# RCS2 / RCS3

| AC伺服马达200V | | | | |
|---|---|---|---|---|
| RCS2<br>RCS3 | 平台 | RCS2-TCA5N | 3-553 | |
| | | RCS2-TWA5N | 3-555 | |
| | | RCS2-TFA5N | 3-557 | |
| | | RCS3-CTZ5C | 3-559 | |

# RCS2-TCA5N

细小型 | 平台 | 马达直联 | 本体宽 50 mm | 200V AC伺服马达 | 60 W

## ■型号项目

RCS2 – TCA5N – □ – 60 – □ – □ – □ – □ – □

| 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 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| RCS2 | TCA5N | I 增量型<br>A 绝对型 | 60 AC伺服马达 60W | 10 10mm<br>5 5mm<br>2.5 2.5mm | 50 50mm<br>75 75mm | T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA<br>T4 RCON RSEL | N 无<br>P 1m<br>S 3m<br>M 5m<br>X□□ 指定长度<br>R□□ 柔性电缆 | 请参考下述选项 |

CE RoHS
(注) CE为选项。

水平 | 垂直 | 侧立 | 吊顶

**POINT 选型注意**

(1) 负载质量是以加速度水平0.3G(导程2.5为0.2G)、垂直0.2G条件下动作时的值,加速度的上限即为上述值。
(2) 根据动作条件(负载质量、加减速度等)可使用的稼动率也会发生变化。详细内容请参考1-288页。
(3) 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。
(4) 参考负载伸出长:Ma·Mb·Mc方向100mm以下。

## 编码器种类/行程阵容

| 行程(mm) | 编码器种类 增量型 I | 编码器种类 绝对型 A |
|---|---|---|
| 50 | ○ | ○ |
| 75 | ○ | ○ |

## 选项

| 名称 | 选项记号 | 参考页 |
|---|---|---|
| 刹车 | B | 3-561 |
| CE对应规格 | CE | 3-561 |
| 接口电缆左侧出线 | K1 | 3-570 |
| 接口电缆前侧出线 | K2 | 3-570 |
| 接口电缆右侧出线 | K3 | 3-570 |

## 电缆长

| 种类 | 电缆记号 | T2 | T4 |
|---|---|---|---|
| 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) | ○ | ○ |

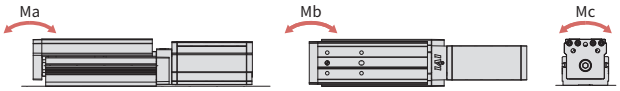
## 主要规格

| 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) | 5 | 10 | 20 |
| | 速度/加减速度 | 最高速度(mm/s) | 380 | 250 | 125 |
| | | 额定加减速度(G) | 0.3 | 0.3 | 0.2 |
| | | 最大加减速度(G) | 0.3 | 0.3 | 0.2 |
| 垂直 | 负载质量 | 最大负载质量(kg) | 1.5 | 3 | 6 |
| | 速度/加减速度 | 最高速度(mm/s) | 330 | 250 | 125 |
| | | 额定加减速度(G) | 0.2 | 0.2 | 0.2 |
| | | 最大加减速度(G) | 0.2 | 0.2 | 0.2 |
| 推力 | | 额定推力(N) | 89 | 178 | 356 |
| 刹车 | | 刹车规格 | 无励磁动作电磁刹车 | | |
| | | 刹车保持力(kgf) | 1.5 | 3 | 6 |
| 行程 | | 最小行程(mm) | 50 | 50 | 50 |
| | | 最大行程(mm) | 75 | 75 | 75 |
| | | 行程间距(mm) | 25 | 25 | 25 |

| 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 |
| 静态允许负载力矩 | Ma:38N·m<br>Mb:38N·m<br>Mc:17N·m |
| 动态允许负载力矩(注1) | Ma:15N·m<br>Mb:15N·m<br>Mc:7N·m |
| 行走寿命 | 5000km或5000万次往返 |
| 适用环境温度·湿度 | 0～40℃、85%RH以下(无结露) |
| 防护等级 | — |
| 耐振性、耐冲击 | 4.9m/s² |
| 国际规格 | CE标志、RoHS指令 |
| 马达种类 | AC伺服马达 |
| 编码器种类 | 增量型/绝对型 |
| 编码器脉冲数 | 增量型:1600 pulse/rev<br>绝对型:16384 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




## 行程与最高速度

| 导程 \ 行程 | 50(mm) | 75(mm) |
|---|---|---|
| 10 | 280<230> | 380<330> |
| 5 | 250<230> | 250 |
| 2.5 | 125 | |

(单位为mm/s)

(注) <>内为垂直使用时的值。

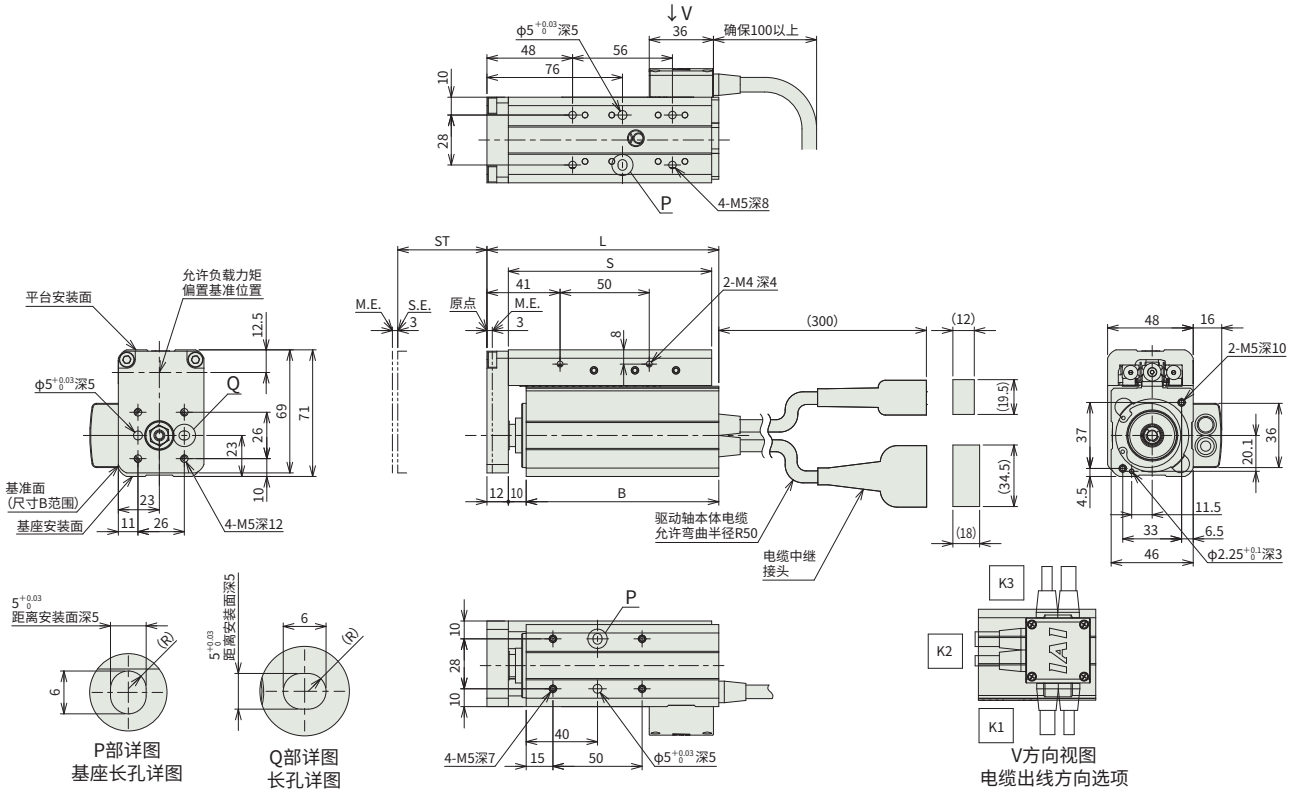
## 尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com
二维CAD 三维CAD

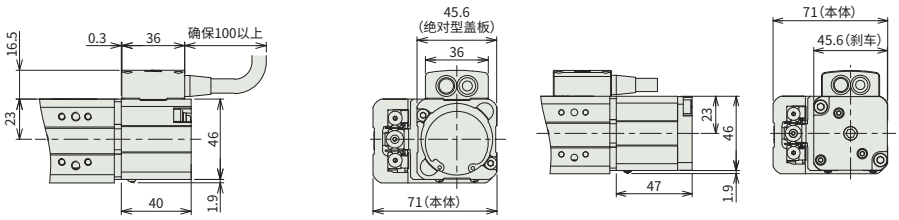
### ■无刹车

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。
(注) 进行原点复位时，拉杆会移动至M.E.，请注意不要与周围物品产生干涉。
(注) 本体安装面(底面)的中心与平台上的安装面的中心不在同一位置，敬请注意。

ST：行程
M.E.：机械末端
S.E.：行程末端




### ■绝对型规格




### ■带刹车

### ■各行程尺寸

| 行程 | 50 | 75 |
|---|---|---|
| L | 130 | 155 |
| B | 108 | 133 |
| S | 114 | 139 |

### ■各行程质量

| 行程 | | 50 | 75 |
|---|---|---|---|
| 质量(kg) | 无刹车(增量型规格) | 1.3 | 1.5 |
| | 无刹车(绝对型规格) | 1.4 | 1.6 |
| | 带刹车(增量型规格) | 1.56 | 1.76 |
| | 带刹车(绝对型规格) | 1.52 | 1.72 |

## 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 | |
| MSCON-C | | 6 | 单相AC 100V/200V | — | — | — | ● | ● | — | ● | ● | — | — | ● | ● | — | — | — | 256 | 7-231 |
| RCON | | 16 | DC24V 单相AC200V 三相AC200V | — | — | — | ● | ● | ● | ● | — | — | — | ● | ● | ● | — | — | 128 | 7-25 |
| RSEL | | 8 | | — | — | ● | ● | ● | ● | ● | — | — | — | ● | ● | ● | — | — | 36000 | 7-27 |
| SCON-CAL/CGAL | | 1 | 单相AC 100V/200V | ● | — | — | ● | ● | — | ● | ● | ● | — | ● | ● | ● | — | — | 512 (现场网络规格为768) | 7-217 |
| SCON-CB/CGB | | 1 | | ● | ● | — | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | — | — | 512 (现场网络规格为768) | 7-187 |
| SSEL-CS | | 2 | | ● | — | ● | ● | ● | — | ● | — | — | — | — | ● | — | — | — | 20000 | 7-243 |
| XSEL-P/Q | | 6 | 单相AC200V 三相AC200V | — | — | ● | ● | ● | — | ● | — | — | — | — | ● | — | — | — | 20000 | 7-271 |
| XSEL-RA/SA | | 8 | | — | — | ● | ● | ● | — | ● | — | — | — | ● | ● | — | — | — | 55000 (根据型号而有所差异) | 7-271 |

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号，请确认7-17页。
(注) 本机型的增量型不能连接SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-RA/SA使用，也不能作为XSEL-P/Q型的第5轴、第6轴使用。
(注) 绝对型驱动轴不能连接RCON-SC。

# RCS2-TWA5N

细小型 | 平台 | 马达直联 | 本体宽 80 mm | 200V AC伺服马达 | 60 W

## ■型号项目

RCS2 – TWA5N – □ – 60 – □ – □ – □ – □ – □

| 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 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| RCS2 | TWA5N | I 增量型<br>A 绝对型 | 60 AC伺服马达 60W | 10 10mm<br>5 5mm<br>2.5 2.5mm | 50 50mm<br>75 75mm | T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA<br>T4 RCON RSEL | N 无<br>P 1m<br>S 3m<br>M 5m<br>X□□ 指定长度<br>R□□ 柔性电缆 | 请参考下述选项 |

CE RoHS
(注) CE为选项。

水平 | 垂直 | 侧立 | 吊顶

POINT 选型注意

(1) 负载质量是以加速度水平0.3G(导程2.5为0.2G)、垂直0.2G条件下动作时的值,加速度的上限即为上述值。
(2) 根据动作条件(负载质量、加减速度等)可使用的稼动率也会发生变化。详细内容请参考1-288页。
(3) 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。
(4) 参考负载伸出长:Ma·Mb·Mc方向100mm以下。

## 编码器种类/行程阵容

| 行程(mm) | 编码器种类 增量型 I | 编码器种类 绝对型 A |
|---|---|---|
| 50 | ○ | ○ |
| 75 | ○ | ○ |

## 选项

| 名称 | 选项记号 | 参考页 |
|---|---|---|
| 刹车 | B | 3-561 |
| CE对应规格 | CE | 3-561 |
| 接口电缆左侧出线 | K1 | 3-570 |
| 接口电缆前侧出线(注1) | K2 | 3-570 |
| 接口电缆右侧出线 | K3 | 3-570 |

(注1) 绝对型规格时无法选择。

## 电缆长

| 种类 | 电缆记号 | T2 | T4 |
|---|---|---|---|
| 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) | ○ | ○ |

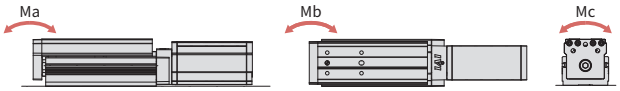
## 主要规格

| 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) | 5 | 10 | 20 |
| | 速度/加减速度 | 最高速度(mm/s) | 380 | 250 | 125 |
| | | 额定加减速度(G) | 0.3 | 0.3 | 0.2 |
| | | 最大加减速度(G) | 0.3 | 0.3 | 0.2 |
| 垂直 | 负载质量 | 最大负载质量(kg) | 1.5 | 3 | 6 |
| | 速度/加减速度 | 最高速度(mm/s) | 330 | 250 | 125 |
| | | 额定加减速度(G) | 0.2 | 0.2 | 0.2 |
| | | 最大加减速度(G) | 0.2 | 0.2 | 0.2 |
| 推力 | | 额定推力(N) | 89 | 178 | 356 |
| 刹车 | | 刹车规格 | 无励磁动作电磁刹车 | | |
| | | 刹车保持力(kgf) | 1.5 | 3 | 6 |
| 行程 | | 最小行程(mm) | 50 | 50 | 50 |
| | | 最大行程(mm) | 75 | 75 | 75 |
| | | 行程间距(mm) | 25 | 25 | 25 |

| 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 |
| 静态允许负载力矩 | Ma:38N·m<br>Mb:38N·m<br>Mc:64N·m |
| 动态允许负载力矩(注2) | Ma:15N·m<br>Mb:15N·m<br>Mc:25.5N·m |
| 行走寿命 | 5000km或5000万次往返 |
| 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/s² |
| 国际规格 | CE标志、RoHS指令 |
| 马达种类 | AC伺服马达 |
| 编码器种类 | 增量型/绝对型 |
| 编码器脉冲数 | 增量型:1600 pulse/rev<br>绝对型:16384 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




## 行程与最高速度

| 导程 \ 行程 | 50(mm) | 75(mm) |
|---|---|---|
| 10 | 280<230> | 380<330> |
| 5 | 250<230> | 250 |
| 2.5 | 125 | |

(单位为mm/s)

(注) <>内为垂直使用时的值。

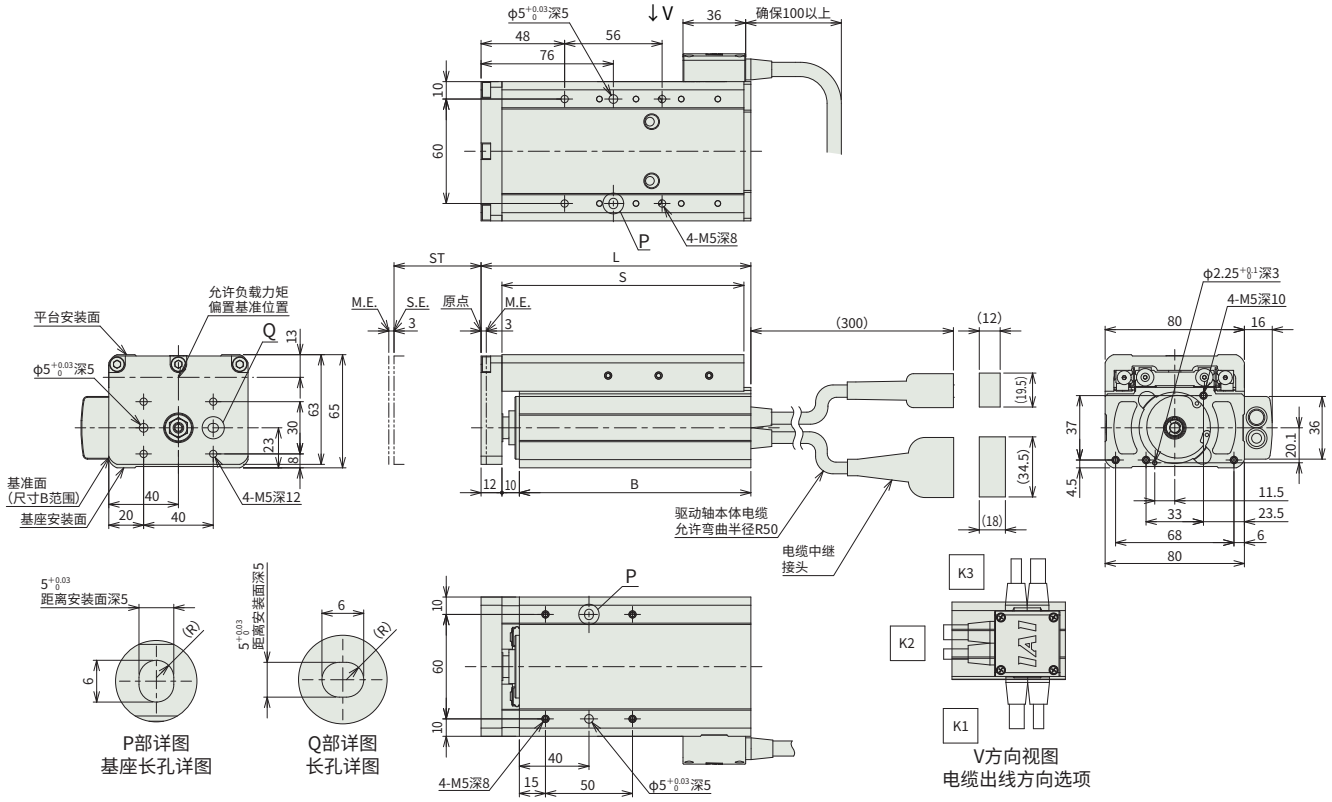
## 尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com
二维CAD 三维CAD

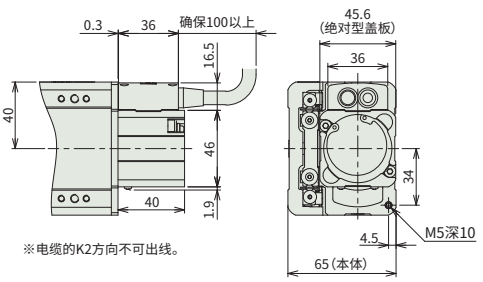
### ■无刹车

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。
(注) 进行原点复位时，拉杆会移动至M.E.，请注意不要与周围物品产生干涉。

ST：行程
M.E.：机械末端
S.E.：行程末端



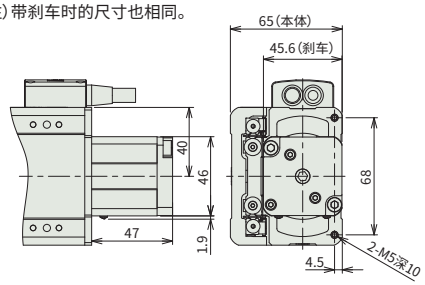

### ■绝对型规格




※电缆的K2方向不可出线。

### ■带刹车

(注) 带刹车时的尺寸也相同。




### ■各行程尺寸

| 行程 | 50 | 75 |
|---|---|---|
| L | 130 | 155 |
| B | 108 | 133 |
| S | 114 | 139 |

### ■各行程质量

| 行程 | | 50 | 75 |
|---|---|---|---|
| 质量(kg) | 无刹车(增量型规格) | 1.7 | 2 |
| | 无刹车(绝对型规格) | 1.8 | 2.1 |
| | 带刹车(增量型规格) | 1.96 | 2.26 |
| | 带刹车(绝对型规格) | 1.92 | 2.22 |

## 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 | |
| MSCON-C | | 6 | 单相AC 100V/200V | — | — | — | ● | ● | — | ● | ● | — | — | ● | ● | — | — | — | 256 | 7-231 |
| RCON | | 16 | DC24V 单相AC200V 三相AC200V | — | — | — | ● | ● | ● | ● | — | — | — | ● | ● | ● | — | — | 128 | 7-25 |
| RSEL | | 8 | | — | — | ● | ● | ● | ● | ● | — | — | — | ● | ● | ● | — | — | 36000 | 7-27 |
| SCON-CAL/CGAL | | 1 | 单相AC 100V/200V | ● | — | — | ● | ● | — | ● | ● | ● | — | ● | ● | ● | — | — | 512 (现场网络规格为768) | 7-217 |
| SCON-CB/CGB | | 1 | | ● | ● | — | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | — | — | 512 (现场网络规格为768) | 7-187 |
| SSEL-CS | | 2 | | ● | — | ● | ● | ● | — | ● | — | — | — | — | ● | — | — | — | 20000 | 7-243 |
| XSEL-P/Q | | 6 | 单相AC200V 三相AC200V | — | — | ● | ● | ● | — | ● | — | — | — | — | ● | — | — | — | 20000 | 7-271 |
| XSEL-RA/SA | | 8 | | — | — | ● | ● | ● | — | ● | — | — | — | ● | ● | — | — | — | 55000 (根据型号而有所差异) | 7-271 |

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号，请确认7-17页。
(注) 本机型的增量型不能连接SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-RA/SA使用，也不能作为XSEL-P/Q型的第5轴、第6轴使用。
(注) 绝对型驱动轴不能连接RCON-SC。

# RCS2-TFA5N

细小型 | 平台 | 马达直联 | 本体宽 100 mm | 200V AC伺服马达 | 60 W

## ■型号项目

RCS2 – TFA5N – □ – 60 – □ – □ – □ – □ – □

| 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<br>A 绝对型 | 60 AC伺服马达 60W | 10 10mm<br>5 5mm<br>2.5 2.5mm | 50 50mm<br>75 75mm | T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA<br>T4 RCON RSEL | N 无<br>P 1m<br>S 3m<br>M 5m<br>X□□ 指定长度<br>R□□ 柔性电缆 | 请参考下述选项 |

CE RoHS
(注) CE为选项。

水平 | 垂直 | 侧立 | 吊顶

POINT 选型注意

(1) 负载质量是以加速度水平0.3G(导程2.5为0.2G)、垂直0.2G条件下动作时的值,加速度的上限即为上述值。
(2) 根据动作条件(负载质量、加减速度等)可使用的稼动率也会发生变化。详细内容请参考1-288页。
(3) 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。
(4) 参考负载伸出长:Ma·Mb·Mc方向100mm以下。

## 编码器种类/行程阵容

| 行程(mm) | 对应编码器种类 增量型 I | 对应编码器种类 绝对型 A |
|---|---|---|
| 50 | ○ | ○ |
| 75 | ○ | ○ |

## 电缆长

| 种类 | 电缆记号 | T2 | T4 |
|---|---|---|---|
| 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) | ○ | ○ |

## 选项

| 名称 | 选项记号 | 参考页 |
|---|---|---|
| 刹车 | B | 3-561 |
| CE对应规格 | CE | 3-561 |
| 接口电缆左侧出线 | K1 | 3-570 |
| 接口电缆前侧出线 | K2 | 3-570 |
| 接口电缆右侧出线 | K3 | 3-570 |

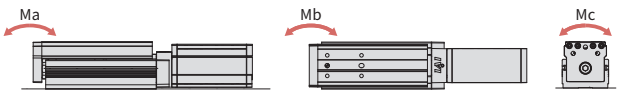
## 主要规格

| 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) | 5 | 10 | 20 |
| | 速度/加减速度 | 最高速度(mm/s) | 380 | 250 | 125 |
| | | 额定加减速度(G) | 0.3 | 0.3 | 0.2 |
| | | 最大加减速度(G) | 0.3 | 0.3 | 0.2 |
| 垂直 | 负载质量 | 最大负载质量(kg) | 1.5 | 3 | 6 |
| | 速度/加减速度 | 最高速度(mm/s) | 330 | 250 | 125 |
| | | 额定加减速度(G) | 0.2 | 0.2 | 0.2 |
| | | 最大加减速度(G) | 0.2 | 0.2 | 0.2 |
| 推力 | | 额定推力(N) | 89 | 178 | 356 |
| 刹车 | | 刹车规格 | 无励磁动作电磁刹车 | | |
| | | 刹车保持力(kgf) | 1.5 | 3 | 6 |
| 行程 | | 最小行程(mm) | 50 | 50 | 50 |
| | | 最大行程(mm) | 75 | 75 | 75 |
| | | 行程间距(mm) | 25 | 25 | 25 |

| 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 |
| 静态允许负载力矩 | Ma:38N·m<br>Mb:38N·m<br>Mc:17N·m |
| 动态允许负载力矩(注1) | Ma:15N·m<br>Mb:15N·m<br>Mc:7N·m |
| 行走寿命 | 5000km或5000万次往返 |
| 适用环境温度·湿度 | 0～40℃、85%RH以下(无结露) |
| 防护等级 | — |
| 耐振性、耐冲击 | 4.9m/s² |
| 国际规格 | CE标志、RoHS指令 |
| 马达种类 | AC伺服马达 |
| 编码器种类 | 增量型/绝对型 |
| 编码器脉冲数 | 增量型:1600 pulse/rev<br>绝对型:16384 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




## 行程与最高速度

| 导程 \ 行程 | 50 (mm) | 75 (mm) |
|---|---|---|
| 10 | 280<230> | 380<330> |
| 5 | 250<230> | 250 |
| 2.5 | 125 | |

(单位为mm/s)

(注) <>内为垂直使用时的值。

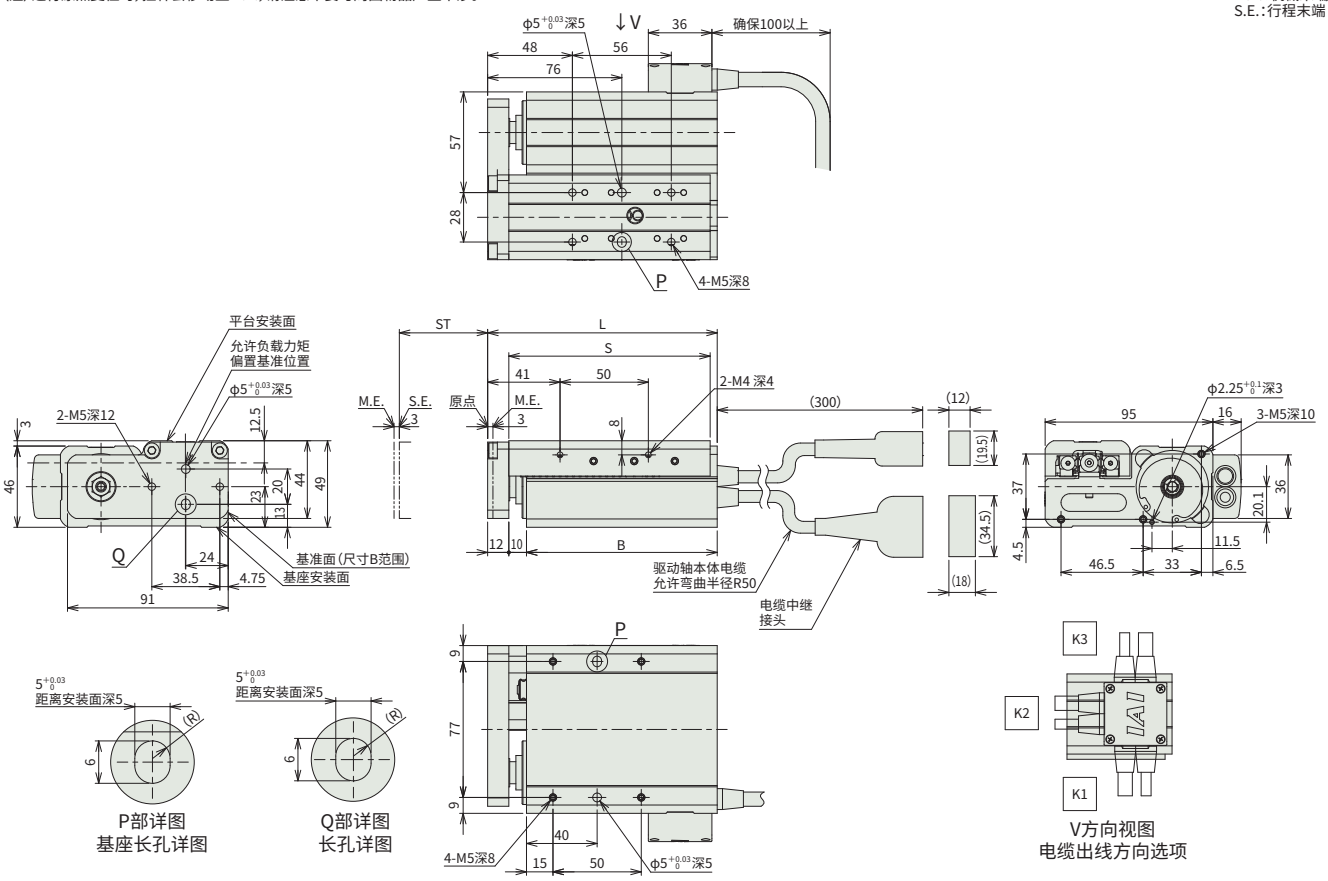
## 尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com
二维CAD 三维CAD

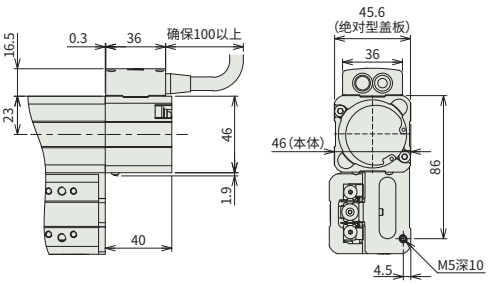
### ■无刹车

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。
(注) 进行原点复位时，拉杆会移动至M.E.，请注意不要与周围物品产生干涉。

ST：行程
M.E.：机械末端
S.E.：行程末端

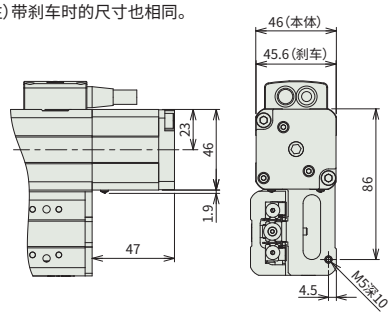



### ■绝对型规格




### ■带刹车

(注) 带刹车时的尺寸也相同。




### ■各行程尺寸

| 行程 | 50 | 75 |
|---|---|---|
| L | 130 | 155 |
| B | 108 | 133 |
| S | 114 | 139 |

### ■各行程质量

| 行程 | | 50 | 75 |
|---|---|---|---|
| 质量(kg) | 无刹车(增量型规格) | 1.4 | 1.6 |
| | 无刹车(绝对型规格) | 1.5 | 1.7 |
| | 带刹车(增量型规格) | 1.66 | 1.86 |
| | 带刹车(绝对型规格) | 1.62 | 1.82 |

## 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 | |
| MSCON-C | | 6 | 单相AC 100V/200V | — | — | — | ● | ● | — | ● | ● | — | — | ● | ● | — | — | — | 256 | 7-231 |
| RCON | | 16 | DC24V 单相AC200V 三相AC200V | — | — | — | ● | ● | ● | ● | — | — | — | ● | ● | ● | — | — | 128 | 7-25 |
| RSEL | | 8 | | — | — | ● | ● | ● | ● | ● | — | — | — | ● | ● | ● | — | — | 36000 | 7-27 |
| SCON-CAL/CGAL | | 1 | 单相AC 100V/200V | ● | — | — | ● | ● | — | ● | ● | ● | — | ● | ● | ● | — | — | 512 (现场网络规格为768) | 7-217 |
| SCON-CB/CGB | | 1 | | ● | ● | — | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | — | — | 512 (现场网络规格为768) | 7-187 |
| SSEL-CS | | 2 | | ● | — | ● | ● | ● | — | ● | — | — | — | — | ● | — | — | — | 20000 | 7-243 |
| XSEL-P/Q | | 6 | 单相AC200V 三相AC200V | — | — | ● | ● | ● | — | ● | — | — | — | — | ● | — | — | — | 20000 | 7-271 |
| XSEL-RA/SA | | 8 | | — | — | ● | ● | ● | — | ● | — | — | — | ● | ● | — | — | — | 55000 (根据型号而有所差异) | 7-271 |

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号，请确认7-17页。
(注) 本机型的增量型不能连接SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-RA/SA使用，也不能作为XSEL-P/Q型的第5轴、第6轴使用。
(注) 绝对型驱动轴不能连接RCON-SC。

# RCS3-CTZ5C

平台 | 马达直联 | 本体宽 60 mm | 200V AC伺服马达 | 60 W

## ■型号项目

RCS3 - CTZ5C - □ - 60 - 10 - □ - □ - □ - B - □

| 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<br>A 绝对型 | 60 AC伺服马达 60W | | 25～100 25mm～100mm (每25mm间距设定) | T2 SCON XSEL-P/Q<br>T4 RCON RSEL | N 无<br>P 1m<br>S 3m<br>M 5m<br>X□□ 指定长度<br>R□□ 柔性电缆 | 请参考下述选项 |

CE RoHS

水平 | 垂直 | 侧立 | 吊顶

**POINT 选型注意**

(1) 本驱动轴不可在侧立、吊顶安装姿势下使用，敬请注意。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。
(2) 使本驱动轴动作时，需通过S字运行进行加减速及抑振控制设定。
(3) 参考负载伸出长：Ma・Mb・Mc方向50mm以下。负载伸出长请在1-16页的图表确认。

## 行程阵容

| 行程 (mm) | 绝对型/增量型 |
|---|---|
| 25 | ○ |
| 50 | ○ |
| 75 | ○ |
| 100 | ○ |

## 电缆长

| 种类 | 电缆记号 | T2 | T4 |
|---|---|---|---|
| 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) | ○ | ○ |

## 选项

| 名称 | 选项记号 | 参考页 |
|---|---|---|
| 刹车 (标准配备) | B | 3-561 |
| 反原点规格 | NM | 3-573 |

## 主要规格

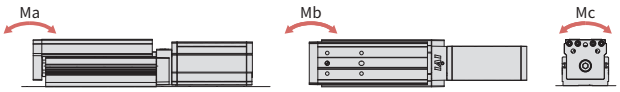
| 项目 | | | 内容 |
|---|---|---|---|
| 导程 | | 滚珠丝杆导程 (mm) | 10 |
| 水平 | 负载质量 | 最大负载质量 (kg) | 1.5 |
| | 速度/加减速度 | 最高速度 (mm/s) | 833 |
| | | 额定加减速度 (G) (注1) | 3.2 (瞬间最大4.8G) |
| | | 最大加减速度 (G) (注1) | 3.2 (瞬间最大4.8G) |
| 垂直 | 负载质量 | 最大负载质量 (kg) | 1 |
| | 速度/加减速度 | 最高速度 (mm/s) | 833 |
| | | 额定加减速度 (G) (注1) | 3.2 (瞬间最大4.8G) |
| | | 最大加减速度 (G) (注1) | 3.2 (瞬间最大4.8G) |
| 推力 | | 额定推力 (N) | 85 |
| 刹车 | | 刹车规格 | 无励磁动作电磁刹车 |
| | | 刹车保持力 (kgf) | 1 |
| 行程 | | 最小行程 (mm) | 25 |
| | | 最大行程 (mm) | 100 |
| | | 行程间距 (mm) | 25 |

(注1) 使用S字运行种类B时的值。

| 项目 | 内容 |
|---|---|
| 驱动方式 | 滚轧滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10 |
| 重复定位精度 | ±0.02mm |
| 空转值 | 0.05mm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：51N・m |
| | Mb：73N・m |
| | Mc：112N・m |
| 动态允许负载力矩 (注2) | Ma：10N・m |
| | Mb：14N・m |
| | Mc：17N・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/s² |
| 国际规格 | CE标志、RoHS指令 |
| 马达种类 | AC伺服马达 |
| 编码器种类 | 增量型/绝对型 |
| 编码器脉冲数 | 16384 pulse/rev |
| 交货期 | 记载在主页[交货期查询]中 |

(注2) 基准额定寿命5,000km、标准负荷系数1.35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




## 行程与最高速度

| 导程 \ 行程 | 25～100 (每25mm) |
|---|---|
| 10 | 833 |

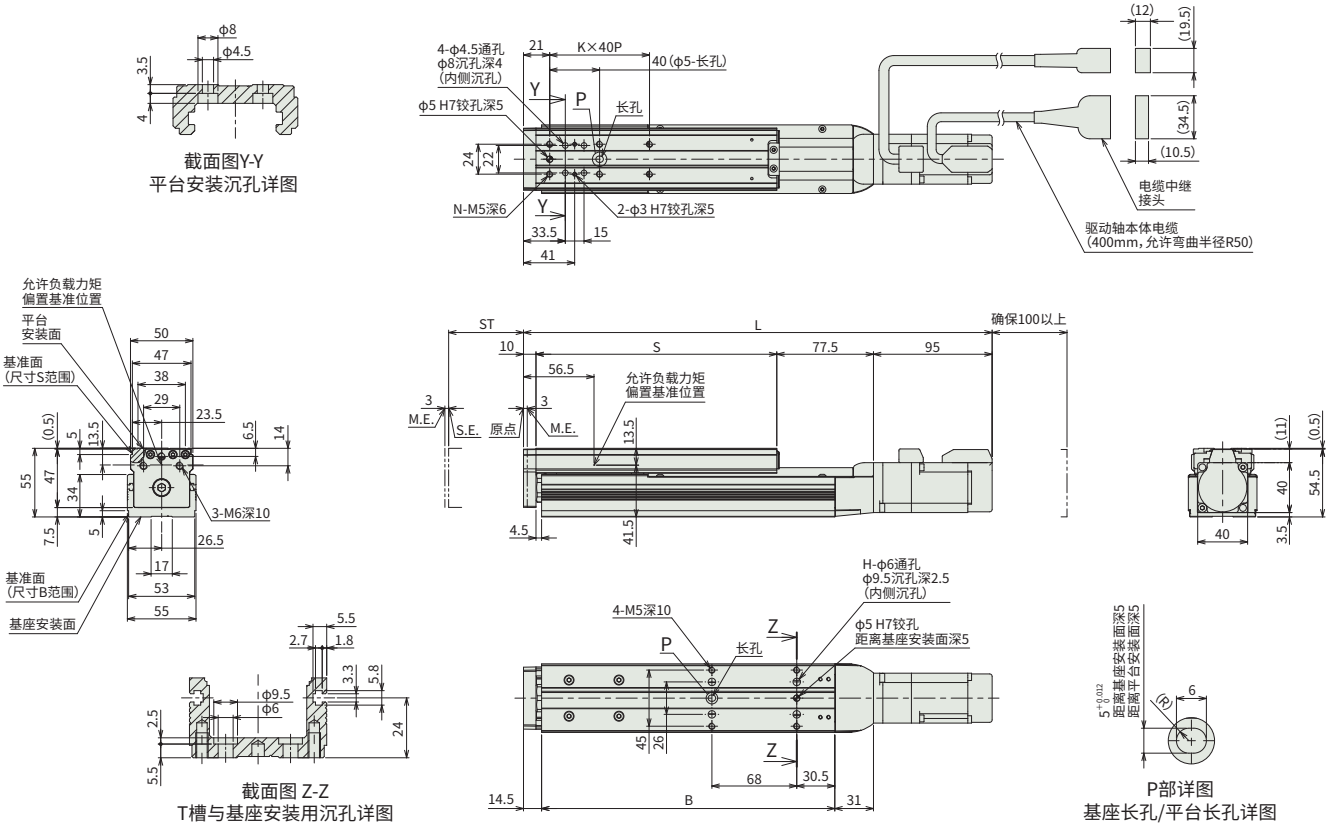
(单位为mm/s)

## 尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com
二维CAD 三维CAD

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。
(注) 进行原点复位时，拉杆会移动至M.E.，请注意不要与周围物品产生干涉。

ST：行程
M.E.：机械末端
S.E.：行程末端




## 各行程尺寸

| 行程 | 25 | 50 | 75 | 100 |
|---|---|---|---|---|
| L | 300.5 | 325.5 | 350.5 | 375.5 |
| A | 128 | 153 | 178 | 203 |
| B | 160 | 185 | 210 | 235 |
| H | 0 | 0 | 4 | 4 |
| K | 1 | 1 | 2 | 2 |
| N | 4 | 4 | 6 | 6 |
| S | 118 | 143 | 168 | 193 |

## 各行程质量

| 行程 | 25 | 50 | 75 | 100 |
|---|---|---|---|---|
| 质量 (kg) | 1.6 | 1.8 | 1.9 | 2.0 |

## 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 | |
| RCON | | 16 | DC24V 单相AC200V 三相AC200V | — | — | — | ● | ● | ● | ● | — | — | — | ● | ● | ● | — | — | 128 | 7-25 |
| RSEL | | 8 | | — | — | ● | ● | ● | ● | ● | — | — | — | ● | ● | ● | — | — | 36000 | 7-27 |
| SCON-CAL/CGAL | | 1 | 单相AC 100V/200V | ● | — | — | ● | ● | — | ● | ● | ● | — | ● | ● | ● | — | — | 512 (现场网络规格为768) | 7-217 |
| SCON-CB/CGB | | 1 | | ● | ● | — | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | ● | — | — | 512 (现场网络规格为768) | 7-187 |
| XSEL-P/Q | | 6 | 三相AC200V | — | — | ● | ● | ● | — | ● | — | — | — | — | ● | — | — | — | 20000 | 7-271 |
| XSEL-RA/SA | | 8 | | — | — | ● | ● | ● | — | ● | — | — | — | ● | ● | — | — | — | 55000 (根据型号而有所差异) | 7-271 |

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