

RCA

AC伺服马达24V				
RCA	拉杆	RCA-RA3C	3-245	
		RCA-RA4C	3-249	
	拉杆 【折返型】	RCA-RA3R	3-253	
		RCA-RA4R	3-255	

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

RCA-RA3C



本体直径
φ30mm

24V
AC伺服
马达

型号项目

系列	类型	编码器种类 增量型	马达种类 20 AC伺服马达 20W	行程	行程	适用控制器	电缆长	选项
RCA	RA3C	I	20	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 200 50mm 200mm (每50mm间距设定)	A3 ACON-CYB/PLB/POB MCON A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 无 P 1m S 3m M 5m X□□ 指定长度 R□□ 柔性电缆	请参考下述选项



省电对应

高加减速对应

(注) 导程2.5除外



- 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请通过“行程与最高速度”,确认所需行程的最高速度。
- 负载质量是以下述加速度动作时的值:标准规格/省电对应为0.3G(导程2.5为0.2G)、高加减速规格为1G(导程2.5除外),即使降低加减速,最大负载质量值的上限也如“主要规格”所示。
- 根据动作条件(负载质量、加减速速度等)可使用的移动率也会发生变化。型号项目的详细内容请参考第1-288页。
- 水平负载质量为使用外置导轨,拉杆没有受到除移动方向以外的负载时的数值。
- 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“I”。
- 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- RCON/RSEL连接时,需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

行程阵容

行程 (mm)	对应
50	○
100	○
150	○
200	○

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
脚部安装件	FT	3-566
法兰安装件(前)	FL	3-563
法兰安装件(后)	FLR	3-565
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	3-569
高加减速对应(注1、3)	HA	3-569
原点确认传感器(注2)	HS	3-569
省电对应(注3)	LA	3-570
球笼方向节接头	NJ	3-572
反原点规格	NM	3-573
耳轴安装件(前)	TRF	3-577
耳轴安装件(后)	TRR	3-577

(注1) 导程2.5规格不支持高加减速规格。
(注2) 原点确认传感器(HS)与反原点规格无法同时使用。
(注3) 高加减速对应与省电对应无法同时使用。

电缆长

种类	电缆记号	A3	A5	A6
标准型	P(1m)	○	○	○
	S(3m)	○	○	○
	M(5m)	○	○	○
指定长度	X06(6m)~X10(10m)	○	○	○
	X11(11m)~X15(15m)	○	○	○
	X16(16m)~X20(20m)	○	○	○

(注) 标准配备柔性电缆。

主要规格

项目		内容				
马达输出 (W)		20				
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	10	5	2.5		
	负载质量	最大负载质量 (kg)	4	9	18	
	水平	速度/加减速	最高速度 (mm/s)	500	250	125
		速度/加减速	额定加减速 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	负载质量	最大负载质量 (kg)	1.5	3	6.5	
	速度/加减速	最高速度 (mm/s)	500	250	125	
		速度/加减速	额定加减速 (G)	0.3	0.3	0.2
		速度/加减速	最大加减速 (G)	0.3	0.3	0.2
推力	额定推力 (N)	36.2	72.4	144.8		
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车				
	刹车保持力 (kgf)	1.5	3	6.5		
行程	最小行程 (mm)	50	50	50		
	最大行程 (mm)	200	200	200		
	行程间距 (mm)	50	50	50		

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
拉杆	φ16mm 材质:铁 硬质镀铬处理
拉杆不旋转精度 (注4)	±1.0度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	IP30
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达
编码器种类	增量型
编码器脉冲数	800 pulse/rev
交货期	记载在主页 [交货期查询] 中

(注4) 在拉杆末端全部收纳到本体内的状态下, 受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度 (以初始值为参考)。

行程与最高速度

导程	行程	50~200 (每50mm)
10		500
5		250
2.5		125

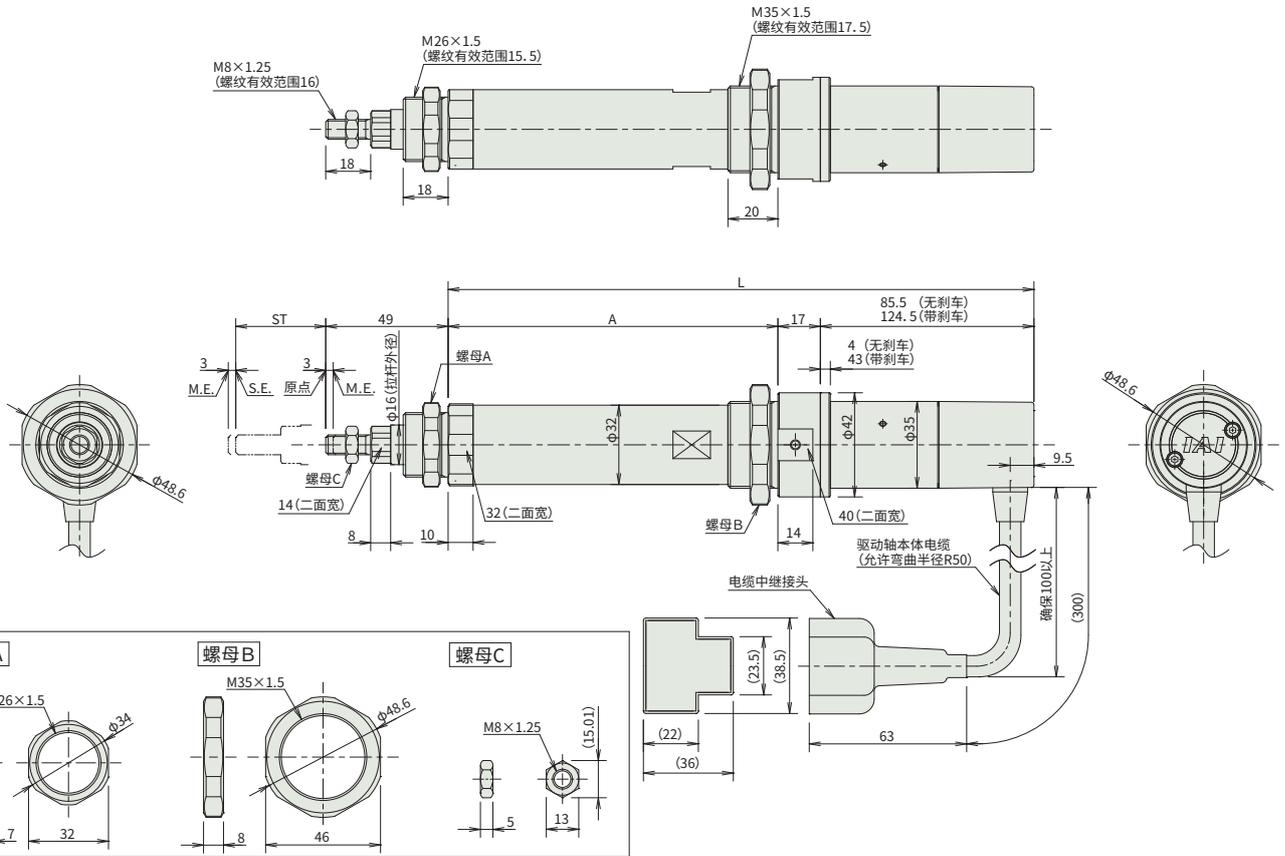
(单位为mm/s)

联机整定时的负载质量及加减速

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

导程	不同加减速下的负载质量 (kg)																			最高速度 (mm/s)			
	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	标准	整定后	
水平	10	5.2	4.8	4	3.4	2.9	2.4	2	1.7	1.5	1.4	1.3	1.2	1.1	1.05	1						500	500
	5	12	11	9	6.5	4.5	3.5	2.8	2.3	2.1	2											250	250
	2.5	23.5	18	9																		125	125
垂直	10	1.5	1.5	1.5	1.2	0.9	0.7	0.6	0.5													500	500
	5	3	3	3	2.5	2	1.7	1.5														250	250
	2.5	6.5	6.5	3.5																		125	125

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆, 电缆的详细内容请参考1-103页。
(注) 进行原点复位时, 拉杆会移动到M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。
(注) 二面宽的面的朝向随产品不同有个体差异。
(注) 请不要在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载。如果在拉杆上施加直角方向或旋转方向的负载, 可能造成止旋结构的损坏。



■各行程尺寸

行程	行程				
	50	100	150	200	
L	无刹车	234.5	284.5	334.5	384.5
	带刹车	273.5	323.5	373.5	423.5
A	132	182	232	282	

■各行程质量

质量 (kg)	行程				
	50	100	150	200	
质量 (kg)	无刹车	0.7	0.8	0.9	1.0
	带刹车	0.9	1.0	1.1	1.2

适用控制器

本厂的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法														最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (现场网络规格为768)	7-163	
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	7-175	
MCON-C/CG		8		—	—	—	●	●	●	●	—	●	●	●	●	●	256	7-117	
RCON		16		—	—	—	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	128	7-25	
RSEL		8		—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	36000	7-27	

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号, 请确认7-17页。

拉杆型

平台型

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

RCA-RA4C



本体直径
φ40 mm

24V
AC伺服
马达

型号项目

系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	行程	适用控制器	电缆长	选项
RCA	RA4C	I 增量型 A 绝对型	20 AC伺服马达 20W 30 AC伺服马达 30W	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 ? 50mm ? 300mm (每50mm间距设定)	A3 ACON-CYB/PLB/POB MCON A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 无 P 1m S 3m M 5m X□□ 指定长度 R□□ 柔性电缆	请参考下述选项



省电对应

高加减速对应

(注) 20W全机型与30W导程3除外



- 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请通过“行程与最高速度”,确认所需行程的最高速度。
- 负载质量是以下述加速度动作时的值:标准规格/省电对应为0.3G(导程3为0.2G)、高加减速规格为1G(导程3除外),即使降低加减速,最大负载质量值的上限也如“主要规格”所示。
- 根据动作条件(负载质量、加减速速度等)可使用的稼动率也会发生变化。型号项目的详细内容请参考第1-288页。
- 水平负载质量为使用外置导轨,拉杆没有受到除移动方向以外的负载时的数值。
- 型号项目的编码器种类栏为“A(绝对型)”时,适用控制器仅可使用ACON-CB/CGB、ASEL。使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏为“I(增量型)”。
- 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- RCON/RSEL连接时,需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

编码器种类/行程阵容

行程 (mm)	编码器种类			
	增量型 马达功率		绝对型 马达功率	
	20W	30W	20W	30W
50	○	○	○	○
100	○	○	○	○
150	○	○	○	○
200	○	○	○	○
250	○	○	○	○
300	○	○	○	○

电缆长

种类	电缆记号	A3	A5	A6
标准型	P(1m)	○	○	○
	S(3m)	○	○	○
	M(5m)	○	○	○
指定长度	X06(6m)~X10(10m)	○	○	○
	X11(11m)~X15(15m)	○	○	○
	X16(16m)~X20(20m)	○	○	○

(注) 标准配备柔性电缆。

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
脚部安装件	FT	3-566
法兰安装件(前)	FL	3-563
法兰安装件(后)	FLR	3-565
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	3-569
高加减速对应(注1、3)	HA	3-569
原点确认传感器(注2)	HS	3-569
省电对应(注3)	LA	3-570
球笼万向节接头	NJ	3-572
反原点规格	NM	3-573
耳轴安装件(前)	TRF	3-577
耳轴安装件(后)	TRR	3-577

(注1) 20W全机型与30W导程3规格不支持高加减速规格。
 (注2) 原点确认传感器(HS)与反原点规格无法同时使用。
 (注3) 高加减速对应与省电对应无法同时使用。

主要规格

项目		内容						
马达输出 (W)		20			30			
水平	导程	滚珠丝杆导程 (mm)	12	6	3	12	6	3
	负载质量	最大负载质量 (kg)	3	6	12	4	9	18
		最高速度 (mm/s)	600	300	150	600	300	150
		速度/加减速	额定加减速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3
垂直	负载质量	最大加减速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最大负载质量 (kg)	1	2	4	1.5	3	6.5
		最高速度 (mm/s)	600	300	150	600	300	150
推力	速度/加减速	额定加减速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最大加减速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最大加减速度 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
刹车	额定推力 (N)	18.9	37.7	75.4	28.3	56.6	113.1	
行程	刹车规格	无励磁动作电磁刹车						
	刹车保持力 (kgf)	1	2	4	1.5	3	6.5	
	最小行程 (mm)	50	50	50	50	50	50	
行程	最大行程 (mm)	50	300	300	300	300	300	
		300	300	300	300	300	300	
		行程间距 (mm)	50	50	50	50	50	50

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
拉杆	φ20mm 材质:铁 硬质镀铬处理
拉杆不旋转精度(注4)	±1.0度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP30
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达
编码器种类	增量型/绝对型
编码器脉冲数	增量型:800 pulse/rev
	绝对型:16384 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

(注4) 在拉杆末端全部收纳到本体内部的状态下, 受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度(以初始值为参考)。

行程与最高速度

导程	行程	50~300 (每50mm)
12		600
6		300
3		150

(单位为mm/s)

联机整定时的负载质量及加减速速度

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

马达功率	导程	不同加减速度下的负载质量 (kg)																			最高速度 (mm/s)						
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	标准	整定后				
水平	20	12	4	3.6	3	2.1	1.5	1	0.75	0.5	0.35	0.25												600	600		
		6	8	7.2	6	4.2	3	2.2	1.5	1	0.75	0.5												300	300		
		3	15.5	12	3																				150	150	
	30	12	5.2	4.8	4	2.8	2	1.55	1.25	1	0.85	0.7	0.6	0.5	0.4	0.3	0.25								600	600	
		6	12	10.8	9	6.5	4.5	3.2	2.5	1.8	1.4	1													300	300	
		3	23.5	18	5																					150	150
垂直	20	12	1	1	1	0.7	0.5	0.35	0.2	0.1															600	600	
		6	2	2	2	1.4	1	0.7	0.5																300	300	
		3	4	4	2																					150	150
	30	12	1.5	1.5	1.5	1	0.7	0.5	0.35	0.25	0.15	0.1														600	600
		6	3	3	3	2.1	1.5	1.1	0.75	0.55	0.4	0.25														300	300
		3	6.5	6.5	3.5																					150	150

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

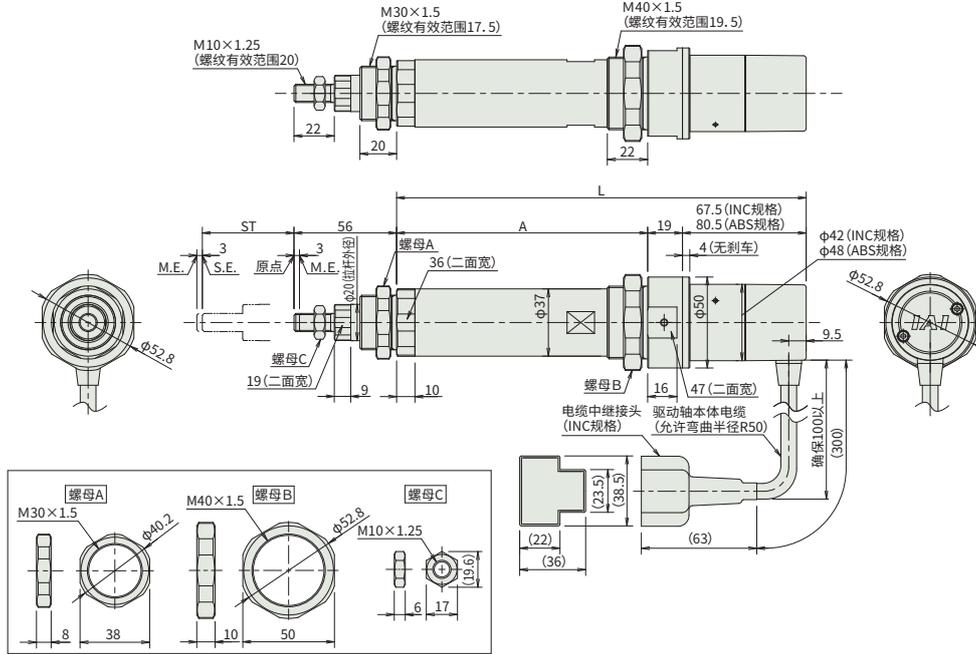
RCS2

RCS3

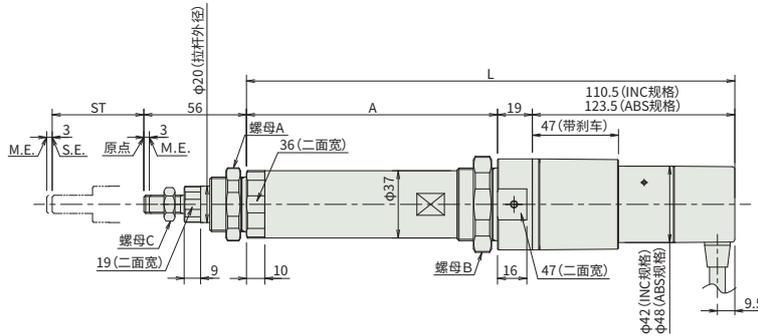
■无刹车 (20W)

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-103页。
 (注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。
 (注) 二面宽的面的朝向随产品不同有个体差异。
 (注) 请不要在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载。如果在拉杆上施加直角方向或旋转方向的负载, 可能造成止旋结构的损坏。

ST:行程
 M.E.:机械末端
 S.E.:行程末端



■带刹车 (20W)



■各行程尺寸

		行程		50	100	150	200	250	300
L	20W	无刹车	INC规格	223.5	273.5	323.5	373.5	423.5	473.5
			ABS规格	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5
		带刹车	INC规格	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5
			ABS规格	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5
	30W	无刹车	INC规格	238.5	288.5	338.5	388.5	438.5	488.5
			ABS规格	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5
		带刹车	INC规格	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5
			ABS规格	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5
		A		137	187	237	287	337	387

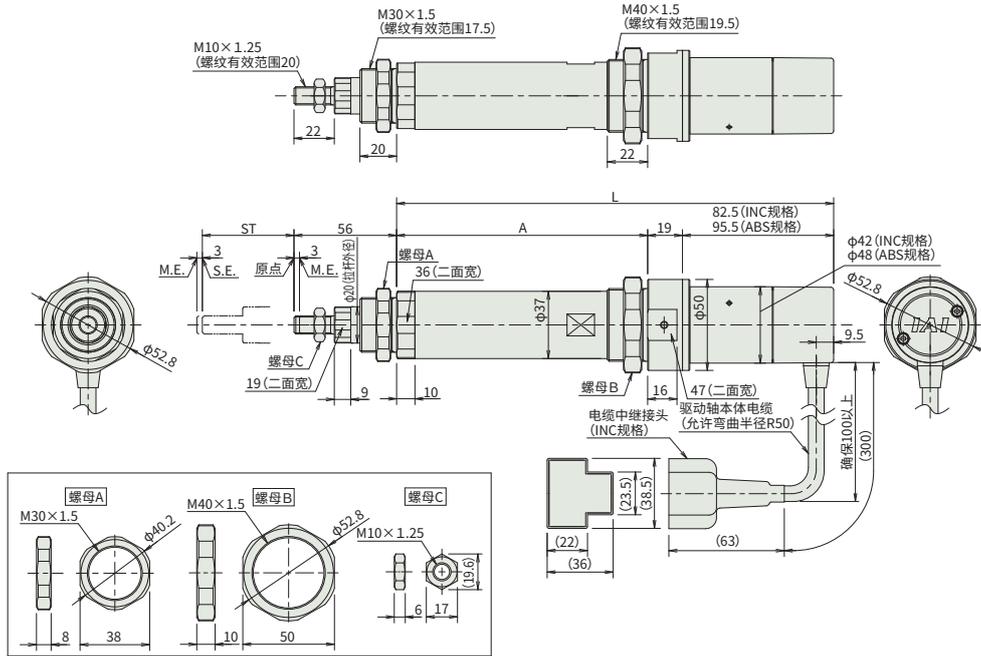
■各行程质量

		行程		50	100	150	200	250	300
质量 (kg)		无刹车		1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8
		带刹车		1.3	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0

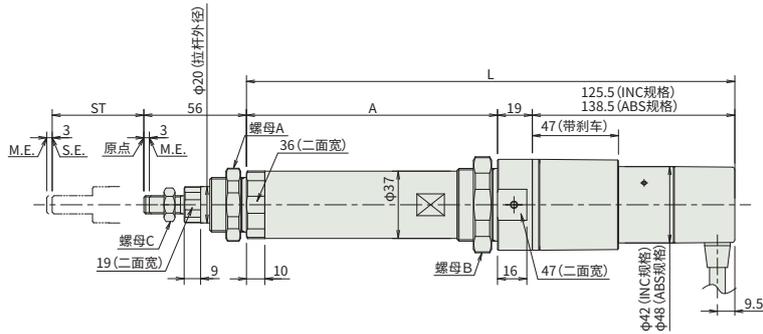
■无刹车 (30W)

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-103页。
 (注) 进行原点复位时, 拉杆会移动到M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。
 (注) 二面宽的面的朝向随产品不同有个体差异。
 (注) 请不要在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载。如果在拉杆上施加直角方向或旋转方向的负载, 可能造成止旋结构的损坏。

ST:行程
 M.E.:机械末端
 S.E.:行程末端



■带刹车 (30W)



适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法													最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选											
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	512 (现场网络规格为768)	7-163
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	7-175
MCON-C/CG		8		—	—	—	●	●	●	●	—	●	●	●	●	●	256	7-117
RCON		16		—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	128	7-25
RSEL		8		—	—	●	●	●	●	—	—	—	●	●	—	—	36000	7-27

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号, 请确认7-17页。
 (注) 绝对型驱动轴不能连接RCON-AC。

拉杆型
平台型

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

RCA-RA3R



本体直径
φ30 mm

24V
AC伺服
马达

型号项目

系列	类型	编码器种类 增量型	马达种类 AC伺服马达 20W	导程 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	行程 50 200 50mm 200mm (每50mm间距设定)	适用控制器 A3 ACON-CYB/PLB/POB MCON A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	电缆长 N 无 P 1m S 3m M 5m X□□ 指定长度 R□□ 柔性电缆	选项 请参考下述选项
----	----	--------------	-----------------------	-------------------------------------	---	---	--	---------------



省电对应



- 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请通过“行程与最高速度”,确认所需行程的最高速度。
- 负载质量是以加速度0.3G(导程2.5为0.2G)条件下动作时的值,加速度的上限即为上述值。
- 根据动作条件(负载质量、加减速速度等)可使用的移动率也会发生变化。型号项目的详细内容请参考第1-288页。
- 水平负载质量为使用外置导轨,拉杆没有受到除移动方向以外的负载时的数值。
- 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“”。
- 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- RCON/RSEL连接时,需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

行程阵容

行程 (mm)	对应
50	○
100	○
150	○
200	○

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
脚部安装件	FT	3-566
法兰安装件(前)	FL	3-563
法兰安装件(后)	FLR	3-565
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	3-569
原点确认传感器(注1)	HS	3-569
省电对应	LA	3-570
球笼方向节接头	NJ	3-572
反原点规格	NM	3-573
耳座安装件	QR	3-575
背面安装板	RP	3-576
耳轴安装件(前)	TRF	3-577

(注1) 原点确认传感器(HS)与反原点规格无法同时使用。

电缆长

种类	电缆记号	A3	A5	A6
标准型	P(1m)	○	○	○
	S(3m)	○	○	○
	M(5m)	○	○	○
指定长度	X06(6m)~X10(10m)	○	○	○
	X11(11m)~X15(15m)	○	○	○
	X16(16m)~X20(20m)	○	○	○

(注) 标准配备柔性电缆。

主要规格

项目		内容				
马达输出(W)		20				
水平	导程	滚珠丝杆导程(mm)	10	5	2.5	
	负载质量	最大负载质量(kg)	4	9	18	
		最高速度(mm/s)	500	250	125	
		速度/加减速	额定加减速(G)	0.3	0.3	0.2
		最大加减速(G)	0.3	0.3	0.2	
垂直	负载质量	最大负载质量(kg)	1.5	3	6.5	
		最高速度(mm/s)	500	250	125	
	速度/加减速	额定加减速(G)	0.3	0.3	0.2	
		最大加减速(G)	0.3	0.3	0.2	
推力	额定推力(N)	36.2	72.4	144.8		
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车				
	刹车保持力(kgf)	1.5	3	6.5		
行程	最小行程(mm)	50	50	50		
	行程间距(mm)	50	50	50		

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
拉杆	φ16mm 材质:铁 硬质镀铬处理
拉杆不旋转精度(注2)	±1.0度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP30
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达
编码器种类	增量型
编码器脉冲数	800 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

(注2) 在拉杆末端全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度(以初始值为参考)。

RCA-RA4R



本体直径
φ40 mm

24V
AC伺服
马达

型号项目

RCA - RA4R

系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	行程	适用控制器	电缆长	选项
I	A	增量型 绝对型	20 AC伺服马达 20W 30 AC伺服马达 30W	12 12mm 6 6mm 3 3mm	50 300 50mm 300mm (每50mm间距设定)	A3 ACON-CYB/PLB/POB MCON A5 ACON-CB/CGB A6 RCON RSEL	N 无 P 1m S 3m M 5m X□□ 指定长度 R□□ 柔性电缆	请参考下述选项



省电对应



- 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请通过“行程与最高速度”,确认所需行程的最高速度。
- 负载质量是以加速度0.3G(导程3为0.2G)条件下动作时的值,加速度的上限即为上述值。
- 根据动作条件(负载质量、加减速速度等)可使用的移动率也会发生变化。型号项目的详细内容请参考第1-288页。
- 水平负载质量为使用外置导轨,拉杆没有受到除移动方向以外的负载时的数值。
- 型号项目的编码器种类栏为“A”(绝对型)时,适用控制器仅可使用ACON-CB/CGB、ASEL。使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏为“I”(增量型)。
- 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- RCON/RSEL连接时,需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

编码器种类/行程阵容

行程 (mm)	编码器种类			
	增量型 马达功率		绝对型 马达功率	
	20W	30W	20W	30W
50	○	○	○	○
100	○	○	○	○
150	○	○	○	○
200	○	○	○	○
250	○	○	○	○
300	○	○	○	○

电缆长

种类	电缆记号	A3	A5	A6
标准型	P(1m)	○	○	○
	S(3m)	○	○	○
	M(5m)	○	○	○
指定长度	X06(6m)~X10(10m)	○	○	○
	X11(11m)~X15(15m)	○	○	○
	X16(16m)~X20(20m)	○	○	○

(注) 标准配备柔性电缆。

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
脚部安装件	FT	3-566
法兰安装件(前)	FL	3-563
法兰安装件(后)	FLR	3-565
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	3-569
原点确认传感器(注1)	HS	3-569
省电对应	LA	3-570
球笼方向节接头	NJ	3-572
反原点规格	NM	3-573
耳座安装件	QR	3-575
背面安装板	RP	3-576
耳轴安装件(前)	TRF	3-577

(注1) 原点确认传感器(HS)与反原点规格无法同时使用。

主要规格

项目	内容	
马达输出(W)	20 30	
导程	20 30	
水平	滚珠丝杆导程(mm)	12 6 3 12 6 3
	负载质量	3 6 12 4 9 18
	最高速度(mm/s)	600 300 150 600 300 150
	速度/加减速	0.3 0.3 0.2 0.3 0.3 0.2
垂直	最大加减速(G)	0.3 0.3 0.2 0.3 0.3 0.2
	负载质量	1 2 4 1.5 3 6.5
	最高速度(mm/s)	600 300 150 600 300 150
	速度/加减速	0.3 0.3 0.2 0.3 0.3 0.2
推力	额定加减速(G)	0.3 0.3 0.2 0.3 0.3 0.2
	最大加减速(G)	0.3 0.3 0.2 0.3 0.3 0.2
刹车	额定推压力(N)	18.9 37.7 75.4 28.3 56.6 113.1
	刹车规格	无励磁动作电磁刹车
行程	刹车保持力(kgf)	1 2 4 1.5 3 6.5
	最小行程(mm)	50 50 50 50 50 50
	最大行程(mm)	300 300 300 300 300 300
	行程间距(mm)	50 50 50 50 50 50

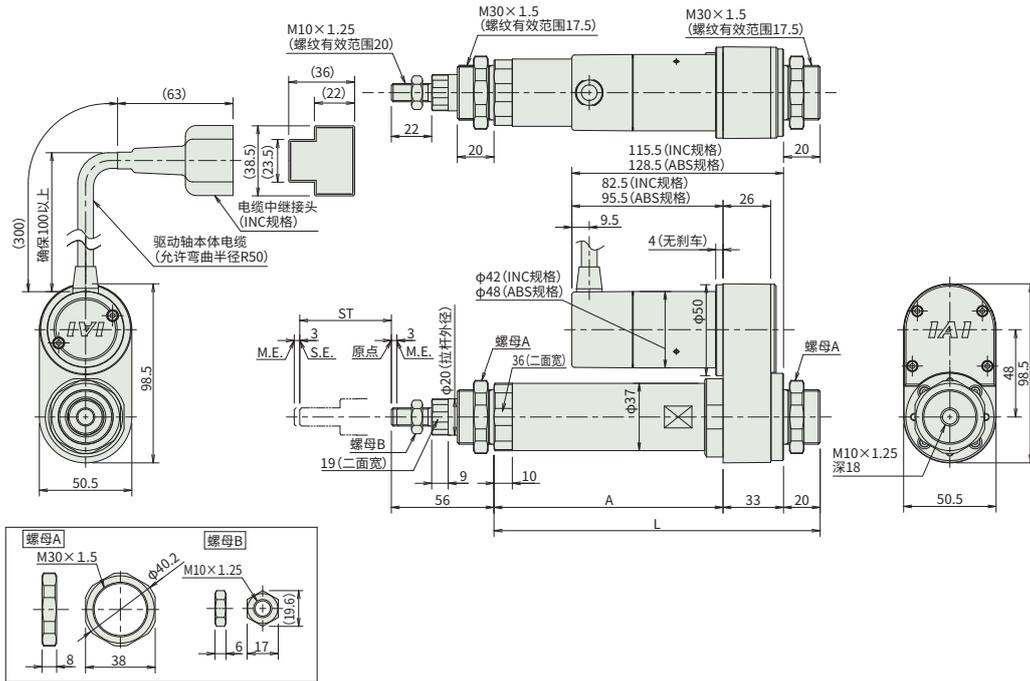
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
拉杆	φ20mm 材质:铁 硬质镀铬处理
拉杆不旋转精度(注2)	±1.0度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP30
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达
编码器种类	增量型/绝对型
编码器脉冲数	增量型:800 pulse/rev 绝对型:16384 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

(注2) 在拉杆末端全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度(以初始值为参考)。

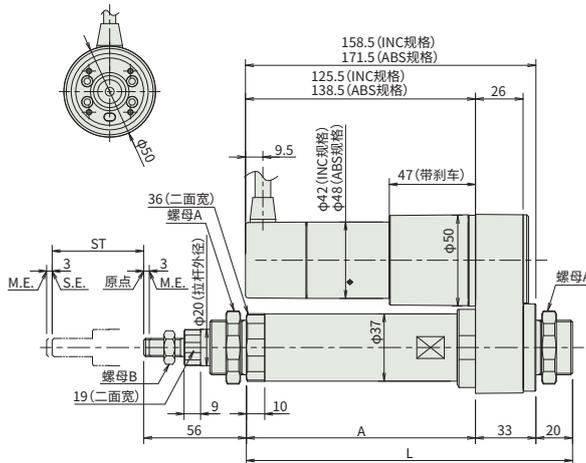
■无刹车 (30W)

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-103页。
 (注) 进行原点复位时, 拉杆会移动到M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。
 (注) 二面宽的面朝向随产品不同有个体差异。
 (注) 请不要在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载。如果在拉杆上施加直角方向或旋转方向的负载, 可能造成止旋结构的损坏。

ST:行程
 M.E.:机械末端
 S.E.:行程末端



■带刹车 (30W)



■各行程尺寸

行程	50	100	150	200	250	300
L	178	228	278	328	378	428
A	125	175	225	275	325	375

■各行程质量

行程	50	100	150	200	250	300
质量 (kg)	无刹车	1.2	1.4	1.5	1.7	2.0
	带刹车	1.4	1.6	1.7	1.9	2.2

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法											最大定位点数	参考页	
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选										
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
ACON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (现场网络规格为768)	7-163
ACON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	7-175
MCON-C/CG		8		-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	7-117
RCON		16		-	-	-	●	●	●	-	-	●	●	●	-	128	7-25
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	●	●	●	-	36000	7-27

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号, 请确认7-17页。
 (注) 绝对型驱动轴不能连接RCON-AC。

拉杆型

平台型

RCP6/
RCP6S

RCP2/3
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

