

RCP3-TA3C

小型型 平台型 马达单元型 马达直联 本体宽 36mm 24V 脉冲伺服马达

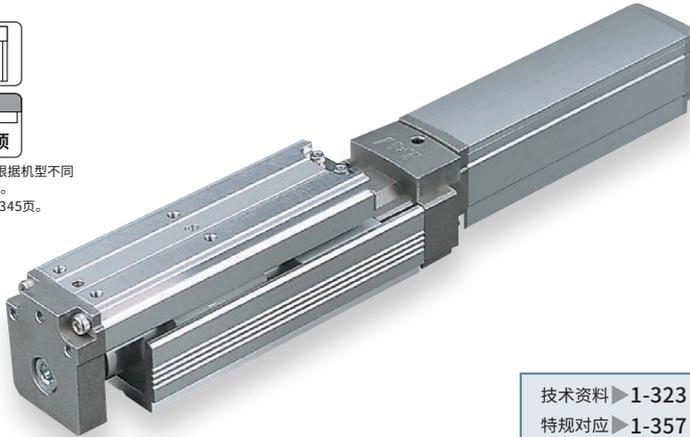
型号项目 RCP3 - TA3C - I - 20P

系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	行程	适用控制器	电缆长	选项
		I:增量型 ※使用简易绝对单元时型号也为“1”。	20P: 脉冲伺服马达 20□尺寸	6: 6mm 4: 4mm 2: 2mm	20:20mm 5 100:100mm (每10mm间距设定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度	参考下述选项表

※不附带控制器。
 ※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※垂直姿势安装时,根据机型不同有不同的使用限制。
 详细内容请参考1-345页。



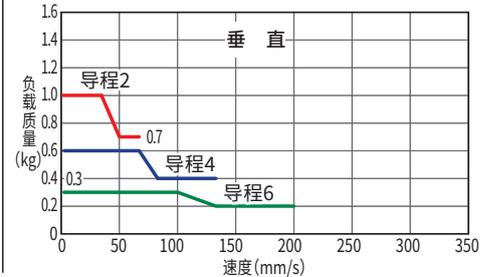
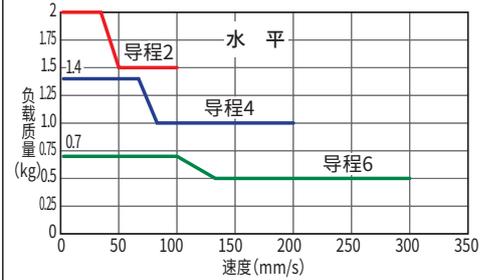
技术资料 ▶ 1-323
 特规对应 ▶ 1-357



- 负载质量是以加速度0.3G(导程2及垂直使用为0.2G)条件下动作时的值。加速度的上限值即为上述值。
- 进行推压动作时请参考1-387页。

速度和负载质量的相关图

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

(注1)移动速度上升后,最大负载能力会下降,敬请注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量(注1)		最大推压力 (N)	行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA3C-I-20P-6-①-②-③-④	6	~0.7	~0.3	15	20~100 (每10mm)
RCP3-TA3C-I-20P-4-①-②-③-④	4	~1.4	~0.6	22	
RCP3-TA3C-I-20P-2-①-②-③-④	2	~2	~1	45	

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※推压动作请参考1-387页。

行程与最高速度

导程	行程	20~100 (mm)
6		300<200>
4		200<133>
2		100<67>

※<>内为垂直使用时的值 (单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	对应
20	○
30	○
40	○
50	○
60	○
70	○
80	○
90	○
100	○

③电缆长

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

※电缆为马达·编码器一体型电缆。标准为柔性电缆。
 ※维护保养用电缆型号请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
反原点规格	NM	→2-631

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
空转值	0.1mm以下
底座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma:8.33N·m Mb:11.9N·m Mc:13.3N·m
动态允许负载力矩(※)	Ma:3.82N·m Mb:5.45N·m Mc:6.10N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

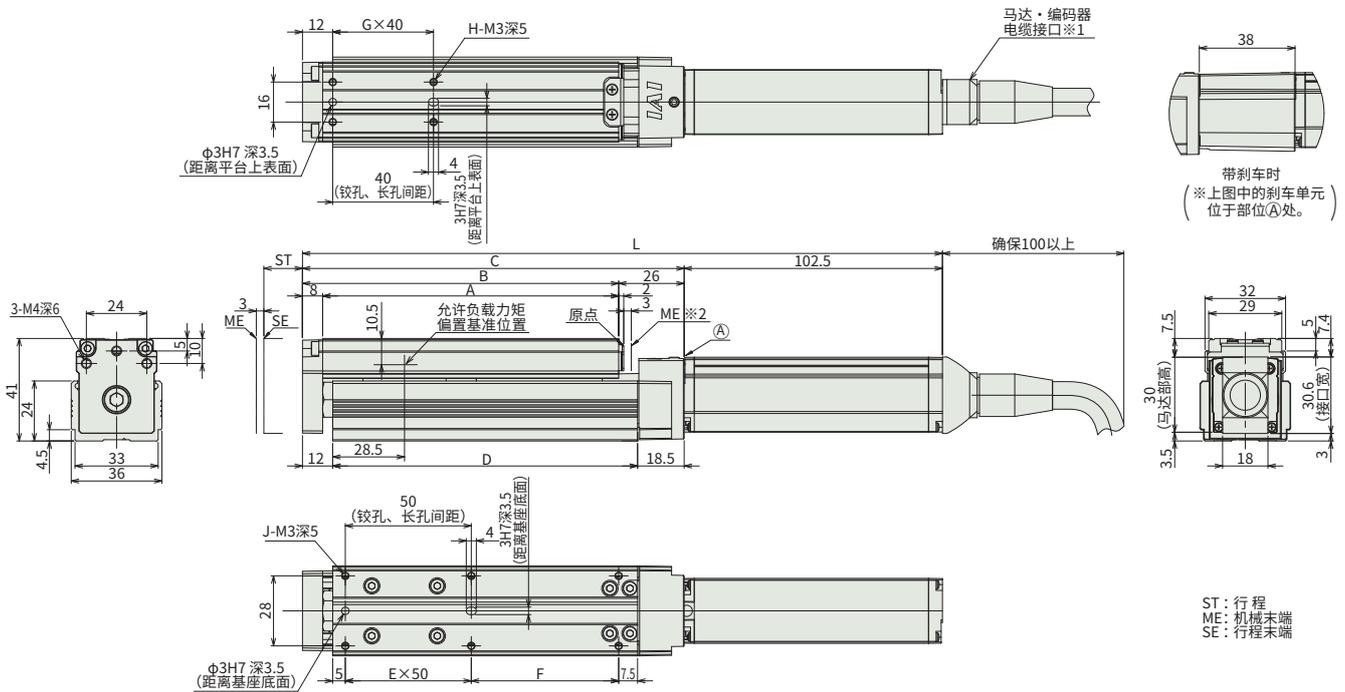
(※) 基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。
 请通过1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长在1-92页的图表确认。

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



- ※1 马达·编码器电缆直接连接到驱动轴的马达护罩。电缆的详情请参考1-269页。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到ME(机械末端), 请注意不要与周围物品产生干涉。

滑块型

拉杆型

平台型

线性伺服马达型

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS3

RCS2

■各行程尺寸·质量

※带刹车型质量增加0.1kg。

行程	20	30	40	50	60	70	80	90	100	
L	无刹车	224	234	244	254	264	274	284	294	304
	带刹车	262	272	282	292	302	312	322	332	342
A	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5	
B	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5	
C	121.5	131.5	141.5	151.5	161.5	171.5	181.5	191.5	201.5	
D	91	101	111	121	131	141	151	161	171	
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
F	28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5	
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6	
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8	
质量 (kg)	0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	

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	最大可 连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络 ※可选	最大定位点数	参考页	
				定位	脉冲串	程序				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet SSCNET III/H	512 (现场网络规格为768)	→6-51	
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—				
MCON-C/CG		8		本机型为现场网络专用控制器				—	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●		—	256	→6-29
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	—	30000	→6-193	
其他可连接机种	PSEL(→6-161)									

RCP3-TA4C

小型型 平台型 马达单元型 马达直联 本体宽 40mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目	RCP3	TA4C	I	28P					
系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	行程	适用控制器	电缆长	选项	
		I: 增量型 ※使用简易绝对单元时型号也为“1”。	28P: 脉冲伺服马达 28□尺寸	6: 6mm 4: 4mm 2: 2mm	20: 20mm 5 100: 100mm (每10mm间隔设定)	P1: PSEL P3: PCON MCON MSEL	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度	参考下述选项表	

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※垂直姿势安装时, 根据机型不同有不同的使用限制。
详细内容请参考1-345页。



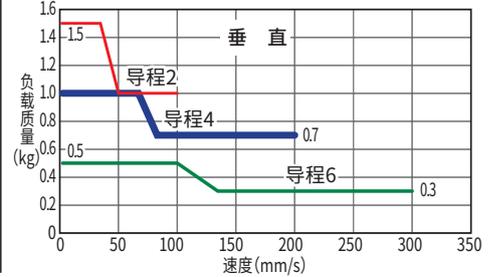
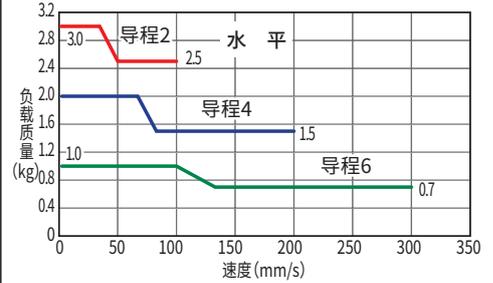
技术资料 ▶ 1-323
特规对应 ▶ 1-357



- 负载质量是以加速度0.3G(导程2及垂直使用为0.2G)条件下动作时的值。加速度的上限值即为上述值。
- 进行推压动作时请参考1-387页。

速度和负载质量的相关图

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

(注1) 移动速度上升后, 最大负载能力会下降, 敬请注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量(注1)		最大推压力 (N)	行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA4C-I-28P-6-①-②-③-④	6	~1	~0.5	25	20~100 (每10mm)
RCP3-TA4C-I-28P-4-①-②-③-④	4	~2	~1	37	
RCP3-TA4C-I-28P-2-①-②-③-④	2	~3	~1.5	75	

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※推压动作请参考1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程	
	行程	20~100 (mm)
6		300
4		200
2		100

(单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	对应
20	○
30	○
40	○
50	○
60	○
70	○
80	○
90	○
100	○

③电缆长

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

※电缆为马达·编码器一体型电缆。标准为柔性电缆。
※维护保养用电缆型号请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→2-616
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→2-616
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→2-616
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→2-616
反原点规格	NM	→2-631

驱动轴规格

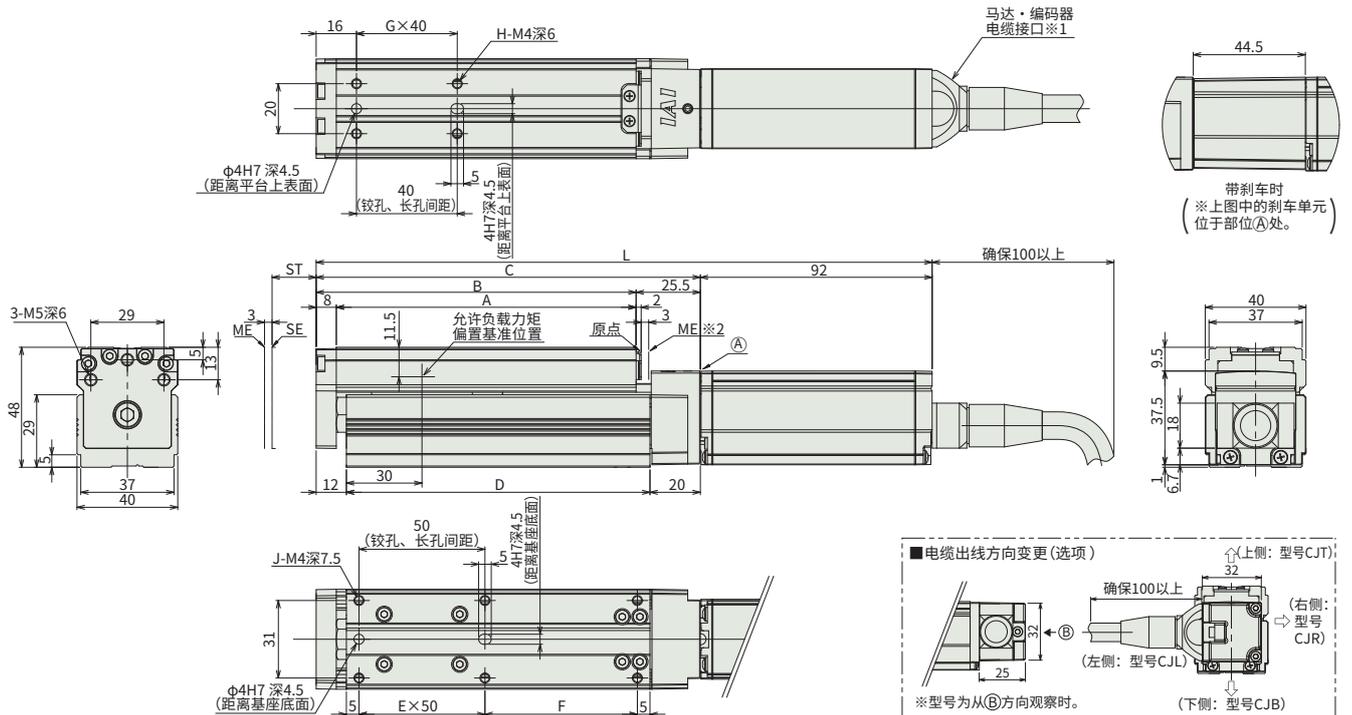
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 17.2N·m Mb: 24.5N·m Mc: 33.3N·m
动态允许负载力矩(※)	Ma: 4.98N·m Mb: 7.11N·m Mc: 9.68N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※) 基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。
请通过1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长在1-92页的图表确认。

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 马达·编码器电缆直接连接到驱动轴的马达护罩。电缆的详情请参考1-269页。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到ME(机械末端), 请注意不要与周围物品产生干涉。

ST: 行程
ME: 机械末端
SE: 行程末端

滑块型
拉杆型
平台型
线性伺服马达型

RCP6/
RCP6S
RCP3
RCA2
RCS3
RCS2

■各行程尺寸·质量

※带刹车型质量增加0.2kg。

行程	20	30	40	50	60	70	80	90	100	
L	无刹车	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5
	带刹车	259	269	279	289	299	309	319	329	339
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169	
B	97	107	117	127	137	147	157	167	177	
C	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5	
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5	
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
F	30.5	40.5	50.5	60.5	20.5	30.5	40.5	50.5	60.5	
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6	
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8	
质量 (kg)	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络 ※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—			
MCON-C/CG		8		本机型为现场网络专用控制器			注 ·PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络 ·根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。 详情请参考页确认。	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●			
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●			
其他可连接机种				PSEL (→6-161)					

RCP3-TA5C

平台型 马达单元型 马达直联 本体宽 55mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP3 - TA5C - I - 35P - [] - [] - [] - [] - []

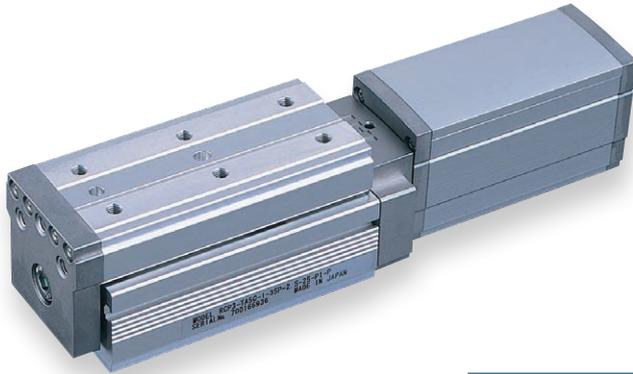
系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 导程 — 行程 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

增量型 35P: 脉冲伺服马达 10:10mm 25:25mm P1:PSEL N: 无 参考下述选项表
 ※使用简易绝对 35□尺寸 5: 5mm 5 MCON P: 1m
 单元时型号也为“I”。 2.5:2.5mm 100:100mm (每25mm间距设定) MSEL S: 3m M: 5m
 X□: 指定长度

※不附带控制器。
 ※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



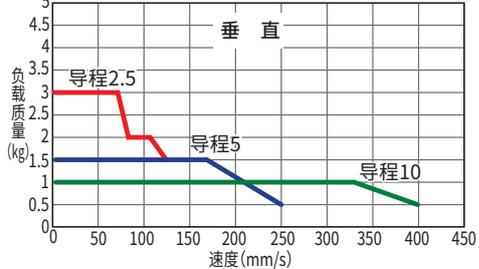
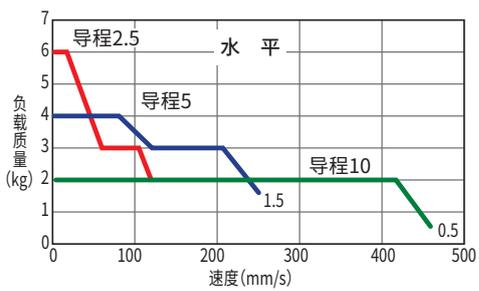
※垂直姿势安装时,根据机型不同有不同的使用限制。详细内容请参考1-345页。



技术资料 ▶ 1-323
 特规对应 ▶ 1-357

- POINT 选型注意**
- 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。
 - 水平使用与垂直使用时的最高速度不全相同,敬请注意。
 - 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。
 - 进行推压动作时请参考1-387页。

■速度和负载质量的相关图
 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 (注1)移动速度上升后,最大负载能力会下降,敬请注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量(注1)		最大推压力 (N)	行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA5C-I-35P-10-①-②-③-④	10	~2	~1	34	25~100 (每25mm)
RCP3-TA5C-I-35P-5-①-②-③-④	5	~4	~1.5	68	
RCP3-TA5C-I-35P-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 ※推压动作请参考1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程	
	25~100 (每25mm)	25~100 (每25mm)
10	465<400	
5	250	
2.5	125	

※〈〉内为垂直使用时的值 (单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	对应
25	○
50	○
75	○
100	○

③电缆长

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

※电缆为马达·编码器一体型电缆,标准为柔性电缆。
 ※维护保养用电缆型号请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
带刹车	B	→2-615
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→2-616
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→2-616
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→2-616
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→2-616
反原点规格	NM	→2-631

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
空转值	0.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
动态允许负载力矩(※)	Ma:7.56N·m Mb:10.8N·m Mc:16.6N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※)基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请通过1-328页确认行走寿命。
 允许负载力矩方向、负载伸出长在1-92页的图表确认。

RCP3-TA6C

平台型 马达单元型 马达直联 本体宽 65mm 24V 脉冲伺服马达

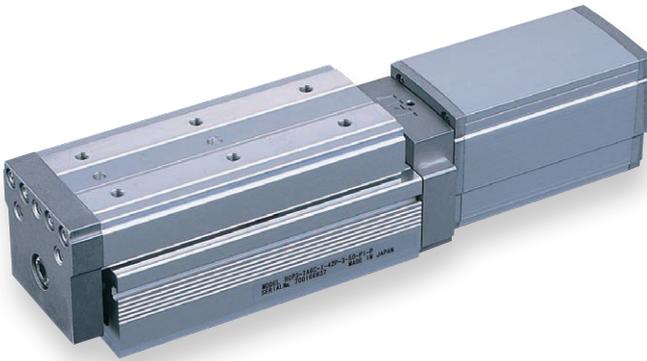
■型号项目 RCP3 - TA6C - I - 42P - [] - [] - [] - [] - []

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

I:增量型 42P:脉冲伺服马达 12:12mm 25:25mm P1:PSEL N:无 参考下述选项表
 ※使用简易绝对 42□尺寸 6:6mm 5 MCON P:1m
 单元时型号也为“I”。 3:3mm 150:150mm (每25mm间距设定) MSEL S:3m M:5m
 ※不附带控制器。 X□□:指定长度
 ※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



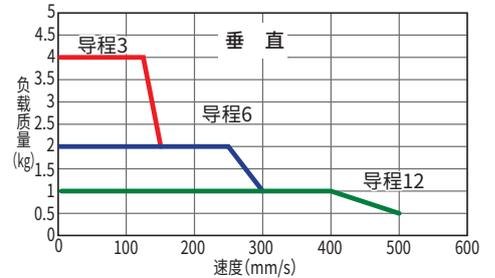
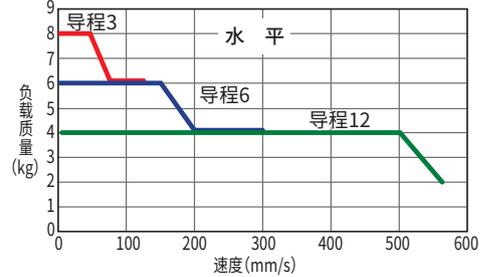
※垂直姿势安装时,根据机型不同有不同的使用限制。详细内容请参考1-345页。



技术资料 ▶ 1-323
特规对应 ▶ 1-357

- POINT** 选型注意
- 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。
 - 水平使用与垂直使用时的最高速度不全相同,敬请注意。
 - 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。
 - 进行推压动作时请参考1-387页。

■速度和负载质量的相关图
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

(注1)移动速度上升后,最大负载能力会下降,敬请注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量(注1)		最大推压力 (N)	行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA6C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~4	~1	60	25~150 (每25mm)
RCP3-TA6C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~6	~2	110	
RCP3-TA6C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~8	~4	189	

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※推压动作请参考1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程	25~150 (每25mm)
	12	560
6	300	
3	150	

※〈 〉内为垂直使用时的值 (单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	对应
25	○
50	○
75	○
100	○
125	○
150	○

③电缆长

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

※电缆为马达·编码器一体型电缆,标准为柔性电缆。
※维护保养用电缆型号请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
带刹车	B	→2-615
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→2-616
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→2-616
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→2-616
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→2-616
反原点规格	NM	→2-631

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
空转值	0.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m
动态允许负载力矩(※)	Ma:8.52N·m Mb:12.2N·m Mc:21.5N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※)基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请通过1-328页确认行走寿命。
允许负载力矩方向、负载伸出长在1-92页的图表确认。

RCP3-TA7C

平台型 马达单元型 马达直联 本体宽 75mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP3 - TA7C - I - 42P - [] - [] - [] - [] - []

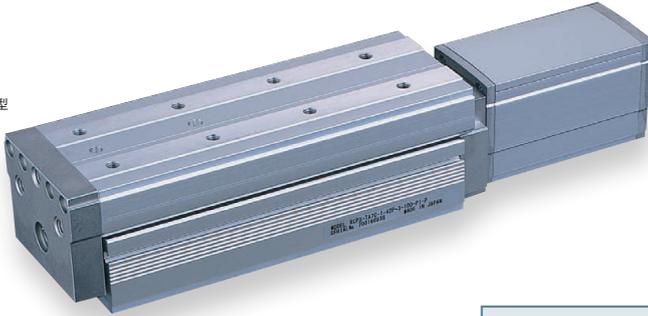
系列 类型 编码器种类 马达种类 导程 行程 适用控制器 电缆长 选项

I:增量型 42P:脉冲伺服马达 12:12mm 25:25mm P1:PSEL N:无 参考下述选项表
 ※使用简易绝对 42□尺寸 6:6mm 3:3mm 200:200mm MCON P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度
 ※单元型号也为“I”。 (每25mm间距设定) MSEL

※不附带控制器。
 ※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



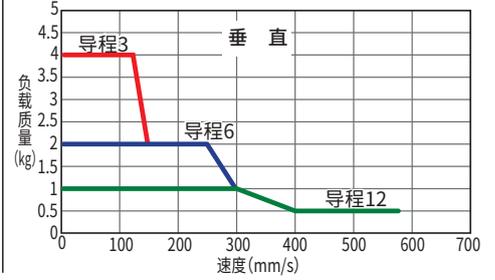
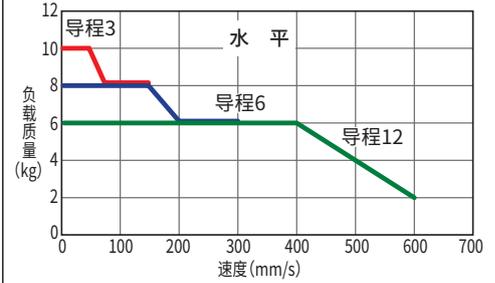
※垂直姿势安装时,根据机型不同有不同的使用限制。详细内容请参考1-345页。



技术资料 ▶ 1-323
 特规对应 ▶ 1-357

- POINT 选型注意**
- 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。
 - 水平使用与垂直使用时的最高速度不全相同,敬请注意。
 - 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。
 - 进行推压动作时请参考1-387页。

■速度和负载质量的相关图
 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

(注1)移动速度上升后,最大负载能力会下降,敬请注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量(注1)		最大推压力 (N)	行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~1	60	25~200 (每25mm)
RCP3-TA7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	110	
RCP3-TA7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~10	~4	189	

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※推压动作请参考1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程	25~200 (每25mm)
	12	600<580>
6	300	
3	150	

※<>内为垂直使用时的值 (单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	对应
25	○
50	○
75	○
100	○
125	○
150	○
175	○
200	○

③电缆长

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

※电缆为马达·编码器一体型电缆,标准为柔性电缆。
 ※维护保养用电缆型号请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
带刹车	B	→2-615
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→2-616
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→2-616
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→2-616
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→2-616
反原点规格	NM	→2-631

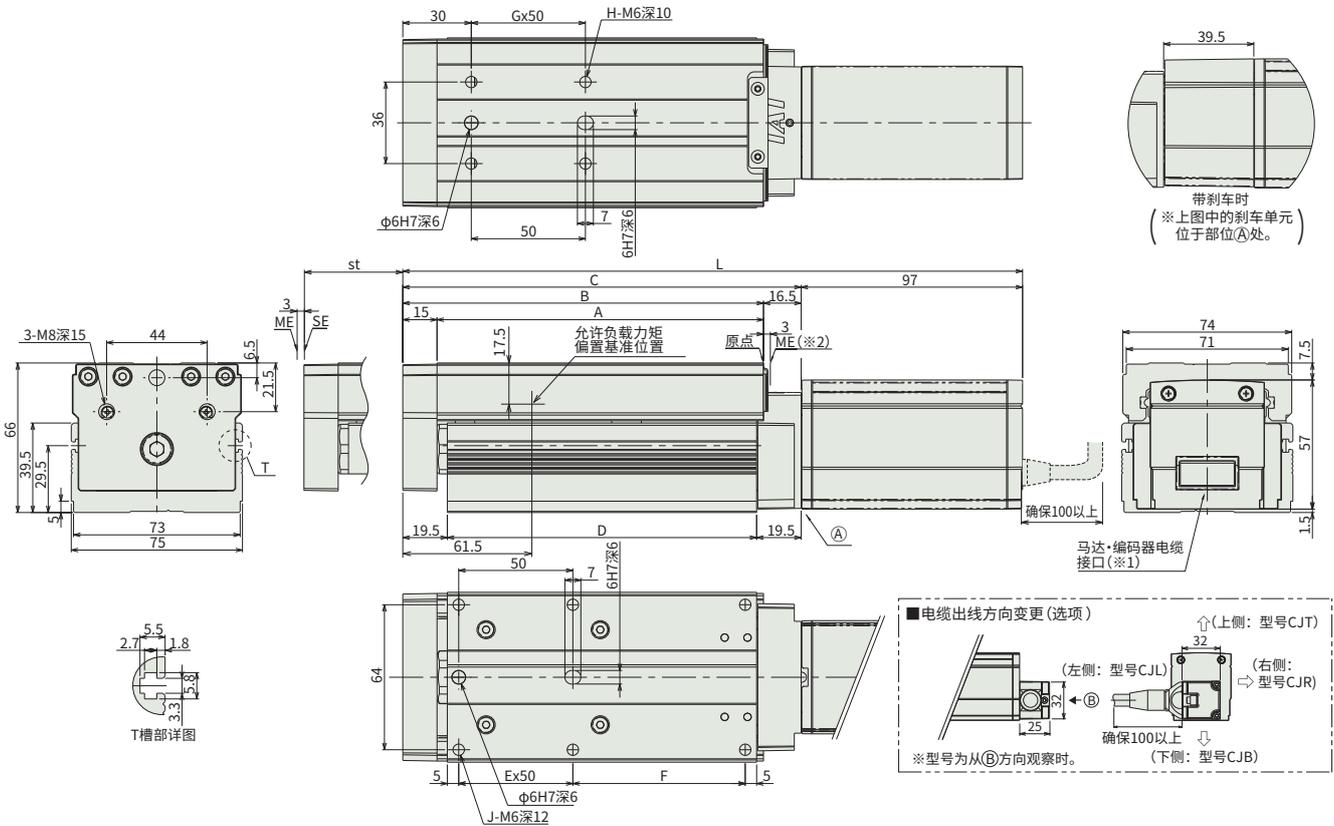
驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
材质:铝	表面白色耐蚀铝处理
静态允许负载力矩	Ma:42.6N·m Mb:60.8N·m Mc:123.2N·m
动态允许负载力矩(※)	Ma:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:33.7N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※)基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请通过1-328页确认行走寿命。
 允许负载力矩方向、负载伸出长请在1-92页的图表确认。

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



- (※1) 马达·编码器电缆为一体型电缆。(电缆的详情请参考1-269页。)
- (※2) 原点复位时滑块会一直移动到机械末端(ME), 请注意不要与周围物品产生干涉。
ME:机械末端
SE:行程末端

■各行程尺寸·质量

※带刹车型质量增加0.4kg。

行程	25	50	75	100	125	150	175	200
L	无刹车	246.5	271.5	296.5	321.5	346.5	371.5	421.5
	带刹车	286	311	336	361	386	411	461
A	118	143	168	193	218	243	268	293
B	133	158	183	208	233	258	283	308
C	149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
E	1	1	2	2	3	3	4	4
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	6	6	8	8	10	10	12	12
质量 (kg)	2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6

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。

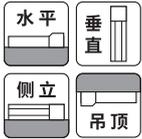
名称	外观	最大可 连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络 ※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (现场网络规格为768)	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—	CompoNet	64	→6-67
MCON-C/CG		8		本机型为现场网络专用控制器			CompoNet	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●	注 ·PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络 ·根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。 详情请参考页确认。	256	→6-29
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	CompoNet	30000	→6-193
其他可连接机种				PSEL (→6-161)					

RCP3-TA3R

小型型
平台型
马达单元型
马达折返
本体宽 36mm
24V 脉冲伺服马达

■型号项目	RCP3	TA3R	I	20P					
	系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	行程	适用控制器	电缆长	选项
			I:增量型 ※使用简易绝对单元时型号也为“1”。	20P: 脉冲伺服马达 20□尺寸	6: 6mm 4: 4mm 2: 2mm	20: 20mm 5 100: 100mm (每10mm间距设定)	P1:PSEL P3:PCON MCON MSEL	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□: 指定长度	参考下述选项表 ※马达折返方向必须在ML/MR中择一记入型号。

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※垂直姿势安装时,根据机型不同有不同的使用限制。详细内容请参考1-345页。



上图为马达左折返规格 (ML)。

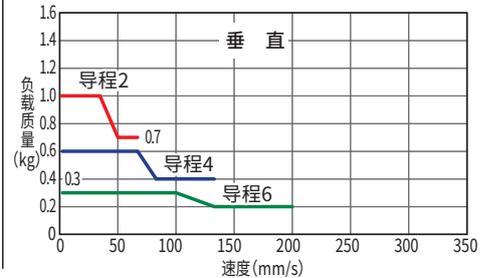
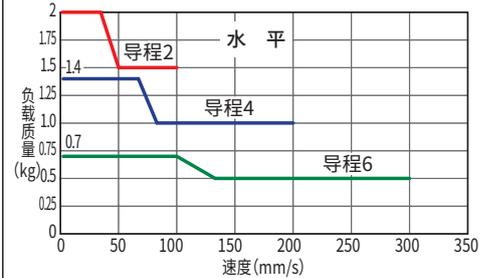
技术资料 ▶ 1-323
特规对应 ▶ 1-357



- (1) 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。加速度的上限值即为上述值。
- (2) 进行推压动作时请参考1-387页。

速度和负载质量的相关图

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

(注1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,敬请注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量(注1)		最大推压力 (N)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-TA3R-I-20P-6-①-②-③-④	6	~0.7	~0.3	15	±0.02	20~100 (每10mm)
RCP3-TA3R-I-20P-4-①-②-③-④	4	~1.4	~0.6	22		
RCP3-TA3R-I-20P-2-①-②-③-④	2	~2	~1	45		

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※推压动作请参考1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程 (mm)	
	20~100 (mm)	300<200>
6	300<200>	
4	200<133>	
2	100<67>	

※<>内为垂直使用时的值 (单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	对应
20	○
30	○
40	○
50	○
60	○
70	○
80	○
90	○
100	○

③电缆长

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

※电缆为马达·编码器一体型电缆。标准为柔性电缆。
※维护保养用电缆型号请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
马达左折返规格	ML	→2-627
马达右折返规格	MR	→2-627
反原点规格	NM	→2-631

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
空转值	0.1mm以下
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 8.33N·m Mb: 11.9N·m Mc: 13.3N·m
动态允许负载力矩(※)	Ma: 3.82N·m Mb: 5.45N·m Mc: 6.10N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※) 基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请通过1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长在1-92页的图表确认。

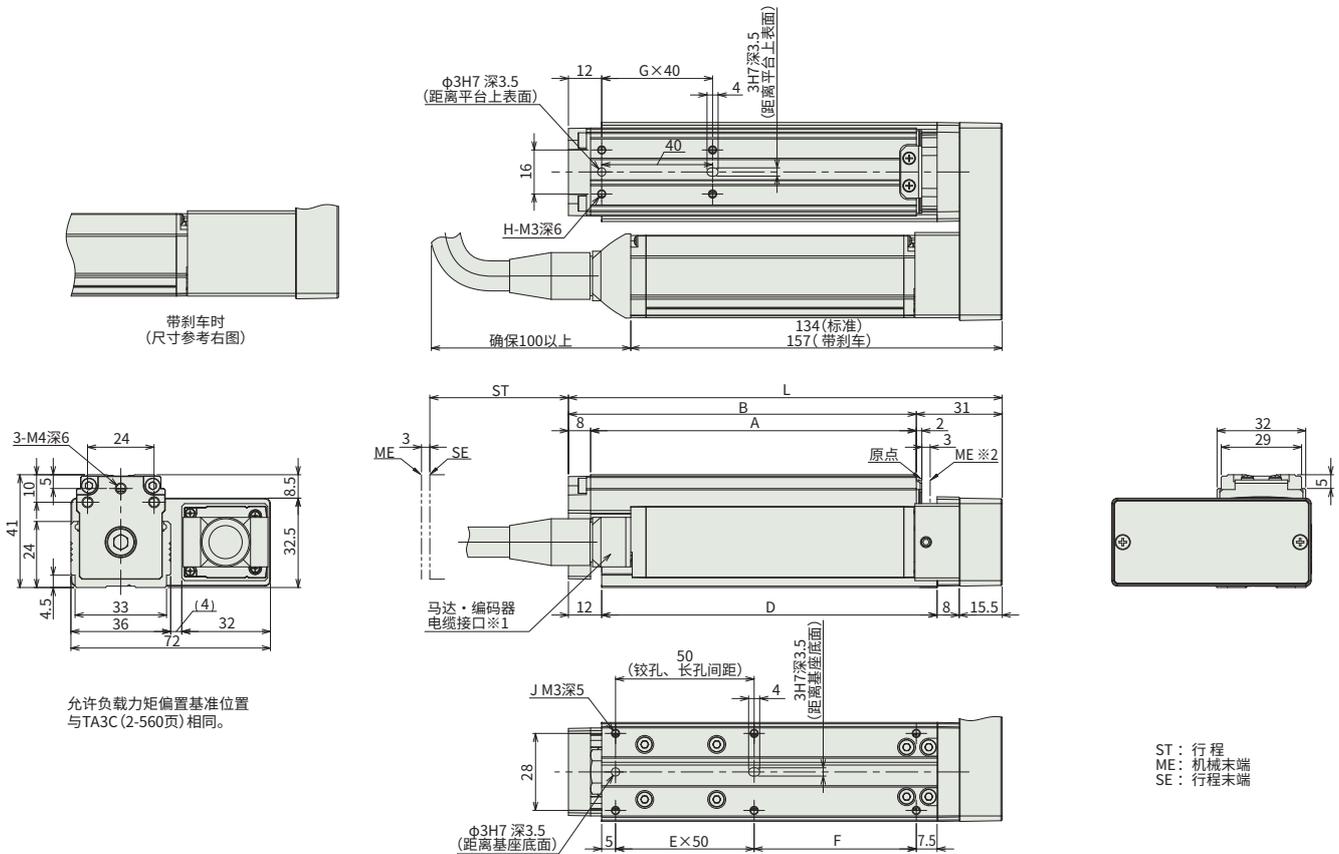
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※下图为马达左折返规格的图纸。



- ※1 马达·编码器电缆直接连接到驱动轴的马达护套。
电缆的详情请参考1-269页。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到ME(机械末端), 请注意不要与周围物品产生干涉。

■各行程尺寸·质量

※带刹车型质量增加0.1kg。

行程	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	126.5	136.5	146.5	156.5	166.5	176.5	186.5	196.5	206.5
A	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5
B	95.5	105.5	115.5	125.5	135.5	145.5	155.5	165.5	175.5
D	91	101	111	121	131	141	151	161	171
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
质量(kg)	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7

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	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络 ※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	DeviceNet MECHATROLINK CC-Link EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—			
MCON-C/CG		8		本机为现场网络专用控制器			注 ·PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络 ·根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。 详情请参考参考页确认。	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●			
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●			
其他可连接机种				PSEL(→6-161)					

RCP3-TA4R

小型型

平台型

马达单元型

马达折返

本体宽
40mm

24V
脉冲伺服
马达

■型号项目 RCP3 - TA4R - I - 28P - □ - □ - □ - □ - □

系列 类型 编码器种类 马达种类 导程 行程 适用控制器 电缆长 选项

I:增量型 28P:脉冲伺服马达 6:6mm 20:20mm P1:PSEL N:无
※使用简易绝对 28□尺寸 4:4mm 5 P:1m 参考下述选项表
单元时型号也为“1”。 2:2mm 100:100mm (每10mm间隔设定) MCON S:3m ※马达折返方向必须在
MSEL M:5m ML/MR中择一记入
X□□:指定长度

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※垂直姿势安装时,根据机型不同有不同的使用限制。详细内容请参考1-345页。



上图为TA3R 马达左折返规格 (ML)。

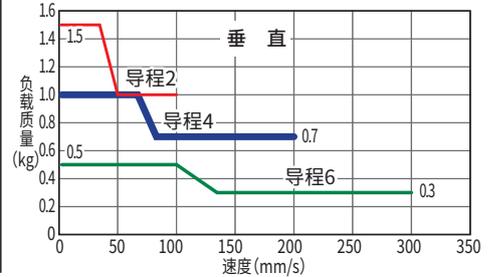
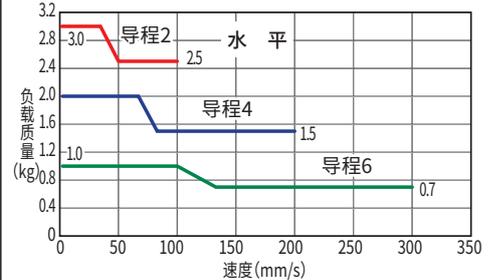
技术资料 ▶ 1-323
特规对应 ▶ 1-357



- (1) 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。加速度的上限值即为上述值。
- (2) 进行推压动作时请参考1-387页。

速度和负载质量的相关图

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

(注1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,敬请注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量(注1)		最大推压力 (N)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-TA4R-I-28P-6-①-②-③-④	6	~1	~0.5	25	±0.02	20~100 (每10mm)
RCP3-TA4R-I-28P-4-①-②-③-④	4	~2	~1	37		
RCP3-TA4R-I-28P-2-①-②-③-④	2	~3	~1.5	75		

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※推压动作请参考1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程 (mm)	
	20~100	20~100 (mm)
6	300	
4	200	
2	100	

(单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	对应
20	○
30	○
40	○
50	○
60	○
70	○
80	○
90	○
100	○

③电缆长

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

※电缆为马达·编码器一体型电缆。标准为柔性电缆。
※维护保养用电缆型号请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→2-616
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→2-616
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→2-616
马达左折返规格	ML	→2-627
马达右折返规格	MR	→2-627
反原点规格	NM	→2-631

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ6mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma:17.2N·m Mb:24.5N·m Mc:33.3N·m
动态允许负载力矩(※)	Ma:4.98N·m Mb:7.11N·m Mc:9.68N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※) 基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请通过1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长在1-92页的图表确认。

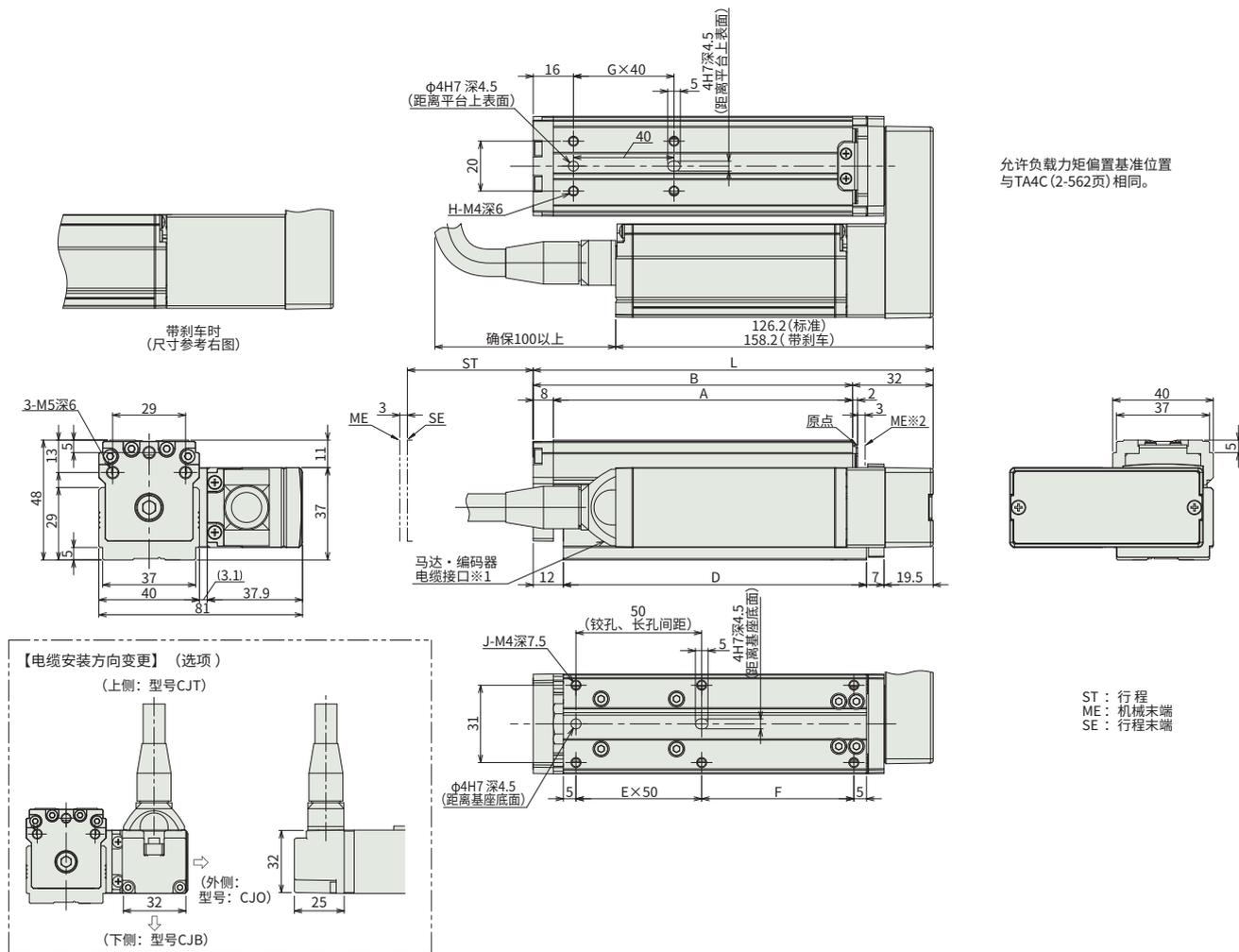
尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※下图为马达左折返规格的图纸。



允许负载力矩位置基准位置与TA4C(2-562页)相同。

ST: 行程
ME: 机械末端
SE: 行程末端

- ※1 马达·编码器电缆直接连接到驱动轴的马达护罩。电缆的详情请参考1-269页。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到ME(机械末端), 请注意不要与周围物品产生干涉。

■各行程尺寸·质量

※带刹车型质量增加0.2kg。

行程	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	89	99	109	119	129	139	149	159	169
B	97	107	117	127	137	147	157	167	177
D	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
E	1	1	1	1	2	2	2	2	2
F	30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5
G	1	1	1	1	2	2	2	2	2
H	4	4	4	4	6	6	6	6	6
J	6	6	6	6	8	8	8	8	8
质量(kg)	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1.0	1.0

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络 ※可选	最大定位点数	参考页	
				定位	脉冲串	程序				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet SSCNET III/H	512 (现场网络规格为768)	→6-51	
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—				
MCON-C/CG		8		本机为现场网络专用控制器				—	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●		—	256	→6-29
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	—	30000	→6-193	
其他可连接机种				PSEL(→6-161)						

滑块型

拉杆型

平台型

线性伺服马达型

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS3

RCS2

RCP3-TA5R

平台型 马达单元型 马达折返 本体宽 55mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP3 - TA5R - I - 35P - [] - [] - [] - [] - []

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

I:增量型
※使用简易绝对单元时型号也为“I”。

35P: 脉冲伺服马达
35□尺寸

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

25:25mm
S
100:100mm
(每25mm间距设定)

P1:PSEL
P3:PCON
MCON
MSEL

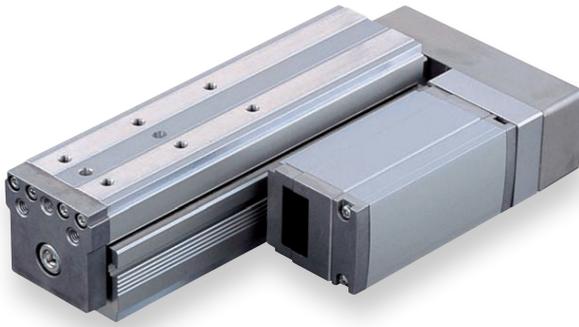
N: 无
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□□: 指定长度

参考下述选项表
※马达折返方向必须在ML/MR中择一记入型号。

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※垂直姿势安装时,根据机型不同有不同的使用限制。详细内容请参考1-345页。

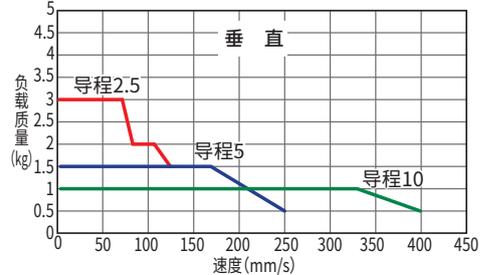
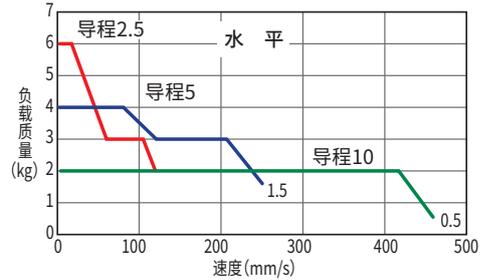


技术资料 ▶ 1-323
特规对应 ▶ 1-357

- POINT** 选型注意
- (1) RCP3系列采用了脉冲伺服马达,随速度提高,其负载能力会下降。请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。
 - (2) 水平使用与垂直使用时的最高速度不全相同,敬请注意。
 - (3) 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。
 - (4) 进行推压动作时请参考1-387页。

速度和负载质量的相关图

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



驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	导程 (mm)	最大负载质量		最大推压力 (N)	行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA5R-I-35P-10-①-②-③-④	10	~2	~1	34	25~100 (每25mm)
RCP3-TA5R-I-35P-5-①-②-③-④	5	~4	~1.5	68	
RCP3-TA5R-I-35P-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 ※推压动作请参考1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程	
	行程	25~100 (每25mm)
10		465<400>
5		250
2.5		125

※()内为垂直使用时的值 (单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	对应
25	○
50	○
75	○
100	○

③电缆长

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

※电缆为马达·编码器一体型电缆,标准为柔性电缆。
※维护保养用电缆型号请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→2-616
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→2-616
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→2-616
马达左折返规格	ML	→2-627
马达右折返规格	MR	→2-627
反原点规格	NM	→2-631

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
空转值	0.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma:25.5N·m Mb:36.5N·m Mc:56.1N·m
动态允许负载力矩(※)	Ma:7.56N·m Mb:10.8N·m Mc:16.6N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※)基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请通过1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长在1-92页的图表确认。

RCP3-TA6R

平台型 马达单元型 马达折返 本体宽 65mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP3 - TA6R - I - 42P - □ - □ - □ - □ - □

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

I:增量型
※使用简易绝对单元时型号也为“I”。

42P:脉冲伺服马达
42□尺寸

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

25:25mm
S
150:150mm
(每25mm间距设定)

P1:PSEL
P3:PCON
MCON
MSEL

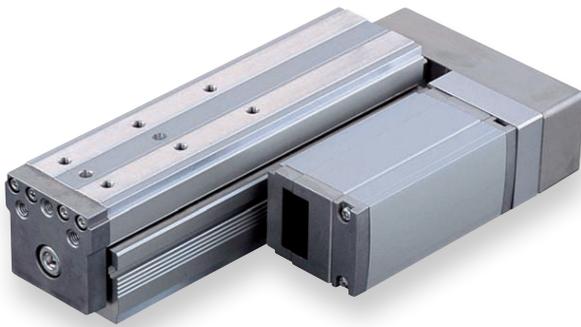
N:无
P:1m
S:3m
M:5m
X□□:指定长度

参考下述选项表
※马达折返方向必须在ML/MR中择一记入型号。

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※垂直姿势安装时,根据机型不同有不同的使用限制。
详细内容请参考1-345页。



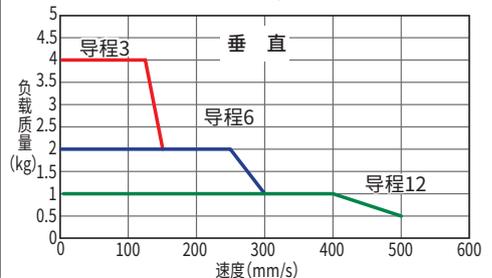
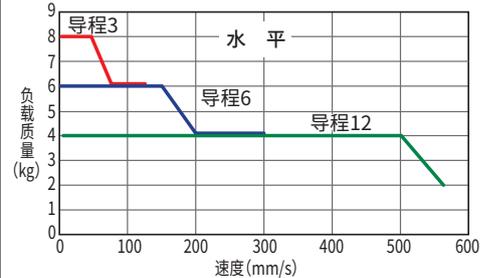
技术资料 ▶ 1-323
特规对应 ▶ 1-357



- (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) 水平使用与垂直使用时的最高速度不全相同,敬请注意。
- (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1-387页。

速度和负载质量的相关图

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。



型号	导程 (mm)	最大负载质量		最大推压力 (N)	行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCP3-TA6R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~4	~1	60	25~150 (每25mm)
RCP3-TA6R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~6	~2	110	
RCP3-TA6R-I-42P-3-①-②-③-④	3	~8	~4	189	

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※推压动作请参考1-387页。

行程与最高速度

导程	行程	25~150 (每25mm)
12		560<500
6		300
3		150

※()内为垂直使用时的值 (单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	对应
25	○
50	○
75	○
100	○
125	○
150	○

③电缆长

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

※电缆为马达·编码器一体型电缆,标准为柔性电缆。
※维护保养用电缆型号请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→2-616
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→2-616
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→2-616
马达左折返规格	ML	→2-627
马达右折返规格	MR	→2-627
反原点规格	NM	→2-631

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
空转值	0.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma:29.4N·m Mb:42.0N·m Mc:74.1N·m
动态允许负载力矩(※)	Ma:8.52N·m Mb:12.2N·m Mc:21.5N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※)基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请通过1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长在1-92页的图表确认。

尺寸图

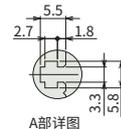
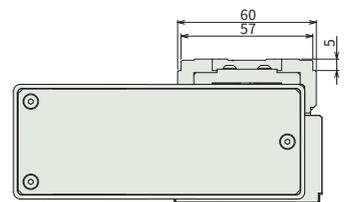
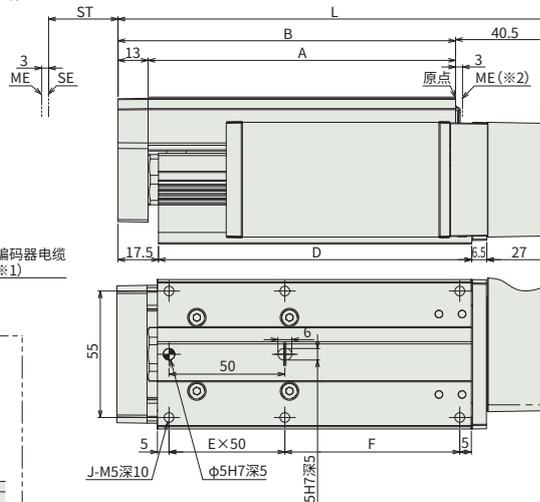
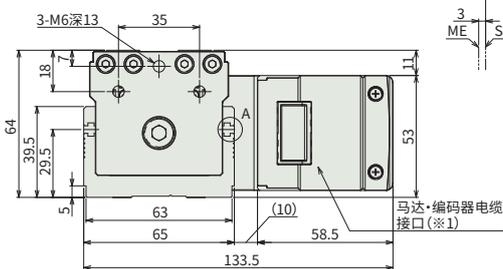
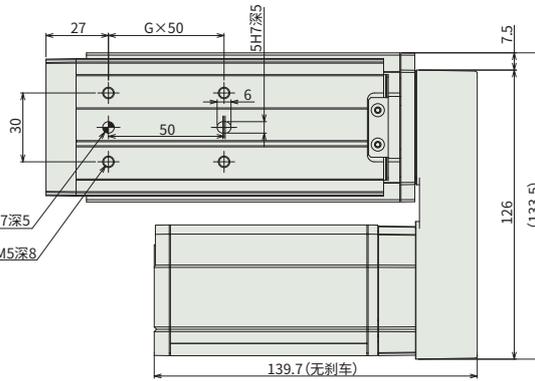
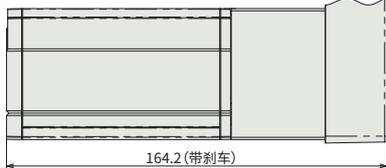
CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



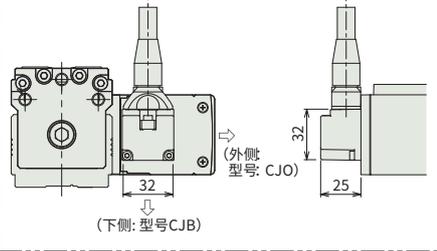
※行程25 带刹车机型,其马达单元比平台端面伸出更长,敬请注意。

带刹车时



【电缆安装方向变更】(选项)

(上侧: 型号CJT)



(下侧: 型号CJB)

允许负载力矩偏差基准位置与TA6C(2-566页)相同。

(※1) 马达·编码器电缆为一体型电缆。(参考1-269页)

(※2) 原点复位时滑块会一直移动到机械末端(ME), 请注意不要与周围物品产生干涉。

ME: 机械末端

SE: 行程末端

■各行程尺寸·质量

※带刹车型质量增加0.4kg。

行程	25	50	75	100	125	150
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
A	108	133	158	183	208	233
B	121	146	171	196	221	246
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
E	1	1	2	2	3	3
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3
H	4	4	6	6	8	8
J	6	6	8	8	10	10
质量(kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1

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	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络 ※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	DeviceNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	512 (现场网络规格为768)	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—			
MCON-C/CG		8		本机型为现场网络专用控制器			注 ·PCON-CYB/PLB/POB 不支持现场网络 ·根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。 详情请参阅确认。	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●			
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	30000	→6-193	
其他可连接机种				PSEL(→6-161)					

RCP3-TA7R

平台型 马达单元型 马达折返 本体宽 75mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP3 - TA7R - I - 42P - □ - □ - □ - □ - □

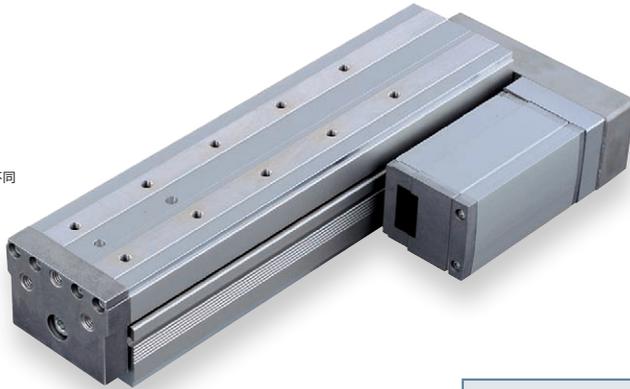
系列 - 类型 - 编码器种类 - 马达种类 - 导程 - 行程 - 适用控制器 - 电缆长 - 选项

I:增量型 42P:脉冲伺服马达 12:12mm 25:25mm P1:PSEL N:无 参考下述选项表
 ※使用简易绝对单元时型号也为“I”。 42□尺寸 6:6mm 5 P:1m ※马达折返方向必须在ML/MR中择一记入型号。
 3:3mm 200:200mm (每25mm间距设定) MCON M:5m
 MSEL X□□:指定长度

※不附带控制器。
 ※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※垂直姿势安装时,根据机型不同有不同的使用限制。详细内容请参考1-345页。

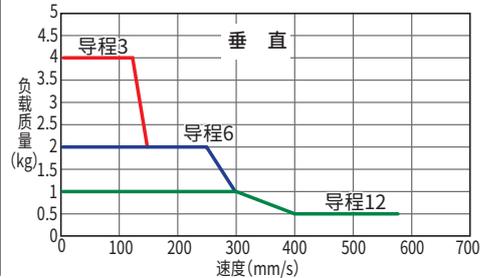
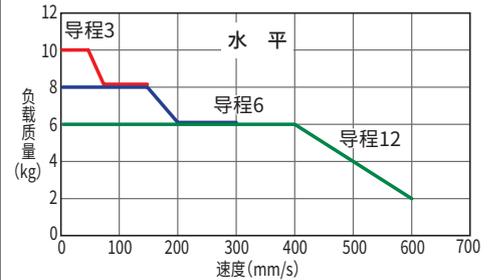


技术资料 ▶ 1-323
 特规对应 ▶ 1-357

- POINT 选型注意**
- 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。
 - 水平使用与垂直使用时的最高速度不全相同,敬请注意。
 - 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。
 - 进行推压动作时请参考1-387页。

速度和负载质量的相关图

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



驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)		最大推压力 (N)	行程 (mm)
		水平	垂直		
RCP3-TA7R-I-42P-12-①-②-③-④	12	~6	~1	60	25~200 (每25mm)
RCP3-TA7R-I-42P-6-①-②-③-④	6	~8	~2	110	
RCP3-TA7R-I-42P-3-①-②-③-④	3	~10	~4	189	

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※推压动作请参考1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程	
	行程	25~200 (每25mm)
12	600	<580
6	300	
3	150	

※()内为垂直使用时的值 (单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	对应
25	○
50	○
75	○
100	○
125	○
150	○
175	○
200	○

③电缆长

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

※电缆为马达·编码器一体型电缆,标准为柔性电缆。
 ※维护保养用电缆型号请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→2-616
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→2-616
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→2-616
马达左折返规格	ML	→2-627
马达右折返规格	MR	→2-627
反原点规格	NM	→2-631

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
空转值	0.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma:42.6N·m Mb:60.8N·m Mc:123.2N·m
动态允许负载力矩(※)	Ma:11.6N·m Mb:16.6N·m Mc:33.7N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※)基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请通过1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长在1-92页的图表确认。

尺寸图

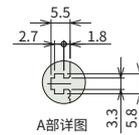
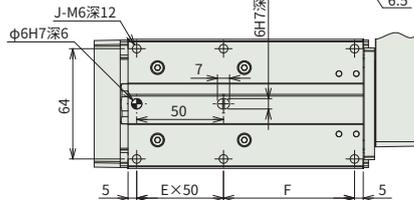
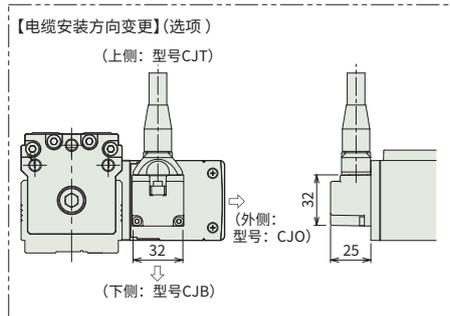
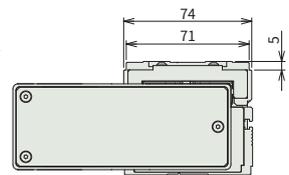
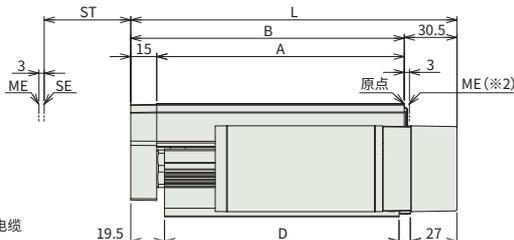
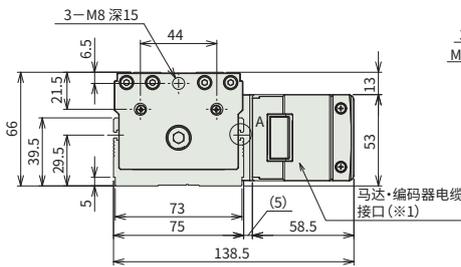
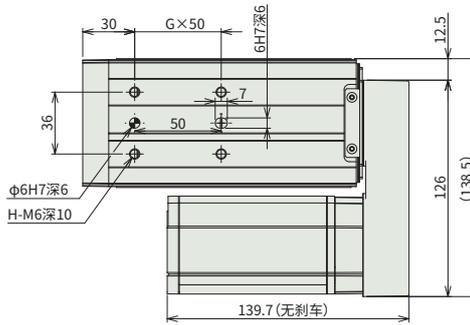
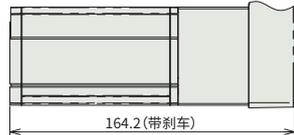
CAD图纸可以在IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※行程25带刹车机型,其马达单元比平台端面伸出更长,敬请注意。

带刹车时



允许负载力矩偏置基准位置与TATC (2-568页) 相同。

- (※1) 马达·编码器电缆为一体型电缆。(参考1-269页)
- (※2) 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME), 请注意不要与周围物品产生干涉。
ME: 机械末端
SE: 行程末端

■各行程尺寸·质量

※带刹车机型质量增加0.4kg。

行程	25	50	75	100	125	150	175	200
L	163.5	188.5	213.5	238.5	263.5	288.5	313.5	338.5
A	118	143	168	193	218	243	268	293
B	133	158	183	208	233	258	283	308
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
E	1	1	2	2	3	3	4	4
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	6	6	8	8	10	10	12	12
质量 (kg)	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络 ※可选	最大定位点数	参考页	
				定位	脉冲串	程序				
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet SSCNET III/H	512 (现场网络规格为768)	→6-51	
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—				64
MCON-C/CG		8		本机型为现场网络专用控制器				—	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●		—	256	→6-29
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	—	30000	→6-193	
其他可连接机种				PSEL (→6-161)						