

RCS3-RA4R

马达
单元型

马达
折返

本体宽
40mm

200V
AC伺服
马达

■型号项目	RCS3	—	RA4R	—		—	30	—		—		—	T2	—		—	
	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
					L:增量型规格 A:绝对型规格		30:AC伺服马达 30W		2.5:导程2.5mm		110:110mm ? 410:410mm (每50mm)		T2:SCON-CB/CGB (伺服压力机专用)		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 ※马达折返方向 请务必择一记号 記入。

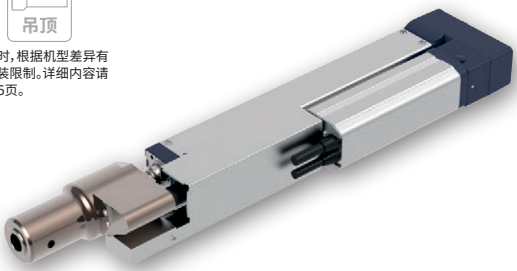
※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※CE为选项。

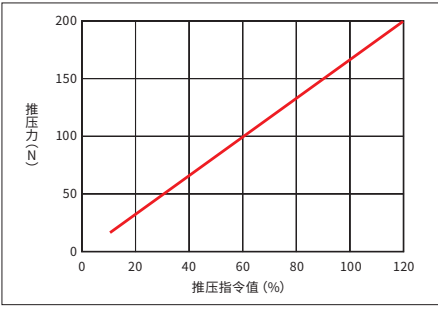


※垂直安装时,根据机型差异有不同的安装限制。详细内容请参考1-345页。



技术资料▶1-323
特规对应▶1-357

■推力与电流限制值的关系图



注意:
●推力与推压指令之间的关系
仅为参考数字,其与实际数字有所差异。
●推压指令值较低时,则推力会出现偏差,请在12%以上使用。

- POINT
选型
注意
- (1) 连续推压时间无限制。稼动率为100%则可连续运行。
 - (2) 客户工件安装部为压力传感器本体。请设置外置导轨,以确保不向压力传感器本体施加径向负荷及力矩负荷。
 - (3) 水平设置正面安装及背面安装时,请给150st以上产品设置支座。(参考1-348页“拉杆型安装时的注意点”)
 - (4) 不可在压力传感器施加拉伸方向负荷的动作中使用。

■驱动轴性能

■导程与负荷质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大负载质量 水平(kg) 垂直(kg)	额定推力 (N)	最大推压力 (N)
RCS3-RA4R-①-30-2.5-②-T2-③-④	30	2.5	125	0.5	3 3	126	200

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 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(mm)	行程 (mm)	110~410
2.5		125

(单位为mm/s)

①编码器种类/②行程阵容

②行程(mm)	①编码器种类 增量型/绝对型
110	○
160	○
210	○
260	○
310	○
360	○
410	○

③电缆长

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

※维护保养用的电缆请参考1-271页。

④选项

名称	选项记号	参考页
法兰(前)	FL	→4-33
脚部安装件(※1)	FT	→4-34
刹车	B	→4-33
电缆出线方向(外侧)	CJO	→4-33
马达折返方向(左侧)	ML	→4-35
马达折返方向(右侧)	MR	→4-35
附压力传感器(标准配备)(※2)	LCT	→4-35
CE对应	CE	→4-33

(※1) 附属安装件数量请参考4-35页。
(※2) 带压力传感器选项(LCT)为必选项。

■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	±0.01mm
空转值	0.1mm以下
压力传感器额定容量	200N
压力传感器综合精度	±1% R.C(※4)
重复负荷精度(※3)	±0.5% F.S(※5)
适用环境温度・湿度	0°C~40°C

(※3) 重复动作导致的负荷偏差与压力传感器额定容量比率所示值。
(※4) R.C:Rated Capacity 额定负荷。压力传感器为保持该规格可测量的最大负荷。
(※5) F.S:Full Scale 可测量的最大值,与额定容量(RC)的数值相同。

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp

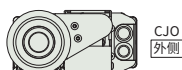
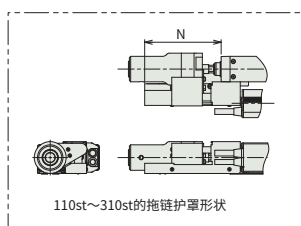
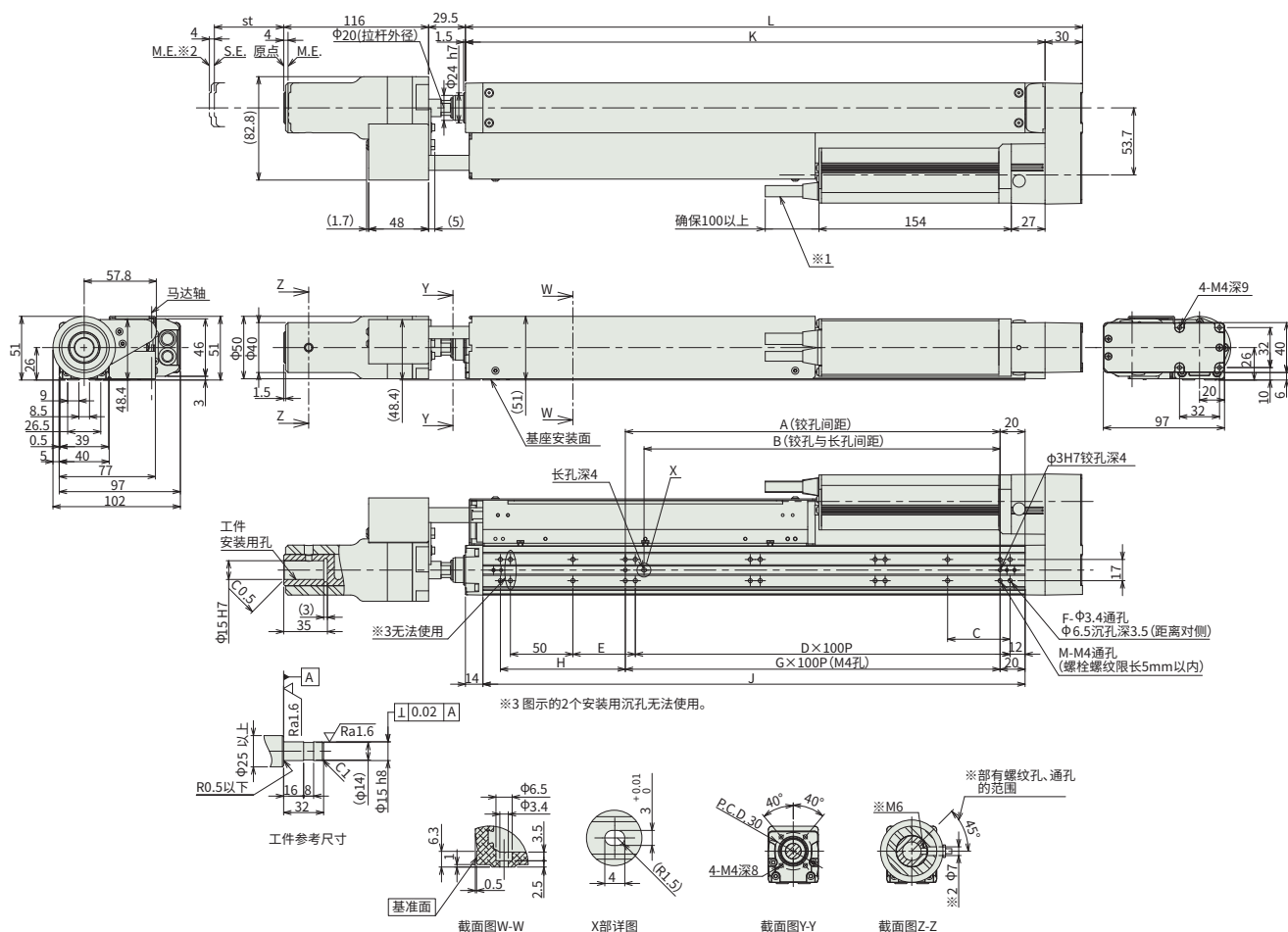


※1 连接马达·编码器电缆。详细内容请参考1-271页。

※2 原点复位时拉杆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



电缆出线方向(选项)

■各行程尺寸·质量

行程	110	160	210	260	310	360	410	
L	244	294	344	394	444	494	544	
A	100	100	200	200	300	300	400	
B	85	85	185	185	285	285	385	
C	50	50	50	50	50	50	50	
D	0	1	1	2	2	3	3	
E	100	50	100	50	100	50	100	
F	8	10	10	12	12	14	14	
G	1	1	2	2	3	3	4	
H	50	100	50	100	50	100	50	
J	184	234	284	334	384	434	484	
K	214	264	314	364	414	464	514	
M	6	6	8	8	10	10	12	
N	120	100	75	50	25	—	—	
质量 (kg)	无刹车	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1
	带刹车	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.2	4.4

适用控制器

RCS3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

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	压力程序	现场网络※可选		
SCON-CB/CGB (伺服压力机专用)		1	单相 AC100V /200V	—	—	—	●	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT EtherNet/IP CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	—	→6-115

RCS3-RA6R

马达
单元型

马达
折返

本体宽
58mm

200V
AC伺服
马达

■型号项目

RCS3 — RA6R —

编码器种类

— 60 —

— 1.5 —

— 115 —

— T2 —

— 电缆长 —

— 选项 —

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

L:增量型规格
A:绝对型规格

60: AC伺服马达
60W

1.5:导程1.5mm

115:115mm
415:415mm
(每50mm)

T2:SCON-CB/CGB
(伺服压力机专用)

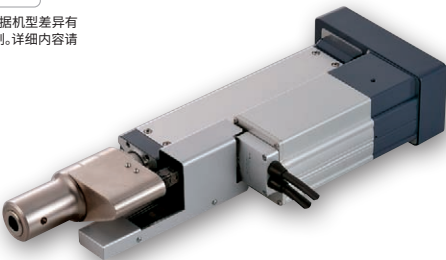
N: 无
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X□□: 指定长度
R□□: 柔性电缆

请参考
下述选项
※马达折返方向、
电缆出线方向
必须择一记号
記入。

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。

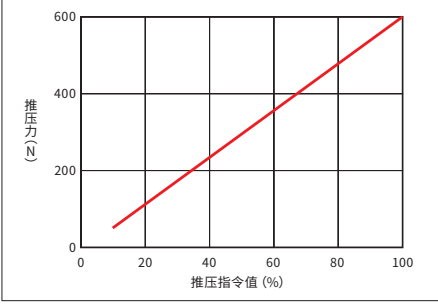


※垂直安装时,根据机型差异有不同的安装限制。详细内容请参考1-345页。



技术资料▶1-323
特规对应▶1-357

■推压力与电流限制值的关系图



注意:
●推压力与推压指令之间的关系仅为参考数字,其与实际数字有所差异。
●推压指令值较低时,则推压力会出现偏差,请在10%以上使用。

- POINT
选型
注意
- (1) 在进行推压动作时,连续使用时间取决于所设定的推压力。另外,在一般工作时也要考虑负载与稼动率的关系,推力必须小于连续运转允许推力。详细内容请参考1-402页。

(2) 客户工件安装部为压力传感器本体。请设置外置导轨,以确保不向压力传感器本体施加径向负荷及力矩负荷。

(3) 水平设置正面安装及背面安装时,请给150st以上产品设置支座。(参考1-348页“拉杆型安装时的注意点”)

(4) 不可在压力传感器施加拉伸方向负荷的动作中使用。

■驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大负载质量 水平(kg) 垂直(kg)	额定推力 (N)	最大推压力 (N)
RCS3-RA6R-①-60-1.5-②-T2-③-④	60	1.5	75	0.3	10 10	566	600

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 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(mm)	行程 (mm)	115~415
1.5		75

(单位为mm/s)

①编码器种类/②行程阵容

②行程(mm)	①编码器种类 增量型/绝对型
115	○
165	○
215	○
265	○
315	○
365	○
415	○

③电缆长

种类	电缆记号
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)

※维护保养用的电缆请参考1-271页。

④选项

名称	选项记号	参考页
法兰(前)	FL	→4-33
脚部安装件(※1)	FT	→4-34
刹车	B	→4-33
电缆出线方向(上侧)	CJT	→4-33
电缆出线方向(下侧)(※2)	CJB	→4-33
电缆出线方向(外侧)	CJO	→4-33
马达折返方向(左侧)	ML	→4-35
马达折返方向(右侧)	MR	→4-35
附压力传感器(标准配备)(※3)	LCT	→4-35

(※1) 附属安装件数量请参考4-35页。
(※2) 行程365mm以下时,无法同时选择脚部安装件。
(※3) 带压力传感器选项(LCT)为必选项。

■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	±0.01mm
空转值	0.1mm以下
压力传感器额定容量	600N
压力传感器综合精度	±1% R.C(※5)
重复负荷精度(※4)	±0.5% F.S(※6)
适用环境温度・湿度	0°C~40°C

(※4) 重复动作导致的负荷偏差与压力传感器额定容量比率所示值。
(※5) R.C: Rated Capacity 额定负荷。压力传感器为保持该规格可测量的最大负荷。
(※6) F.S: Full Scale 可测量的最大值,与额定容量(RC)的数值相同。

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp

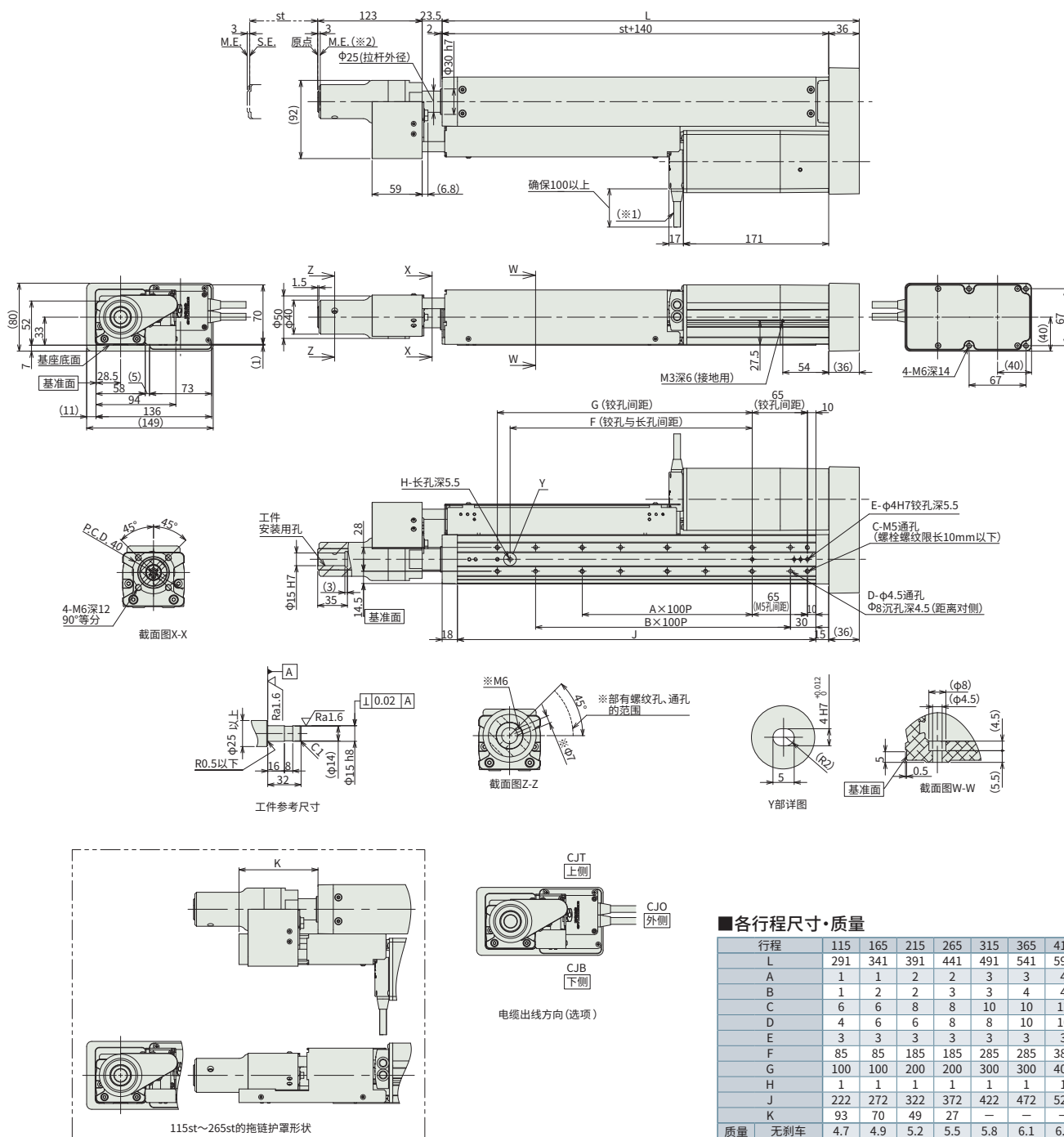


※1 连接马达·编码器电缆。详细内容请参考1-271页。

※2 原点复位时拉杆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

行程	115	165	215	265	315	365	415
L	291	341	391	441	491	541	591
A	1	1	2	2	3	3	4
B	1	2	2	3	3	4	4
C	6	6	8	8	10	10	12
D	4	6	6	8	8	10	10
E	3	3	3	3	3	3	3
F	85	85	185	185	285	285	385
G	100	100	200	200	300	300	400
H	1	1	1	1	1	1	1
J	222	272	322	372	422	472	522
K	93	70	49	27	—	—	—
质量 (kg)	无刹车	4.7	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1
	带刹车	4.9	5.1	5.4	5.7	6.0	6.3

适用控制器

RCS3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

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	压力程序	现场网络※可选		
SCON-CB/CGB (伺服压力机专用)		1	单相 AC100V /200V	—	—	—	●	<div>DeviceNet</div> <div>CC-Link</div> <div>PROFINET</div> <div>CompoNet</div> <div>MECHATROLINK</div> <div>EtherCAT</div> <div>EtherNet/IP</div> <div>PROFINET</div>	—	→6-115

RCS3-RA7R

马达
单元型

马达
折返

本体宽
73mm

200V
AC伺服
马达

■型号项目

RCS3 — RA7R —

编码器种类

— 100 —

导程

— 行程 —

T2

— 电缆长 —

选项

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

增量型规格
A:绝对型规格

100 : AC伺服马达
100W

2:导程2mm

120:120mm
?
520:520mm
(每50mm)

T2:SCON-CB/CGB
(伺服压力机专用)

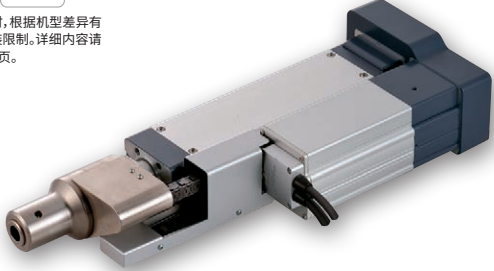
N : 无
P : 1m
S : 3m
M : 5m
X□□ : 指定长度
R□□ : 柔性电缆

请参考
下述选项
※马达折返方向、
电缆出线方向
必须择一记号
記入。

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。

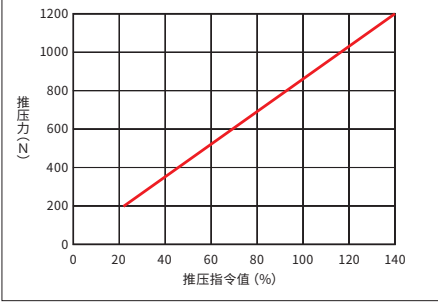


※垂直安装时,根据机型差异有不同的安装限制。详细内容请参考1-345页。



技术资料▶1-323
特规对应▶1-357

■推压力与电流限制值的关系图



注意:
●推压力与推压指令之间的关系
仅为参考数字,其与实际数字有所差异。
●推压指令值较低时,则推压力会出现偏差,请在24%以上使用。

- POINT
选型
注意
- (1) 在进行推压动作时,连续使用时间取决于所设定的推压力。另外,在一般工作时也要考虑负载与稼动率的关系,推力必须小于连续运转允许推力。详细内容请参考1-402页。

(2) 客户工件安装部为压力传感器本体。请设置外置导轨,以确保不向压力传感器本体施加径向负荷及力矩负荷。

(3) 水平设置正面安装及背面安装时,请给150st以上产品设置支座。
(参考1-348页“拉杆型安装时的注意点”)

(4) 不可在压力传感器施加拉伸方向负荷的动作中使用。

■驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大负载质量 水平(kg) 垂直(kg)	额定推力 (N)	最大推压力 (N)
RCS3-RA7R-①-100-2-②-T2-③-④	100	2	100	0.3	10 10	849	1200

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 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(mm)	行程 (mm)	120~520
2		100

(单位为mm/s)

①编码器种类/②行程阵容

②行程(mm)	①编码器种类 增量型/绝对型
120	○
170	○
220	○
270	○
320	○
370	○
420	○
470	○
520	○

③电缆长

种类	电缆记号
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)

※维护保养用的电缆请参考1-271页。

④选项

名称	选项记号	参考页
法兰(前)	FL	→4-33
脚部安装件(※1)	FT	→4-34
刹车	B	→4-33
电缆出线方向(上侧)	CJT	→4-33
电缆出线方向(下侧)	CJB	→4-33
电缆出线方向(外侧)	CJO	→4-33
马达折返方向(左侧)	ML	→4-35
马达折返方向(右侧)	MR	→4-35
附压力传感器(标准配备)(※2)	LCT	→4-35

(※1) 附属安装件数量请参考4-35页。
(※2) 带压力传感器选项(LCT)为必选项。

■驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆φ12mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.01mm
空转值	0.1mm以下
压力传感器额定容量	2000N
压力传感器综合精度	±1% R.C(※4)
重复负荷精度(※3)	±0.5% F.S(※5)
适用环境温度・湿度	0°C~40°C

(※3) 重复动作导致的负荷偏差与压力传感器额定容量比率所示值。
(※4) R.C:Rated Capacity 额定负荷。压力传感器为保持该规格可测量的最大负荷。
(※5) F.S:Full Scale 可测量的最大值,与额定容量(RC)的数值相同。

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载

www.iai-robot.co.jp

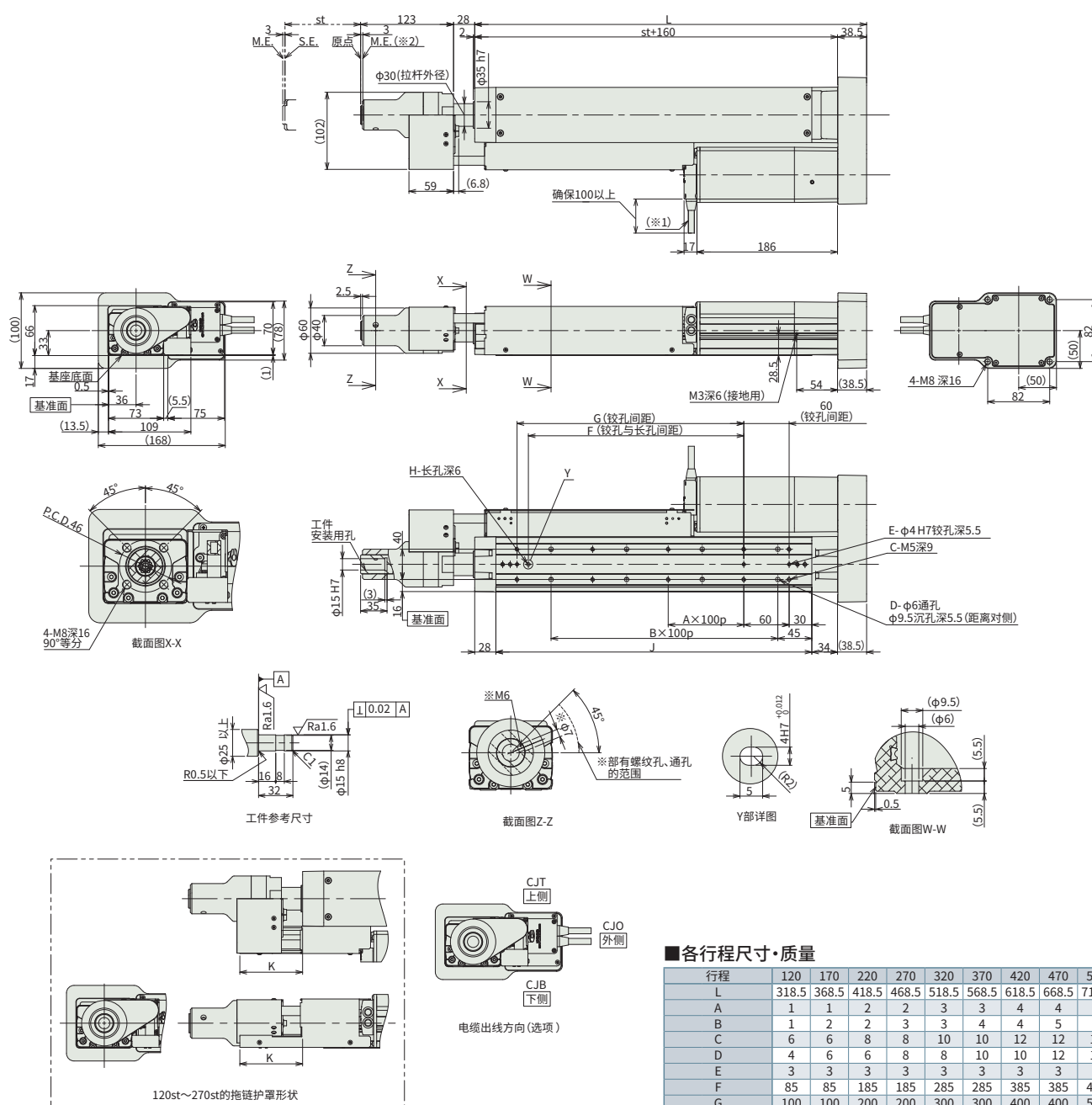


※1 连接马达·编码器电缆。详细内容请参考1-271页。

※2 原点复位时拉杆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

SF: 行程末端



■各行程尺寸·质量

行程	120	170	220	270	320	370	420	470	520	
L	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5	668.5	718.5	
A	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
C	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	
E	3	3	3	3	3	3	3	3	3	
F	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
G	100	100	200	200	300	300	400	400	500	
H	1	1	1	1	1	1	1	1	1	
J	218	268	318	368	418	468	518	568	618	
K	83	59	38	17	—	—	—	—	—	
质量 (kg)	无刹车	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9
	带刹车	6.3	6.7	7.0	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1

适用控制器

RCS3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

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	压力程序	现场网络※可选		
SCON-CB/CGB (伺服压力机专用)		1	单相 AC100V /200V	—	—	—	●	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET EtherCAT	—	→6-115

伺服压力机

夹爪型、旋转型

其他

RCS3

RCS2

RCS3-RA8R

马达
单元型

马达
折返

本体宽
88mm

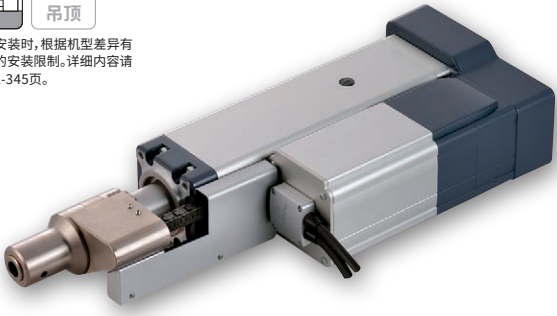
200V
AC伺服
马达

■型号项目	RCS3	—	RA8R	—		—	200	—		—		—	T2	—		—	
	系列		类型		编码器种类		马达种类		导程		行程		适用控制器		电缆长		选项
					I:增量型规格 A:绝对型规格		200:AC伺服马达 200W		2.5:导程2.5mm		100:100mm ? 500:500mm (每50mm)		T2:SCON-CB/CGB (伺服压力机专用)		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 ※马达折返方向、 电缆出线方向 必须择一记号 記入。

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。

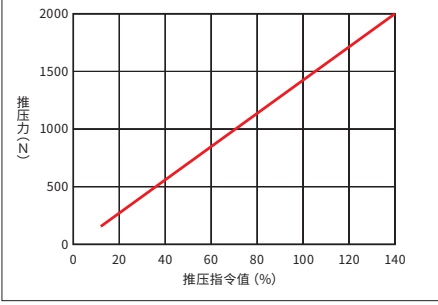


※垂直安装时,根据机型差异有不同的安装限制。详细内容请参考1-345页。



技术资料▶1-323
特规对应▶1-357

■推压力与电流限制值的关系图



注意:
●推压力与推压指令之间的关系仅为参考数字,其与实际数字有所差异。
●推压指令值较低时,则推压力会出现偏差,请在14%以上使用。

- POINT
选型
注意
- (1) 在进行推压动作时,连续使用时间取决于所设定的推压力。另外,在一般工作时也要考虑负载与稼动率的关系,推力必须小于连续运转允许推力。详细内容请参考1-402页。
 - (2) 客户工件安装部为压力传感器本体。请设置外置导轨,以确保不向压力传感器本体施加径向负荷及力矩负荷。
 - (3) 水平设置正面安装及背面安装时,请给150st以上产品设置支座。(参考1-348页“拉杆型安装时的注意点”)
 - (4) 不可在压力传感器施加拉伸方向负荷的动作中使用。

■驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大负载质量 水平(kg) 垂直(kg)	额定推力 (N)	最大推压力 (N)
RCS3-RA8R-①-200-2.5-②-T2-③-④	200	2.5	125	0.2	10 10	1367	2000

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 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(mm)	行程 (mm)	100~500
2.5		125

(单位为mm/s)

①编码器种类/②行程阵容

②行程(mm)	①编码器种类 增量型/绝对型
100	○
150	○
200	○
250	○
300	○
350	○
400	○
450	○
500	○

③电缆长

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

※维护保养用的电缆请参考1-271页。

④选项

名称	选项记号	参考页
法兰(前)	FL	→4-33
脚部安装件(※1)	FT	→4-34
刹车	B	→4-33
电缆出线方向(上侧)	CJT	→4-33
电缆出线方向(下侧)(※2)	CJB	→4-33
电缆出线方向(外侧)	CJO	→4-33
马达折返方向(左侧)	ML	→4-35
马达折返方向(右侧)	MR	→4-35
附压力传感器(标准配备)(※3)	LCT	→4-35

(※1) 附属安装件数量请参考4-35页。
(※2) 行程100mm时,无法同时设置脚部安装件。
(※3) 带压力传感器选项(LCT)为必选项。

■驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆φ16mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.01mm
空转值	0.1mm以下
压力传感器额定容量	2000N
压力传感器综合精度	±1% R.C(※5)
重复负荷精度(※4)	±0.5% F.S(※6)
适用环境温度・湿度	0°C~40°C

(※4) 重复动作导致的负荷偏差与压力传感器额定容量比率所示值。
(※5) R.C:Rated Capacity 额定负荷。压力传感器为保持该规格可测量的最大负荷。
(※6) F.S:Full Scale 可测量的最大值,与额定容量(RC)的数值相同。

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载

www.iai-robot.co.jp

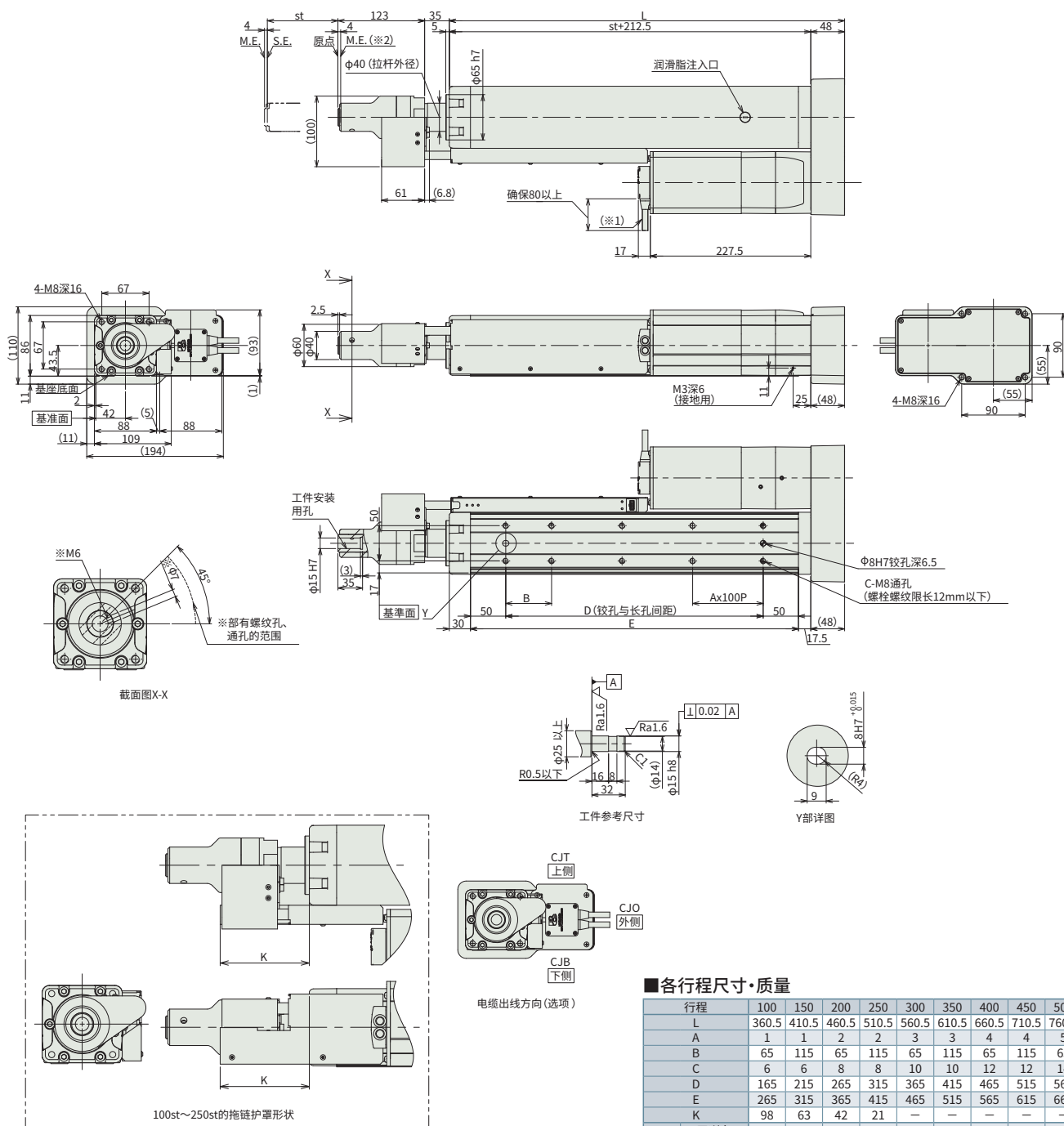


※1 连接马达·编码器电缆。详细内容请参考1-271页。

※2 原点复位时拉杆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



适用控制器

RCS3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

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	压力程序	现场网络※可选		
SCON-CB/CGB (伺服压力机专用)		1	单相 AC100V /200V	—	—	—	●	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT EtherNet/IP CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	—	→6-115

RCS3-RA10R

马达
单元型

马达
折返

本体宽
108mm

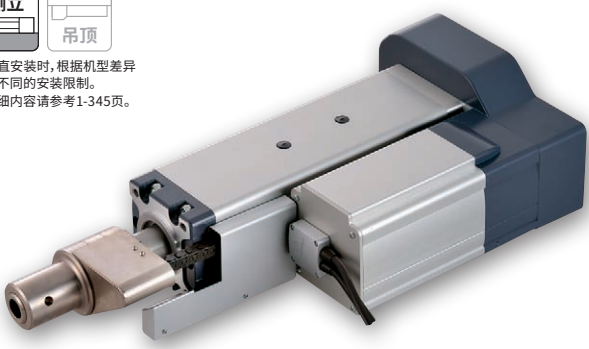
200V
AC伺服
马达

■型号项目	RCS3	—	RA10R	—		—	400	—		—		—	T2	—		—	
	系列		类型		编码器种类		马达种类		导程		行程		适用控制器		电缆长		选项
					I:增量型规格 A:绝对型规格		400:AC伺服马达 400W		2.5:导程2.5mm		100:100mm ? 500:500mm (每50mm)		T2:SCON-CB/CGB (伺服压力机专用)		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 ※马达折返方向、 电缆出线方向 必须择一记号 記入。

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。

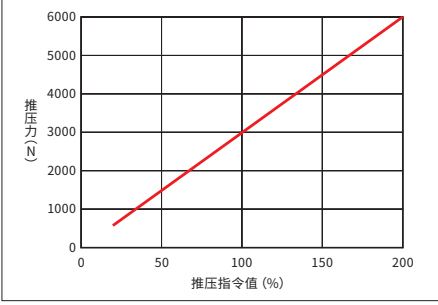


※垂直安装时,根据机型差异
有不同的安装限制。
详细内容请参考1-345页。



技术资料▶1-323
特规对应▶1-357

■推力与电流限制值的关系图



注意:
●推力与推压指令之间的关系
仅为参考数字,其与实际数字有
所差异。
●推压指令值较低时,则推力会
出现偏差,请在20%以上使用。



- (1) 在进行推压动作时,连续使用时间取决于所设定的推压力。另外,在一般工作时也要考虑负载与稼动率的关系,推力必须小于连续运转允许推力。详细内容请参考1-403页。
- (2) 客户工件安装部为压力传感器本体。请设置外置导轨,以确保不向压力传感器本体施加径向负荷及力矩负荷。
- (3) 水平设置正面安装及背面安装时,请给150st以上产品设置支座。(参考1-348页“拉杆型安装时的注意点”)
- (4) 不可在压力传感器施加拉伸方向负荷的动作中使用。

■驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大负载质量 水平(kg)	垂直(kg)	额定推力 (N)	最大推压力 (N)
RCS3-RA10R-①-400-2.5-②-T2-③-④	400	2.5	125	0.2	15	15	2713	6000

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 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 (mm)	行程 (mm)	100~500
2.5		125

(单位为mm/s)

①编码器种类/②行程阵容

②行程 (mm)	①编码器种类 增量型/绝对型
100	○
150	○
200	○
250	○
300	○
350	○
400	○
450	○
500	○

③电缆长

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

※维护保养用的电缆请参考1-271页。

④选项

名称	选项记号	参考页
法兰 (前)	FL	→4-34
脚部安装件 (※1)	FT	→4-35
刹车	B	→4-33
电缆出线方向 (上侧)	CJT	→4-33
电缆出线方向 (下侧) (※2)	CJB	→4-33
电缆出线方向 (外侧)	CJO	→4-33
马达折返方向 (左侧)	ML	→4-35
马达折返方向 (右侧)	MR	→4-35
附压力传感器 (标准配备) (※3)	LCT	→4-35

(※1) 附属安装件数量请参考4-35页。
(※2) 行程100mm时,无法同时选择脚部安装件。
(※3) 带压力传感器选项 (LCT) 为必选项。

■驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆φ20mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.01mm
空转值	0.1mm以下
压力传感器额定容量	6000N
压力传感器综合精度	±1% R.C (※5)
重复负荷精度 (※4)	±0.5% F.S (※6)
适用环境温度・湿度	0°C~40°C

(※4) 重复动作导致的负荷偏差与压力传感器额定容量比率所示值。
(※5) R.C: Rated Capacity 额定负荷。压力传感器为保持该规格可测量的最大负荷。
(※6) F.S: Full Scale 可测量的最大值,与额定容量 (RC) 的数值相同。

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp

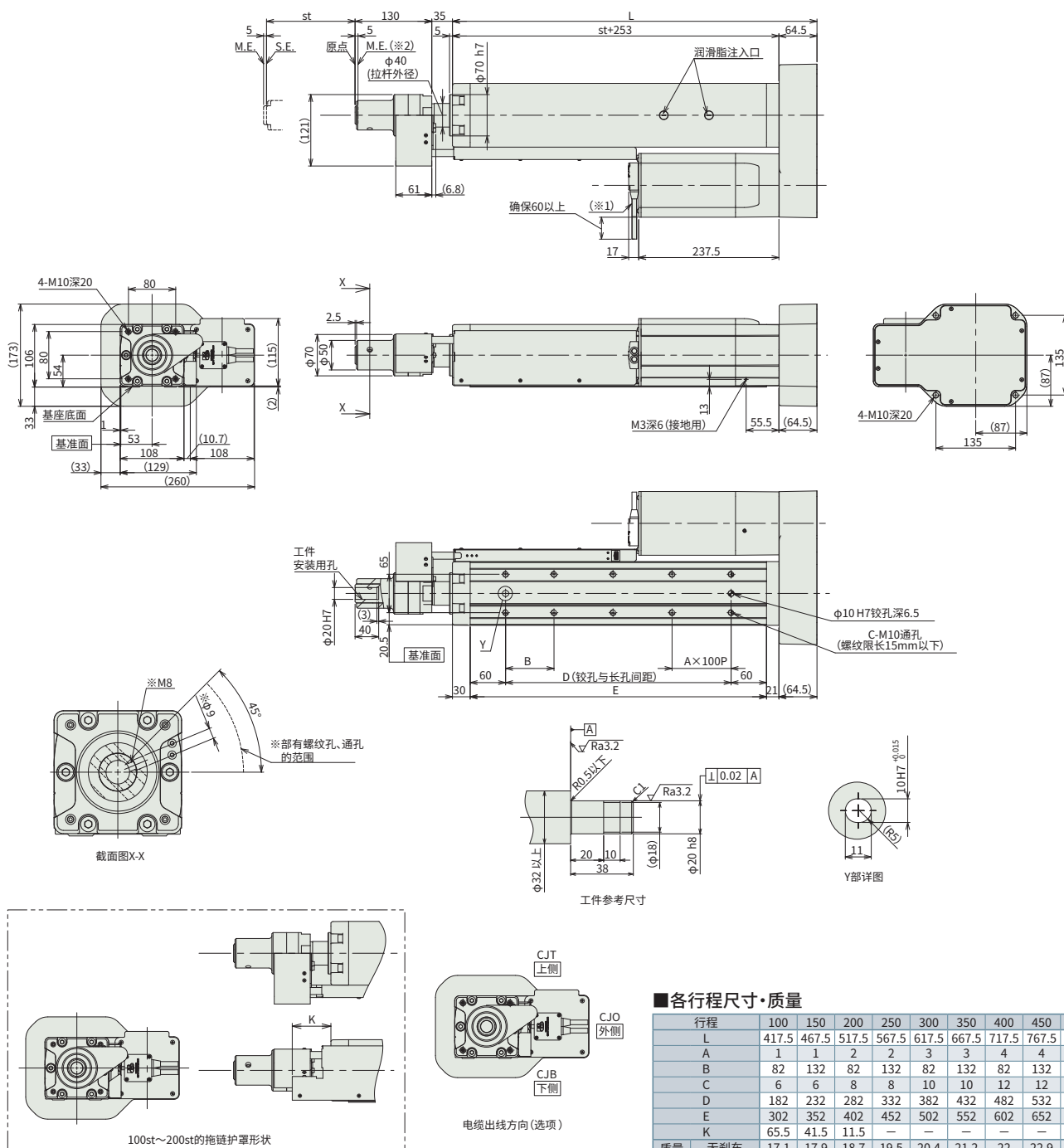


※1 连接马达·编码器电缆。详细内容请参考1-271页。

※2 原点复位时拉杆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

SF: 行程末端



适用控制器

RCS3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

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	压力程序	现场网络※可选		
SCON-CB/CGB (伺服压力机专用)		1	单相 AC200V	—	—	—	●	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT EtherNet/IP CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET	—	→6-115

RCS2-RA13R (伺服压力机规格)

超高
推力型

马达
单元型

马达
折返

本体宽
130
mm

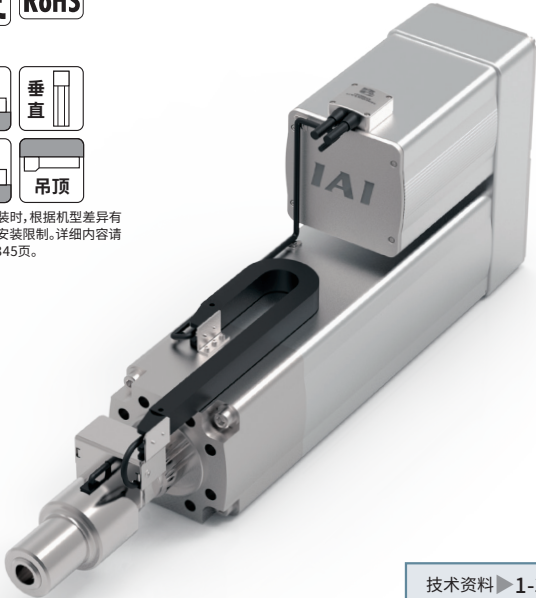
200V
AC伺服
马达

■型号项目	RCS2	—	RA13R	—		—	750	—		—		—	T2	—		—	
	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 A:绝对型		750:AC伺服马 达750W		2.5:2.5mm 1.25:1.25mm		50:50mm S 200:200mm (每50mm设定)		T2:SCON-CB/CGB (伺服压力机专用)		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 ※马达折返方向、电缆出 线位置必须择一记号 记入。

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。

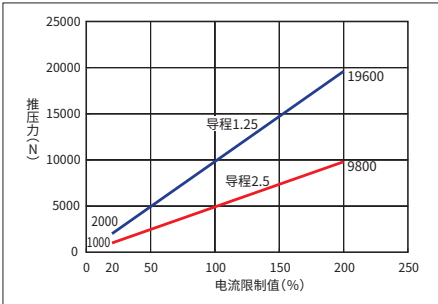


※垂直安装时,根据机型差异有
不同的安装限制。详细内容请
参考1-345页。



技术资料▶1-323
特规对应▶1-357

■推力与电流限制值的关系图



注意:
●推力与电流限制值间的关系
为参考数值,与实际值多少有些
出入。
●电流限制值较低时,则推力会
出现偏差。导程1.25请使用20%
以上值、导程2.5请使用40%以
上值。



- (1) 在进行推压动作时,连续使用时间取决于所设定的推压力。另外,在一般工作时也要考虑负载与稼动率的关系,推力必须小于连续运转允许推力。详细内容请参考选择资料(→1-403页)。
- (2) 负载质量为导程2.5加速度0.02G、导程1.25加速度0.01G情况下动作时的值。加速度以上述值为上限。
- (3) 水平负载质量为并用外置导轨,不向拉杆施加前进方向以外外力时的数值。
- (4) 带刹车(选项)时,除本体与控制器以外,需要刹车盒(参考4-28页)。
- (5) 不可在压力传感器施加拉伸方向负荷的动作中使用。

■驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大加速度 (G)	最大负载质量		额定推力 (N)	最大推压力 (N)	行程 (mm)
				水平(kg)	垂直(kg)			
RCS2-RA13R-①-750-2.5-②-T2-③-④	750	2.5	0.02	15	15	5106	9800	50~200 (每50mm)
RCS2-RA13R-①-750-1.25-②-T2-③-④		1.25	0.01	15	15	10211	19600	

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 电缆长 ④ 选项

※水平负载质量是在使用外置导轨时的数据。

(单位为mm/s)

■行程与最高速度

导程(mm)	行程 (mm)			
	50	100	150	200
2.5	85	120	125	
1.25		62		

①编码器种类/②行程阵容

②行程(mm)	①编码器种类			
	增量型		绝对型	
	1t型(导程2.5)	2t型(导程1.25)	1t型(导程2.5)	2t型(导程1.25)
50	○	○	○	○
100	○	○	○	○
150	○	○	○	○
200	○	○	○	○

④选项

名称	选项记号	参考页
法兰(前)	FL	→4-34
脚部安装件(※1)	FT	→4-35
刹车(带刹车盒)	B	→4-33
刹车(无刹车盒)	BN※	→4-33
马达上侧折返	MT1/MT2/MT3	→4-36
马达右侧折返	MR1/MR2	→4-36
马达左侧折返	ML1/ML3	→4-36
带压力传感器(带配线用电缆拖链)(※2)	LCT	→4-35
带压力传感器(无配线用电缆拖链)(※2)	LCN	→4-35

(※1) 附属安装件数量请参考4-35页。

(※2) 带压力传感器选项(LCT/LCN)必须选择其中一项。

(注1) 无法同时选择带压力传感器选项(带配线电缆拖链)与法兰选项。

(注2) 选项:选择刹车(无刹车盒)“BN”,并作为刹车盒第2轴使用时,需另行购买电缆。

详细内容请参考6-117页。

(注3) 选项:无法同时选择MR1/MR2/ML1/ML3与FT。

③电缆长

种类	电缆记号
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)

※维护保养用的电缆请参1-271页。

■驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆φ32mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.01mm
空转值	0.2mm以下
压力传感器额定容量	20000N
压力传感器综合精度	±1% R.C(※4)
重复负荷精度(※3)	±0.5% F.S(※5)
适用环境温度・湿度	0~40℃

(※3) 重复动作导致的负荷偏差与压力传感器额定容量比率所示值。

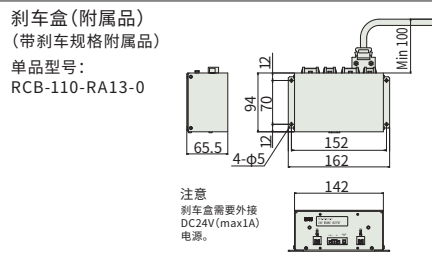
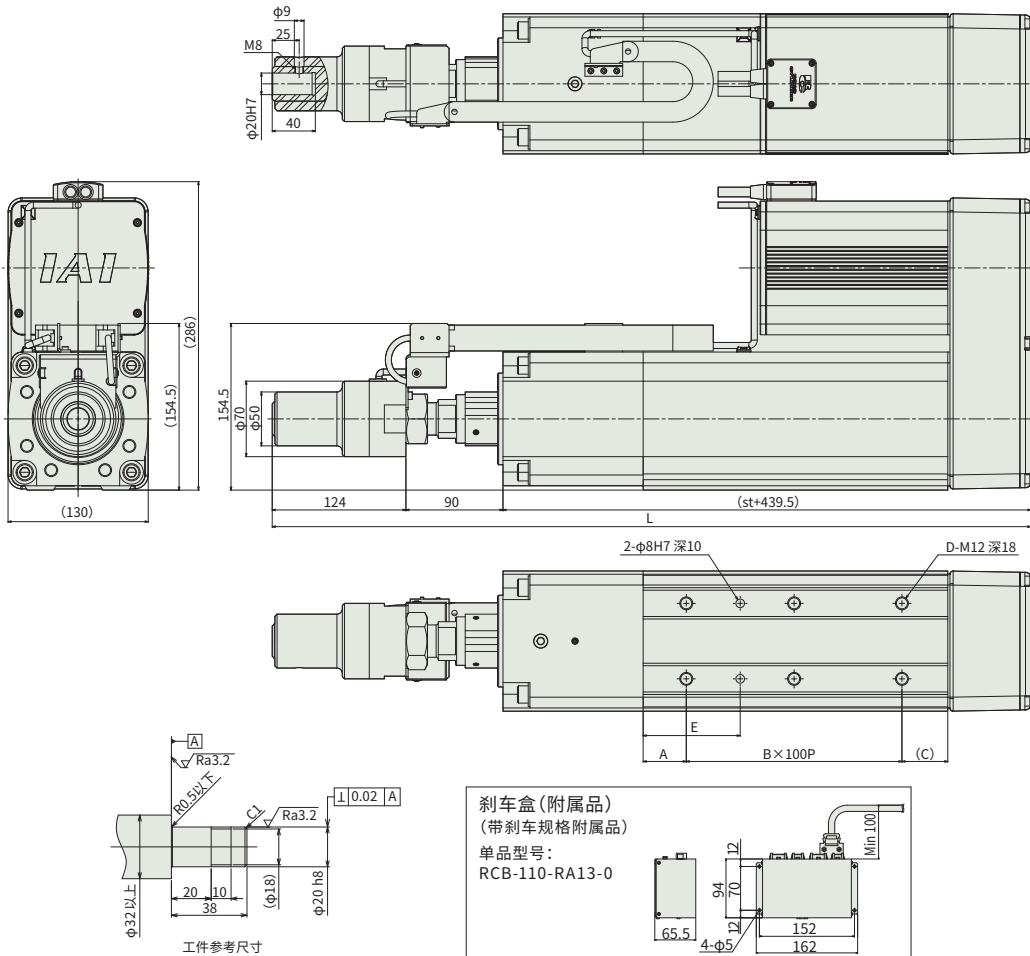
(※4) R.C:Rated Capacity 额定负荷。压力传感器为保持该规格可测量的最大负荷。

(※5) F.S:Full Scale 可测量的最大值,与额定容量(RC)的数值相同。

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp



■各行程尺寸·质量

RCS2-RA13R

※带刹车则全长增加57mm、质量增加2kg。

行程	50	100	150	200
L	703.5	753.5	803.5	853.5
A	40	65	40	65
B	2	2	3	3
C	42.5	67.5	42.5	67.5
D	6	6	8	8
E	90	115	90	115
质量 (kg)	35.5	36.5	37.5	38.5

- ※1. 连接马达·编码器电缆。
电缆详细内容请参考1-271页。
- ※2. 原点复位时拉杆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。
- ※3. 两面宽的面的朝向随产品不同有个体差异。

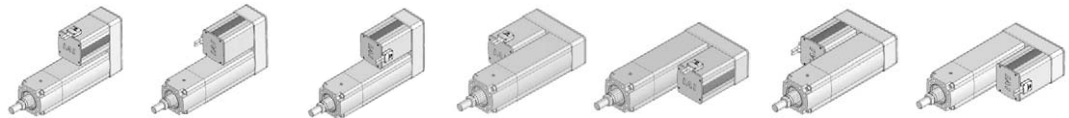
注意

带刹车规格(选项型号-B)需要配置刹车盒。
如果只需要带刹车规格的驱动轴时，
请选择型号-BN。

马达折返方向/电缆出线位置(选项)

注意

马达折返方向/电缆出线位置必须选择一个记入型号。



选项记号	MT1	MT2	MT3	MR1	ML1	MR2	ML3
马达折返方向	上侧(标准)	上侧	上侧	右侧	左侧	右侧	左侧
电缆出线位置	上侧(标准)	右侧	左侧	上侧	上侧	右侧	左侧

适用控制器

RCS2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

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	压力程序	现场网络※可选		
SCON-CB/CGB (伺服压力机专用)		1	单相 AC200V	○	—	—	●	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	—	→6-115

RCS3-RA15R

马达
单元型

马达
折返

本体宽
150mm

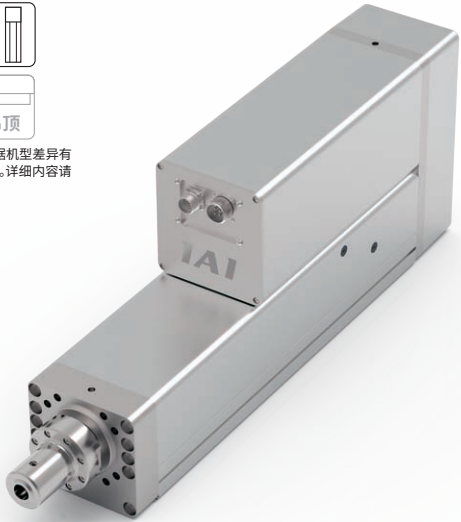
200V
AC伺服
马达

■型号项目	RCS3	—	RA15R	—		—	3300	—		—		—	T3	—		—	
	系列		类型		编码器种类		马达种类		导程		行程		适用控制器		电缆长		选项
					I:增量型规格 A:绝对型规格		3300:AC伺服马达 3300W		3.6:导程3.6mm		100:100mm ? 500:500mm (每100mm)		T3:SCON-CGB (伺服压力机专用)		N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度		请参考 下述选项 ※马达折返方向 (MT)请务必 記入。

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。

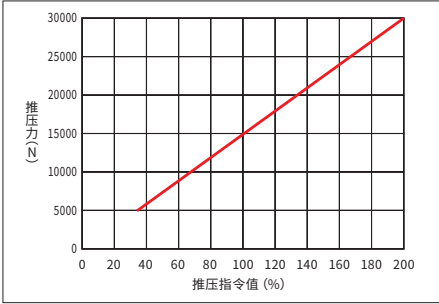


※垂直安装时,根据机型差异有不同的安装限制。详细内容请参考1-345页。



技术资料▶1-323
特规对应▶1-357

■推压力与电流限制值的关系图



注意:
●推压力与推压指令之间的关系仅为参考数字,其与实际数字有所差异。
●推压指令值较低时,则推压力会出现偏差,请在34%以上使用。

- POINT
选型
注意
- (1) 在进行推压动作时,连续使用时间取决于所设定的推压力。另外,在一般工作时也要考虑负载与稼动率的关系,推力必须小于连续运转允许推力。详细内容请参考1-403页。
 - (2) 客户工件安装部为压力传感器本体。请设置外置导轨,以确保不向压力传感器本体施加径向负荷及力矩负荷。
 - (3) 水平设置正面安装时,请设置支撑台。
(参考1-348页“拉杆型安装时的注意点”)
 - (4) 不可在压力传感器施加拉伸方向负荷的动作中使用。

■驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大负载质量 水平(kg) 垂直(kg)	额定推力 (N)	最大推压力 (N)
RCS3-RA15R-①-3300-3.6-②-T3-③-④	3300	3.6	240	0.1	15 15	15577	30000

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 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 (mm)	行程 (mm)	100~500
3.6		240

(单位为mm/s)

① 编码器种类/② 行程阵容

②行程 (mm)	①编码器种类 增量型/绝对型
100	○
200	○
300	○
400	○
500	○

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)

※维护保养用的电缆请参考1-271页。
※标准规格为柔性电缆。

④ 选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→4-33
电缆出线方向 (上侧)	CJT	→4-33
电缆出线方向 (右侧)	CJR	→4-33
电缆出线方向 (左侧)	CJL	→4-33
马达折返方向 (上侧)	MT	→4-36
附压力传感器 (标准配备) (※1)	LCT	→4-35

(※1) 带压力传感器选项 (LCT) 为必选项。

■驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆φ36mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.01mm
空转值	0.2mm以下
压力传感器额定容量	50000N
压力传感器综合精度	±1% R.C (※3)
重复负荷精度 (※2)	±0.5% F.S (※4)
适用环境温度・湿度	0°C~40°C

(※2) 重复动作导致的负荷偏差与压力传感器额定容量比率所示值。
(※3) R.C: Rated Capacity 额定负荷。压力传感器为保持该规格可测量的最大负荷。
(※4) F.S: Full Scale 可测量的最大值,与额定容量 (RC) 的数值相同。

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.co.jp

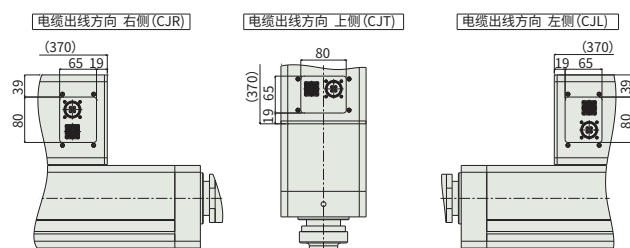
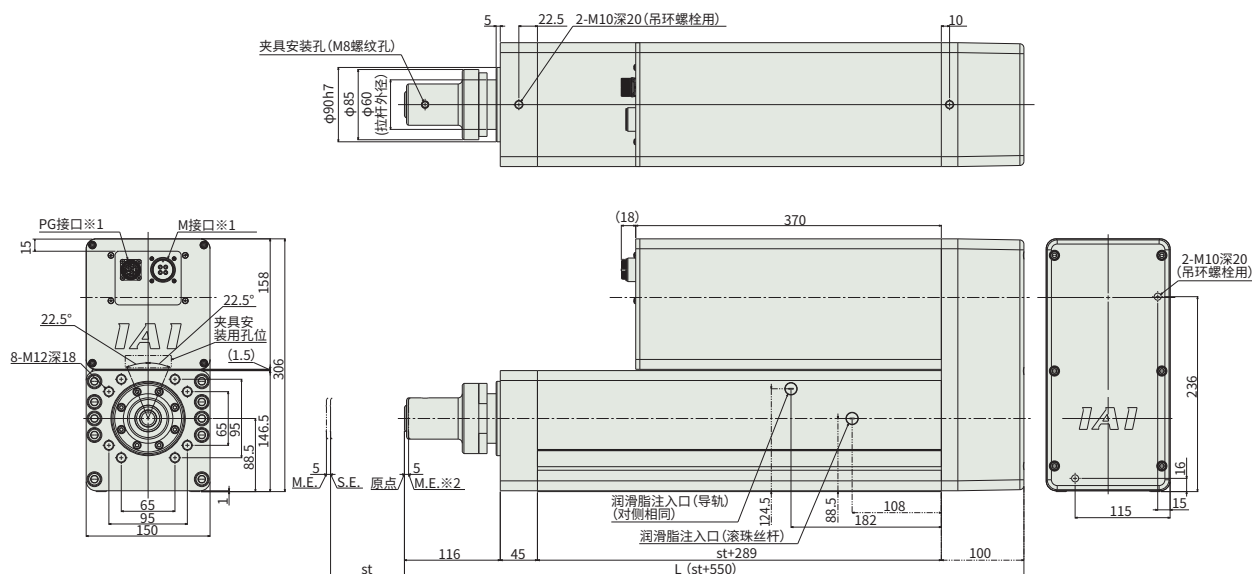


※1 连接马达·编码器电缆。详细内容请参考1-271页。

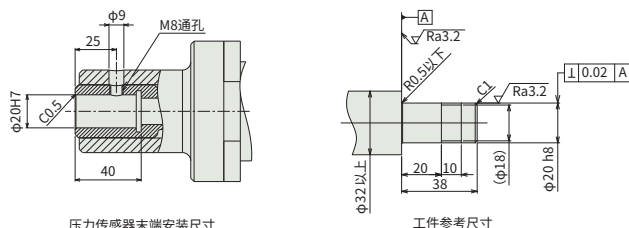
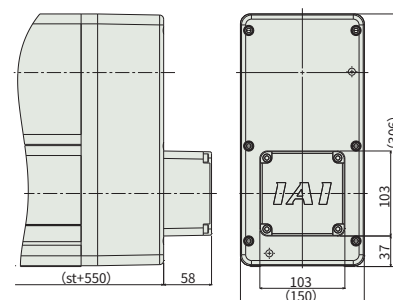
※2 原点复位时拉杆会一直移动到机械末端(ME)，请注意不要与周围物品产生干涉。

ME: 机械末端

SE: 行程末端



■带刹车尺寸



压力传感器末端安装尺寸

工件参考尺寸

■各行程尺寸·质量

行程		100	200	300	400	500
L		650	750	850	950	1050
质量 (kg)	无刹车	61	64.9	68.7	72.6	76.5
	带刹车	63	66.9	70.7	74.6	78.5

适用控制器

RCS3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

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	压力程序	现场网络※可选		
SCON-CGB (伺服压力机专用)		1	三相 AC200V	—	—	—	●	<div>DeviceNet</div> <div>CC-Link</div> <div>PROFINET</div> <div>CompoNet</div> <div>MECHATROLINK</div> <div>EtherCAT</div> <div>EtherNet/IP</div> <div>PROFINET</div>	—	→6-115

RCS3-RA20R

马达
单元型

马达
折返

本体宽
200
mm

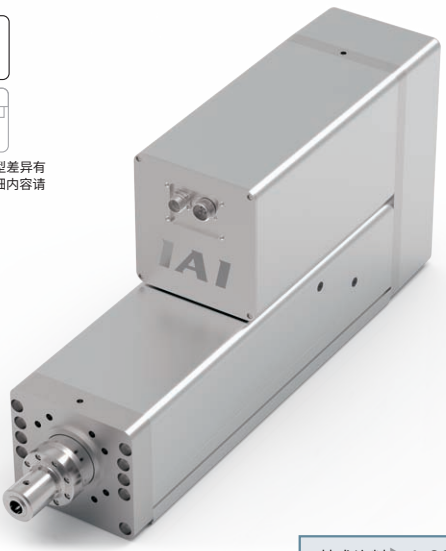
200V
AC伺服
马达

■型号项目	RCS3	—	RA20R	—		—	3000	—		—		—	T3	—		—	
	系列		类型		编码器种类		马达种类		导程		行程		适用控制器		电缆长		选项
					I:增量型规格 A:绝对型规格		3000 : AC伺服马达 3000W		4:导程4mm		100:100mm ? 500:500mm (每100mm)		T3:SCON-CGB (伺服压力机专用)		N : 无 P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 指定长度		请参考 下述选项 ※马达折返方向 (MT)请务必 记入。

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。

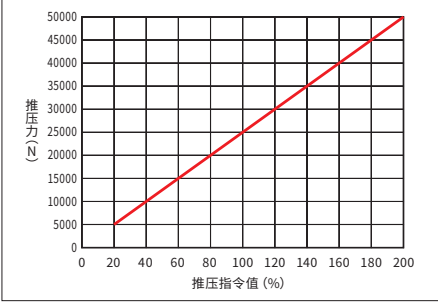


※垂直安装时,根据机型差异有不同的安装限制。详细内容请参考1-345页。



技术资料▶1-323
特规对应▶1-357

■推压力与电流限制值的关系图



注意:
●推压力与推压指令之间的关系仅为参考数字,其与实际数字有所差异。
●推压指令值较低时,则推压力会出现偏差,请在20%以上使用。

- POINT
选型
注意
- (1) 在进行推压动作时,连续使用时间取决于所设定的推压力。另外,在一般工作时也要考虑负载与稼动率的关系,推力必须小于连续运转允许推力。详细内容请参考1-403页。
 - (2) 客户工件安装部为压力传感器本体。请设置外置导轨,以确保不向压力传感器本体施加径向负荷及力矩负荷。
 - (3) 水平设置正面安装时,请设置支撑台。(参考1-348页“拉杆型安装时的注意点”)
 - (4) 不可在压力传感器施加拉伸方向负荷的动作中使用。

■驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大速度 (mm/s)	最大加速度 (G)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	额定推力 (N)	最大推压力 (N)
RCS3-RA20R-①-3000-4-②-T3-③-④	3000	4	220	0.1	15 15	25902	50000

记号说明
 ① 编码器种类
 ② 行程
 ③ 电缆长
 ④ 选项
 ※推压动作请参考1-387页。
 (单位为mm/s)

■行程与最高速度

导程 (mm) \ 行程 (mm)	100~500
4	220

①编码器种类/②行程阵容	
②行程 (mm)	①编码器种类 增量型/绝对型
100	○
200	○
300	○
400	○
500	○

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

※维护保养用的电缆请参考1-271页。
※标准规格为柔性电缆。

④选项		
名称	选项记号	参考页
刹车	B	→4-33
电缆出线方向 (上侧)	CJT	→4-33
电缆出线方向 (右侧)	CJR	→4-33
电缆出线方向 (左侧)	CJL	→4-33
马达折返方向 (上侧)	MT	→4-35
附压力传感器 (标准配备) (※1)	LCT	→4-35

(※1) 带压力传感器选项 (LCT) 为必选项。

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆φ40mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.01mm
空转值	0.2mm以下
压力传感器额定容量	50000N
压力传感器综合精度	±1% R.C (※3)
重复负荷精度 (※2)	±0.5% F.S (※4)
适用环境温度・湿度	0°C~40°C

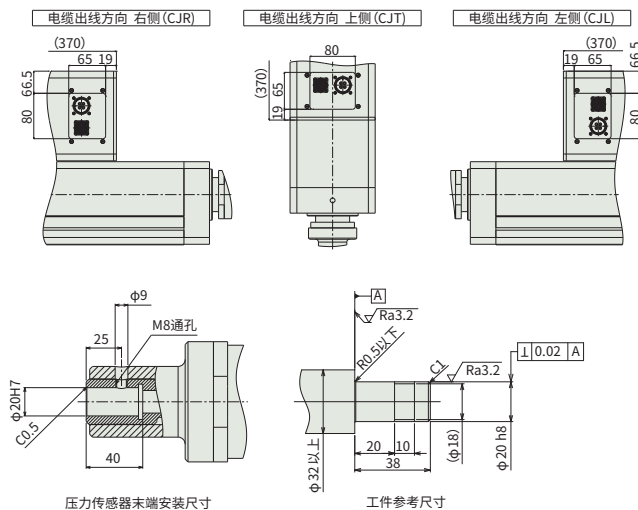
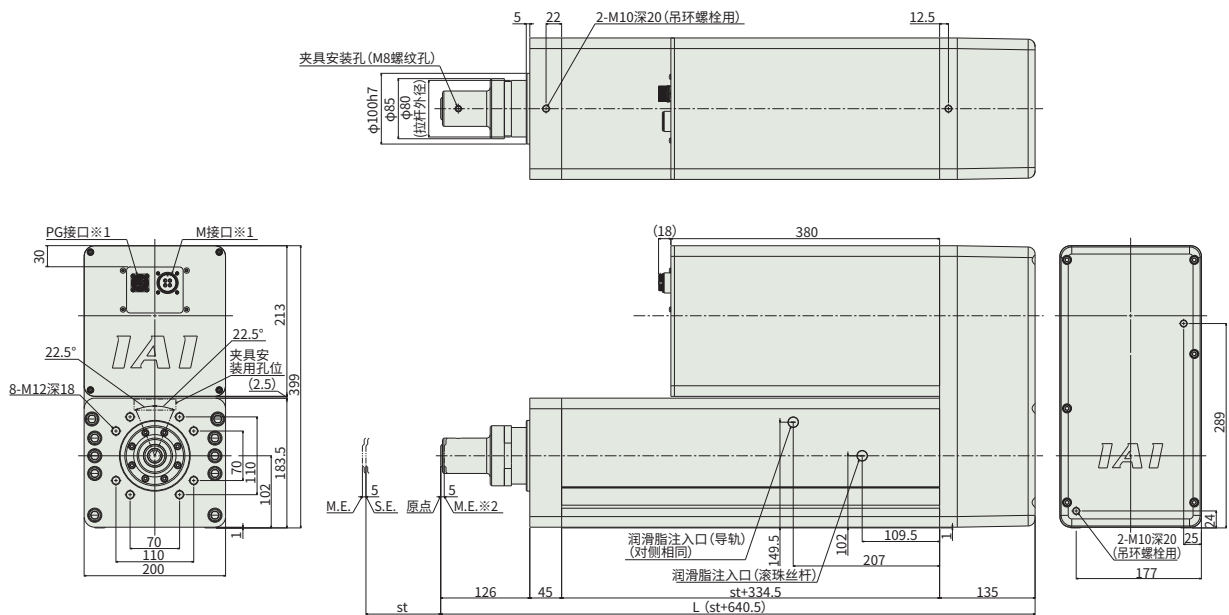
(※2) 重复动作导致的负荷偏差与压力传感器额定容量比率所示值。
(※3) R.C: Rated Capacity 额定负荷。压力传感器为保持该规格可测量的最大负荷。
(※4) F.S: Full Scale 可测量的最大值,与额定容量 (RC) 的数值相同。

尺寸图

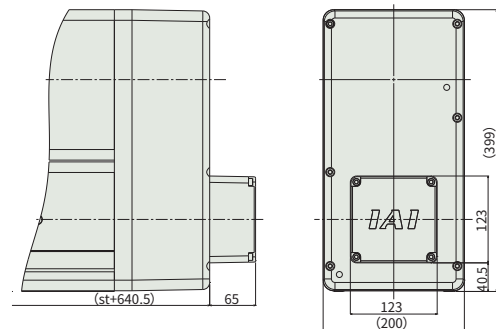
CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



※1 连接马达·编码器电缆。详细内容请参考1-271页。
※2 原点复位时拉杆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



带刹车尺寸



各行程尺寸·质量

行程	100	200	300	400	500
L	740.5	840.5	940.5	1040.5	1140.5
质量 (kg)					
无刹车	93.3	99.6	105.8	112.1	118.4
带刹车	96.3	102.6	108.8	115.1	121.4

适用控制器

RCS3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

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	压力程序	现场网络※可选		
SCON-CGB (伺服压力机专用)		1	三相 AC200V	—	—	—	●	DeviceNet CC-Link EtherCAT EtherNet/IP CompoNet	—	→6-115