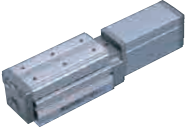
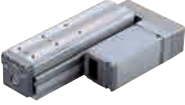


RCP3

脉冲马达

RCP3	平台	RCP3-TA3C	3-447	
		RCP3-TA4C	3-451	
		RCP3-TA5C	3-455	
		RCP3-TA6C	3-459	
		RCP3-TA7C	3-463	
		RCP3-TA3R	3-467	
	平台 【折返型】	RCP3-TA4R	3-471	
		RCP3-TA5R	3-475	
		RCP3-TA6R	3-479	
		RCP3-TA7R	3-483	

RCP3-TA3C

细小型

平台

马达直联

本体宽
40mm

24V
脉冲
马达

型号项目

RCP3		TA3C		I		20P						
系列	类型	编码器种类 增量型	马达种类 脉冲马达 20□尺寸	导程 6 6mm 4 4mm 2 2mm	行程 20 ? 20mm ? 100 100mm (每10mm间距设定)		适用控制器 P3 PCON MCON MSEL P5 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	



RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

行程阵容

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

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
反原点规格	NM	3-573

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
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)	○	○
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	○
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	○
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	○
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	○
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	○

(注) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。



- (1) “主要规格”中的负载质量用最大值表示。详细内容请参考“不同速度·加速度下的负载质量表”。
- (2) 用于推压动作时，请参考“推压力与电流限制值的关系图”。推压力数值为参考值。注意事项请参考1-269页。
- (3) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“1”。
- (4) 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。
- (5) 请将负载伸出长设定在动态允许负载力矩的范围内。

主要规格

项目		内容			
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	6	4	2	
水平	负载质量	最大负载质量 (kg)	0.7	1.4	2
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		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)	0.3	0.6	1
		最高速度 (mm/s)	200	133	67
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		额定加减速 (G)	0.2	0.2	0.2
		最大加减速 (G)	0.2	0.2	0.2
推压	最大推压力 (N)	15	22	45	
	推压最高速度 (mm/s)	20	20	20	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车			
	刹车保持力 (kgf)	0.3	0.6	1	
行程	最小行程 (mm)	20	20	20	
	最大行程 (mm)	100	100	100	
	行程间距 (mm)	10	10	10	

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
底座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
线性导轨	直动无限循环型
静态允许负载力矩	Ma:8N·m
	Mb:11N·m
	Mc:13N·m
动态允许负载力矩 (注1)	Ma:3N·m
	Mb:5N·m
	Mc:6N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲马达
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1) 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。请参照1-180页确认行走寿命。

■平台型力矩方向



不同速度·加速度下的负载质量表

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

导程6

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
100	0.7	0.3
200	0.5	0.2
300	0.5	

导程4

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
67	1.4	0.6
133	1	0.4
200	1	

导程2

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
33	2	1
67	1.5	0.7
100	1.5	

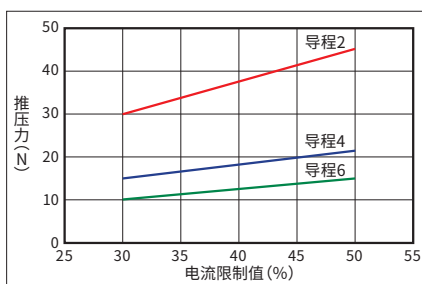
行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

(注) < > 内为垂直使用时的值。

推压力与电流限制值的关系图



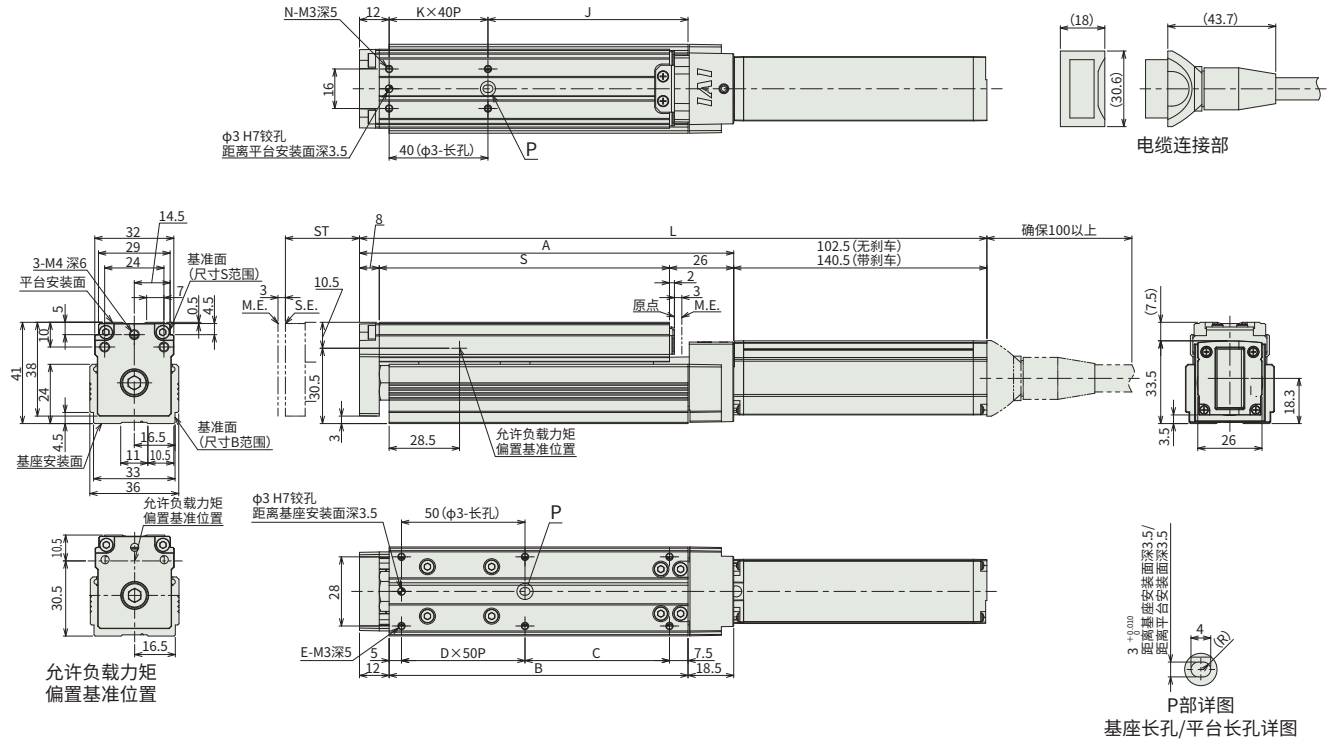
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

(注) 马达·编码器电缆直接连接到驱动轴的马达盖板上接口。
详细内容请参考1-101页。
(注) 进行原点复位时,平台会移动至M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。



RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

各行程尺寸

行程	行程尺寸									
	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	121.5	131.5	141.5	151.5	161.5	171.5	181.5	191.5	201.5	
B	91	101	111	121	131	141	151	161	171	
C	28.5	38.5	48.5	58.5	18.5	28.5	38.5	48.5	58.5	
D	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
E	6	6	6	6	8	8	8	8	8	
J	51	61	71	81	51	61	71	81	91	
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2	
N	4	4	4	4	6	6	6	6	6	
S	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5	

各行程质量

质量 (kg)	行程质量									
	20	30	40	50	60	70	80	90	100	
质量 (kg)	无刹车	0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7
	带刹车	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8

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
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	256	7-117
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	7-257	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (现场网络规格为768)	7-137	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	7-153	
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。

RCP3-TA4C

细小型

平台

马达
直联本体宽
40
mm24V
脉冲
马达

■ 型号项目

RCP3	-	TA4C	-	I	-	28P	-		-		-		-		-		-	
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 脉冲马达 28□尺寸		导程 6 6mm 4 4mm 2 2mm		行程 20 ? 20mm ? 100 100mm (每10mm间距设定)		适用控制器 P3 PCON MCON MSEL P5 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		

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

行程阵容

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

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	3-561
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	3-561
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	3-561
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	3-561
反原点规格	NM	3-573

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
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)	○	○
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	○
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	○
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	○
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	○
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	○

(注) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。



- (1) “主要规格”中的负载质量用最大值表示。详细内容请参考“不同速度·加速度下的负载质量表”。
- (2) 用于推压动作时，请参考“推压力与电流限制值的关系图”。推压力数值为参考值。注意事项请参考1-269页。
- (3) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“1”。
- (4) 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。
- (5) 请将负载伸出长设定在动态允许负载力矩的范围内。

主要规格

项目		内容		
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	6	4	2
水平	负载质量	最大负载质量 (kg)	1	2
		最高速度 (mm/s)	300	200
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	8	5
		额定加减速 (G)	0.3	0.3
		最大加减速 (G)	0.3	0.2
垂直	负载质量	最大负载质量 (kg)	0.5	1
		最高速度 (mm/s)	300	200
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	8	5
		额定加减速 (G)	0.2	0.2
		最大加减速 (G)	0.2	0.2
推压	最大推压力 (N)	25	37	
	推压最高速度 (mm/s)	20	20	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车		
	刹车保持力 (kgf)	0.5	1	
行程	最小行程 (mm)	20	20	
	最大行程 (mm)	100	100	
	行程间距 (mm)	10	10	

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
底座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
线性导轨	直动无限循环型
静态允许负载力矩	Ma:17N·m
	Mb:24N·m
	Mc:33N·m
动态允许负载力矩 (注1)	Ma:4N·m
	Mb:7N·m
	Mc:9N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲马达
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1) 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。请参考1-180页确认行走寿命。

■平台型力矩方向



不同速度·加速度下的负载质量表

负载质量单位为kg。

导程6

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
100	1	0.5
300	0.7	0.3

导程4

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
67	2	1
200	1.5	0.7

导程2

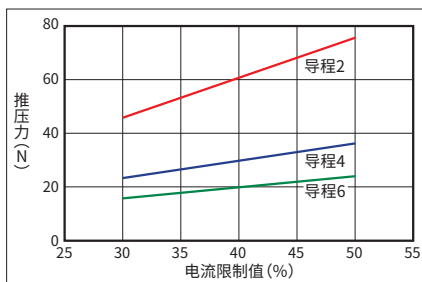
姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
33	3	1.5
100	2.5	1

行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

推压力与电流限制值的关系图



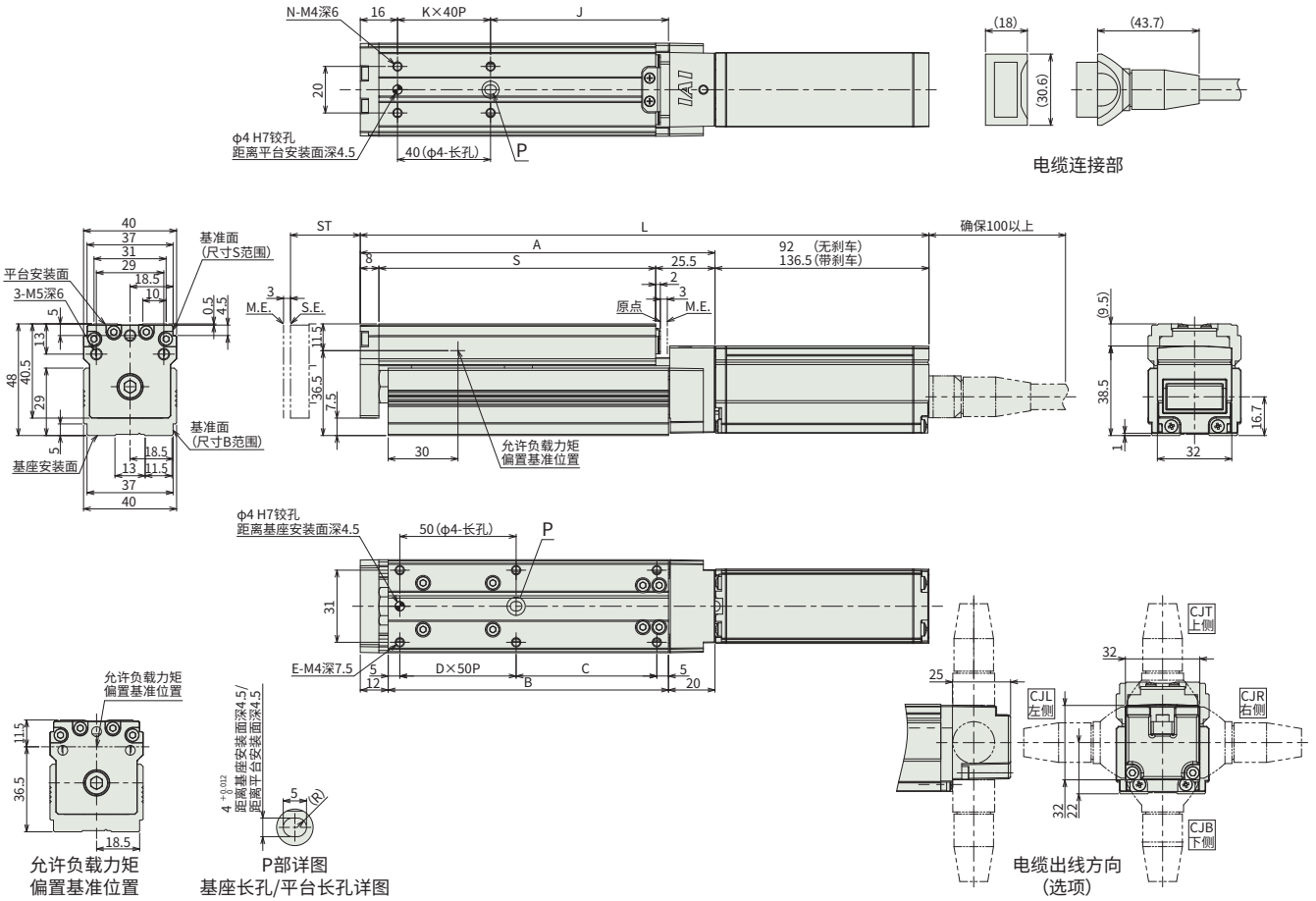
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

(注) 马达·编码器电缆直接连接到驱动轴的马达盖板上上的接口。
详细内容请参考1-101页。
(注) 进行原点复位时,平台会移动到M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。



各行程尺寸

行程	L	行程									
		20	30	40	50	60	70	80	90	100	
无刹车	214.5	224.5	234.5	244.5	254.5	264.5	274.5	284.5	294.5		
	259	269	279	289	299	309	319	329	339		
带刹车											
A	122.5	132.5	142.5	152.5	162.5	172.5	182.5	192.5	202.5		
B	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5		
C	30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5		
D	1	1	1	1	2	2	2	2	2		
E	6	6	6	6	8	8	8	8	8		
J	46.5	56.5	66.5	76.5	86.5	96.5	106.5	116.5	126.5		
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2		
N	4	4	4	4	6	6	6	6	6		
S	89	99	109	119	129	139	149	159	169		

各行程质量

质量 (kg)	行程	行程									
		20	30	40	50	60	70	80	90	100	
无刹车	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9		
	0.9	0.9	0.9	1	1	1	1.1	1.1	1.1		
带刹车											

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
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	256	7-117
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	-	30000	7-257
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (现场网络规格为768)	7-137
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	7-153
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。

RCP3-TA5C

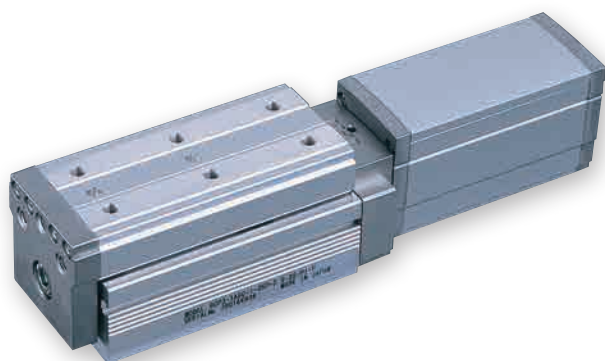
平台

马达直联

本体宽
60mm24V
脉冲
马达

■ 型号项目

RCP3	-	TA5C	-	I	-	35P	-		-		-		-		-		-	
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 35P 脉冲马达 35□尺寸		导程 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm		行程 25 } 25mm 100 } 100mm (每25mm间距设定)		适用控制器 P3 PCON MCON MSEL P5 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		

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

行程阵容

行程 (mm)	对应
25	○
50	○
75	○
100	○

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	3-561
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	3-561
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	3-561
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	3-561
反原点规格	NM	3-573

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
标准型	P (1m)	○	○
	S (3m)	○	○
	M (5m)	○	○
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	○	○
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	○	○
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	○	○
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	○
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	○
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	○
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	○
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	○

(注) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。



- (1) “主要规格”中的负载质量用最大值表示。详细内容请参考“不同速度·加速度下的负载质量表”。
- (2) 水平使用及垂直使用时,最高速度会有所不同,敬请注意。
- (3) 用于推压动作时,请参考“推压力与电流限制值的关系图”。推压力数值为参考值。注意事项请参考1-269页。
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“1”。
- (5) 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。
- (6) 请将负载伸出长设定在动态允许负载力矩的范围内。

主要规格			
项目		内容	
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	10	5 2.5
水平	负载质量	最大负载质量 (kg)	2 4 6
		最高速度 (mm/s)	465 250 125
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	13 7 4
		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 1.5 3
		最高速度 (mm/s)	400 250 125
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	13 7 4
		额定加减速 (G)	0.2 0.2 0.2
		最大加减速 (G)	0.2 0.2 0.2
推压	最大推压力 (N)	34 68 136	
	推压最高速度 (mm/s)	20 20 20	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车	
	刹车保持力 (kgf)	1 1.5 3	
行程	最小行程 (mm)	25 25 25	
	最大行程 (mm)	100 100 100	
	行程间距 (mm)	25 25 25	

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
底座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
线性导轨	直动无限循环型
静态允许负载力矩	Ma:25N·m
	Mb:36N·m
	Mc:56N·m
动态允许负载力矩 (注1)	Ma:7N·m
	Mb:10N·m
	Mc:16N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲马达
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1) 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。请参照1-180页确认行走寿命。

■平台型力矩方向



不同速度·加速度下的负载质量表

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

导程10

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
333	2	1
400	2	0.5
417	2	
465	0.5	

导程5

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
83	4	1.5
167	3	1.5
208	3	1
250	1.5	0.5

导程2.5

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
21	6	3
42	5	3
63	4	3
104	3	2
125	2	1.5

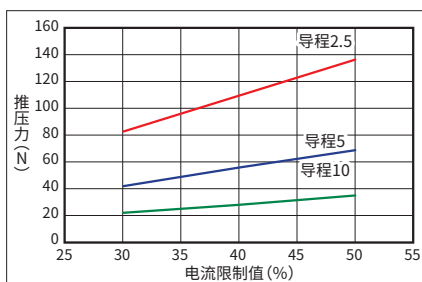
行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

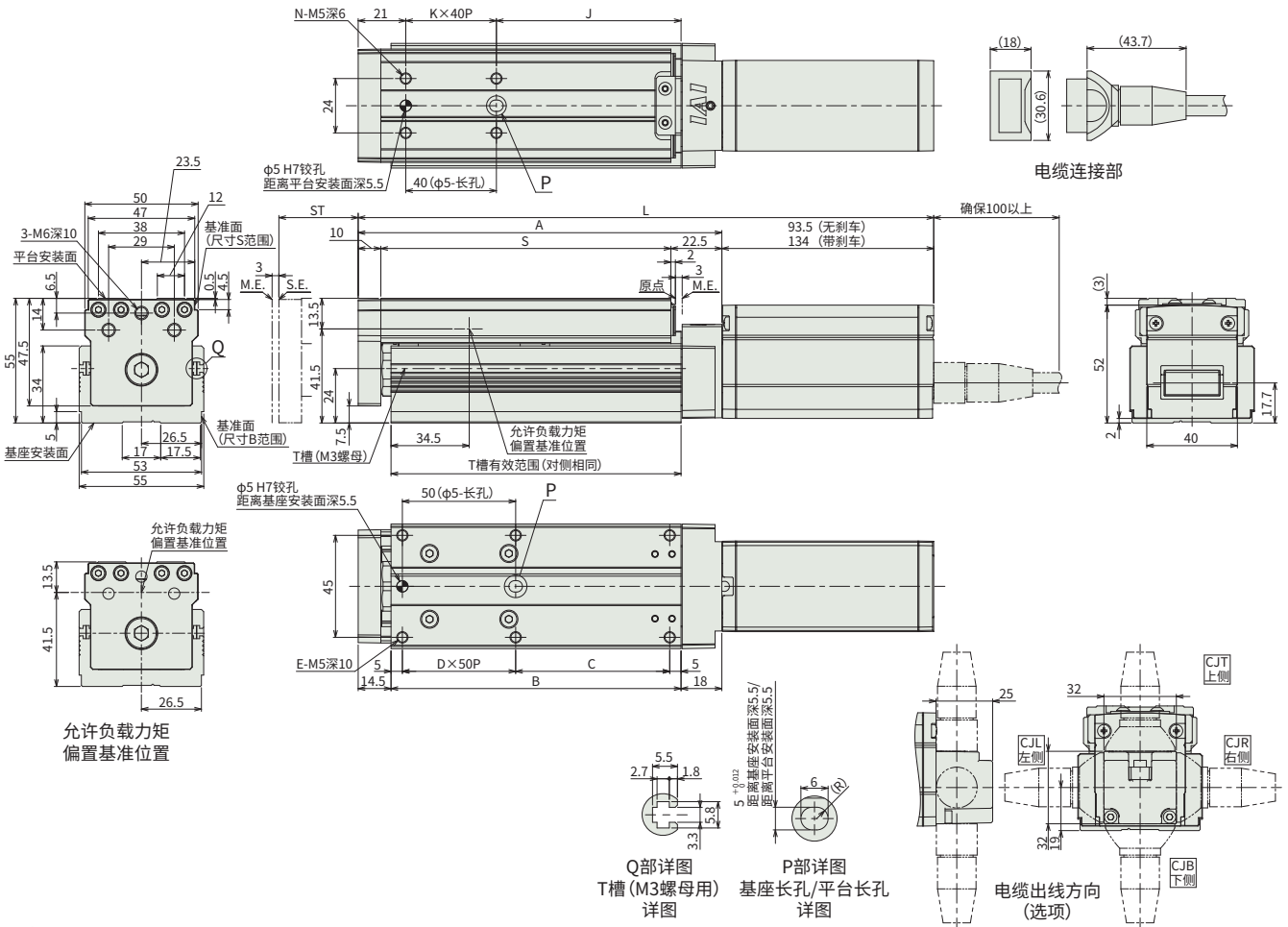
(注) < > 内为垂直使用时的值。

推压力与电流限制值的关系图



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

(注) 电缆连接部是用于连接马达·编码器电缆(一体型)。详细内容请参考1-101页。
(注) 进行原点复位时,平台会移动至M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。



■各行程尺寸

L	行程	25	50	75	100
	无刹车	229	254	279	304
带刹车	269.5	294.5	319.5	344.5	
A	135.5	160.5	185.5	210.5	
B	103	128	153	178	
C	43	68	43	68	
D	1	1	2	2	
E	6	6	8	8	
J	56.5	81.5	66.5	91.5	
K	1	1	2	2	
N	4	4	6	6	
S	103	128	153	178	

■各行程质量

质量 (kg)	行程	25	50	75	100
	无刹车	1.2	1.4	1.5	1.7
带刹车	1.5	1.6	1.8	1.9	

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
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	256	7-117
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	7-257	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (现场网络规格为768)	7-137	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	7-153	
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。

RCP3-TA6C

平台

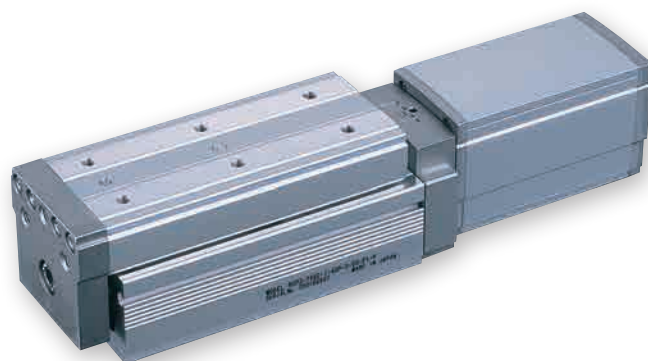
马达直联

本体宽
70 mm

24V
脉冲
马达

型号项目

RCP3	-	TA6C	-	I	-	42P	-		-		-		-		-		-	
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 42P 脉冲马达 42□尺寸		导程 12 12mm 6 6mm 3 3mm		行程 25 25mm ? 25mm 150 150mm (每25mm间距设定)		适用控制器 P3 PCON MCON MSEL P5 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		



RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

行程阵容

行程 (mm)	对应
25	<input type="radio"/>
50	<input type="radio"/>
75	<input type="radio"/>
100	<input type="radio"/>
125	<input type="radio"/>
150	<input type="radio"/>

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	3-561
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	3-561
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	3-561
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	3-561
反原点规格	NM	3-573

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
标准型	P (1m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	S (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	M (5m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	<input type="radio"/>
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	<input type="radio"/>
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	<input type="radio"/>
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	<input type="radio"/>
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	<input type="radio"/>

(注) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。



- (1) “主要规格”中的负载质量用最大值表示。详细内容请参考“不同速度·加速度下的负载质量表”。
- (2) 水平使用及垂直使用时，最高速度会有所不同，敬请注意。
- (3) 用于推压动作时，请参考“推压力与电流限制值的关系图”。推压力数值为参考值。注意事项请参考1-269页。
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“1”。
- (5) 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。
- (6) 请将负载伸出长设定在动态允许负载力矩的范围内。

主要规格			
项目		内容	
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	12	6 3
水平	负载质量	最大负载质量 (kg)	4 6 8
		最高速度 (mm/s)	560 300 150
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		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 2 4
		最高速度 (mm/s)	500 300 150
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		额定加减速 (G)	0.2 0.2 0.2
		最大加减速 (G)	0.2 0.2 0.2
推压	最大推压力 (N)	60 110 189	
	推压最高速度 (mm/s)	20 20 20	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车	
	刹车保持力 (kgf)	1 2 4	
行程	最小行程 (mm)	25 25 25	
	最大行程 (mm)	150 150 150	
	行程间距 (mm)	25 25 25	
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	
基座		材质:铝 表面白色耐酸铝处理	
线性导轨		直动无限循环型	
静态允许负载力矩		Ma:29N·m	
		Mb:42N·m	
		Mc:74N·m	
动态允许负载力矩 (注1)		Ma:8N·m	
		Mb:12N·m	
		Mc:21N·m	
适用环境温度·湿度		0~40°C、85%RH以下(无结露)	
防护等级		—	
耐振性、耐冲击		4.9m/s ²	
国际规格		CE标志、RoHS指令	
马达种类		脉冲马达	
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1) 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。请参照1-180页确认行走寿命。

■平台型力矩方向



不同速度·加速度下的负载质量表

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

导程12

姿势	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
400	4	1
500	4	0.5
560	2	

导程6

姿势	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
150	6	2
250	4	2
300	4	1

导程3

姿势	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
50	8	4
125	6	4
150	6	2

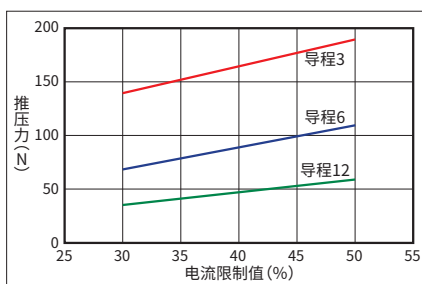
行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

(注) < > 为垂直使用时的值。

推压力与电流限制值的关系图



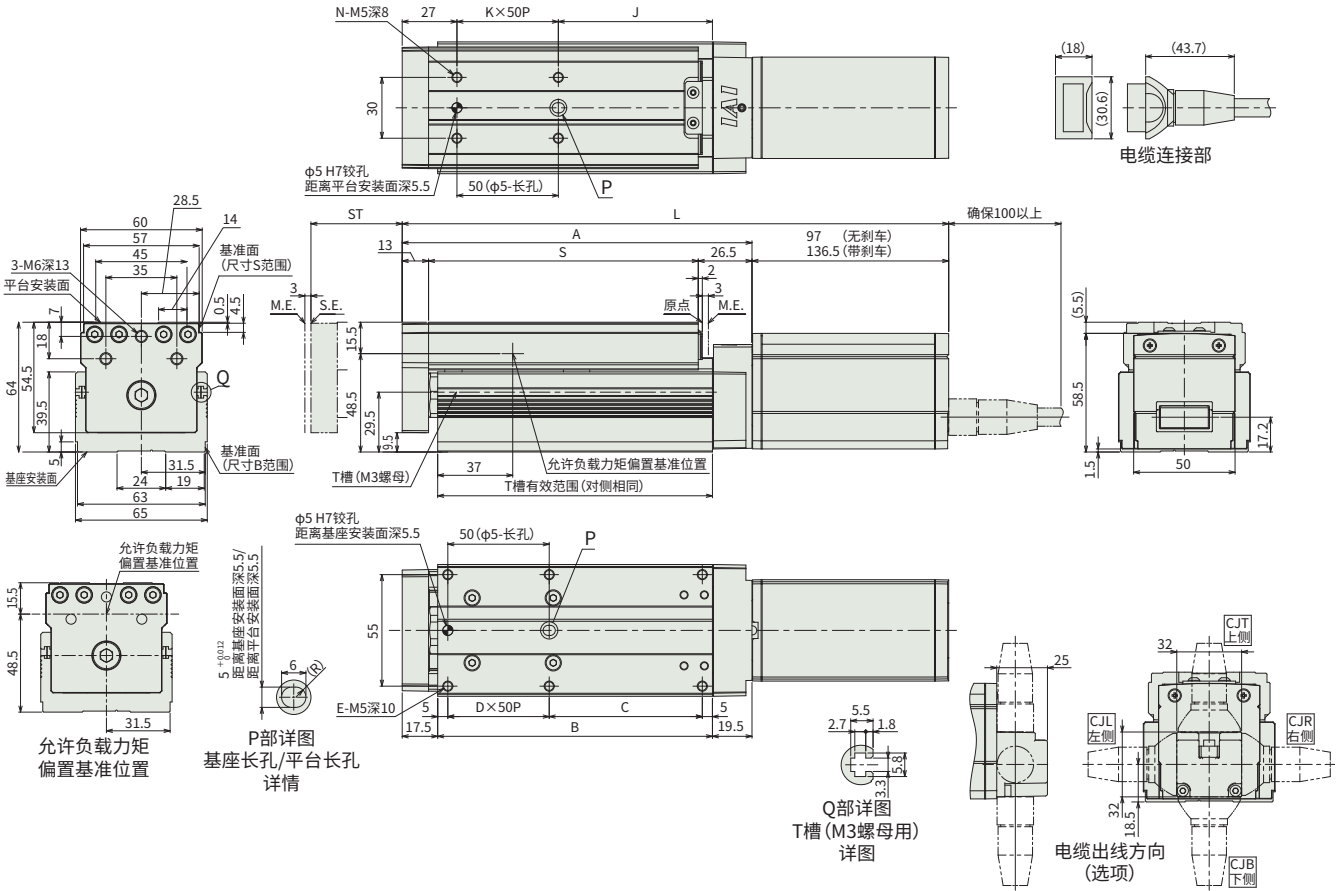
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

(注) 电缆连接部是用于连接马达·编码器电缆(一体型)。详细内容请参考1-101页。
(注) 进行原点复位时,平台会移动到M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。



- RCP6/
RCP6S
- RCP3**
- RCA2
- RCS4
- RCS2
- RCS3

各行程尺寸

L	行程	25	50	75	100	125	150
		无刹车	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5
	带刹车	284	309	334	359	384	409
	A	147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5
	B	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
	C	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
	D	1	1	2	2	3	3
	E	6	6	8	8	10	10
	J	51	76	51	76	51	76
	K	1	1	2	2	3	3
	N	4	4	6	6	8	8
	S	108	133	158	183	208	233

各行程质量

质量 (kg)	行程	25	50	75	100	125	150
		无刹车	1.8	2	2.2	2.4	2.6
	带刹车	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择适合的型号。

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
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	256	7-117
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	7-257	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (现场网络规格为768)	7-137	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	7-153	
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。

RCP3-TA7C

平台

马达直联

本体宽
80mm

24V
脉冲马达

型号项目

RCP3	-	TA7C	-	I	-	42P	-		-		-		-		-		-	
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 42P 脉冲马达 42□尺寸		导程 12 12mm 6 6mm 3 3mm		行程 25 25mm ? 25mm 200 200mm (每25mm间距设定)		适用控制器 P3 PCON MCON MSEL P5 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		



RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

行程阵容

行程 (mm)	对应
25	<input type="radio"/>
50	<input type="radio"/>
75	<input type="radio"/>
100	<input type="radio"/>
125	<input type="radio"/>
150	<input type="radio"/>
175	<input type="radio"/>
200	<input type="radio"/>



- (1) “主要规格”中的负载质量用最大值表示。详细内容请参考“不同速度·加速度下的负载质量表”。
- (2) 水平使用及垂直使用时，最高速度会有所不同，敬请注意。
- (3) 用于推压动作时，请参考“推压力与电流限制值的关系图”。推压力数值为参考值。注意事项请参考1-269页。
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“1”。
- (5) 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。
- (6) 请将负载伸出长设定在动态允许负载力矩的范围内。

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	3-561
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	3-561
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	3-561
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	3-561
反原点规格	NM	3-573

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
标准型	P (1m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	S (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	M (5m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	<input type="radio"/>
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	<input type="radio"/>
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	<input type="radio"/>
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	<input type="radio"/>
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	<input type="radio"/>

(注) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。

主要规格			
项目		内容	
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	12	6 3
水平	负载质量	最大负载质量 (kg)	6 8 10
		最高速度 (mm/s)	600 300 150
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		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 2 4
		最高速度 (mm/s)	580 300 150
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		额定加减速 (G)	0.2 0.2 0.2
		最大加减速 (G)	0.2 0.2 0.2
推压	最大推压力 (N)	60 110 189	
	推压最高速度 (mm/s)	20 20 20	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车	
	刹车保持力 (kgf)	1 2 4	
行程	最小行程 (mm)	25 25 25	
	最大行程 (mm)	200 200 200	
	行程间距 (mm)	25 25 25	
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	
基座		材质:铝 表面白色耐酸铝处理	
线性导轨		直动无限循环型	
静态允许负载力矩		Ma:42N·m	
		Mb:60N·m	
		Mc:123N·m	
动态允许负载力矩 (注1)		Ma:11N·m	
		Mb:16N·m	
		Mc:33N·m	
适用环境温度·湿度		0~40°C、85%RH以下(无结露)	
防护等级		—	
耐振性、耐冲击		4.9m/s ²	
国际规格		CE标志、RoHS指令	
马达种类		脉冲马达	
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1) 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。请参照1-180页确认行走寿命。

■平台型力矩方向



不同速度·加速度下的负载质量表

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

导程12

姿势	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
266	6	1
400	6	0.5
500	4	0.5
580	2	0.5
600	2	

导程6

姿势	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.3	0.2
125	8	2
250	6	2
300	6	1

导程3

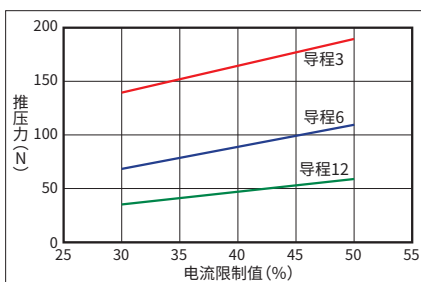
姿势	水平	垂直
	加速度 (G)	
速度 (mm/s)	0.2	0.2
50	10	4
125	8	4
150	8	2

行程与最高速度

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

(注) <>内为垂直使用时的值。

推压力与电流限制值的关系图



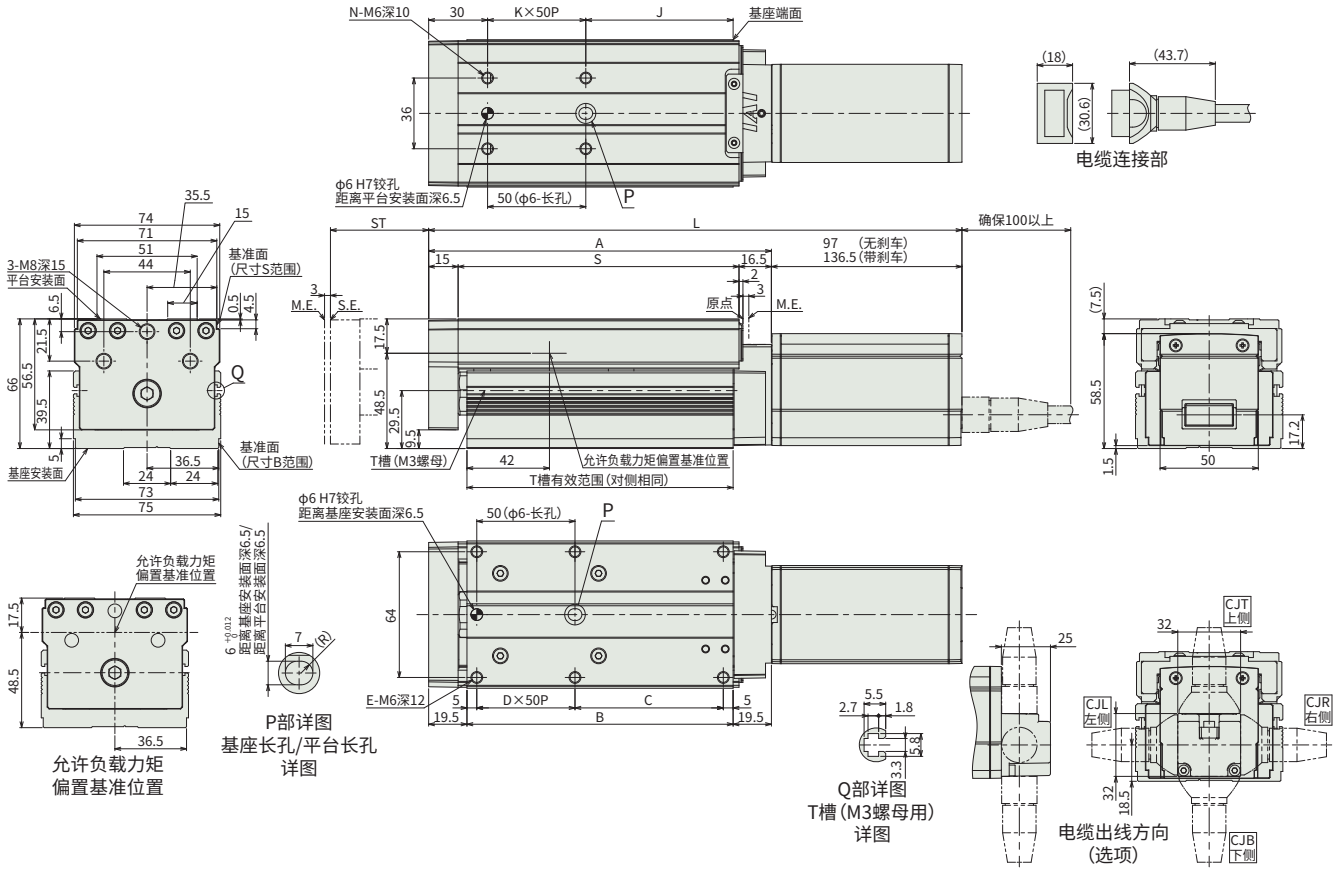
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

(注) 电缆连接部是用于连接马达·编码器电缆(一体型)。详细内容请参考1-101页。
(注) 进行原点复位时,平台会移动至M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。



各行程尺寸

L	行程	25	50	75	100	125	150	175	200
	无刹车	246.5	271.5	296.5	321.5	346.5	371.5	396.5	421.5
带刹车	286	311	336	361	386	411	436	461	
A	149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5	
B	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5	
C	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	
D	1	1	2	2	3	3	4	4	
E	6	6	8	8	10	10	12	12	
J	50	75	50	75	50	75	50	75	
K	1	1	2	2	3	3	4	4	
N	4	4	6	6	8	8	10	10	
S	118	143	168	193	218	243	268	293	

各行程质量

质量 (kg)	行程	25	50	75	100	125	150	175	200
	无刹车	2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6
带刹车	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.6	3.8	4	

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择适合的型号。

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
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	256	7-117
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	7-257
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (现场网络规格为768)	7-137
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	7-153
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。

RCP3-TA3R

细小型

平台

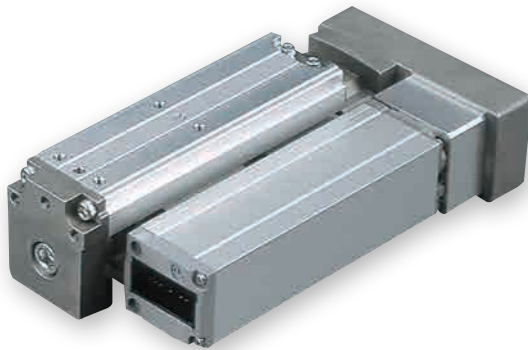
马达折返

本体宽
40
mm

24V
脉冲
马达

型号项目

RCP3	- TA3R	- I	- 20P					
系列	类型	编码器种类 增量型	马达种类 脉冲马达 20□尺寸	导程	行程	适用控制器	电缆长	选项
		1	20P	6 6mm 4 4mm 2 2mm	20 ? 20mm ? 100mm (每10mm间距设定)	P3 PCON MCON MSEL P5 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



(注) 上图为马达左折返规格 (ML)。

RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

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

POINT
选型
注意

- (1) “主要规格”中的负载质量用最大值表示。详细内容请参考“不同速度·加速度下的负载质量表”。
- (2) 用于推压动作时，请参考“推压力与电流限制值的关系图”。推压力数值为参考值。注意事项请参考1-269页。
- (3) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类也为“1”。
- (4) 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。
- (5) 请将负载伸出长设定在动态允许负载力矩的范围内。

选项		
名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
马达左折返规格 (注1)	ML	3-570
马达右折返规格 (注1)	MR	3-570
反原点规格	NM	3-573

(注1) 型号项目的选项栏中必须择一记入型号。

电缆长			
种类	电缆记号	P3	P5
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)	○	○
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	○
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	○
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	○
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	○
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	○

(注) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。

主要规格

项目		内容			
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	6	4	2	
水平	负载质量	最大负载质量 (kg)	0.7	1.4	2
		最高速度 (mm/s)	300	200	100
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		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)	0.3	0.6	1
		最高速度 (mm/s)	200	133	67
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	8	5	3
		额定加减速 (G)	0.2	0.2	0.2
		最大加减速 (G)	0.2	0.2	0.2
推压	最大推压力 (N)	15	22	45	
	推压最高速度 (mm/s)	20	20	20	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车			
	刹车保持力 (kgf)	0.3	0.6	1	
行程	最小行程 (mm)	20	20	20	
	最大行程 (mm)	100	100	100	
	行程间距 (mm)	10	10	10	

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
线性导轨	直动无限循环型
静态允许负载力矩	Ma:8N·m
	Mb:11N·m
	Mc:13N·m
动态允许负载力矩 (注2)	Ma:3N·m
	Mb:5N·m
	Mc:6N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲马达
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) 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。请参照1-180页确认行走寿命。

■平台型力矩方向



不同速度·加速度下的负载质量表

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

导程6

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
100	0.7	0.3
200	0.5	0.2
300	0.5	

导程4

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
67	1.4	0.6
133	1	0.4
200	1	

导程2

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
33	2	1
67	1.5	0.7
100	1.5	

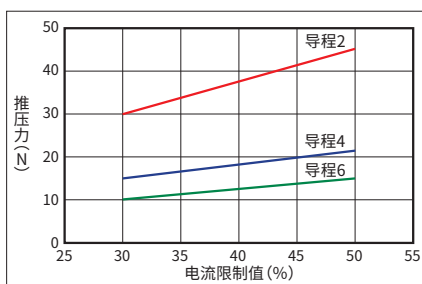
行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

(注) < > 内为垂直使用时的值。

推压力与电流限制值的关系图



RCP6/
RCP6S

RCP3

RCA2

RCS4

RCS2

RCS3

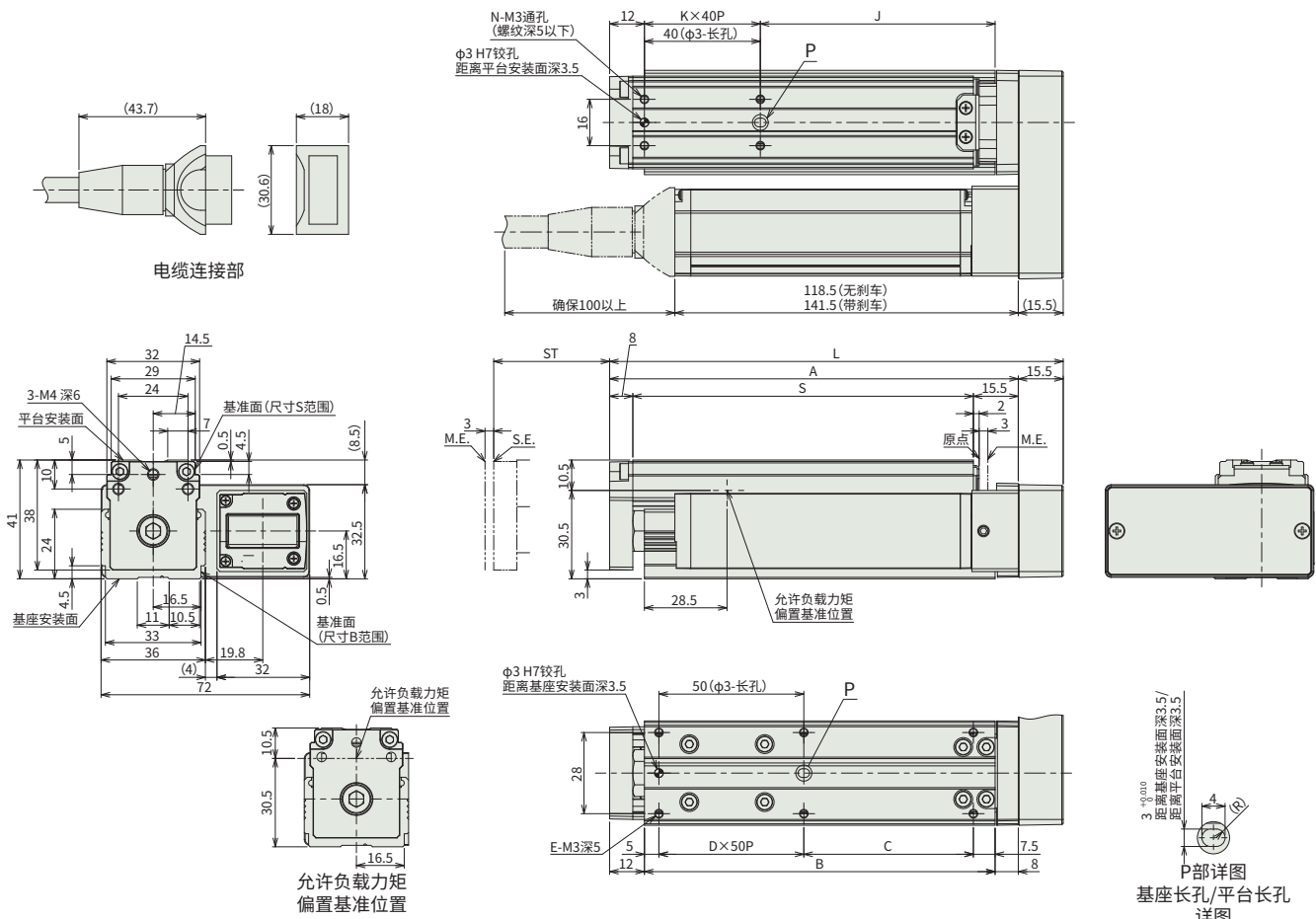
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

(注) 马达·编码器电缆直接连接到驱动轴的马达盖板上接口。
详细内容请参考1-101页。
(注) 进行原点复位时,平台会移动至M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。
(注) 下图为马达左折返规格(ML)的图纸。



■各行程尺寸

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	111	121	131	141	151	161	171	181	191
B	91	101	111	121	131	141	151	161	171
C	28.5	38.5	48.5	58.5	68.5	78.5	88.5	98.5	108.5
D	1	1	1	1	2	2	2	2	2
E	6	6	6	6	8	8	8	8	8
J	51	61	71	81	91	101	111	121	131
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2
N	4	4	4	4	6	6	6	6	6
S	87.5	97.5	107.5	117.5	127.5	137.5	147.5	157.5	167.5

■各行程质量

行程	20	30	40	50	60	70	80	90	100
质量(kg)	无刹车	0.5	0.6	0.6	0.6	0.7	0.7	0.7	0.7
	带刹车	0.6	0.7	0.7	0.7	0.8	0.8	0.8	0.8

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			
MCON-C/CG		8	DC24V	—	—	—	●	●	●	●	—	●	●	●	●	●	256	7-117
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	●	—	●	—	—	●	●	●	—	—	30000	7-257
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—	●	●	●	●	—	●	●	●	—	—	512 (现场网络规格为768)	7-137
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	64	7-153
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。

RCP3-TA4R

细小型

平台

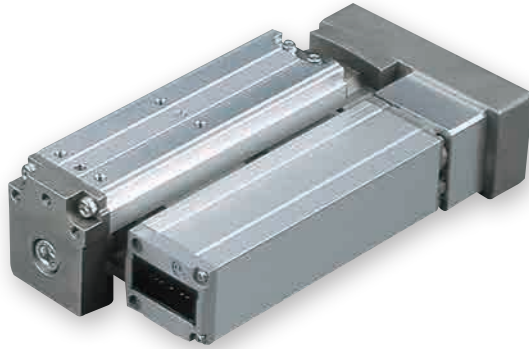


本体宽
40 mm

24V
脉冲
马达

型号项目

RCP3	-	TA4R	-	I	-	28P	-		-		-		-		-		-	
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 28P 脉冲马达 28□尺寸		导程 6 6mm 4 4mm 2 2mm		行程 20 ? 20mm ? 100mm (每10mm间距设定)		适用控制器 P3 PCON MCON MSEL P5 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		



(注) 上图为马达左折返规格 (ML)。

行程阵容

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

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	3-561
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	3-561
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	3-561
马达左折返规格 (注1)	ML	3-570
马达右折返规格 (注1)	MR	3-570
反原点规格	NM	3-573

(注1) 型号项目的选项栏中必须择一记入型号。

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
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)	○	○
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	○
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	○
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	○
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	○
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	○

(注) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。

POINT
选型注意

- (1) “主要规格”中的负载质量用最大值表示。详细内容请参考“不同速度·加速度下的负载质量表”。
- (2) 用于推压动作时，请参考“推压力与电流限制值的关系图”。推压力数值为参考值。注意事项请参考1-269页。
- (3) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“1”。
- (4) 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。
- (5) 请将负载伸出长设定在动态允许负载力矩的范围内。

主要规格

项目		内容		
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	6	4	2
水平	负载质量	最大负载质量 (kg)	1	2
		最高速度 (mm/s)	300	200
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	8	5
		额定加减速 (G)	0.3	0.3
		最大加减速 (G)	0.3	0.2
垂直	负载质量	最大负载质量 (kg)	0.5	1
		最高速度 (mm/s)	300	200
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	8	5
		额定加减速 (G)	0.2	0.2
		最大加减速 (G)	0.2	0.2
推压	最大推压力 (N)	25	37	
	推压最高速度 (mm/s)	20	20	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车		
	刹车保持力 (kgf)	0.5	1	1.5
行程	最小行程 (mm)	20	20	20
	最大行程 (mm)	100	100	100
	行程间距 (mm)	10	10	10

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
底座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
线性导轨	直动无限循环型
静态允许负载力矩	Ma:17N·m
	Mb:24N·m
	Mc:33N·m
动态允许负载力矩 (注2)	Ma:4N·m
	Mb:7N·m
	Mc:9N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	—
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	脉冲马达
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) 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。请参考1-180页确认行走寿命。

■平台型力矩方向



不同速度·加速度下的负载质量表

负载质量单位为kg。

导程6

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
100	1	0.5
300	0.7	0.3

导程4

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
67	2	1
200	1.5	0.7

导程2

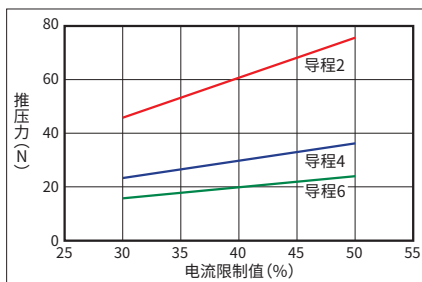
姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
33	3	1.5
100	2.5	1

行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

推压力与电流限制值的关系图



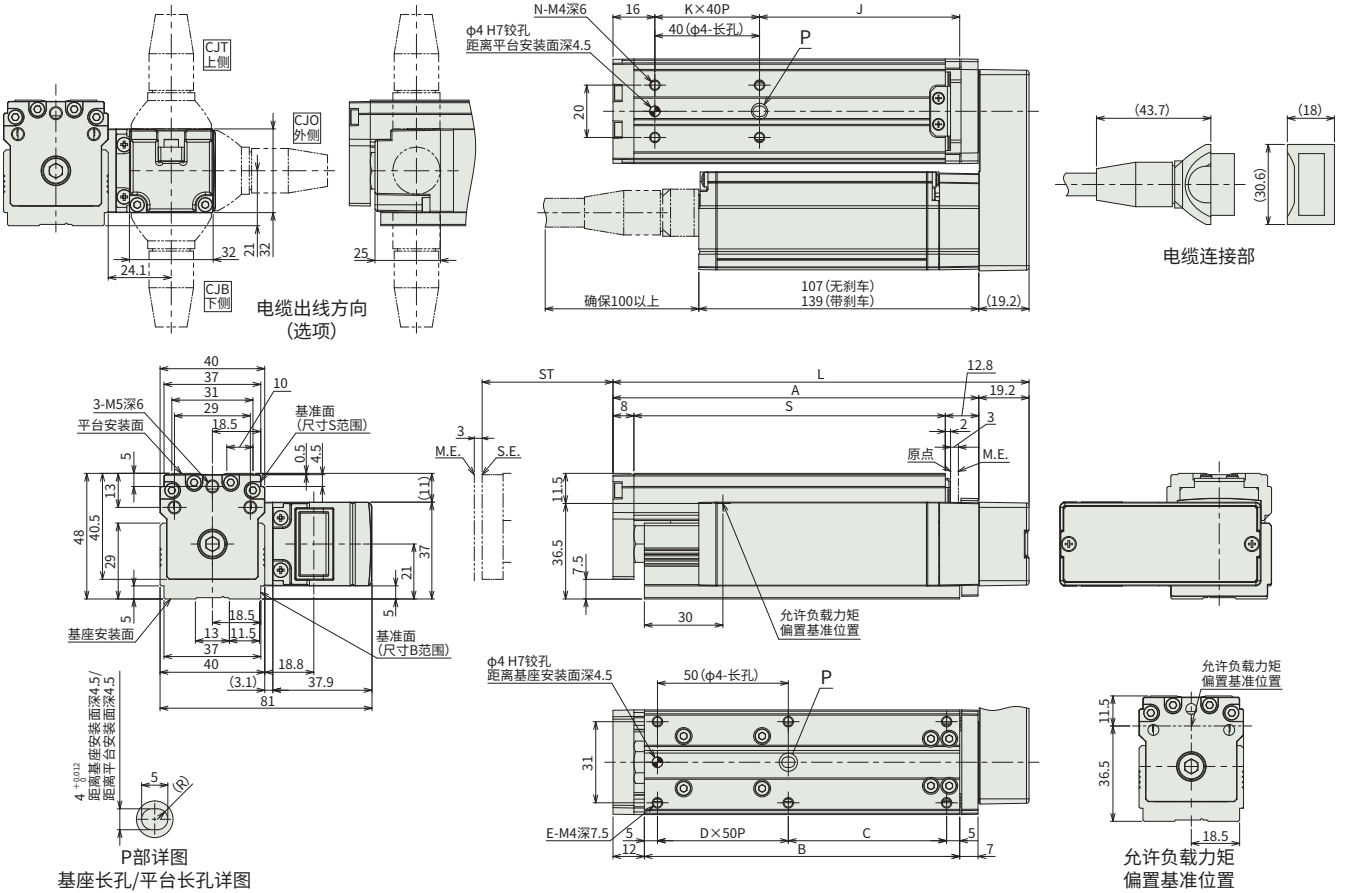
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

(注) 马达·编码器电缆直接连接到驱动轴的马达盖板上接口。
详细内容请参考1-101页。
(注) 进行原点复位时,平台会移动至M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。
(注) 下图为马达左折返规格(ML)的图纸。



- RCP6/
RCP6S
- RCP3**
- RCA2
- RCS4
- RCS2
- RCS3

各行程尺寸

行程	20	30	40	50	60	70	80	90	100
L	129	139	149	159	169	179	189	199	209
A	109.8	119.8	129.8	139.8	149.8	159.8	169.8	179.8	189.8
B	90.5	100.5	110.5	120.5	130.5	140.5	150.5	160.5	170.5
C	30.5	40.5	50.5	60.5	70.5	80.5	90.5	100.5	110.5
D	1	1	1	1	2	2	2	2	2
E	6	6	6	6	8	8	8	8	8
J	46.5	56.5	66.5	76.5	86.5	96.5	106.5	116.5	126.5
K	1	1	1	1	2	2	2	2	2
N	4	4	4	4	6	6	6	6	6
S	89	99	109	119	129	139	149	159	169

各行程质量

行程	20	30	40	50	60	70	80	90	100
质量 (kg)	0.7	0.8	0.8	0.8	0.9	0.9	0.9	1	1
	0.9	1	1	1	1.1	1.1	1.1	1.2	1.2

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			
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	7-117
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	●	●	-	-	30000	7-257
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (现场网络规格为768)	7-137	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	7-153	
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。

RCP3-TA5R

平台

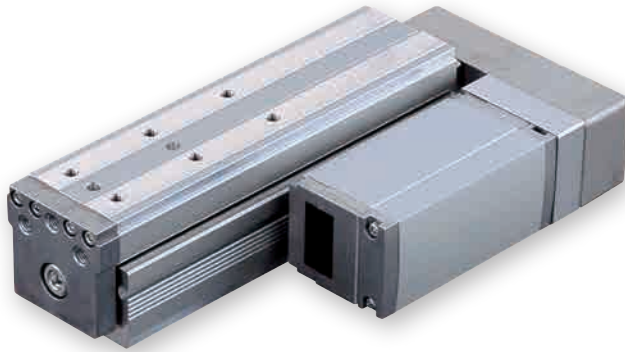


本体宽
60mm

24V
脉冲
马达

型号项目

RCP3	-	TA5R	-	I	-	35P	-		-		-		-		-		-	
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 脉冲马达 35尺寸		导程 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm		行程 25 25mm 50 50mm 75 75mm 100 100mm (每25mm间距设定)		适用控制器 P3 PCON MCON MSEL P5 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		



(注) 上图为马达左折返规格 (ML)。

行程阵容

行程 (mm)	对应
25	○
50	○
75	○
100	○

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	3-561
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	3-561
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	3-561
马达左折返规格 (注1)	ML	3-570
马达右折返规格 (注1)	MR	3-570
反原点规格	NM	3-573

(注1) 型号项目的选项栏中必须择一记入型号。

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
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)	○	○
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	○
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	○
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	○
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	○
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	○

(注) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。



- (1) “主要规格”中的负载质量用最大值表示。详细内容请参考“不同速度·加速度下的负载质量表”。
- (2) 水平使用及垂直使用时，最高速度会有所不同，敬请注意。
- (3) 用于推压动作时，请参考“推压力与电流限制值的关系图”。推压力数值为参考值。注意事项请参考1-269页。
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“1”。
- (5) 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。
- (6) 请将负载伸出长设定在动态允许负载力矩的范围内。

主要规格

项目		内容			项目	内容	
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	10	5	2.5	驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚珠C10	
水平	负载质量	最大负载质量 (kg)	2	4	6	重复定位精度	±0.02mm
		最高速度 (mm/s)	465	250	125	空转值	0.1mm以下
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	13	7	4	基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
		额定加减速 (G)	0.3	0.3	0.2	线性导轨	直动无限循环型
		最大加减速 (G)	0.3	0.3	0.2	静态允许负载力矩	Ma: 25N·m Mb: 36N·m Mc: 56N·m
垂直	负载质量	最大负载质量 (kg)	1	1.5	3	动态允许负载力矩 (注2)	Ma: 7N·m Mb: 10N·m Mc: 16N·m
		最高速度 (mm/s)	400	250	125	适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	13	7	4	防护等级	—
		额定加减速 (G)	0.2	0.2	0.2	耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
推压	最大推压力 (N)	34	68	136	国际规格	CE标志、RoHS指令	
	推压最高速度 (mm/s)	20	20	20	马达种类	脉冲马达	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车			编码器种类	增量型	
	刹车保持力 (kgf)	1	1.5	3	编码器脉冲数	800 pulse/rev	
行程	最小行程 (mm)	25	25	25	交货期	记载在主页 [交货期查询] 中	
	最大行程 (mm)	100	100	100			
	行程间距 (mm)	25	25	25			

(注2) 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。请参照1-180页确认行走寿命。

■平台型力矩方向



不同速度·加速度下的负载质量表

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

导程10

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
333	2	1
400	2	0.5
417	2	
465	0.5	

导程5

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
83	4	1.5
167	3	1.5
208	3	1
250	1.5	0.5

导程2.5

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
21	6	3
42	5	3
63	4	3
104	3	2
125	2	1.5

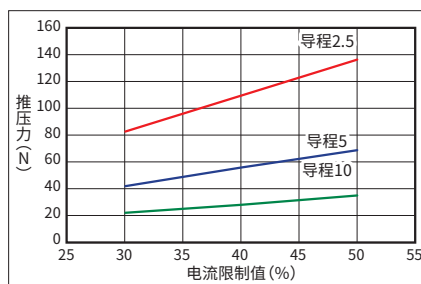
行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

(注) < > 内为垂直使用时的值。

推压力与电流限制值的关系图



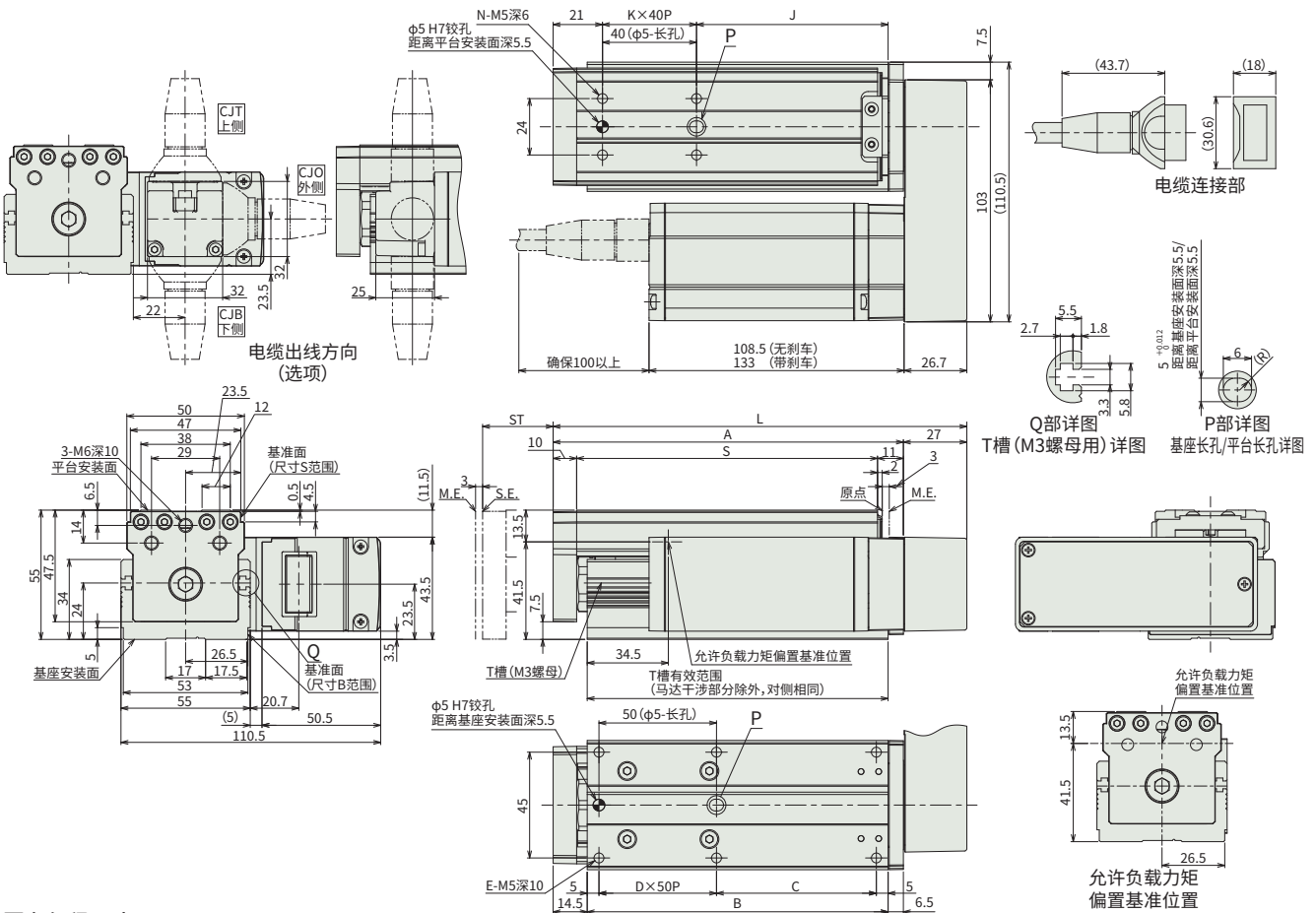
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

(注) 电缆连接部是用于连接马达·编码器电缆(一体型)。详细内容请参考1-101页。
(注) 进行原点复位时,平台会移动到M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。
(注) 带刹车的行程为25mm时,马达单元的伸出长度会超过平台端面(原点位置时),敬请注意。
(注) 下图为马达左折返规格(ML)的图例。



各行程尺寸

行程	25	50	75	100
L	151	176	201	226
A	124	149	174	199
B	103	128	153	178
C	43	68	43	68
D	1	1	2	2
E	6	6	8	8
J	56.5	81.5	66.5	91.5
K	1	1	2	2
N	4	4	6	6
S	103	128	153	178

各行程质量

行程	25	50	75	100
质量(kg)	1.4	1.6	1.7	1.9
带刹车	1.7	1.8	2	2.1

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			
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	7-117
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	7-257
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (现场网络规格为768)	7-137
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	7-153
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。

RCP3-TA6R

平台

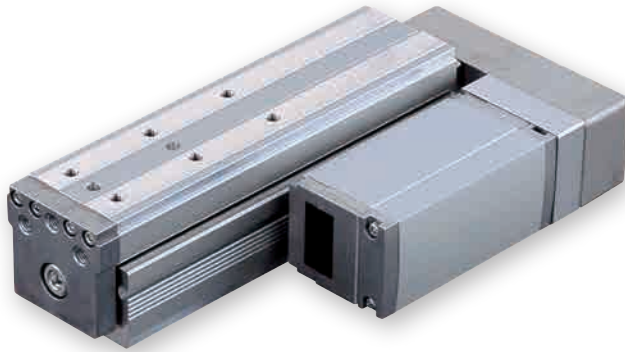


本体宽
70 mm

24V
脉冲
马达

■ 型号项目

RCP3	-	TA6R	-	I	-	42P	-		-		-		-		-		-		
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 脉冲马达 42尺寸		导程 12 12mm 6 6mm 3 3mm		行程 25 25mm 150 150mm (每25mm间距设定)		适用控制器 P3 PCON MCON MSEL P5 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			



(注) 上图为马达左折返规格 (ML)。

行程阵容

行程 (mm)	对应
25	<input type="radio"/>
50	<input type="radio"/>
75	<input type="radio"/>
100	<input type="radio"/>
125	<input type="radio"/>
150	<input type="radio"/>

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	3-561
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	3-561
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	3-561
马达左折返规格 (注1)	ML	3-570
马达右折返规格 (注1)	MR	3-570
反原点规格	NM	3-573

(注1) 型号项目的选项栏中必须择一记入型号。

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
标准型	P (1m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	S (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	M (5m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	-	<input type="radio"/>
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-	<input type="radio"/>
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	-	<input type="radio"/>
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-	<input type="radio"/>
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-	<input type="radio"/>

(注) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。

POINT
选型注意

- (1) “主要规格”中的负载质量用最大值表示。详细内容请参考“不同速度·加速度下的负载质量表”。
- (2) 水平使用及垂直使用时, 最高速度会有所不同, 敬请注意。
- (3) 用于推压动作时, 请参考“推压力与电流限制值的关系图”。推压力数值为参考值。注意事项请参考1-269页。
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“1”。
- (5) 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。
- (6) 请将负载伸出长设定在动态允许负载力矩的范围内。

主要规格			
项目		内容	
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	12	6 3
水平	负载质量	最大负载质量 (kg)	4 6 8
		最高速度 (mm/s)	560 300 150
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		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 2 4
		最高速度 (mm/s)	500 300 150
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		额定加减速 (G)	0.2 0.2 0.2
		最大加减速 (G)	0.2 0.2 0.2
推压	最大推压力 (N)	60 110 189	
	推压最高速度 (mm/s)	20 20 20	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车	
	刹车保持力 (kgf)	1 2 4	
行程	最小行程 (mm)	25 25 25	
	最大行程 (mm)	150 150 150	
	行程间距 (mm)	25 25 25	
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	
基座		材质:铝 表面白色耐酸铝处理	
线性导轨		直动无限循环型	
静态允许负载力矩		Ma:29N·m	
		Mb:42N·m	
		Mc:74N·m	
动态允许负载力矩 (注2)		Ma:8N·m	
		Mb:12N·m	
		Mc:21N·m	
适用环境温度·湿度		0~40°C、85%RH以下(无结露)	
防护等级		—	
耐振性、耐冲击		4.9m/s ²	
国际规格		CE标志、RoHS指令	
马达种类		脉冲马达	
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) 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。请参照1-180页确认行走寿命。

■平台型力矩方向



不同速度·加速度下的负载质量表

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

导程12

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
400	4	1
500	4	0.5
560	2	

导程6

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
150	6	2
250	4	2
300	4	1

导程3

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
50	8	4
125	6	4
150	6	2

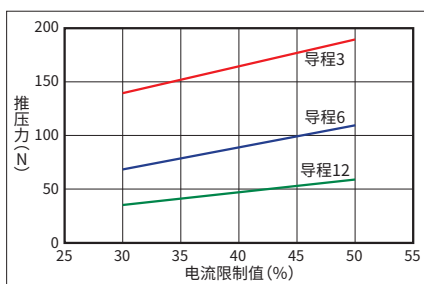
行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

(注) < > 为垂直使用时的值。

推压力与电流限制值的关系图



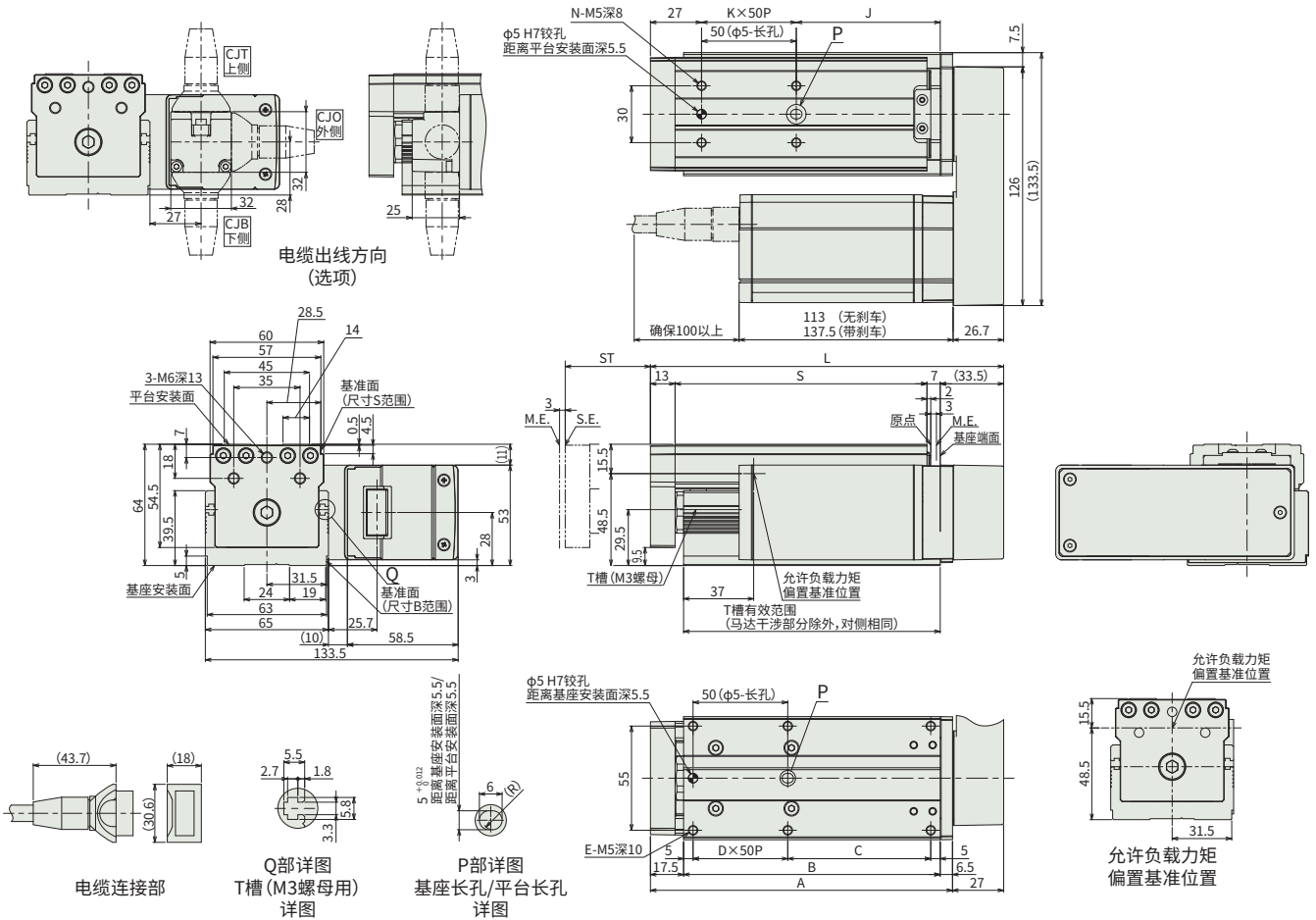
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

(注) 电缆连接部是用于连接马达·编码器电缆(一体型)。详细内容请参考1-101页。
(注) 进行原点复位时,平台会移动到M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。
(注) 带刹车的行程为25mm时,马达单元的伸出长度会超过平台端面(原点位置时),敬请注意。
(注) 下图为马达左折返规格(ML)的图纸。



■各行程尺寸

行程	25	50	75	100	125	150
L	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5
A	134.5	159.5	184.5	209.5	234.5	259.5
B	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
C	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
D	1	1	2	2	3	3
E	6	6	8	8	10	10
J	51	76	51	76	51	76
K	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8
S	108	133	158	183	208	233

■各行程质量

行程	25	50	75	100	125	150
质量(kg)						
无刹车	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1
带刹车	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4

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						
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	256	7-117			
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	30000	7-257			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	512 (现场网络规格为768)	7-137			
PCON-CYB/PLB/POB		1		※可选	※可选	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-					
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。

RCP3-TA7R

平台

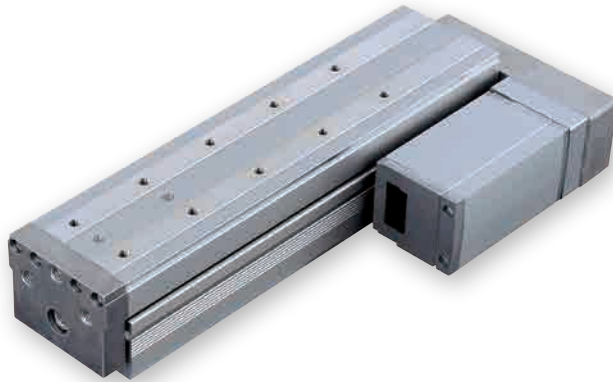


本体宽
80mm

24V
脉冲
马达

型号项目

RCP3	-	TA7R	-	I	-	42P	-		-		-		-		-		-	
系列		类型		编码器种类 增量型		马达种类 脉冲马达 42尺寸		导程 12 12mm 6 6mm 3 3mm		行程 25 25mm 200 200mm (每25mm间距设定)		适用控制器 P3 PCON MCON MSEL P5 RCON RSEL		电缆长 N 无 P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 指定长度 R <input type="checkbox"/> 柔性电缆		选项 请参考下述选项		



(注) 上图为马达左折返规格 (ML)。

行程阵容

行程 (mm)	对应
25	<input type="radio"/>
50	<input type="radio"/>
75	<input type="radio"/>
100	<input type="radio"/>
125	<input type="radio"/>
150	<input type="radio"/>
175	<input type="radio"/>
200	<input type="radio"/>



- (1) “主要规格”中的负载质量用最大值表示。详细内容请参考“不同速度·加速度下的负载质量表”。
- (2) 水平使用及垂直使用时，最高速度会有所不同，敬请注意。
- (3) 用于推压动作时，请参考“推压力与电流限制值的关系图”。推压力数值为参考值。注意事项请参考1-269页。
- (4) 使用简易绝对型时型号项目中的编码器种类栏也为“1”。
- (5) 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。
- (6) 请将负载伸出长设定在动态允许负载力矩的范围内。

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	3-561
电缆出线方向变更 (外侧)	CJO	3-561
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	3-561
马达左折返规格 (注1)	ML	3-570
马达右折返规格 (注1)	MR	3-570
反原点规格	NM	3-573

(注1) 型号项目的选项栏中必须择一记入型号。

电缆长

种类	电缆记号	P3	P5
标准型	P (1m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	S (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	M (5m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—	<input type="radio"/>
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—	<input type="radio"/>
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—	<input type="radio"/>
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—	<input type="radio"/>
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—	<input type="radio"/>

(注) 型号项目中适用控制器栏选择P3时为柔性电缆。

主要规格			
项目		内容	
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	12	6 3
水平	负载质量	最大负载质量 (kg)	6 8 10
		最高速度 (mm/s)	600 300 150
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		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 2 4
		最高速度 (mm/s)	580 300 150
	速度/加减速	最低速度 (mm/s)	15 8 4
		额定加减速 (G)	0.2 0.2 0.2
		最大加减速 (G)	0.2 0.2 0.2
推压	最大推压力 (N)	60 110 189	
	推压最高速度 (mm/s)	20 20 20	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车	
	刹车保持力 (kgf)	1 2 4	
行程	最小行程 (mm)	25 25 25	
	最大行程 (mm)	200 200 200	
	行程间距 (mm)	25 25 25	
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	
基座		材质:铝 表面白色耐酸铝处理	
线性导轨		直动无限循环型	
静态允许负载力矩		Ma:42N·m	
		Mb:60N·m	
		Mc:123N·m	
动态允许负载力矩 (注2)		Ma:11N·m	
		Mb:16N·m	
		Mc:33N·m	
适用环境温度·湿度		0~40°C、85%RH以下(无结露)	
防护等级		—	
耐振性、耐冲击		4.9m/s ²	
国际规格		CE标志、RoHS指令	
马达种类		脉冲马达	
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) 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。请参照1-180页确认行走寿命。

■平台型力矩方向



不同速度·加速度下的负载质量表

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

导程12

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
266	6	1
400	6	0.5
500	4	0.5
580	2	0.5
600	2	

导程6

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.3	0.2
125	8	2
250	6	2
300	6	1

导程3

姿势 速度 (mm/s)	水平	垂直
	加速度 (G)	
	0.2	0.2
50	10	4
125	8	4
150	8	2

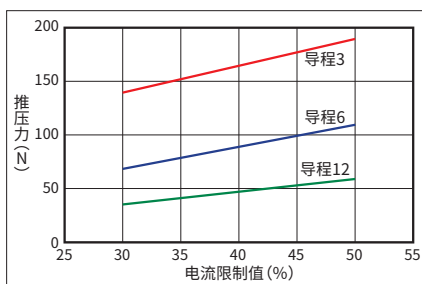
行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

(注) <>内为垂直使用时的值。

推压力与电流限制值的关系图



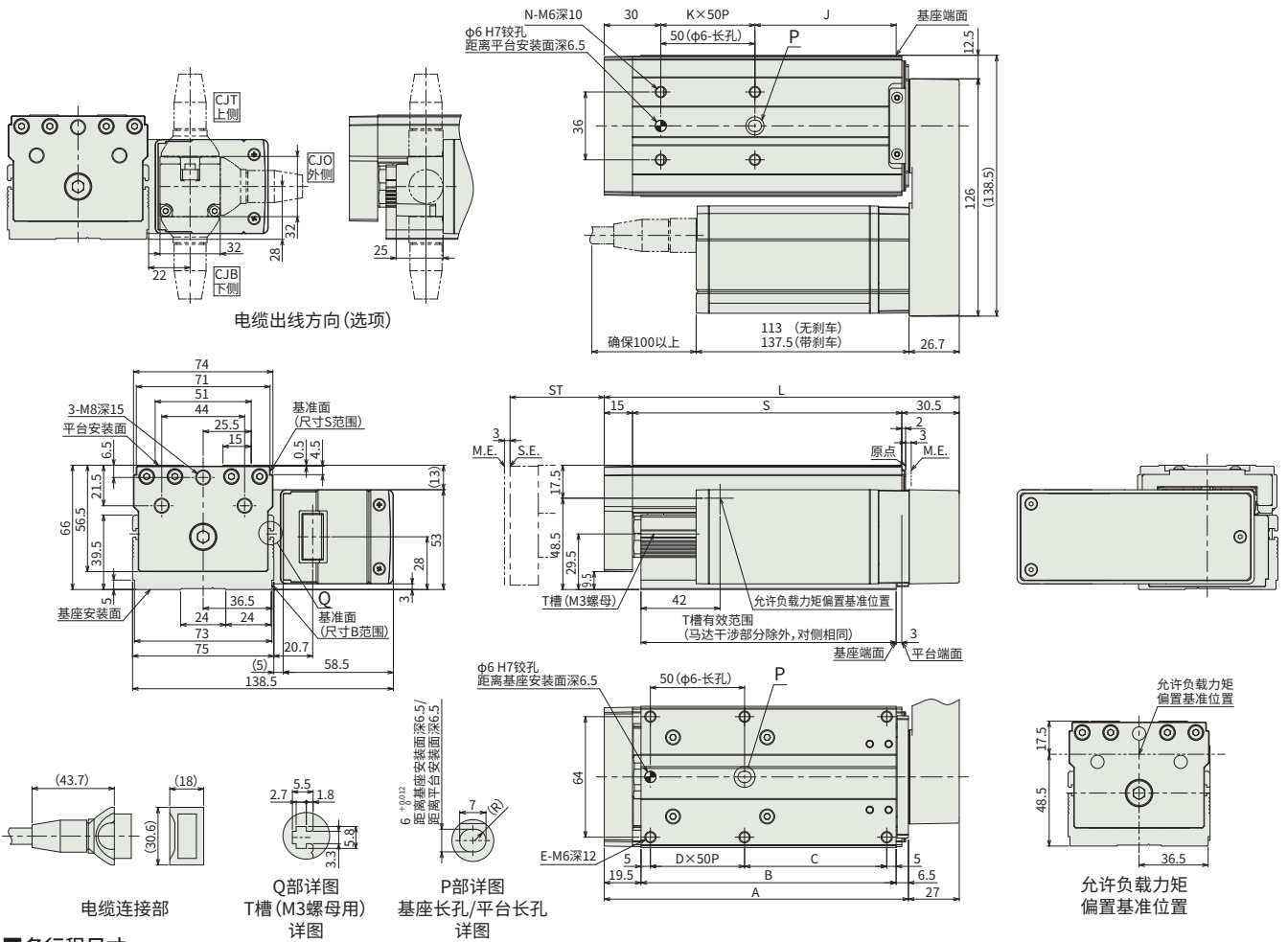
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

(注) 电缆连接部是用于连接马达·编码器电缆(一体型)。详细内容请参考1-101页。
(注) 进行原点复位时,平台会移动到M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。
(注) 带刹车的行程为25mm时,马达单元的伸出长度会超过平台端面(原点位置时),敬请注意。
(注) 下图为马达左折返规格(ML)的图线。



■各行程尺寸

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	136.5	161.5	186.5	211.5	236.5	261.5	286.5	311.5
B	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
C	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
D	1	1	2	2	3	3	4	4
E	6	6	8	8	10	10	12	12
J	50	75	50	75	50	75	50	75
K	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10
S	118	143	168	193	218	243	268	293

■各行程质量

质量(kg)	行程	25	50	75	100	125	150	175	200
		无刹车	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7
	带刹车	2.7	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	4	4.2

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
MCON-C/CG		8	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	●	-	●	●	●	●	●	●	256	7-117
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	-	-	●	●	●	-	-	-	-	●	●	-	-	-	30000	7-257	
PCON-CB/CGB		1	DC24V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	512 (现场网络规格为768)	7-137	
PCON-CYB/PLB/POB		1		●	●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	64	7-153	
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。

