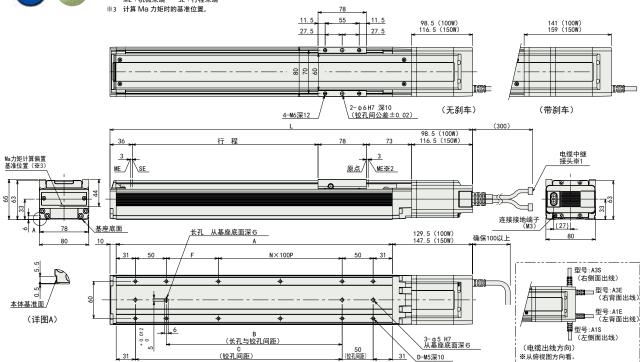
特规对应的介绍

卷末 P. 15





※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。



■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
	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
١.	TOOW	带刹车	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428
-	150W	无刹车	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
	1300	带刹车	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246	1296	1346	1396	1446
		A	196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
		В	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
		V	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
_	100W	无刹车	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
质量	TOOW	带刹车	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
(kg)	150W	无刹车	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
(100)	1300	带刹车	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			最大定位点数 512点	512点				
	电磁阀模式	THE STATE OF THE S	SCON-CA-100①-NP-2-⑪	与电磁阀相同 的控制方法	7点				→ P643
	现场网络型		SCON-CA-150①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V	最大	_	7 7043
	脉冲串输入 控制型			脉冲串输入 专用型	(-)	单相 AC 200V 三相 AC	388VA ※1 轴规格 150W 动作	-	
	定位 多轴规格 现场网络型	THE R	MSCON-C-1-100①-ଡ-0-⑩ MSCON-C-1-150①-ଡ-0-⑩	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)	时	_	→ P655
	程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-100①-NP-2-⑪ SSEL-CS-1-150①-NP-2-⑪	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	Pilita	XSEL-@-1-100①-N1-EEE-2-@ XSEL-@-1-150①-N1-EEE-2-@	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			_	→ P695

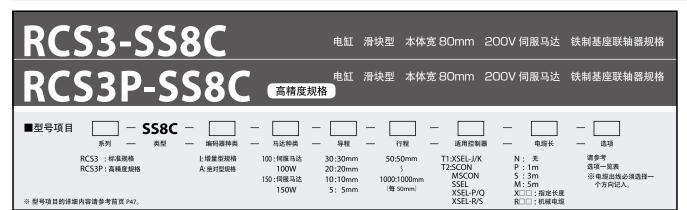
※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。

※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。 ※⑩为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。 ※⑩为KSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※⑪为现场总线网络种类记号。

※CE为选项。

伺服 马达





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 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)	- mp
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-30-②-③-④-⑤		30	8	2	56.6		
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9		
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤	100	10	40	8	169.8	50 ~	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80	16	339.7	1000	+
RCS3[RCS3P]-SS8C-10-150-30-20-33-40-5		30	12	3	85.1	(毎 50mm)	
RCS3[RCS3P]-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	127.6		ŀ
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	页 ※进行	行推压动作	F 时请参考	卷末P7	1.	Ī

■行程与最高速度 (单位为mm/s)

	行程 导程	50~600 (毎 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)

					<u> </u>								
				标准	价格								
		RCS3	-SS8C		RCS3P-SS8C								
②行程		①编码	器种类			①编码	器种类						
(mm)	增量	 量型		付型	增量	 量型	绝对						
` ′	马达	功率	马达	功率	马达	功率	马达	功率					
	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
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

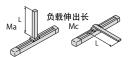
名称	选项记号	参考页	标准价格
电缆左背面出线	AlE	→卷末 P41	免费
电缆左侧面出线	AIS	→卷末 P41	免费
电缆右背面出线	A3E	→卷末 P41	免费
电缆右侧面出线	A3S	→卷末 P41	免费
刹车	В	→卷末 P42	_
CE对应	CE	→卷末 P42	_
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块部转子规格	SR	→卷末 P55	_

驱动轴规格 【 】内为RCS3P的规格。(其他参数相同)

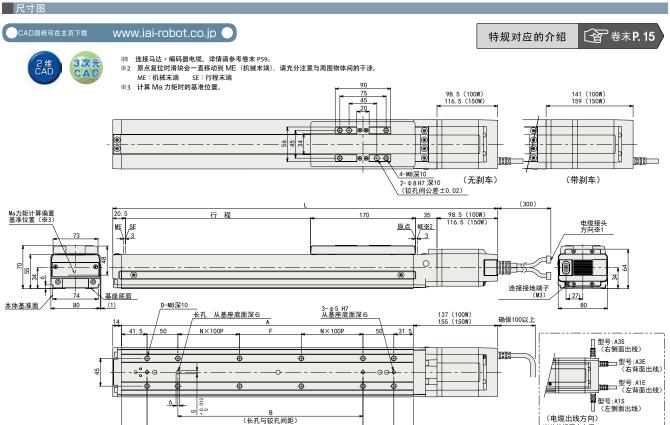
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚轧C10【滚轧C5】
重复定位精度	±0.02mm [±0.01mm]
空转	0.1mm 【0.05mm】以下
基座	材质 专用合金钢
静态负载允许力矩	Ma: 198.9Nm Mb: 198.9Nm Mc: 416.7Nm
动态负载允许力矩(※)	Ma: 36.3Nm Mb: 36.3Nm Mc: 77.4Nm
允许负载伸出长	Ma方向450mm以下 Mb Mc方向450mm以下
适用环境温度・湿度	0~40℃, 85%BH以下 (无结囊)

(※) 行走寿命为 10.000km 时。 负载力矩方向





※从俯视图方向看。



■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
	100W	无刹车	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324
١.	10000	带刹车	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5	1216.5	1266.5	1316.5	1366.5
-	150W	无刹车	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
	15000	带刹车	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	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1334.5	1384.5
	А		223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173
	В	}	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
	С)	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
_	100W	无刹车	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3	7.8	8.4	8.9	9.5	10.0	10.6	11.1	11.7	12.2	12.8	13.3	13.9	14.4	15.0	15.5
质量	TOOW	带刹车	5.5	6.0	6.6	7.1	7.7	8.2	8.8	9.3	9.9	10.4	11.0	11.5	12.1	12.6	13.2	13.7	14.3	14.8	15.4	15.9
(kg)	150W	无刹车	5.1	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6
(,1,6)	13000	带刹车	5.6	6.1	6.7	7.2	7.8	8.3	8.9	9.4	10.0	10.5	11.1	11.6	12.2	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.5	16.0

50 (铰孔间距)

<u>C</u> (铰孔间距)

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			最大定位点数 512点	512点				
	电磁阀模式	THE STATE OF THE S	SCON-CA-100①-NP-2-⑪	与电磁阀相同 的控制方法	7点				\D642
	现场网络型		SCON-CA-150①-NP-2-⑩	DN-CA-150①-NP-2-⑪ 可直接指定 数据进行移动 768 点 100V	最大	_	- → P643		
	脉冲串输入 控制型			脉冲串输入 专用型	(-)	单相 AC 200V 三相 AC	388VA ※1 轴规格 150W 动作	-	
	定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-100①-ଡ-0-⑩ MSCON-C-1-150①-ଡ-0-⑩	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)	时	_	→ P655
	程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-100①-NP-2-⑪ SSEL-CS-1-150①-NP-2-⑪	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	Pilita	XSEL-@-1-100①-N1-EEE-2-@ XSEL-@-1-150①-N1-EEE-2-@	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			_	→ P695

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

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。 ※⑩为KSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※⑪为现场总线网络种类记号。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

伺服 马达

CS3-SA8R 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 高精度规格 ■型号项目 SA8R 系列 类型 编码器种类 马达种类 异程 行程 适用控制器 由绺长 选项 N: 无 P:1m S:3m M:5m RCS3 :标准规格 Ⅰ· 增量型抑格 100:伺服马达 30:30mm 50:50mm T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL 选项一览表 RCS3P:高精度规格 A: 绝对型规格 100W 20:20mm ※电缆出线方向、马达 折返方向必须各自选 择一个记入。 150:伺服马达 10:10mm 1100:1100mm



(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。

〔全 卷末 P. 5

(2) 负载质量是在加速度为水平 O.3G (导程5 为 O.2G)、

X□□:指定长度 R□□:机械电缆

(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。

XSEL-P/Q XSEL-R/S

驱动轴性能 ■导程与负载质量

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

RCS3[RCS3P]-SA8R-10-150-20-20-3-4-5 150 20 30 6 127.6 RCS3[RCS3P]-SA8R-①-150-10-②-③-④-⑤ 255.3 10 60 12

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 (毎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)

				标准	价格					
		RCS3			RCS3P-SA8R					
②行程		①编码	器种类			①编码器种类				
(mm)	增量	 量型	绝对	付型	增量		绝对	寸型		
` ′	马达	功率	马达	功率	马达	功率	马达	功率		
	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	ı	_	_	_	-	_	_	_		
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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

O TO A PATRICIA PAR	,		
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→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)

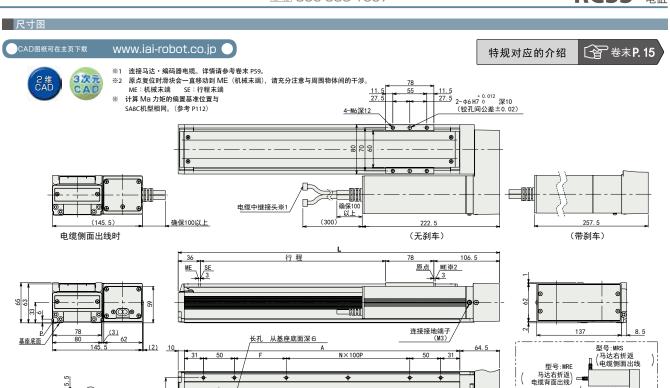
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚轧C10【滚轧C5】
重复定位精度	±0.02mm [±0.01mm]
空转	0.1mm【0.05mm】以下
基座	材质铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 113.5Nm Mb: 177Nm Mc: 266Nm
动态负载允许力矩(※)	Ma: 23.1Nm Mb: 32.9Nm Mc: 54.1Nm
允许负载伸出长	Ma方向390mm以下 Mb Mc方向390mm以下
活用环境温度 • 温度	0~40°C 85%BH以下(无结囊)

(※) 行走寿命为 10.000km 时。









■行程-尺寸•质量

详图P

_	J 11土 /	八寸。灰	里																					
	行和	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
	В	1	34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084
	С	;	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
_	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
质	10000	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
(kg)	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
	10000	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

B (长孔与铰孔间距)

C (铰孔间距)

_ 6

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	H		最大定位点数 512点	512点				
电磁阀模式		SCON-CA-100①-NP-2-⑪	与电磁阀相同的控制方法 7点			→ P643		
现场网络型		SCON-CA-150①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V	最大	_	7 7043
脉冲串输入 控制型			脉冲串输入 专用型	(-)	单相 AC 200V 三相 AC	388VA ※1 轴规格 150W 动作	_	
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-100①-ŷ-0-⑩ MSCON-C-1-150①-ŷ-0-⑪	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)	时	_	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-100①-NP-2-⑩ SSEL-CS-1-150①-NP-2-⑪	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	Pilita	XSEL-@-1-100①-N1-EEE-2-® XSEL-@-1-150①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			_	→ P695

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

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。 ※⑩为KSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※⑪为现场总线网络种类记号。

伺服 马达

+ 0.012 3-φ5 H7 ⁰ 从基座 底面深6

D-M5深10

型号:MLE 马达左折返\ 电缆背面出线)

(电缆出线方向) ※从俯视图方向看。

型号:MLS (马达左折返 电缆侧面出线

※CF为选项。

伺服 马达





驱动轴性能 ■导程与负载质量

型 号	马达功率 (W)	导程 (mm)	東天页 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-30-②-③-④-⑤		30	8	2	56.6	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-10-②-③-④-⑤	100	10	40	8	169.8	50~
RCS3[RCS3P]-SS8R-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80	16	339.7	1000

(毎 50mm) RCS3[RCS3P]-SS8R-10-150-30-22-33-40-5 12 3 85.1 RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-20-②-③-④-⑤ 150 20 30 6 127.6 RCS3[RCS3P]-SS8R-①-150-10-②-③-④-⑤ 255.3 10 60 12 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)

(4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

	行程 导程	50~600 (毎 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)

				标准	价格					
		RCS3	-SS8R		RCS3P-SS8R					
②行程		①编码	器种类			①编码器种类				
(mm)	增量	 量型	绝对	付型	增量	 量型	绝对	寸型		
` ′	马达	功率	马达	功率	马达	功率	马达	功率		
	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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤ 选项价格表 (标准价格)

	1167		
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→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 φ16mm 滚轧C10【滚轧C5】					
重复定位精度	±0.02mm [±0.01mm]					
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					
活用环境温度 • 温度	0~40°C 85%BH以下(无结囊)					

(※) 行走寿命为 10.000km 时。







型号:MRS

. . . .

型号:MRE 马达右折返 电缆背面取出)

型号:MLE / 马达左折返 电缆背面取出)

(电缆取出方向) ※从俯视图方向看。

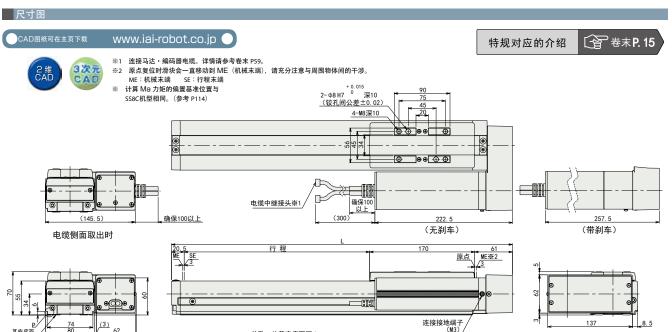
+ 0.012 3-φ5 H7 深6

从基座底面 深10

\D-M8深10

____ (马达右折返 电缆侧面取出

型号:MLS (马达左折返 电缆侧面取出



N×100P

50

50 (铰孔间距)

长孔 从基座底面深6

N×100P

■行程-尺寸•质量

详图P

基座底面

行程 50 L 301.5		150 401.5	200 451.5	250	300	350	400												
		401.5	4E1 E			000	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
			401.0	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 O	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	ω	3	3	3	4	4	4	4	5
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
质 TOOW	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
里 (kg) 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
#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

(长孔与铰孔间距)

C (铰孔间距)

	ш	+☆	生山	9.2

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。

. (2)

14

41.5

名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页			
定位模式					最大定位点数 512点	512点					
电磁阀模式		SCON-CA-100()-NP-2-(i)	与电磁阀相同 的控制方法	7点				→ P643			
现场网络型					SCON-CA-150①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V	最大	_	7 643
脉冲串输入 控制型			脉冲串输入 专用型	(-)	単相 AC 200V 三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)	388VA ※1 轴规格 150W 动作	_				
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-100①-ŷ-0-⑩ MSCON-C-1-150①-ŷ-0-⑪	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点		时	_	→ P655			
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-100①-NP-2-⑩ SSEL-CS-1-150①-NP-2-⑪	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	Pilita	XSEL-@-1-100①-N1-EEE-2-® XSEL-@-1-150①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			_	→ P695			

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

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。 ※⑩为KSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※⑪为现场总线网络种类记号。

CS2-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 编码器种类 马达种类 系列 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 |: 增量型规格 T1:XSEL-J/K 20: 伺服马达 16:16mm 50:50mm 请参考 选项一览表 T2:SCON MSCON SSEL 20W A: 绝对型规格 10:10mm 5: 5mm 400:400mm XSEL-P/Q XSEL-R/S 2.5:2.5mm (毎 50mm)

RoHS ※CE为选项

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

高加减速对应

(导程 2.5 除外) **巻末 P. 5** 技术资料 (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。 OIN 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)、 选型 注意 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) ※本产品在上图A部装有位置调整用螺丝 (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。 (参考右页尺寸图)。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)		载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)	
RCS2-SA4C-①-20-16-②-③-④-⑤		16	2.5	0.6	12.25		
RCS2-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~400	
RCS2-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤] 20	5	6	2.5	39.2	(每50mm)	
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

	1 × 1 × 1
行程 导程	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)

	- ON II							
	标准	标准价格						
②行程(mm)	①编码器种类							
②1J 1 (IIIII)	增量型	绝对型						
	I	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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

内容

Ma: 6.9Nm Mb: 9.9Nm Mc: 17.0Nm Ma: 2.7Nm Mb: 3.9Nm Mc: 6.8Nm Ma方向120mm以下 Mb Mc方向120mm以下

滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10

材质 铝 表面白色耐酸铝处理

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

±0.02mm

0.1mm以下

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
CE对应	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。

(※) 行走寿命为 5,000km 时。 负载力矩方向



驱动轴规格

驱动方式

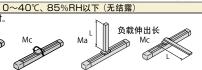
基座

重复定位精度 空转

静态负载允许力矩

动态负载允许力矩(※ 允许负载伸出长 适用环境温度·湿度





www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P. 15



<u>φ8</u>孔

※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末 P59。

※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。

4 - ϕ 3. 6 φ 6.5深沉孔深3.7 (本体安装用)※4 4-M3深7 2-φ3H7深5 (14) 电缆中继接头※1

<u></u>

0

<u>-字</u>槽 ₩ 🗪 10.2 (240) 基座端面 基座端面 得块位置调整用 一字槽部详图 基座端面 确保100以上 36. 5 25 123. 2 (带刹车型162.2) Ma力矩计算偏置 基准位置※3 70 __3__ | 原点/ ME<u>※</u>2 ME/ SE $\Theta(\bigcirc)$)⊛ 马达部高: ᢒ∕⊕≫ 37 基座底面 马达部宽: 46 3 本体宽: 40 3 基座端面 50(50行程时) U×100 P(50行程除外) 基座端面

(37) (40) m-M3深5 P (φ 3孔与长孔间距) 2-φ3H7 从基座底面深5 A 部详图 (本体基准面部详图) 长孔部详图 长孔 从基座底面深5 N (φ 3 引,间距)

<u>o</u>

■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
	无刹车	279	329	379	429	479	529	579	629
-	带刹车	318	368	418	468	518	568	618	668
	М	122	172	222	272	322	372	422	472
	N	50	100	100	200	200	300	300	400
	Р	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
J	质量(kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

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			最大定位点数 512点	512点				
电磁阀模式	Ħ	SCON-CA-20①①-NP-2-⑩	与电磁阀相同 的控制方法	7点				→ P643
现场网络型			可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V 最大	_	→ P643	
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	单相 AC 200V	106VA ※详细规格请 参考控制器 使用说明书。	-	
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-20①①-Ŵ-0-⑩	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)		-	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①①-NP-2-⑩	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	Pilled	XSEL-10-1-20 (1) (1)-N1-EEE-2-(V)	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)。
 ※⑩力丸高加減速对应记号(HA)。
 ※⑩为太SEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。
 ※砂为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。
 ※砂为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

IAI

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

RoHS

※CE为选项。

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 编码器种类 马达种类 系列 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项

|: 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 500:500mm (毎 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

高加减速对应

(导程3除外)

请参考 选项一览表

卷末P. 5 技术资料 (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。 OIN 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 选型 注意 加减速规格为 0.8G (导程 3 除外)。

驱动轴性能

■导程与负载质量

(参考右页尺寸图)。

※本产品在上图A部装有位置调整用螺丝

型믁	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负 水平(kg)	载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤		20	2	0.5	10.7	
RCS2-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50 ~ 500
RCS2-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	8	2	33.3	(毎 50mm)
RCS2-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

(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。

行程 导程	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(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程-价格表(标准价格)

	C OTHE DITE (MALE	DITA/
	标准	价格
②行程(mm)	①编码	器种类
②17性 (IIIII)	增量型	绝对型
	I	Α
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
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
CE对应	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。

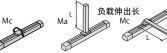
驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
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: 4.9N 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
活田环境温度•温度	0~40°C 85%BH以下(无结器)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。







RCS2-SA5C





www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

〔**全** 卷末₽. 15

滑块位置调整用 一字槽部详图



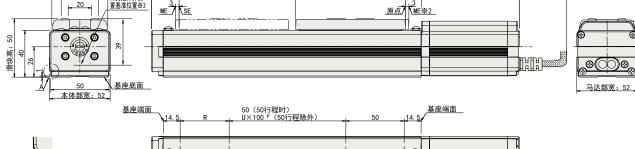
<u>φ8</u>孔

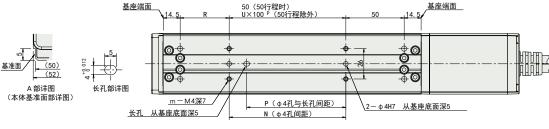
※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末 P59。 ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

※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。

30 19 ±0.02 φ8深沉孔深4.5 (本体安装用)※4 2- o 4H7深6 4-M4深9 **@** 55 **∌**⊛ ₽ 电缆中继接头※1 ₩**₩ ⊕** ⊗ **⊕** € (240) 10.2 基座端面 基座端面 确保100以上 13. 5 99.2 (带刹车型138.2) Ma力矩计算偏 置基准位置※3

<u>3</u> 原点/ ME※2





■行程-尺寸·质量

	■1] 住一人 り 「										
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
	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
	М	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
	N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
	Р	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			最大定位点数 512点	512点					
电磁阀模式	A		与电磁阀相同 的控制方法	7点			_	→ P643	
现场网络型		SCON-CA-20①⑪-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V	最大	_	7 7043	
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	单相 AC 200V	106VA ※详细规格请	-		
定位 多轴规格 现场网络型	一目称	MSCON-C-1-20①①	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)	参考控制器 使用说明书。		_	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①①-NP-2-⑩	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	Pilled	XSEL	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)。
 ※⑩力XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。
 ※⑩为出源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。
 ※⑩为知场总线网络种类记号。
 ※⑩为现场总线网络种类记号。 ※⑪记入高加减速对应记号(HA)。

IAI

■型号项目

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

RCS2 - SA6C -编码器种类 系列 类型

|: 增量型规格

A: 绝对型规格

30 马达种类 30: 伺服马达

30W

异程 20:20mm

6: 6mm

3: 3mm

行程 50:50mm 12:12mm

适用控制器 600:600mm (毎 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

电缆长

高加减速对应

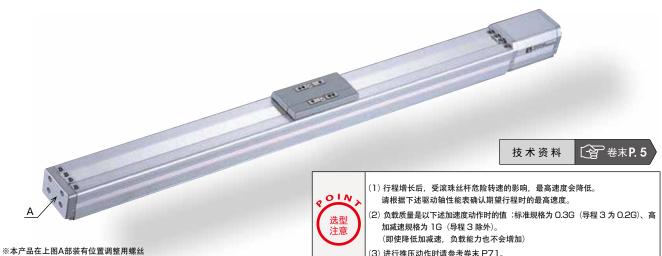
(导程3除外)

洗项

请参考 选项一览表



※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



驱动轴性能

■导程与负载质量

(参考右页尺寸图)。

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

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

行程 导程	50~450 (毎 50mm)		550 (mm)	600 (mm)
20	13 (80	00 00>	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)

	+=\ <i>H</i>	1/1/40			
	标准价格				
②行程(mm)		器种类			
	增量型	绝对型			
		Α			
50	_	_			
100	_	_			
150	_	_			
200	_	_			
250	_	_			
300	_	_			
350	_	_			
400	_	_			
450	_	_			
500	_	_			
550	_	_			
600	_	_			

⑤选项价格表(标准价格)

5 th	サポコロ	4 * *	1- 14 1A 14
 名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→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。

④电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

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 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: 8.9N m Mb: 12.7N m Mc: 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)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。









尺寸图

www.iai-robot.co.jp

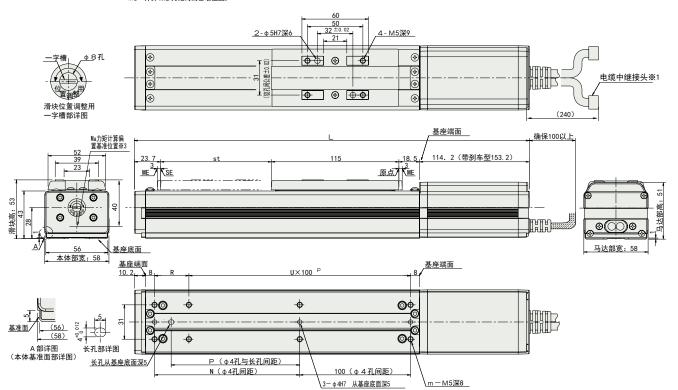
特规对应的介绍







**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。
 **1 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。氏景

※ 帯刹车刑店豊増加 0 3kg

	- 1	117 /		火车		,	,	<u> т</u> -н/лг О	.0.0					
Г		行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
1	Τ	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	871.4
ľ	- ۲	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	910.4
		Ν	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
		J	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)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

③适用控制器

RCS2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页		
定位模式			最大定位点数 512点	512点						
电磁阀模式			H	SCON-CA-30D①①-NP-2-⑩	与电磁阀相同 的控制方法	7点			_	→ P643
现场网络型			SCUN-CA-SUDUW-NP-2-W	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V 最大	最大	_	→ 2043	
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	单相 AC 200V	126VA ※详细规格请 参考控制器 使用说明书。	-			
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-30D①⑪-Ŵ-0-⑩	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)		使用说明书。	-	→ P655	
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-30D①①-NP-2-⑩	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	Pilled	XSEL	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)。
 ※⑩力丸高加減速对应记号(HA)。
 ※⑩为太SEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。
 ※砂为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。
 ※砂为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

IAI

伺服 马达

RCS2-SA6C 124

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

RoHS

※CE为选项。

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 编码器种类 马达种类 系列 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项

|: 增量型规格 60: 伺服马达 60W A: 绝对型规格

24:24mm 50:50mm 16:16mm 8: 8mm 800:800mm

(毎 50mm)

4: 4mm

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

高加减速对应



驱动轴性能

■导程与负载质量

型 무	马达输出	导程	-127 171		额定推力	行程
Ξ,	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-SA7C-①-60-24-②-③-④-⑤		24	8	1.4	42.4	
RCS2-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	50~800
RCS2-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	(毎 50mm)
RCS2-SA7C-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P7	71。	

■行程与最高速度

行程 导程	50~600 (毎 50mm)	~700 (mm)	~800 (mm)						
24	1200	960	720						
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)

	标准	价格
②行程(mm)	①编码	器种类
②1J作至(IIIIII)	增量型	绝对型
		Α
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
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	ı
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车(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	_

※ 高加減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 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
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。









CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp

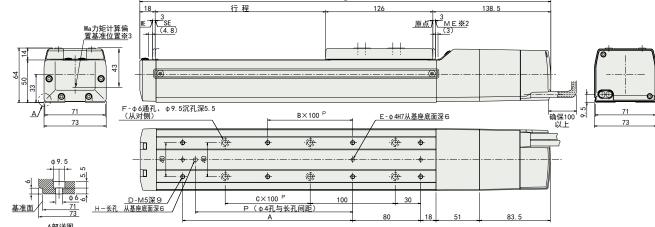
特规对应的介绍

卷末P. 15





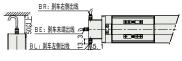
 ※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
 ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械未端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。 ME:机械未端 SE:行程未端
 ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。 (300) 电缆中继 接头※1)间公差土0.02) ⊕⊕⊛ 0 **₱** ⊕ ⊕ ⊕ 32 ±0.02 _4-M5深10 2-φ5H7深10

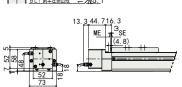


A部详图 (安装孔及び基准面) 长孔部详图

刹车部寸法

※ 带刹车型全长增加 43mm (末端出线为 56.3mm) 质量增





■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
П	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
O	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	9	7	7
О	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
Ш	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	ε	3	3	ω	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
I	0	1	1	1	1	1	1	1	- 1	1	1	1	1	1	1	1
Р	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
质量(kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7

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	A			最大定位点数 512点	512点				
	电磁阀模式			Ħ			与电磁阀相同 的控制方法	7点		
	现场网络型		SCON-CA-60① (I)-NP-2-(II)	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 2 200V ※详	最大	_	→ P643	
	脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)		218VA ※详细规格请			
	定位 多轴规格 现场网络型	THE	MSCON-C-1-60①①	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)	V 使用说明书。 EL-P/	_	→ P655	
	程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-60①①-NP-2-⑩	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	Pilled	XSEL	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)。
 ※⑩力XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。
 ※⑩为出源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。
 ※⑩为知场总线网络种类记号。
 ※⑩为现场总线网络种类记号。 ※⑪记入高加减速对应记号(HA)。

IAI

RCS2-SA7C 126

滑块型

细小型

标准型

控制器 一体型

拉杆型

标准型

一体型 平台型

育什至 扁平型

夹爪型

线性 伺服型

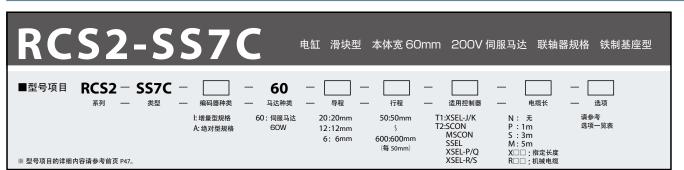
无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

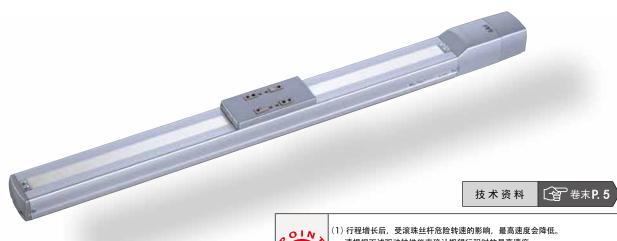
> > 脉冲 伺服 马达

伺服 马达 (200V)

> 线性 伺服 马达







(1) 17程程以后,支承外生性危险较低的影响,取同还反云阵; 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。

(2) 页载质重为加速度 U.3G 余件下动作时的值加速度的上限即为上述值。

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型묵	马达输出 (W)	导程 (mm)		载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
	()	(11117)	7 (KB)	포표 (8)	(-1)	(,,,,,,
RCS2-SS7C-①-60-20-②-③-④-⑤		20	9	2.4	51	
RCS2-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4		$\begin{array}{c} 50 \sim 600 \\ (\oplus \ 50 mm) \end{array}$
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

行程 导程	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)

@4=#B ()	标准价格 ①编码器种类			
②行程(mm)	增量型	绝对型		
	ı	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
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	I
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格			
刹车	В	→卷末 P42	_			
CE对应	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 φ10mm 滚轧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
活用环境温度・湿度	0~40°、85%BH以下(无结囊)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。







电缸

尺寸图

www.iai-robot.co.jp

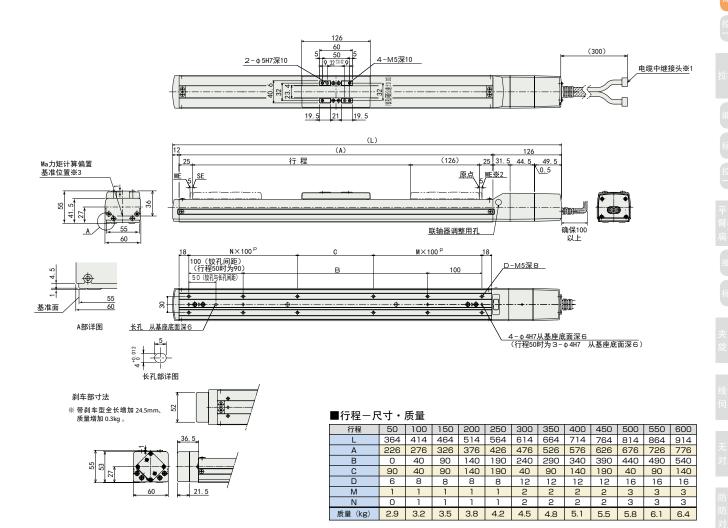
特规对应的介绍







- 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
- ※2 原点受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	<u> </u>	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式			最大定位点数 512点	512点				
电磁阀模式			与电磁阀相同 的控制方法	7点				→ P643
现场网络型		SCON-CA-60①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V	最大	_	→P043
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	单相 AC 200V	218VA ※详细规格请	_	
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-60①-ŷ-0-⑪	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)	DV 使用说明书。 EL-P/	-	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-60①-NP-2-⑪	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	Pilled	XSEL-@-1-60①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			_	→ P695

※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。

※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。 ※⑩为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

- ※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。
- ※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※ ② 为现场总线网络种类记号。

IAI

滑块型

细小型

标准型

12113

标准型

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

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





※CE 外选项。



驱动轴性能

■导程与负载质量

一寸在了八叔次里						
型묵	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2-SA4D-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6	
RCS2-SA4D-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	50~300 (毎 50mm)
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 导程	50~300 (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)

O PING IT J HA I I J	C O I I MILE (MILE	DITE/			
	标准价格				
②行程(mm)	①编码器种类				
②1J作主(IIIIII)	增量型	绝对型			
	I	Α			
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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (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					
基座	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					
活用环境温度・温度	0~40°C 85%BH以下(无结囊)					

(※) 行走寿命为 5,000km 时。







www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

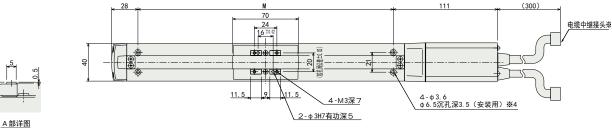
卷末P. 15

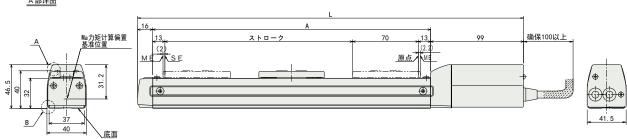
2维 CAD

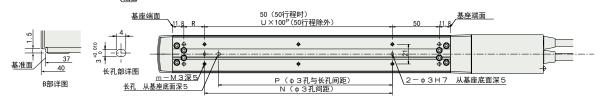
- ※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末 P59。※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。ME:机械末端 SE:行程末端

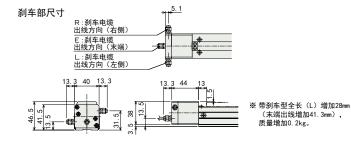
仅使用基座上面的安装孔进行固定时, 可能会因基座发生扭曲, 而导致滑 块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔,建议使用行 程 200mm 以下的机型。

※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。









■行程-尺寸·质量

■1」作 一 ハ	· ' [' '	贝里				
行程	50	100	150	200	250	300
L	261	311	361	411	461	511
Α	146	196	246	296	346	396
M	122	172	222	272	322	372
N	50	100	100	200	200	300
Р	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)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3

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			最大定位点数 512点	512点													
电磁阀模式	A	SCON-CA-20①-NP-2-⑪	与电磁阀相同 的控制方法	フ点			_	→ P643									
现场网络型		SCUN-CA-2UT-NP-2-W	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V	最大	_	→P043									
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	单相 AC 200V	106VA ※详细规格请	_										
定位 多轴规格 现场网络型	THE	MSCON-C-1-20①-ŷ-0-⑩	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	<u> </u>	200V (仅限 XSEL-P/	200V 使用说明书。 (仅限 XSEL-P/	200V (仅限 XSEL-P/	参考控制器 使用说明书。	_	→ P655						
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①-NP-2-⑪	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点					_	→ P685							
程序控制 1-8轴型	e i i i e a	XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同					_	→ P695							

- ※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。 ※⑫为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。
- ※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。
- ※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※⑥为现场总线网络种类记号。

滑块型

细小型

标准型

投制器 一体型

拉杆型

细小型

控制器 一体型

平台型 臂杆型 扁平型

和小王

夹爪型 旋转型

线性 伺服型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

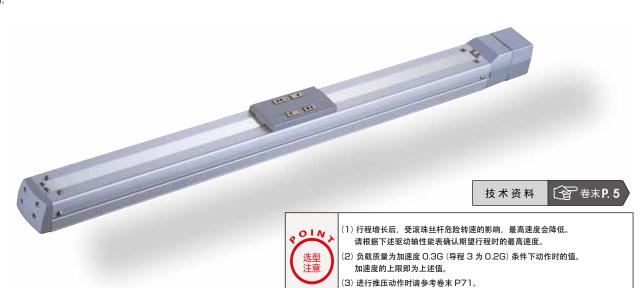
> > 脉冲伺服马边

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 话用控制器 电缆长 异程 行程 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m T1:XSEL-J/K |: 增量型规格 20: 伺服马达 12:12mm 50:50mm 请参考 选项一览表 T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S 20W A: 绝对型规格 6: 6mm 3: 3mm 500:500mm (毎 50mm) 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。





驱动轴性能

■导程与负载质量

型묵	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负 水平 (kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	8	2		50~500 (毎 50mm)
RCS2-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		Э	12	4	65.7	

■行程与最高速度

行程 导程	50~450 (毎 50mm)	500 (mm)
12	800	760
6	6 400	
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)

		DI1#/			
	标准	价格			
②行程(mm)	①编码器种类				
②1丁作 <u>(IIIII)</u>	增量型	绝对型			
	ı	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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (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	R格 NM		免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	_

驱动轴规格

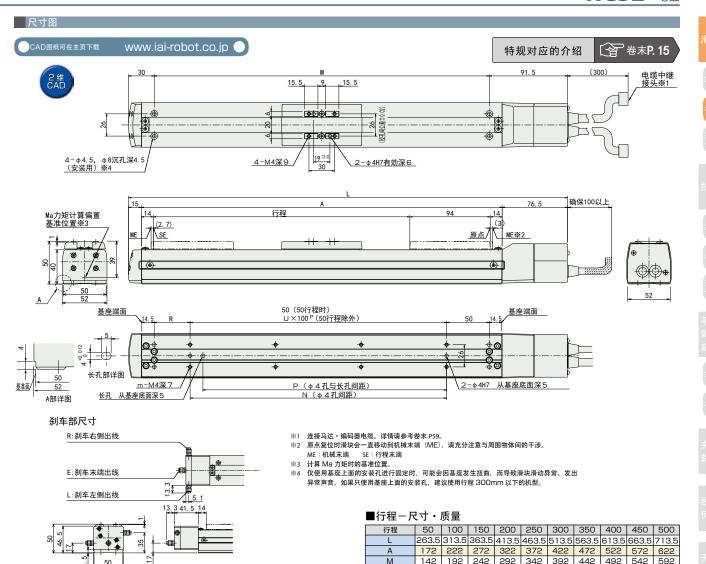
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 18.6Nm Mb: 26.6Nm Mc: 47.5Nm
动态负载允许力矩(※)	Ma: 4.9Nm Mb: 6.8Nm Mc: 11.7Nm
允许负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb Mc方向150mm以下
活田环情温度 • 湿度	0~40°C 85%BH以下(无结震)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。









名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页										
定位模式			最大定位点数 512点	512点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)													
电磁阀模式	î		与电磁阀相同 的控制方法	7点			最大 106VA ※详细规格请	最大	最大	_	504							
现场网络型		SCON-CA-20①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768 点						最大	最大	最大	最大	最大	最大	最大	最大	
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	H B	MSCON-C-1-20①	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点		参考控制器使用说明书。	-	→ P65										
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①-NP-2-⑪	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点			-	→ P68!										
程序控制 1-8轴型	11111	XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			-	→ P69!										

N

m

质量(kg)

※ 带刹车型全长(L)增加26.5mm

(末端出线増加39.8mm), 质量増加0.3kg。

50

35 85

4

100 | 100

1.4 | 1.5 | 1.6 |

85

92 42 92

4 6

200 | 200

185 | 185

1.7 | 1.8

6 8

300 300

8

1.9 2.0

285 285

42 92

IAI

伺服 马达

400 400 500

92 42

2.1 2.2 2.3

5 12

385 385 485

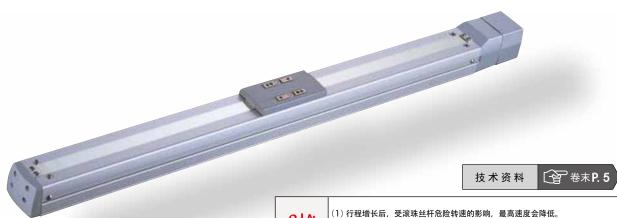
42

4 4

10 10

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 话用控制器 电缆长 异程 行程 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m T1:XSEL-J/K |: 增量型规格 30: 伺服马达 12:12mm 50:50mm 请参考 选项一览表 T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S 30W A: 绝对型规格 6: 6mm 3: 3mm 600:600mm (毎 50mm) 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。





- 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 묵		导程	最大负		额定推力	行程	
± 7	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	
RCS2-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2		
RCS2-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	12	3	48.4	50~600 (毎 50mm)	
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 (毎 50mm)		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)

O SIM RESIDENTIA		
	标准	价格
②行程(mm)	①编码	器种类
②1J1至 (IIIII)	增量型	绝对型
	I	A
50		_
100	_	_
150		_
200	-	_
250		_
300	-	_
350	_	_
400	_	_
450	_	_
500	-	_
550	_	_
600	1	_

⑤选项价格表 (标准的	ì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	_

④电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

驱动轴规格

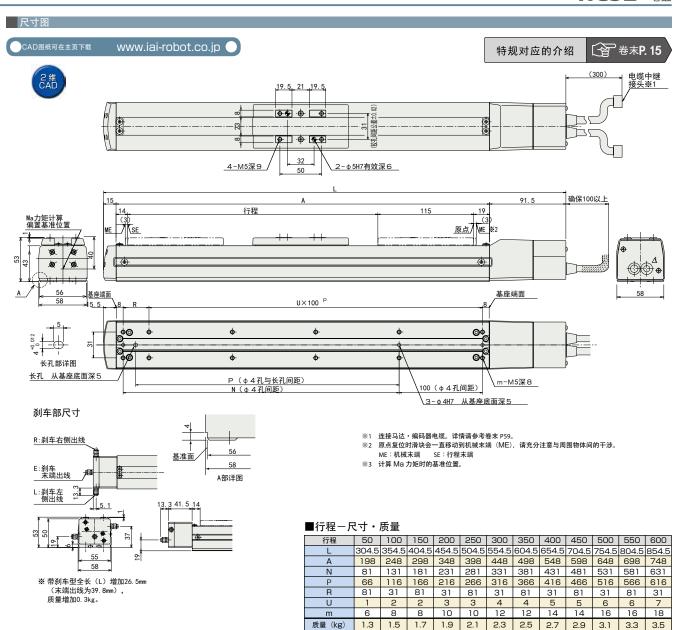
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 38.3Nm Mb: 54.7Nm Mc: 81.0Nm
动态负载允许力矩(※)	Ma: 8.9N m Mb: 12.7N m Mc: 18.6N m
允许负载伸出长	Ma方向220mm以下 Mb Mc方向220mm以下
适用环境温度・湿度	0~40°、85%BH以下(无结囊)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。









		下控制器。请根据需求选择合适的控制器。 	4+ 1-	日上六片上粉	**	中海中	4= \H; /∧ +b;	4.北下		
名称	外观	<u> </u>	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页		
定位模式			最大定位点数 512点	512点			_			
电磁阀模式		SCON-CA-30D(i)-NP-2-(ii)	与电磁阀相同 的控制方法	フ点			_	- →P643		
现场网络型		SCUN-CA-SUDU-NP-2-W	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V	最大	_			
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	单相 AC 200V	2 126VA ※详细规格请参考控制器使用说明书。	※详细规格请	※详细规格请	-	
定位 多轴规格 现场网络型	HIE	MSCON-C-1-30D()	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)		-	→ P655		
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-30D①-NP-2-⑩	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点				→ P685		
程序控制	Pilled	XSEL-@-1-30D①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			_	→ P695		

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 编码器种类 马达种类 系列 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 T1:XSEL-J/K N: 无 P:1m S:3m M:5m |: 增量型规格 请参考 20: 伺服马达 10:10mm 50:50mm T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 20W A: 绝对型规格 5: 5mm 2.5:2.5mm 400:400mm 或 MR,请务必明记。 (毎 50mm) 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。

RoHS ※CE为选项。



选型 注意

※本产品在上图A部装有位置调整用螺丝 (参考右页尺寸图)。

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

- 1 L 12 MAX						
	马达输出	导程	最大负		额定推力	行程
エフ	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直(kg)	(N)	(mm)
RCS2-SA4R-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6	
RCS2-SA4R-①-20-5-②-③-④-⑤	20	5	6	2.5	39.2	50~400 (毎 50mm)
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)

O 710 7 7 8 8 1 1 2				
	标准	价格		
②行程(mm)	①编码器种类			
②1J1至 (IIIII)	增量型	绝对型		
	I	A		
50		_		
100	-	_		
150		_		
200	-	_		
250		_		
300	_	_		
350		_		
400	I	_		

④电缆长价格表(标准价格)

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

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

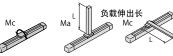
CIC MUITA VI (I) EV	1 1 1 7		
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
CE对应	CE	→卷末 P42	_
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	_
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
马达左折返规格(标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	_
滑块垫片	SS	→卷末 P55	_

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 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: 2.7N 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
活田环境温度,温度	0~40°C 85%BH以下(无结需)

适用环境温度・湿度 (※) 行走寿命为 5,000km 时。







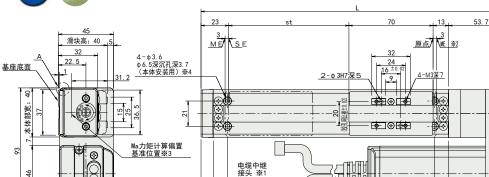
www.iai-robot.co.jp

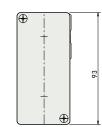
特规对应的介绍

卷末P. 15



46





滑块位置调整用 一字槽部详图 基准面 (40) 长孔部详图

<u>⊗</u>

50(50行程时) U×100 P(50行程除外) 基座端面 基座端面

确保100以上

<u> 🛊 o</u> m-M3深5 P(φ3孔与长孔间距) (2-φ3H7 从基座底面深5 长孔 从基座底面深5 N (φ 3 孔间距)

■行程-尺寸・质量

基座端面

98 (带刹车型137)

53. 9

※ 带刹车型质量增加 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 200mm 以下的机型。

基座端面

10. 2

行程	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7 25		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
Р	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	訓器
-------	----

RCS2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

[名称	外观	型 号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页			
	定位模式			最大定位点数 512点	512点							
	电磁阀模式			与电磁阀相同 的控制方法	7点			_	, B040			
	现场网络型		SCON-CA-20①-NP-2-⑪	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V	最大	_	→ P643			
	脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	单相 AC 200V	106VA ※详细规格请	-				
	定位 多轴规格 现场网络型	THE	MSCON-C-1-20①-ŷ-0-⑩	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)	200V (仅限 XSEL-P/	200V (仅限 XSEL-P/	200V (仅限 XSEL-P/	参考控制器 使用说明书。	_	→ P655
	程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①-NP-2-⑪	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点			-	→ P685			
	程序控制 1-8轴型	Pilled	XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			_	→ P695			

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

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※⑥为现场总线网络种类记号。

IAI

RCS2-SA4R 136

滑块型

细小型

标准型

+÷+T ≖(

细小型

控制器 一体型

平台型臂杆型 扁平型

夹爪型 旋转型

伺服型

尤至至 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲 伺服 马达

(24V) 伺服 马达

线性 伺服

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 — [

_{系列} — #型 — 编

A: 绝对型规格

20马达种类20: 伺服马达

20W

一 导程12:12mm

6: 6mm 3: 3mm

行程 — 50:50mm T 50:500mm

(毎 50mm)

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

适用控制器

N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度

电缆长

请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR,请务必明 记。

洗项

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

(E

RoHS

※CE为选项。

技术资料 全 卷末 P. 5

※本产品在上图A部装有位置调整用螺丝 (参考右页尺寸图)。 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

		导程	最大负	载质量	额定推力	行程
<u> </u>	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCS2-SA5R-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2-SA5R-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	8	2	33.3	50~500 (毎 50mm)
RCS2-SA5R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

上图为马达左折返规格 (ML)。

■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)

		DI1#/					
	标准价格						
②行程(mm)	①编码	器种类					
②1丁作 (IIIII)	增量型	绝对型					
	ı	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
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	ı
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	$X11 (11m) \sim X15 (15m)$	-
	$X16 (16m) \sim X20 (20m)$	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) \sim R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→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	_

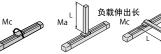
驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态负载允许力矩	Ma: 18.6N m Mb: 26.6N m Mc: 47.5N m
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
活用环境温度・湿度	0~40°C 85%BH以下(无结囊)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。







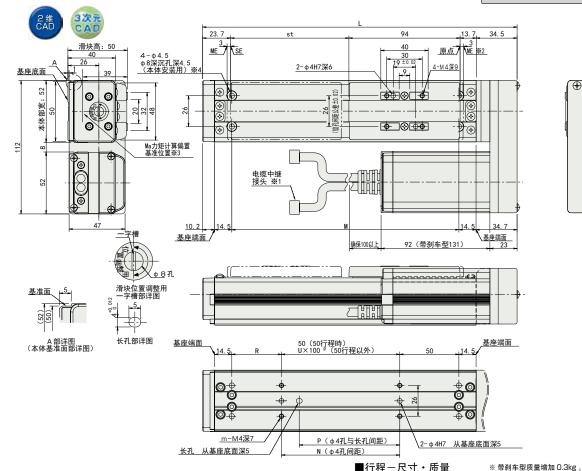
137 RCS2-SA5R

尺寸图



特规对应的介绍

卷末P. 15



 112

※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

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。

- 111X	, C . J	沙王		74. 1p. q.	,	E-H//H O	0.00			
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
Р	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			最大定位点数 512点	512点						
	电磁阀模式			与电磁阀相同 的控制方法	7点		_	50.40			
	现场网络型					SCON-CA-20①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V	最大	_
	脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	单相 AC 200V	106VA ※详细规格请	-			
	定位 多轴规格 现场网络型	一樣物	MSCON-C-1-20①-ŷ-0-⊕	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)	200V (仅限 XSEL-P/	200V (仅限 XSEL-P/	参考控制器 使用说明书。	_	→ P655
	程序控制		SSEL-CS-1-20①-NP-2-⑪	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	Pilita	XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			-	→ P695		

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

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※⑥为现场总线网络种类记号。

IAI

伺服 马达

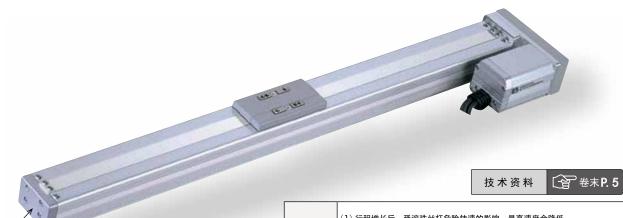
RCS2-SA5R 138

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 编码器种类 马达种类 系列 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 T1:XSEL-J/K N: 无 P:1m S:3m M:5m |: 增量型规格 请参考 30: 伺服马达 12:12mm 50:50mm T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明 记。 30W A: 绝对型规格 6: 6mm 3: 3mm 600:600mm (毎 50mm) 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。



选型 注意

※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

- 1 L 1 X W X E									
型 목		导程			额定推力	行程			
エフ	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)			
RCS2-SA6R-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2				
RCS2-SA6R-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	12	3	48.4	50~600 (毎 50mm)			
RCS2-SA6R-①-30-3-②-③-④-⑤		З	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 ③ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。									

上图为马达左折返规格 (ML)。

■行程与最高速度

行程 导程	50~450 (毎 50mm)		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)

		771167			
	标准	价格			
②行程(mm)	①编码器种类				
②1J 11 (IIIII)	增量型	绝对型			
		Α			
50	ı	_			
100	-	_			
150	ı	_			
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	В	→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)

○记录区所指表《杨峰所指》				
种类	电缆记号	标准价格		
	P (1m)	_		
标准型	S (3m)	-		
	M (5m)	_		
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_		
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)			
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_		
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_		
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-		
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_		
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_		
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	ı		

※ 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 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
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: 8.9N m Mb: 12.7N m Mc: 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)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。





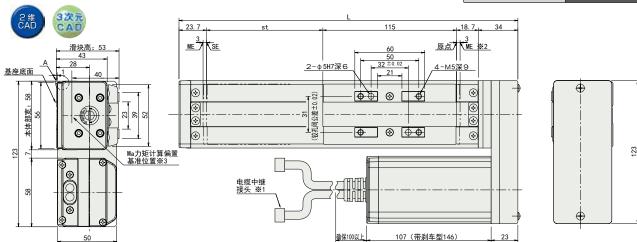


尺寸图

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P. 15



基座端面 U×100 P A 部详图 长孔部详图 (本体基准面部详图) ф **∳**⊚ ф-**⊚**∳ φ Oψ P(φ 4孔与长孔间距) 长孔 从基座底面深5 100 (φ 4 孔间距) N(φ4孔间距) \m-M5深8 3- φ 4H7 从基座底面深5

■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	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
Ν	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
Р	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。详情请参考券末 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。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式			最大定位点数 512点	512点				
电磁阀模式			与电磁阀相同 的控制方法	7点			_	, DC 4
现场网络型			SCON-CA-30D①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V	最大	_
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	单相 AC 200V	126VA ※详细规格请 参考控制器 使用说明书。	-	
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-30D()	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)		-	→ P65
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-30D①-NP-2-⑪	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点			-	→ P68
程序控制 1-8轴型	11179	XSEL-@-1-30D①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			-	→ P69

IAI

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 编码器种类 马达种类 话用控制器 电缆长 洗项 类型 异程 行程 T1:XSEL-J/K N: 无 P:1m S:3m M:5m 请参考 |: 增量型规格 60: 伺服马达 16:16mm 50:50mm T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR, 请务必明 记。

8: 8mm 4: 4mm

800:800mm (毎 50mm)

60W

A: 绝对型规格

RoHS

※CE为选项。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



驱动轴性能

■导程与负载质量

型묵	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2-SA7R-①-60-16-②-③-④-⑤		16	12	3	63.8	
RCS2-SA7R-①-60-8-②-③-④-⑤	60	8	25	6		50~800 (毎 50mm)
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

X□□:指定长度 R□□:机械电缆

行程 导程	50~600 (毎 50mm)	~700 (mm)	~800 (mm)
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)

SWEDIEL NIEW (WEDIE)						
	标准价格					
@ 4=#F ()	①编码器种类					
②行程(mm)	增量型	绝对型				
	1	Α				
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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

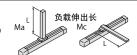
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
CE对应	CE	→卷末 P42	_
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
马达左折返规格 (标准)	ML	→卷末 P52	免费
马达右折返规格	MR	→卷末 P52	免费
滑块部滚子规格	SR	→卷末 P55	_

项目	内容							
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚轧C10							
重复定位精度	±0.02mm							
空转	0.1mm以下							
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理							
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							
活用环境温度・温度	0~40°C 85%BH以下(无结囊)							

(※) 行走寿命为 5,000km 时。







尺寸图

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

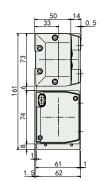






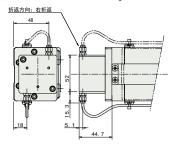
※ 基准面与 SA7C 相同。(参考 P126)

※ 计算 Ma 力矩的偏置基准位置与 SA7C 相同。(参考 P126)



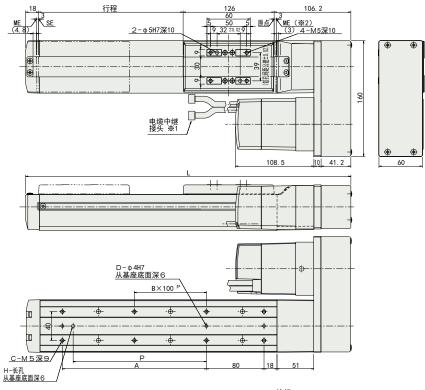
刹车部尺寸

※ 带刹车型全长增加 43mm、质量增加 0.6kg。



*刹车线侧向伸出与折返方向相同





注記 ME:机械末端、SE:行程末端

■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
٦	300.2	350.2	400.2	450.2	500.2	550.2	600.2	650.2	700.2	750.2	800.2	850.2	900.2	950.2	1000.2	1050.2
Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В	0	0	0	1	1	2	2	ω	3	4	4	5	5	6	6	7
O	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
О	2	З	З	3	3	3	3	3	3	3	З	3	3	3	3	3
I	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Ы	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
质量(kg)	4.0	4.2	4.4	4.6	4.9	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.4	6.7	6.9	7.1	7.3

※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

多足用注附品
RCS2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式			最大定位点数 512点	512点				
电磁阀模式	H		与电磁阀相同 的控制方法	7点		最大		→ P643
现场网络型		SCON-CA-60①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V		-	→ 2043
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	单相 AC 200V	218VA ※详细规格请	_	
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-60①-ŷ-0-⑩	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)	参考控制器 使用说明书。	_	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-60①-NP-2-⑪	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	ema	XSEL-@-1-60①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			_	→ P695

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

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。 ※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※①为现场总线网络种类记号。

IAI

RCS2-SA7R 142

伺服 马达



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 -

系列 类型

编码器种类 |: 增量型规格

A: 绝对型规格

60 马达种类 60: 伺服马达

60W

异程

6: 6mm

12:12mm

行程 适用控制器 50:50mm

T1:XSEL-J/K T2:SCON MSCON SSEL

N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:机械电缆

电缆长

请参考 选项一览表 ※马达折返方向为 ML 或 MR,请务必明记。

洗项

600:600mm XSEL-P/Q XSEL-R/S (毎 50mm)



※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

※CE为选项。

卷末 P. 5 技术资料 (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。

选型 注意

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

■异程与负载质量

■守性可以私灰里						
	马达输出	导程	最大负	载质量	额定推力	行程
坐亏 ————————————————————————————————————	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCS2-SS7R-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50~600
RCS2-SS7R-①-60-6-②-③-④-⑤	60	6	30	8	170	(毎 50mm)

■行程与最高速度

行程 导程	50~500 (毎50mm)	~ 600 (mm)
12	600	470
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。

上图为马达左折返规格 (ML)。

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程-价格表(标准价格)

3.11.2		
	标准	价格
②行程(mm)	①编码	器种类
	增量型	绝对型
	ı	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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表(标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→卷末 P42	_
CE对应	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	_

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 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
活田环情温度 • 湿度	0~40° 85%BH以下(无结震)

适用环境温度・湿度 0~ (※) 行走寿命为 10,000km 时。







尺寸图

www.iai-robot.co.jp

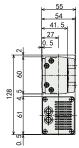
特规对应的介绍

卷末P. 15

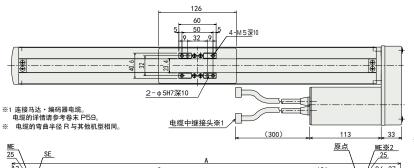


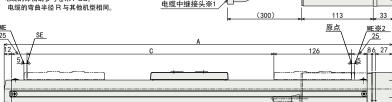


- ※ 基准面为 SS7C 相同。(P128 参照)
- ※ 计算 Ma 力矩的偏置基准位置与 SS7C 相同。(P128 参照)



- ※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。



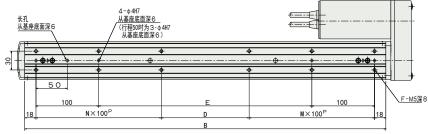




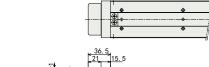
- 原点复位时滑块会一直移 动到机械末端 (ME), 请 充分注意与周围物体间的 干涉。 ж2
 - SE:行程末端 ME:机械末端

※ 带刹车型全长增加 24.5mm、 质量增加 0.3kg。











■行程−尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
Α	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829
В	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
С	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
Е	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			最大定位点数 512点	512点								
电磁阀模式			与电磁阀相同 的控制方法 7 点			, DC 40						
现场网络型		SCON-CA-60①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V	最大	_	→ P643				
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	单相 AC 200V	218VA ※详细规格请	-					
定位 多轴规格 现场网络型	THE	MSCON-C-1-60①-Ŵ-0-⑩	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/ Q/R/S)	200V (仅限 XSEL-P/	200V (仅限 XSEL-P/	200V (仅限 XSEL-P/	200V (仅限 XSEL-P/	参 考 控 制 器 一 使用说明书。	_	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-60①-NP-2-⑪	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	Pilled	XSEL-@-1-60①-N1-EEE-2-®	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			-	→ P695				

- ※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。 ※⑫为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。
- ※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。 ※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※①为现场总线网络种类记号。