

# RCS4-RA4C

免电池绝对型 马达单元型 马达直联 本体宽 40mm 200V AC伺服马达

■型号项目 **RCS4 - RA4C - WA - 60** - [ ] - [ ] - **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

WA:免电池绝对型 60:AC伺服马达 60W 16:16mm 50:50mm 10:10mm ? 5: 5mm 200:200mm (每50mm) 2.5:2.5mm

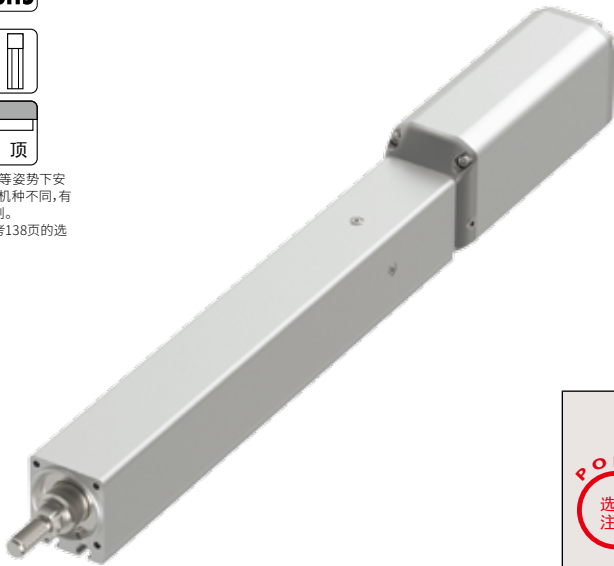
T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/S

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

参考下述选项表



\*垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。详细内容请参考149页。
- (4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止旋结构的损坏,敬请注意。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RA4C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	8	2	53	50~200 (每50mm)
RCS4-RA4C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	18	4	85	
RCS4-RA4C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	30	6	170	
RCS4-RA4C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	50~200 (每50mm)	50~200 (每50mm)
16	800	800
10	500	500
5	250	250
2.5	125	125

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	150	○
100	○	200	○

### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件	NTB	→ P136

### 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	0.1mm以下
拉杆	Φ20mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	1.0N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±1.0度
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

(※1) 在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)



# RCS4-RA6C

免电池  
绝对型

马达  
单元型

马达  
直联

本体宽  
**60mm**

**200V**  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4</b>	<b>— RA6C</b>	<b>— WA</b>	<b>— 100</b>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<b>T2</b>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	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
		WA:免电池绝对型	100:AC伺服马达 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ? 300:300mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X <input type="checkbox"/> :指定长度 R <input type="checkbox"/> :柔性电缆	参考下述选项表	



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止旋结构的损坏,敬请注意。

### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RA6C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15	4	85	50~300 (每50mm)
RCS4-RA6C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	10	142	
RCS4-RA6C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	50	20	283	
RCS4-RA6C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

#### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	50~300 (每50mm)	50~300 (每50mm)
20	1000	1000
12	600	600
6	300	300
3	150	150

#### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	200	○
100	○	250	○
150	○	300	○

#### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

#### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件	NTB	→ P136

#### 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	0.1mm以下
拉杆	Φ25mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	1.5N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±1.0度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※1) 在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

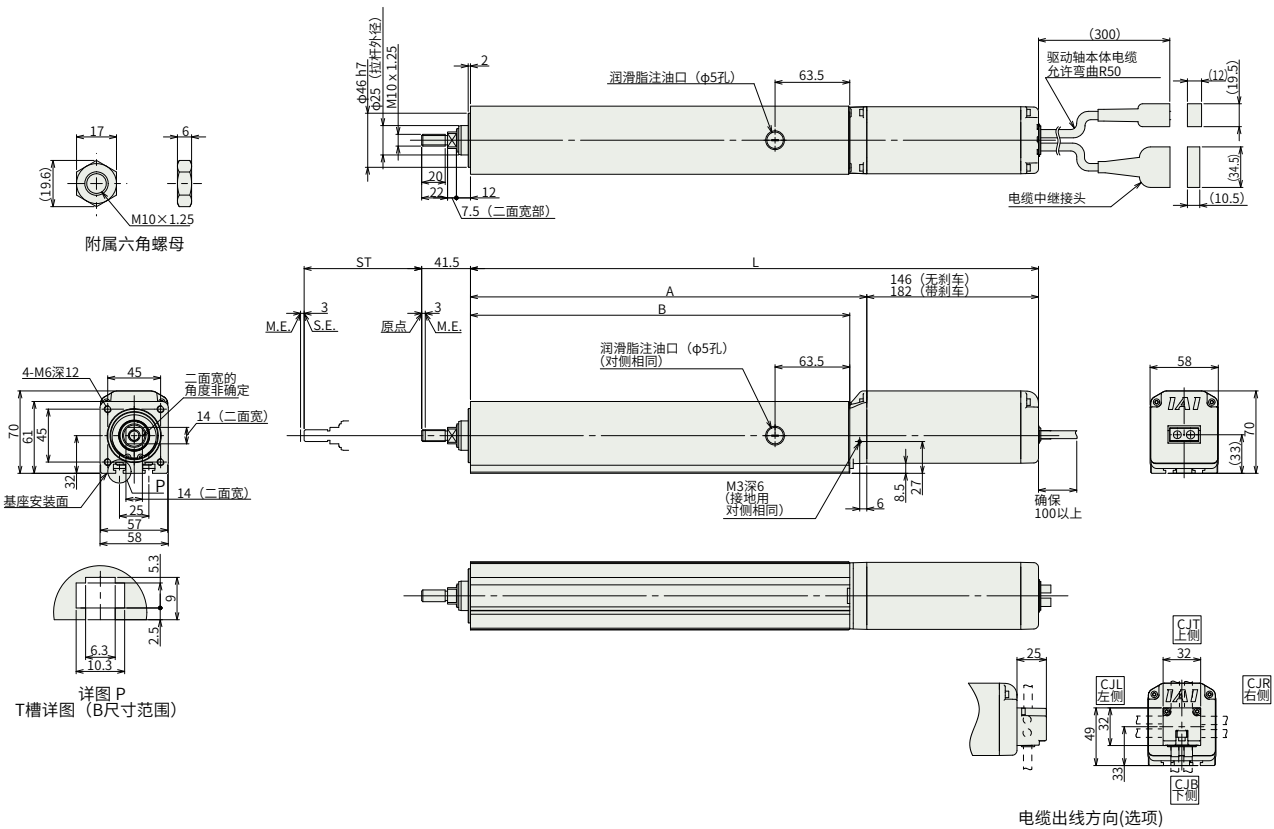
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



行程/尺寸·质量

L	行程	50	100	150	200	250	300
	无刹车	333	383	433	483	533	583
带刹车	369	419	469	519	569	619	
A	187	237	287	337	387	437	
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5	
质量 (kg)	无刹车	2.6	3.0	3.4	3.8	4.1	4.5
	带刹车	2.9	3.3	3.7	4.1	4.4	4.8

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link 自由丹那 CompoNet MED-PROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET CANopen	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注 根据控制器类型不同,可选用的现场网络种类也不同。详情请参阅参考页确认。

目录

滑块型

宽滑块型

拉杆型

径向拉杆型

宽径向拉杆型

平台型

无尘规格  
滑块型

无尘规格  
宽滑块型

选项

技术资料

控制器

# RCS4-RA7C

免电池  
绝对型

马达  
单元型

马达  
直联

本体宽  
**70mm**

**200V**  
AC伺服  
马达

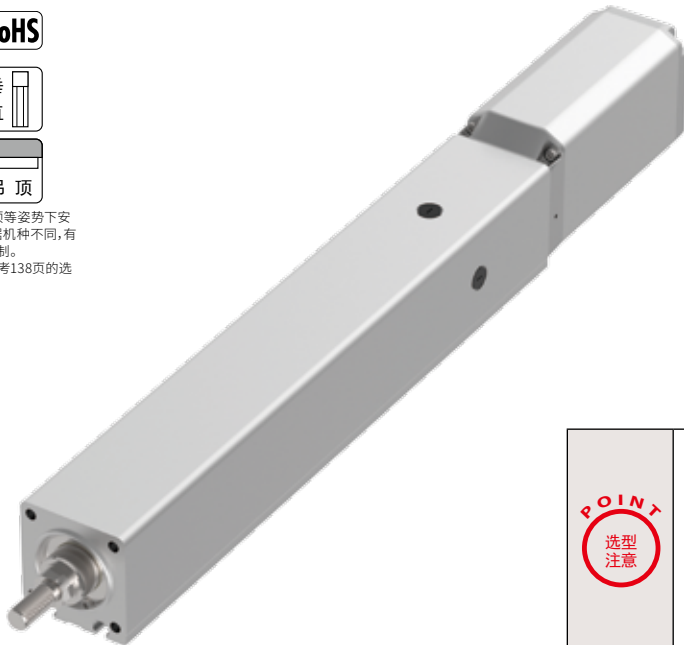
■型号项目 **RCS4 - RA7C - WA - 200** - [ ] - [ ] - **T2** - [ ] - [ ]

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

WA:免电池绝对型    200:AC伺服马达 200W    24:24mm    50:50mm    T2:SCON    N: 无    参考下述选项表  
 16:16mm    ?    M:1m    P: 1m  
 8: 8mm    300:300mm    S: 3m    S: 3m  
 (每50mm)    XSEL-P/Q    M: 5m    XSEL-RA/SA    X□□:指定长度  
 4: 4mm    XSEL-RA/SA    R□□:柔性电缆



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的注意事项。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止旋结构的损坏,敬请注意。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RA7C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	20	6	142	50~300 (每50mm)
RCS4-RA7C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	12	214	
RCS4-RA7C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	60	25	427	
RCS4-RA7C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	35	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	50~300 (每50mm)	
24	1200	
16	800	
8	400	
4	200	

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	200	○
100	○	250	○
150	○	300	○

### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件	NTB	→ P136

### 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	0.1mm以下
拉杆	Φ30mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	2.5N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±0.8度
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

(※1) 在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

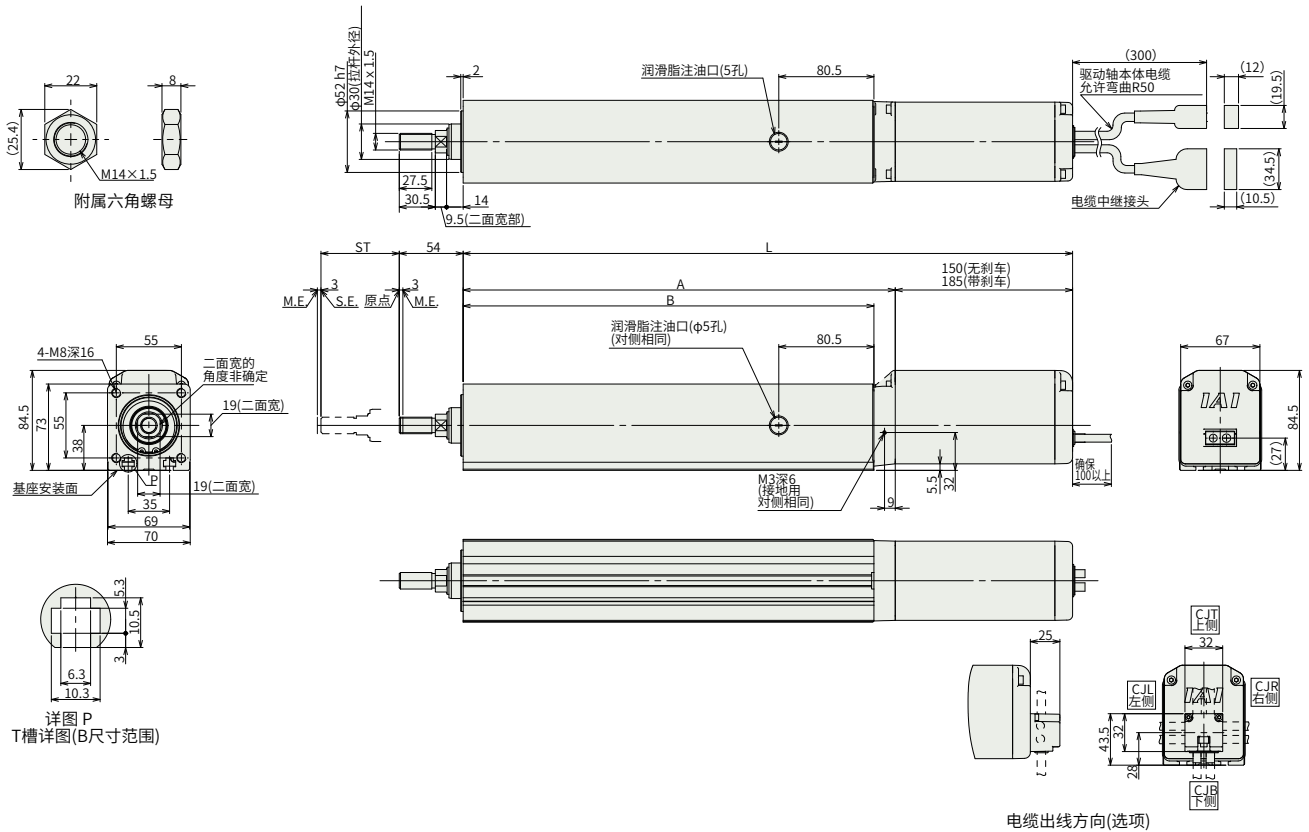
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



\*1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



电缆出线方向(选项)

行程/尺寸·质量

行程	L	尺寸					
		50	100	150	200	250	300
无刹车	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	
	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	
带刹车	215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	
	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	
质量 (kg)	4.6	5.2	5.7	6.3	6.9	7.5	
	5.1	5.7	6.2	6.8	7.4	8.0	

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

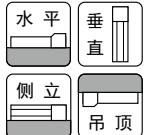
名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络 ※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link 三菱 CompoNet MED-PROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET CANopen	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8		单相AC200V 三相AC200V	—	—		●	

注  
根据控制器类型不同,  
可选用的现场网络种类  
也不同。  
详情请参阅参考页确认。

# RCS4-RA8C

免电池绝对型 马达单元型 马达直联 本体宽 90mm 200V AC伺服马达

■型号项目	RCS4	—	RA8C	—	WA	—	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
					WA:免电池绝对型		400:AC 伺服马达 400W		20:20mm 10:10mm 5: 5mm		50:50mm ? 300:300mm (每50mm)		T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□:指定长度 R□:柔性电缆		参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



**POINT 选型注意**

- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G(导程5垂直使用为、0.2G)下动作的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止旋结构的损坏,敬请注意。

### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RA8C-WA-400-20-①-T2-②-③	400	20	60	20	339	50~300 (每50mm)
RCS4-RA8C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	40	678	
RCS4-RA8C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	72	1357	

#### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	50~300 (每50mm)	
20	1000	
10	500	
5	250	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

#### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	200	○
100	○	250	○
150	○	300	○

#### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

#### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件	NTB	→ P136

#### 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	0.1mm以下
拉杆	φ40mm 材质:铝 表面硬质耐铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	5.0N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±0.8度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※1) 在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

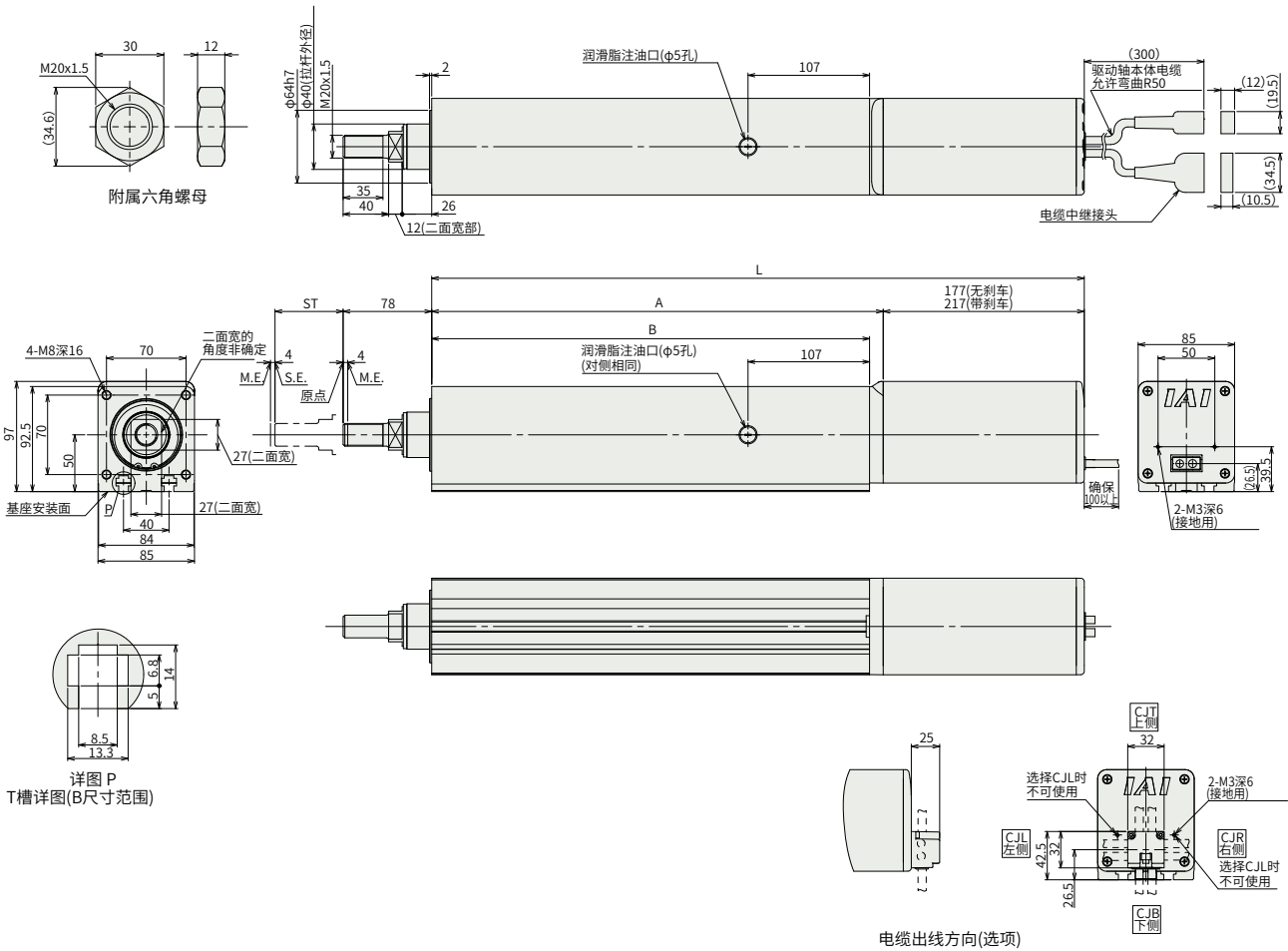
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※1 进行原点复位时, 拉杆会移动到ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



行程/尺寸·质量

行程	L	50	100	150	200	250	300
		无刹车	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
带刹车	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	
A	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	
B	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	
质量 (kg)	无刹车	8.3	9.2	10.0	10.8	11.7	12.5
	带刹车	8.9	9.8	10.6	11.4	12.3	13.1

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000		
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。详情请参阅参考页确认。

目录

滑块型

宽滑块型

拉杆型

径向拉杆型

宽径向拉杆型

平台型

无尘规格

宽无尘规格

选项

技术资料

控制器



# RCS4-RA4R

免电池  
绝对型

马达  
单元型

马达  
折返

本体宽  
**40mm**

**200V**  
AC伺服  
马达

■型号项目 **RCS4 - RA4R - WA - 60** - [ ] - [ ] - **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

WA:免电池绝对型    60:AC 伺服马达 60W    16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm    50:50mm ? 200:200mm (每50mm)    T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA    N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□:指定长度 R□:柔性电缆    参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。详细内容请参考149页。
- (4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止旋结构的损坏,敬请注意。

### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RA4R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	8	2	53	50~200 (每50mm)
RCS4-RA4R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	18	4	85	
RCS4-RA4R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	30	6	170	
RCS4-RA4R-WA60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

#### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	50~200 (每50mm)	50~200 (每50mm)
16	800	
10	500	
5	250	
2.5	125	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

#### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	150	○
100	○	200	○

#### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

#### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件规格	NTB	→ P136
背面安装板	RP	→ P137

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

#### 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	0.1mm以下
拉杆	Φ20mm 材质: 铝 表面硬质耐铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	1.0N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±1.0度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※1) 在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

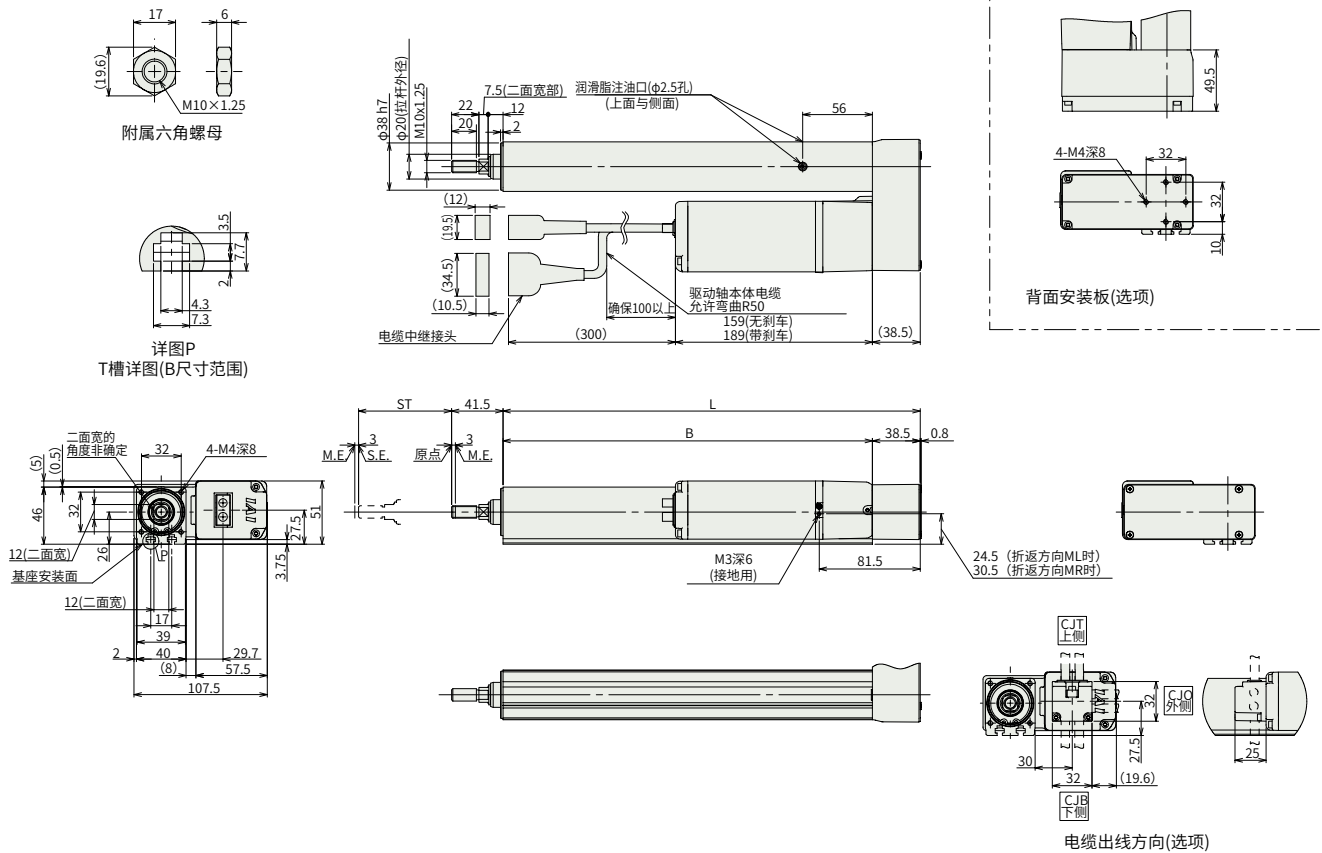
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※1 进行原点复位时, 拉杆会移动到ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



行程/尺寸·质量

行程	50	100	150	200
L	186.5	236.5	286.5	336.5
B	148	198	248	298
质量 (kg)				
无刹车	1.8	2.0	2.1	2.3
带刹车	2.0	2.2	2.3	2.5

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link 三菱PLC CompoNet MED-PROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET CANopen	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。详情请参阅参考页确认。

# RCS4-RA6R

免电池  
绝对型

马达  
单元型

马达  
折返

本体宽  
**60mm**

**200V**  
AC伺服  
马达

■型号项目 **RCS4 - RA6R - WA - 100 - [ ] - [ ] - 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
WA:免电池绝对型	100:AC伺服马达 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ? 300:300mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆	参考下述选项表		



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选项表。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止旋结构的损坏,敬请注意。

### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RA6R-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15	4	85	50~300 (每50mm)
RCS4-RA6R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	9	142	
RCS4-RA6R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	50	19	283	
RCS4-RA6R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

#### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	50~300 (每50mm)	50~300 (每50mm)
20	1000	
12	600	
6	300	
3	150	

#### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	200	○
100	○	250	○
150	○	300	○

#### ②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)

#### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件规格	NTB	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

#### 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	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ25mm 材质: 铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	1.5N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±1.0度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※1) 在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

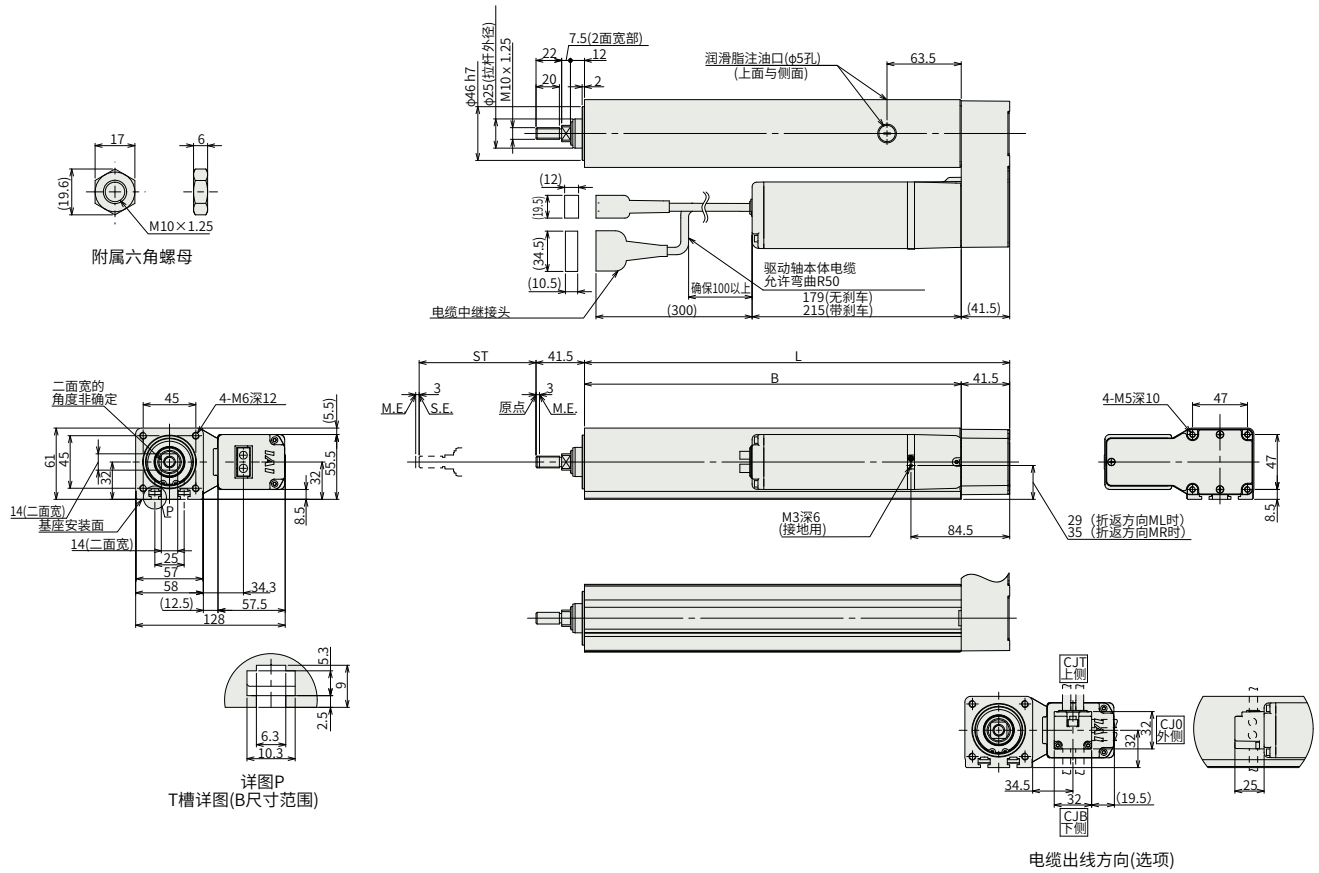
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



行程/尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300
L	214	264	314	364	414	464
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5
质量 (kg)	无刹车	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5
	带刹车	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFINET 自由站 CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CANOPEN CANAL	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注 根据控制器类型不同,可选用的现场网络种类也不同。详情请参阅参考页确认。

目录

滑块型

宽滑块型

拉杆型

径向拉杆型

宽径向拉杆型

平台型

无尘规格  
滑块型

无尘规格  
宽滑块型

选项

技术资料

控制器

# RCS4-RA7R

免电池绝对型 马达单元型 马达折返 本体宽 70mm 200V AC伺服马达

■型号项目 **RCS4 - RA7R - WA - 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

WA:免电池绝对型 200:AC 伺服马达 200W 24:24mm 50:50mm 16:16mm ? 8: 8mm 300:300mm (每50mm) 4: 4mm T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆 参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。详细内容请参考149页。
- (4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止旋结构的损坏,敬请注意。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RA7R-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	20	6	142	50~300 (每50mm)
RCS4-RA7R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	12	214	
RCS4-RA7R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	60	25	427	
RCS4-RA7R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	35	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	50~300 (每50mm)	50~300 (每50mm)
24		1200
16		800
8		400
4		200

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	200	○
100	○	250	○
150	○	300	○

### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件规格	NTB	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项 (P138)」。

### 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	0.1mm以下
拉杆	Φ30mm 材质: 铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	2.5N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±0.8度
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

(※1) 在拉杆全部收纳到本体内部的状态下, 受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

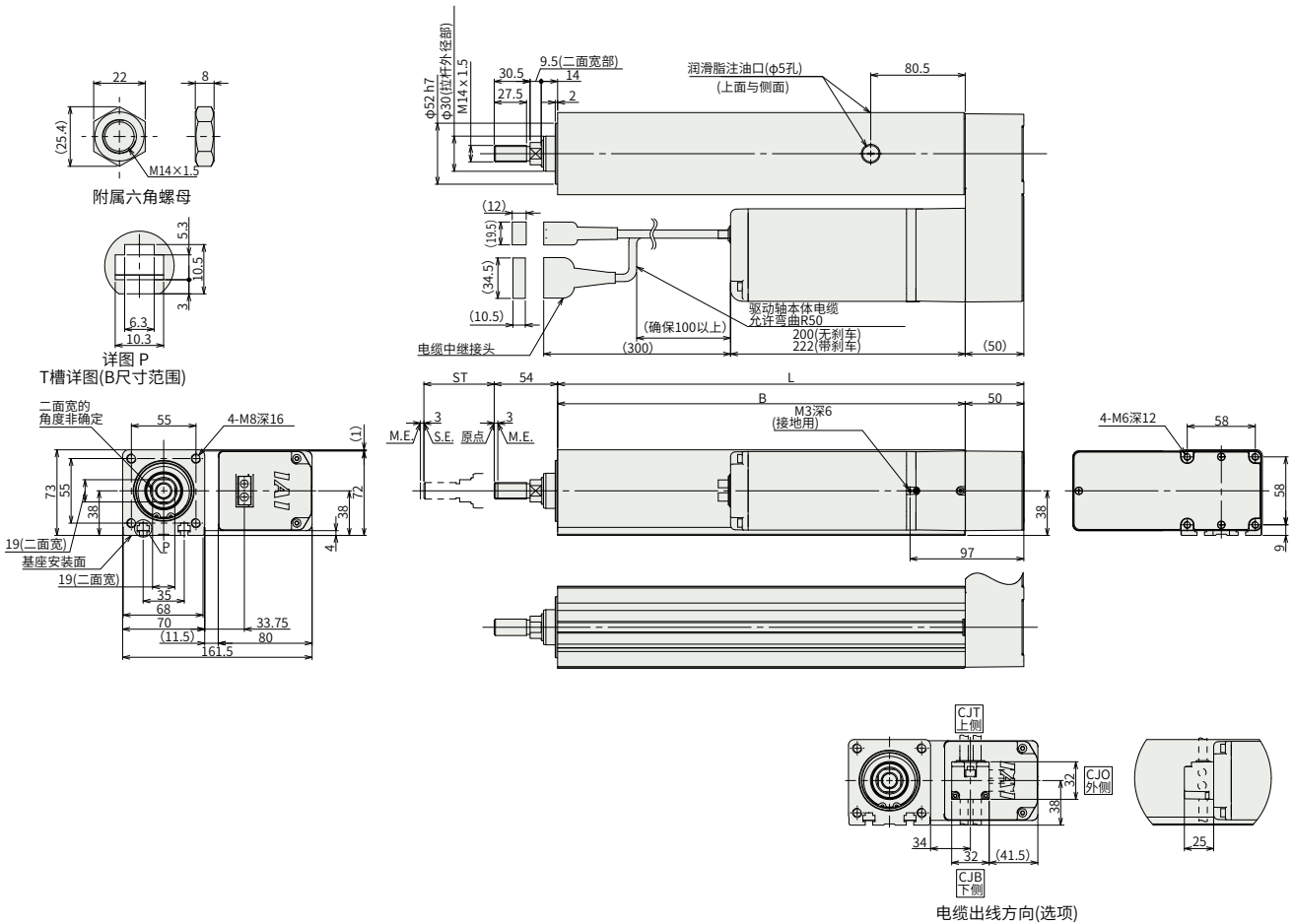
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※1 进行原点复位时, 拉杆会移动到ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



行程/尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300
L	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
质量 (kg)						
无刹车	5.4	6.0	6.5	7.1	7.7	8.3
带刹车	5.9	6.5	7.0	7.6	8.2	8.8

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link 自由站 CompoNet MED-PROLINK EtherCAT EtherNet/IP PROFINET CANopen	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。详情请参阅参考页确认。

目录

滑块型

宽滑块型

拉杆型

径向拉杆型

宽径向拉杆型

平台型

无尘规格  
滑块型

无尘规格  
宽滑块型

选项

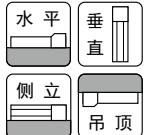
技术资料

控制器

# RCS4-RA8R

免电池绝对型 马达单元型 马达折返 本体宽 90mm 200V AC伺服马达

■型号项目	RCS4	—	RA8R	—	WA	—	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
					WA:免电池绝对型		400:AC 伺服马达 400W		20:20mm 10:10mm 5: 5mm		50:50mm ? 300:300mm (每50mm)		T2:S CON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□:指定长度 R□:柔性电缆		参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选项注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G(导程5垂直使用为0.2G)下动作的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止旋结构的损坏,敬请注意。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RA8R-WA-400-20-①-T2-②-③	400	20	60	20	339	50~300 (每50mm)
RCS4-RA8R-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	40	678	
RCS4-RA8R-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	72	1357	

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	行程	50~300 (每 50mm)
20		1000
10		500
5		250

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	200	○
100	○	250	○
150	○	300	○

### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件规格	NTB	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ40mm 材质:铝 表面硬质耐铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	5.0N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±0.8度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※1) 在拉杆全部收纳到本体内部的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

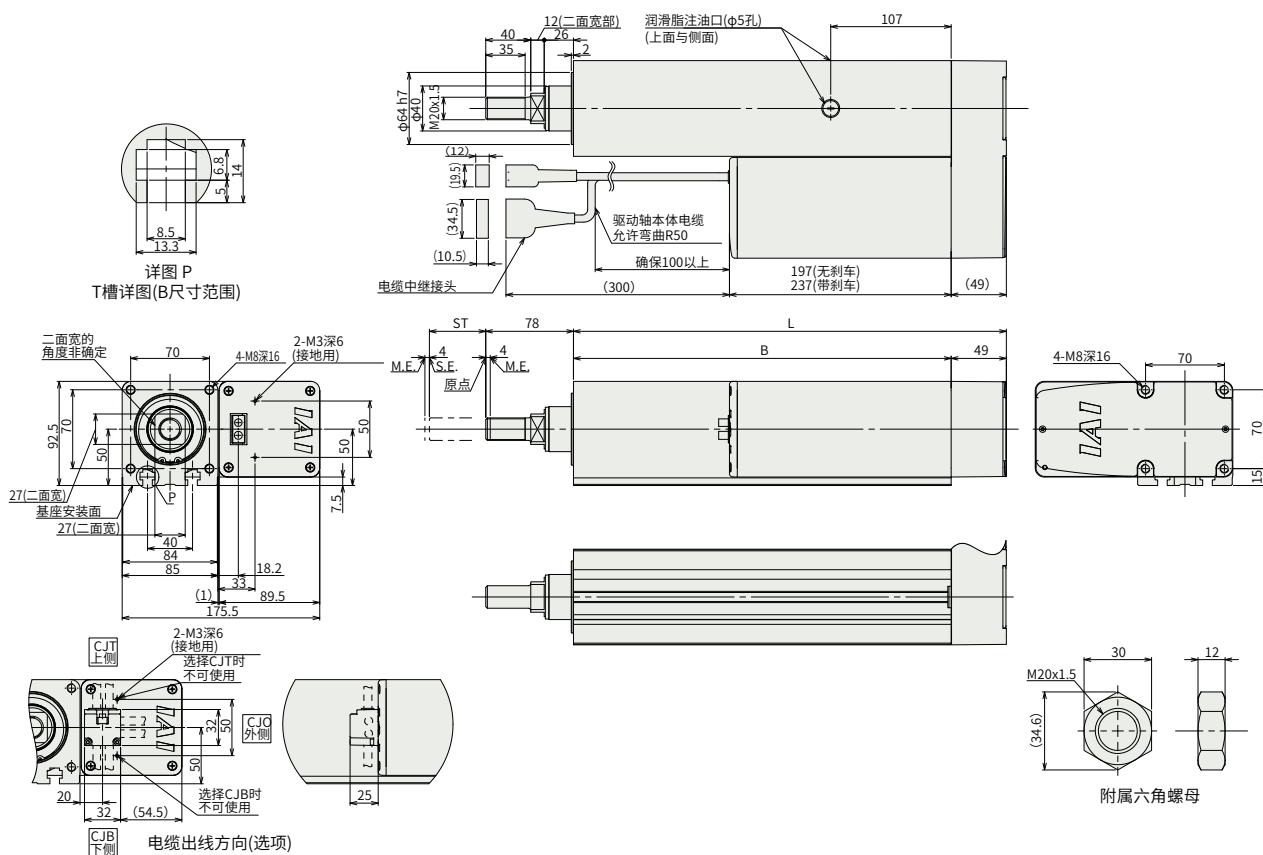
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※1 进行原点复位时, 拉杆会移动到ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



行程/尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300
L	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5
B	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
质量(kg)						
无刹车	9.6	10.4	11.2	12.1	12.9	13.8
带刹车	10.2	11.0	11.8	12.7	13.5	14.4

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFINET CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000		
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注: 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。详情请参阅参考页确认。



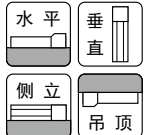
# RCS4-RRA4C

免电池绝对型 马达单元型 马达直联 本体宽 40mm 200V AC伺服马达

■型号项目 **RCS4 - RRA4C - WA - 60 - [ ] - [ ] - 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

WA:免电池绝对型 60:AC伺服马达 60W 16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm 60:60mm ? 410:410mm (每50mm) T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□:指定长度 R□:柔性电缆 参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。详细内容请参考138页的选型注意。



**POINT 选型注意**

- 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- 提升加速度后,会使负载能力降低。详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。详细内容请参考149页。
- 径向拉杆的导轨是内置式的。其允许负载质量请参考145页的图表。

### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RRA4C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	8	2	53	60~410 (每50mm)
RCS4-RRA4C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	18	4	85	
RCS4-RRA4C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	30	6	170	
RCS4-RRA4C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

#### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	60~410 (每50mm)	最高速度
16	960	
10	600	
5	300	
2.5	150	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

#### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
60	○	260	○
110	○	310	○
160	○	360	○
210	○	410	○

#### ②电缆长

种类	电缆记号	对应
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)	○

#### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(法兰安装件)	FFA	→ P131
末端连接件(键槽)	KFA	→ P134
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

#### 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	0.1mm以下
拉杆	Φ20mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考60页
拉杆末端伸出距离	100mm
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

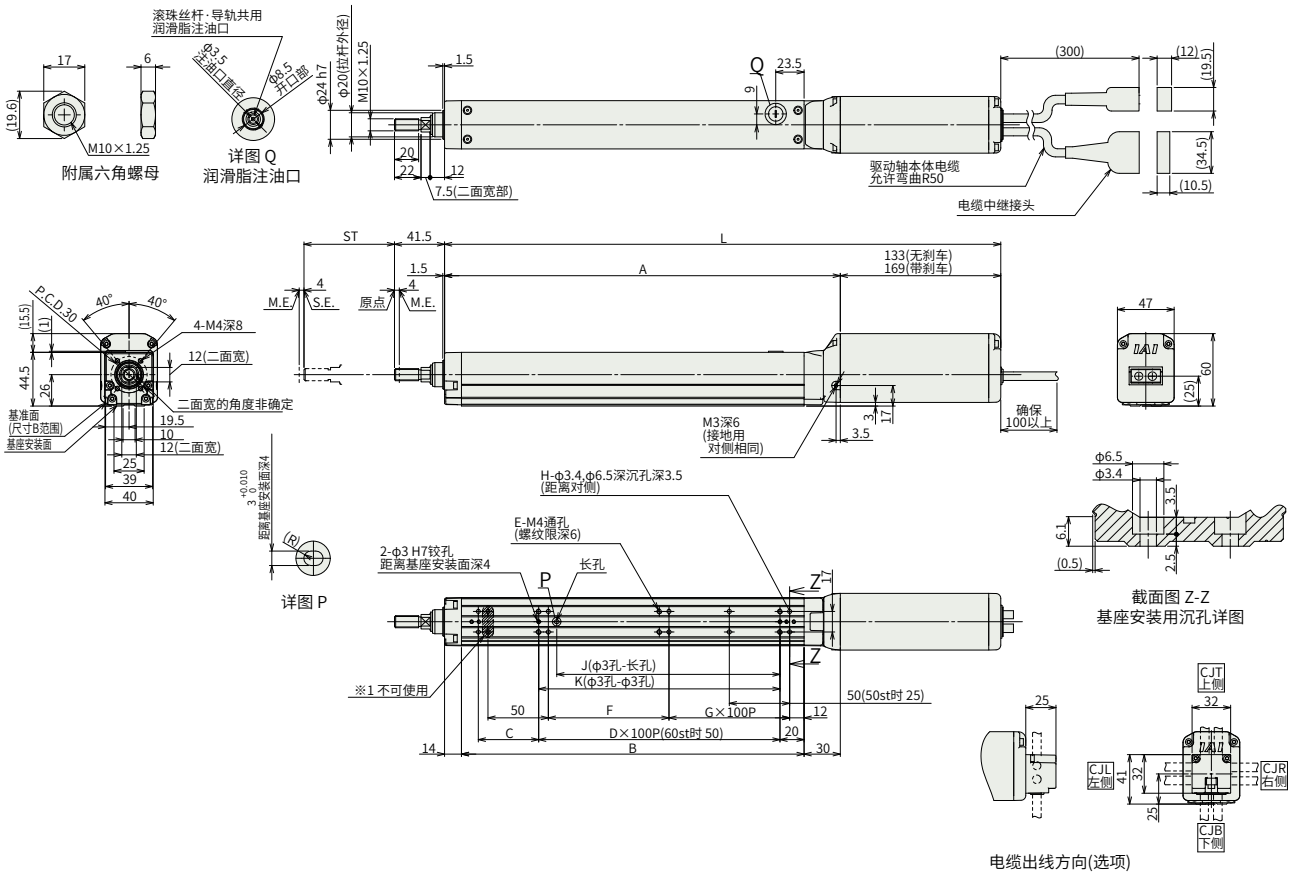
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※1 上面安装孔(H)在拉杆侧的2个孔位无法使用。  
(注) 进行原点复位时,拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端

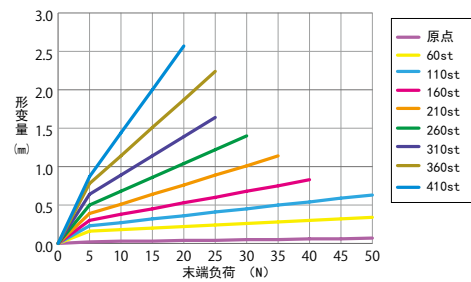


行程/尺寸·质量

行程		60	110	160	210	260	310	360	410
L	无刹车	311	361	411	461	511	561	611	661
	带刹车	347	397	447	497	547	597	647	697
A		178	228	278	328	378	428	478	528
B		134	184	234	284	334	384	434	484
C		50	50	100	50	100	50	100	50
D		0	1	1	2	2	3	3	4
E		6	6	6	8	8	10	10	12
F		50	100	50	100	50	100	50	100
G		0	0	1	1	2	2	3	3
H ※2		6	6	8	8	10	10	12	12
J		35	85	85	185	185	285	285	385
K		50	100	100	200	200	300	300	400
拉杆末端静态允许负荷 (N)		63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
拉杆末端动态允许负荷 (5000km 寿命) (N)	偏置 0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
	偏置 100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)		6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)		1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7
质量 (kg)	无刹车	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
	带刹车	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2

※2 不可使用的孔位除外。

RCS4-RRA4C 拉杆形变量(参考值)



适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注  
根据控制器类型不同,  
可选用的现场网络种类  
也不同。  
详情请参阅参考页确认。

# RCS4-RRA6C

免电池绝对型 马达单元型 马达直联 本体宽 60mm 200V AC伺服马达

■型号项目	RCS4	—	RRA6C	—	WA	—	100	—		—		—	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
					WA:免电池绝对型		100:AC 伺服马达 100W		20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm		65:65mm ? 415:415mm (每50mm)		T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□:指定长度 R□:柔性电缆		参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考145页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RRA6C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15	4	85	65~415 (每50mm)
RCS4-RRA6C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	10	142	
RCS4-RRA6C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	50	20	283	
RCS4-RRA6C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	65~415 (每50mm)	65~415 (每50mm)
20		1200
12		720
6		360
3		180

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
65	○	265	○
115	○	315	○
165	○	365	○
215	○	415	○

### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(法兰安装件)	FFA	→ P131
末端连接件(键槽)	KFA	→ P134
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

### 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	0.1mm以下
拉杆	φ25mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考G2页
拉杆末端伸出距离	100mm
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

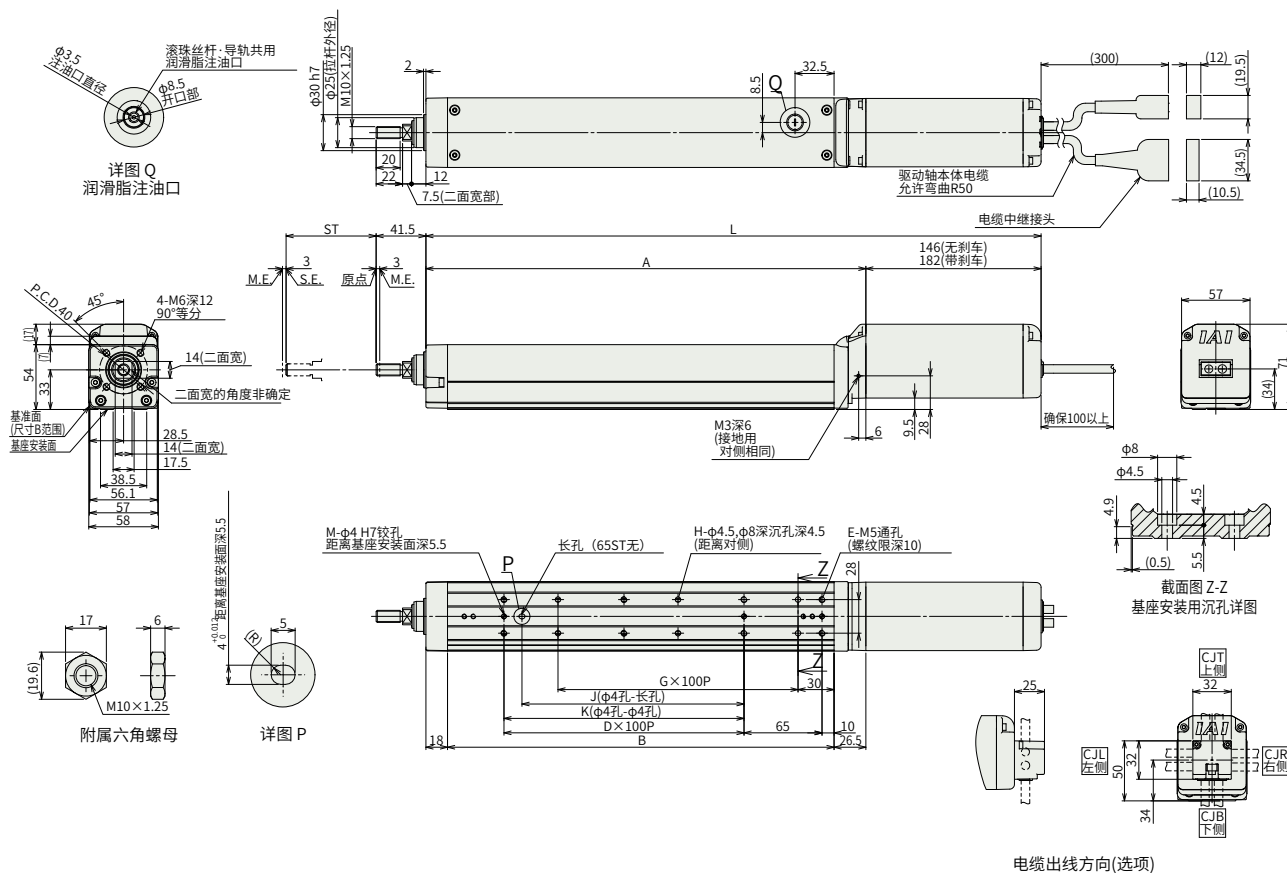
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端

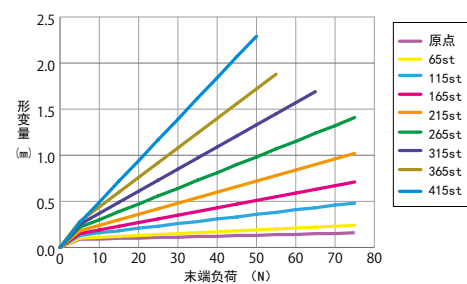


电缆出线方向(选项)

行程/尺寸·质量

行程	行程								
	65	115	165	215	265	315	365	415	
L	无刹车	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
	带刹车	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5
A	216.5	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5	
B	172	222	272	322	372	422	472	522	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	
M	2	3	3	3	3	3	3	3	
拉杆末端静态允许负荷 (N)	144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3	
拉杆末端动态允许负荷 (5000km 寿命) (N)	偏置 0mm	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	
	偏置 100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	18.7	
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6	
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6	
质量 (kg)	无刹车	2.1	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	
	带刹车	2.4	2.7	2.9	3.1	3.4	3.6	3.8	

RCS4-RRAGC 拉杆形变量(参考值)



适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2	●	—	●	20000			
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注  
根据控制器类型不同,  
可选用的现场网络种类  
也不同。  
详情请参阅参考页确认。

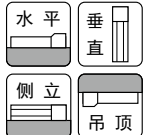
# RCS4-RRA7C

免电池绝对型 马达单元型 马达直联 本体宽 70mm 200V AC伺服马达

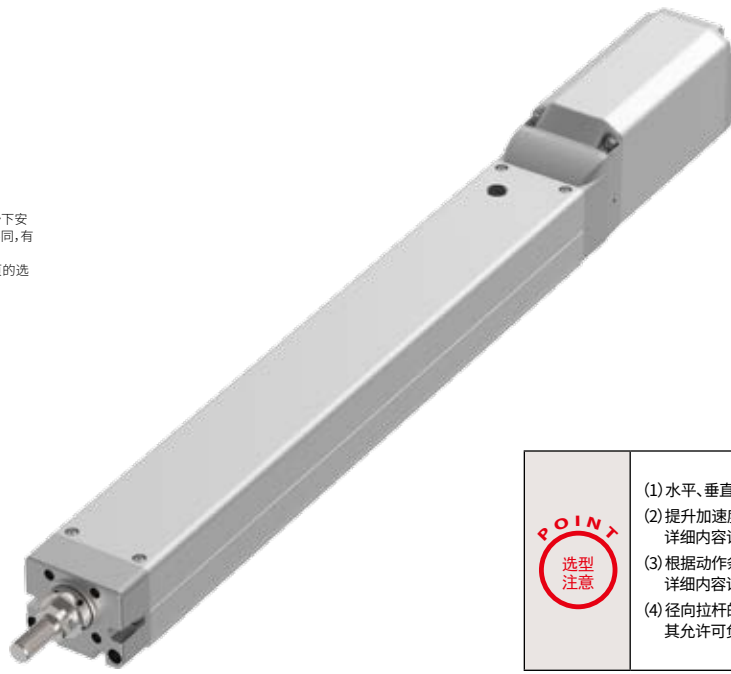
■型号项目 **RCS4** — **RRA7C** — **WA** — **200** —  —  — **T2** —  —

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

WA:免电池绝对型 200:AC 伺服马达 200W 24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm 70:70mm ? 520:520mm (每50mm) T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X:指定长度 R:柔性电缆 参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。详细内容请参考138页的选型注意。



**POINT 选型注意**

- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。详细内容请参考149页。
- (4) 径向拉杆的导轨是内置式的。其允许负载质量请参考145页的图表。

### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RRA7C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	20	6	142	70~520 (每50mm)
RCS4-RRA7C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	12	214	
RCS4-RRA7C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	60	25	427	
RCS4-RRA7C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	35	855	

#### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	70~520 (每50mm)	
24	1440	
16	960	
8	480	
4	240	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

#### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
70	○	320	○
120	○	370	○
170	○	420	○
220	○	470	○
270	○	520	○

#### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

#### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(法兰安装件)	FFA	→ P131
末端连接件(键槽)	KFA	→ P134
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

#### 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	0.1mm以下
拉杆	φ30mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考64页
拉杆末端伸出距离	150mm
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

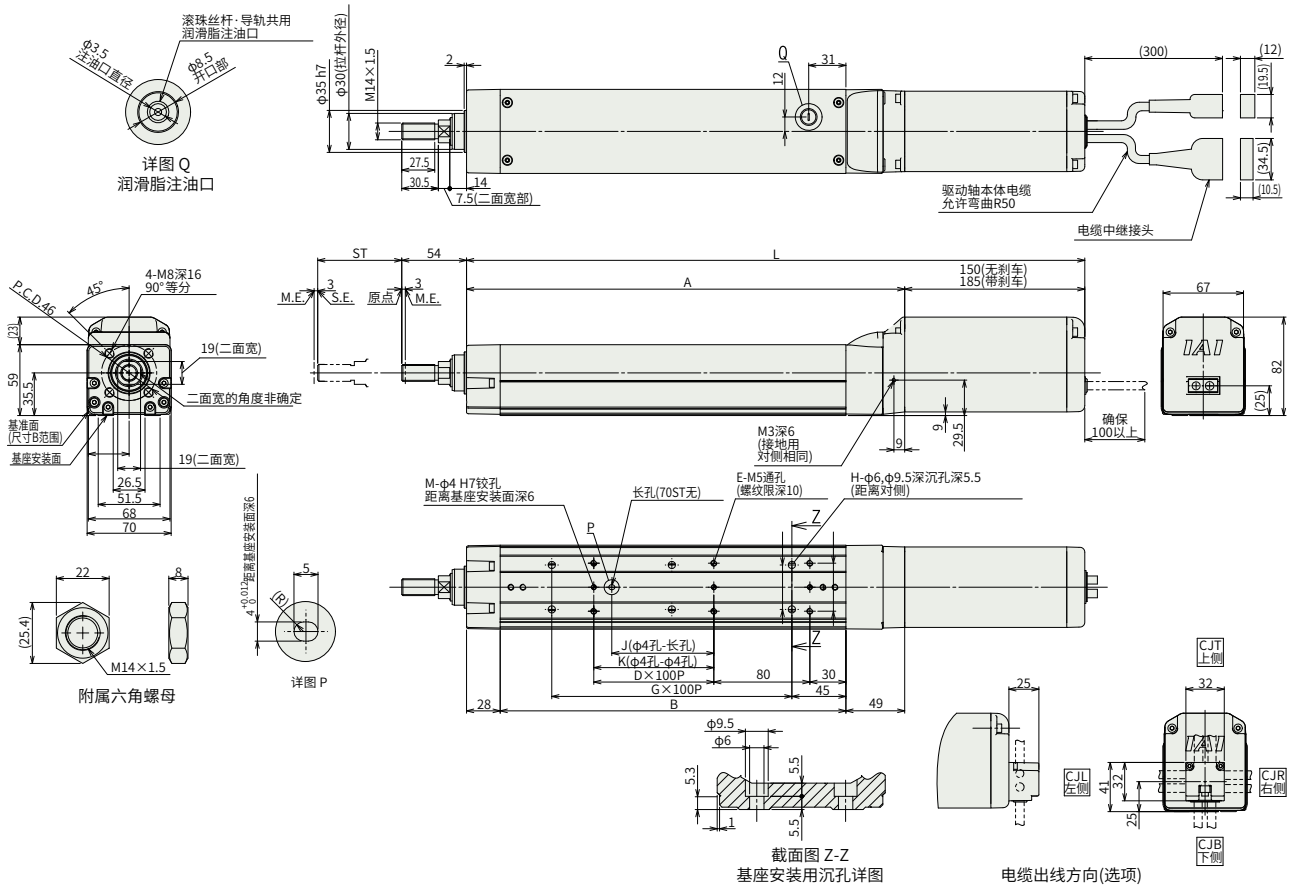
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



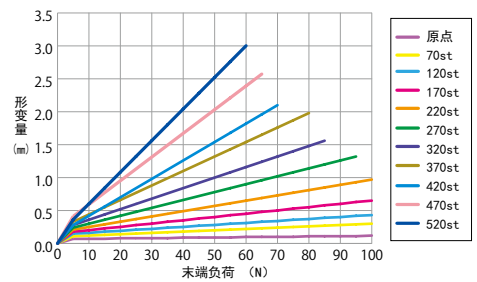
\*1 进行原点复位时, 拉杆会移动到ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



行程/尺寸·质量

行程	L	行程									
		70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
无刹车	A	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
	B	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
带刹车	A	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715
	B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	4	5
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	5
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	12
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
拉杆末端静态允许负荷 (N)		175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63
拉杆末端动态允许负荷 (5000km 寿命) (N)		75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)		17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)		5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16
质量 (kg)	无刹车	3.7	4.0	4.2	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1
	带刹车	4.2	4.5	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6

RCS4-RR7C 拉杆形变量(参考值)



适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2	●	—	●	20000			
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。详情请参阅参考页确认。

目录  
滑块型  
宽滑块型  
拉杆型  
径向拉杆型  
宽径向拉杆型  
平台型  
无尘规格  
滑块型  
无尘规格  
宽滑块型  
选项  
技术资料  
控制器

# RCS4-RRA8C

免电池  
绝对型

马达  
单元型

马达  
直联

本体宽  
**90mm**

**200V**  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4</b>	<b>— RRA8C</b>	<b>— WA</b>	<b>— 400</b>			<b>T2</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
			WA:免电池绝对型	400:AC 伺服马达 400W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ? 700:700mm (每50mm)	T2:SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□:指定长度 R□:柔性电缆	参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



POINT

选型注意

- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。
- (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G(导程5为0.2G)下动作的数值。
- (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (4) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (5) 最大负载质量是使用了外置导轨,并且拉杆未受到除行进以外方向外力时的数值。
- (6) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考145页的图表。

### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RRA8C-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	8	226	50~700 (每50mm)
RCS4-RRA8C-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	20	339	
RCS4-RRA8C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	40	678	
RCS4-RRA8C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	72	1357	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

#### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程									
	50~250 (每50mm)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
30	1500	1500	1230	970	790	650	540	460	400	350
20	1100	1070	820	650	520	430	360	310	260	230
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

#### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	400	○
100	○	450	○
150	○	500	○
200	○	550	○
250	○	600	○
300	○	650	○
350	○	700	○

#### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

#### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

#### 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	0.1mm以下
拉杆	φ40mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考66页
拉杆末端伸出距离	150mm
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

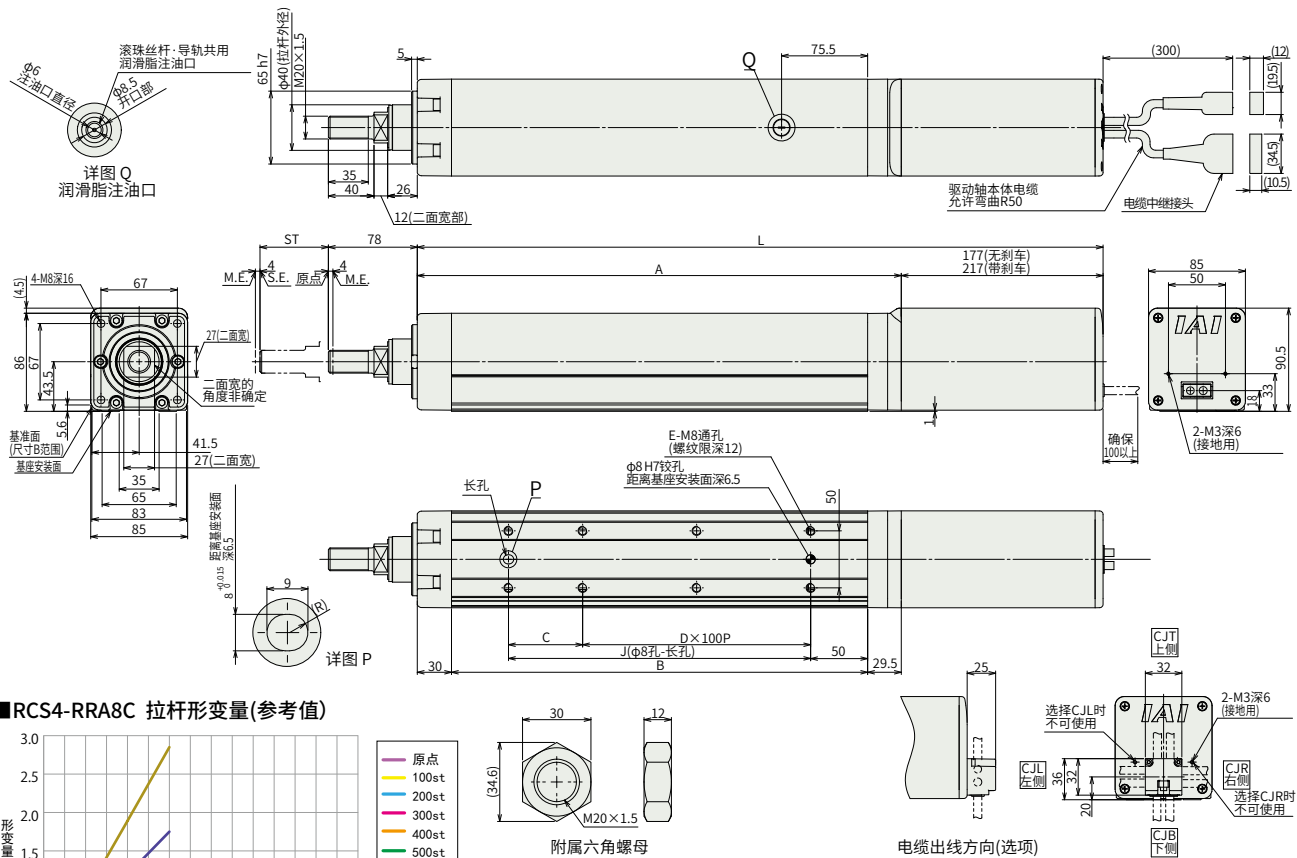
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

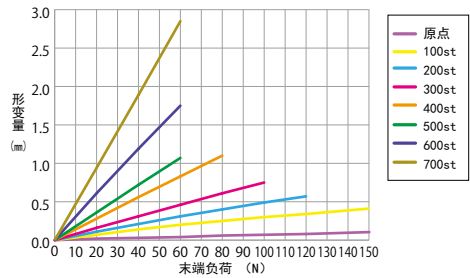
www.iai-robot.co.jp



\*1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



■RCS4-RRA8C 拉杆形变量(参考值)



■行程/尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
L	无刹车	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5	1051.5	1101.5
	带刹车	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5
A	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	
C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	
拉杆末端静态允许负荷 (N)		222	186	159	139	124	111	101	92	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
拉杆末端动态允许负荷 (5000km 寿命) (N)		93	76.3	64.7	56	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)		22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)		7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.5	2.4	2.2	2
质量 (kg)	无刹车	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.5	10.0	10.5	11.0	11.5	12.0	12.4	12.9
	带刹车	7.2	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.0	13.5

■适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	DeviceNet CClink CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000		
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注 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。

目录

滑块型

宽滑块型

拉杆型

径向拉杆型

宽径向拉杆型

平台型

无尘规格

宽滑块型

选项

技术资料

控制器



# RCS4-RRA4R

免电池绝对型 马达单元型 马达折返 本体宽 40mm 200V AC伺服马达

■型号项目	RCS4	—	RRA4R	—	WA	—	60	—		—		—	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
					WA:免电池绝对型		60:AC伺服马达 60W		16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm		60:60mm ? 410:410mm (每50mm)		T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□:指定长度 R□:柔性电缆		参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选项表注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考145页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RRA4R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	8	2	53	60~410 (每50mm)
RCS4-RRA4R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	18	4	85	
RCS4-RRA4R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	30	6	170	
RCS4-RRA4R-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	60~410 (每50mm)	60~410 (每50mm)
16		960
10		600
5		300
2.5		150

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
60	○	260	○
110	○	310	○
160	○	360	○
210	○	410	○

### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(法兰安装件)	FFA	→ P131
末端连接件(键槽)	KFA	→ P134
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
背面安装板	RP	→ P137

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ20mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考68页
拉杆末端伸出距离	100mm
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

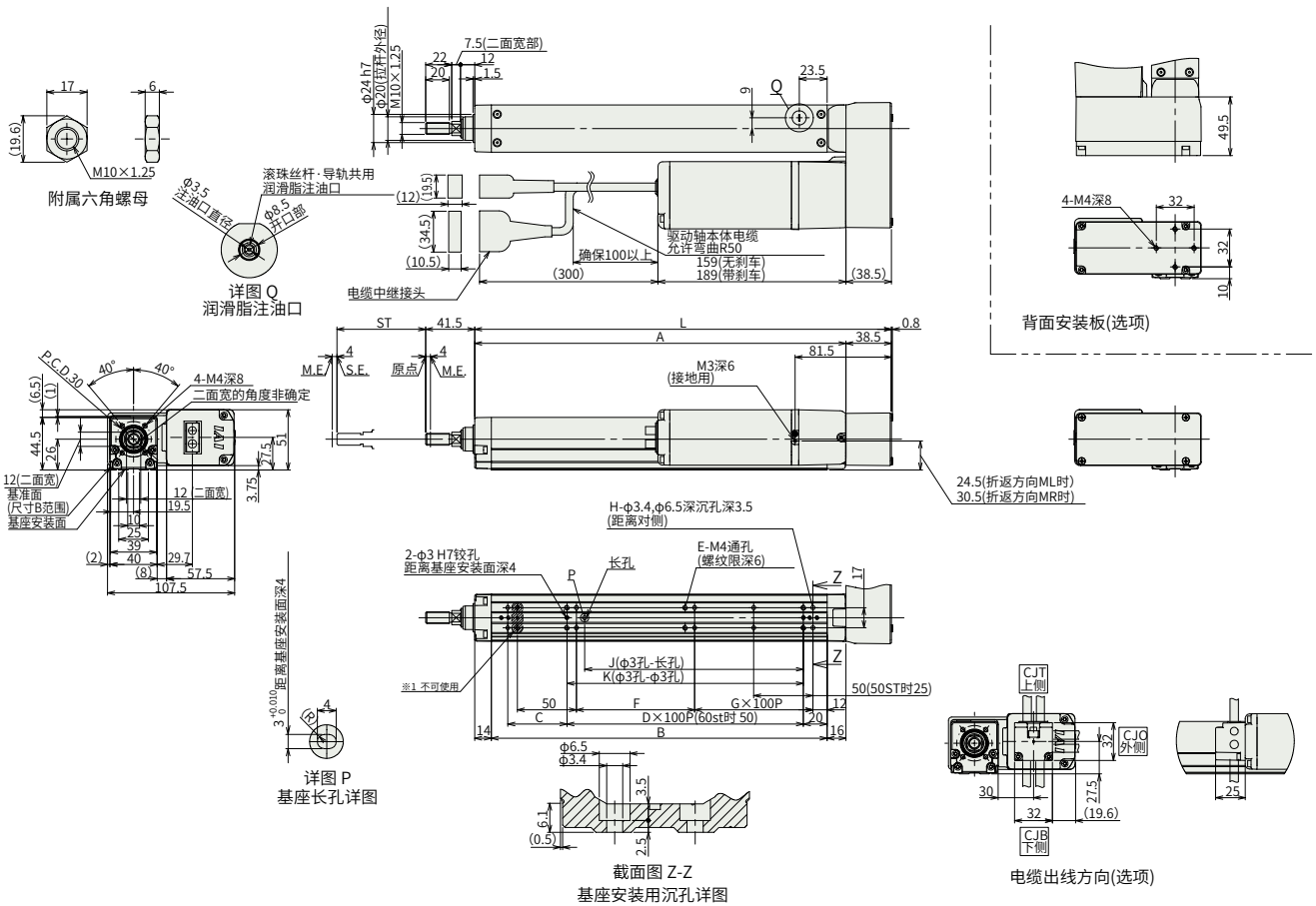
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※1 上面安装孔(H)在拉杆件的2个孔位无法使用。  
(注) 进行原点复位时,拉杆会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端

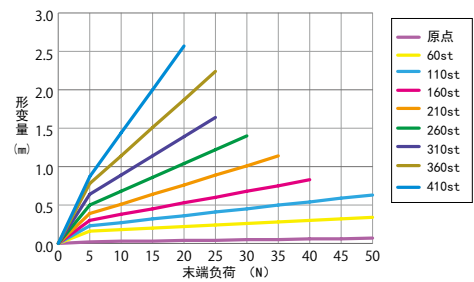


行程/尺寸·质量

行程	60	110	160	210	260	310	360	410
L	202.5	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5
A	164	214	264	314	364	414	464	514
B	134	184	234	284	334	384	434	484
C	50	50	100	50	100	50	100	50
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	6	8	8	10	10	12
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3
H ※2	6	6	8	8	10	10	12	12
J	35	85	85	185	185	285	285	385
K	50	100	100	200	200	300	300	400
拉杆末端静态允许负荷 (N)	63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
拉杆末端动态允许负荷 (5000km 寿命) (N)	偏置 0mm	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4
	偏置 100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7
质量 (kg)	无刹车	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3
	带刹车	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.8

※2 不可使用的孔位除外。

RCS4-RR4R 拉杆形变(参考值)



适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CompoNet MED-PROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注  
根据控制器类型不同,  
可选用的现场网络种类  
也不同。  
详情请参阅参考页确认。

# RCS4-RRA6R

免电池  
绝对型

马达  
单元型

马达  
折返

本体宽  
**60**  
mm

**200**v  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4</b>	<b>- RRA6R</b>	<b>- WA</b>	<b>- 100</b>				<b>T2</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	
			WA:免电池绝对型	100:AC 伺服马达 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	65:65mm ? 415:415mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□:指定长度 R□:柔性电缆	参考下述选项表	



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考145页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RRA6R-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15	4	85	65~415 (每50mm)
RCS4-RRA6R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	9	142	
RCS4-RRA6R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	50	19	283	
RCS4-RRA6R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	65~415 (每50mm)
20		1200
12		720
6		360
3		180

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
65	○	265	○
115	○	315	○
165	○	365	○
215	○	415	○

### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(法兰安装件)	FFA	→ P131
末端连接件(键槽)	KFA	→ P134
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

### 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	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ25mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考70页
拉杆末端伸出距离	100mm
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

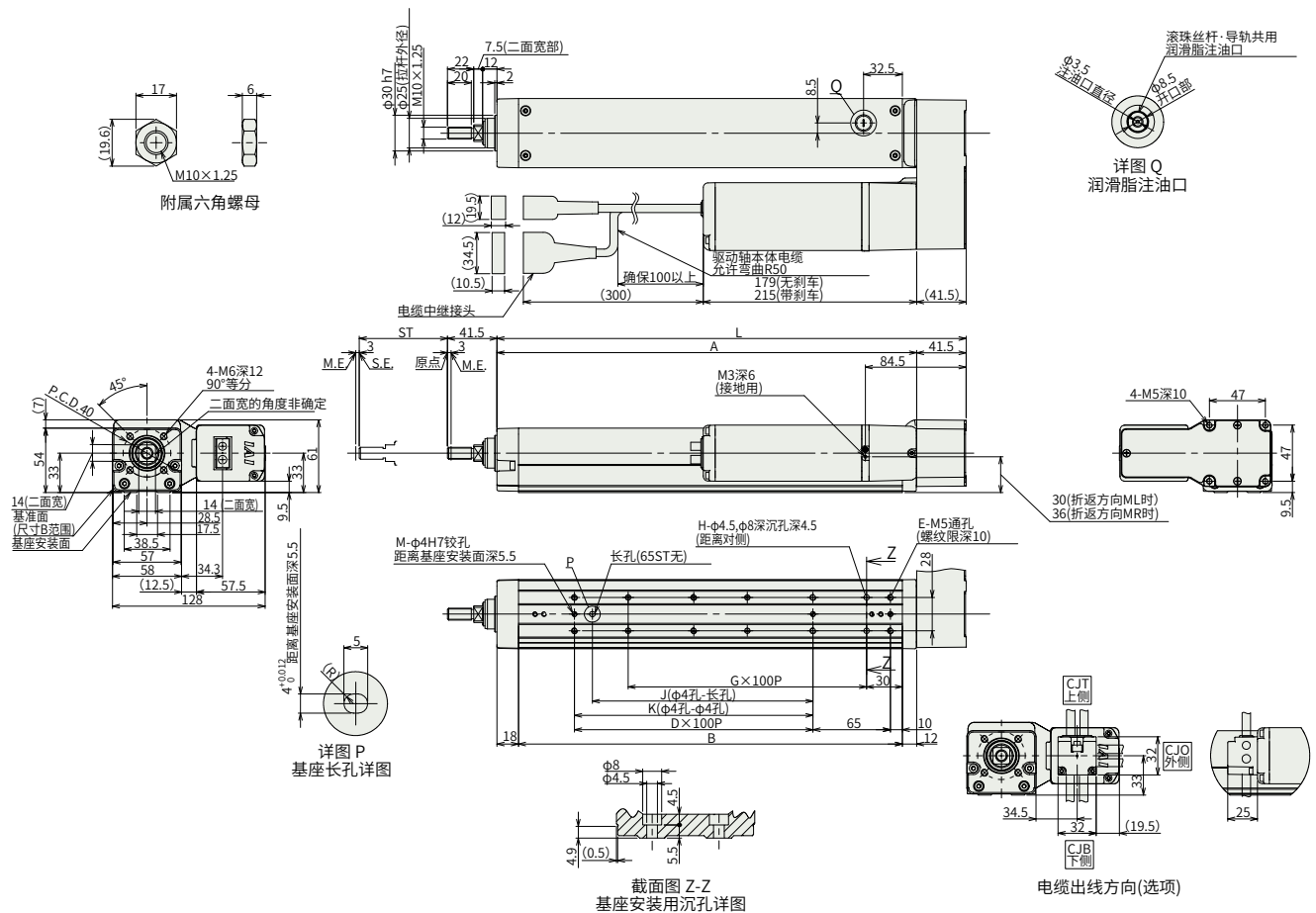
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



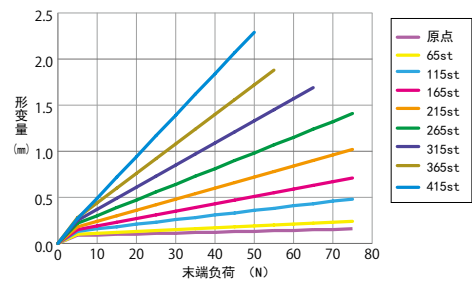
※1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



行程/尺寸·质量

行程	65	115	165	215	265	315	365	415
L	243.5	293.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
A	202	252	302	352	402	452	502	552
B	172	222	272	322	372	422	472	522
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10	10	12
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	0	85	85	185	185	285	285	385
K	0	100	100	200	200	300	300	400
M	2	3	3	3	3	3	3	3
拉杆末端静态允许负荷 (N)	144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
拉杆末端动态允许负荷 (5000km 寿命) (N)	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	21.5	19.2
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6
质量 (kg)	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	3.9	4.1
	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.2	4.4

RCS4-RRA6R 拉杆形变量(参考值)



适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CompoNet MED-PROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2	●	—	●	20000			
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注  
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。

目录

滑块型

宽滑块型

拉杆型

径向拉杆型

宽径向拉杆型

平台型

无尘规格  
滑块型

无尘规格  
宽滑块型

选项

技术资料

控制器

# RCS4-RRA7R

免电池绝对型 马达单元型 马达折返 本体宽 70mm 200V AC伺服马达

■型号项目	RCS4	—	RRA7R	—	WA	—	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
					WA:免电池绝对型		200:AC伺服马达 200W		24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm		70:70mm ? 520:520mm (每50mm)		T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆		参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考145页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RRA7R-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	20	6	142	70~520 (每50mm)
RCS4-RRA7R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	12	214	
RCS4-RRA7R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	60	25	427	
RCS4-RRA7R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	35	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	70~520 (每50mm)	
24	1440	
16	960	
8	480	
4	240	

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
70	○	320	○
120	○	370	○
170	○	420	○
220	○	470	○
270	○	520	○

### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(法兰安装件)	FFA	→ P131
末端连接件(键槽)	KFA	→ P134
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ30mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考72页
拉杆末端伸出距离	150mm
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

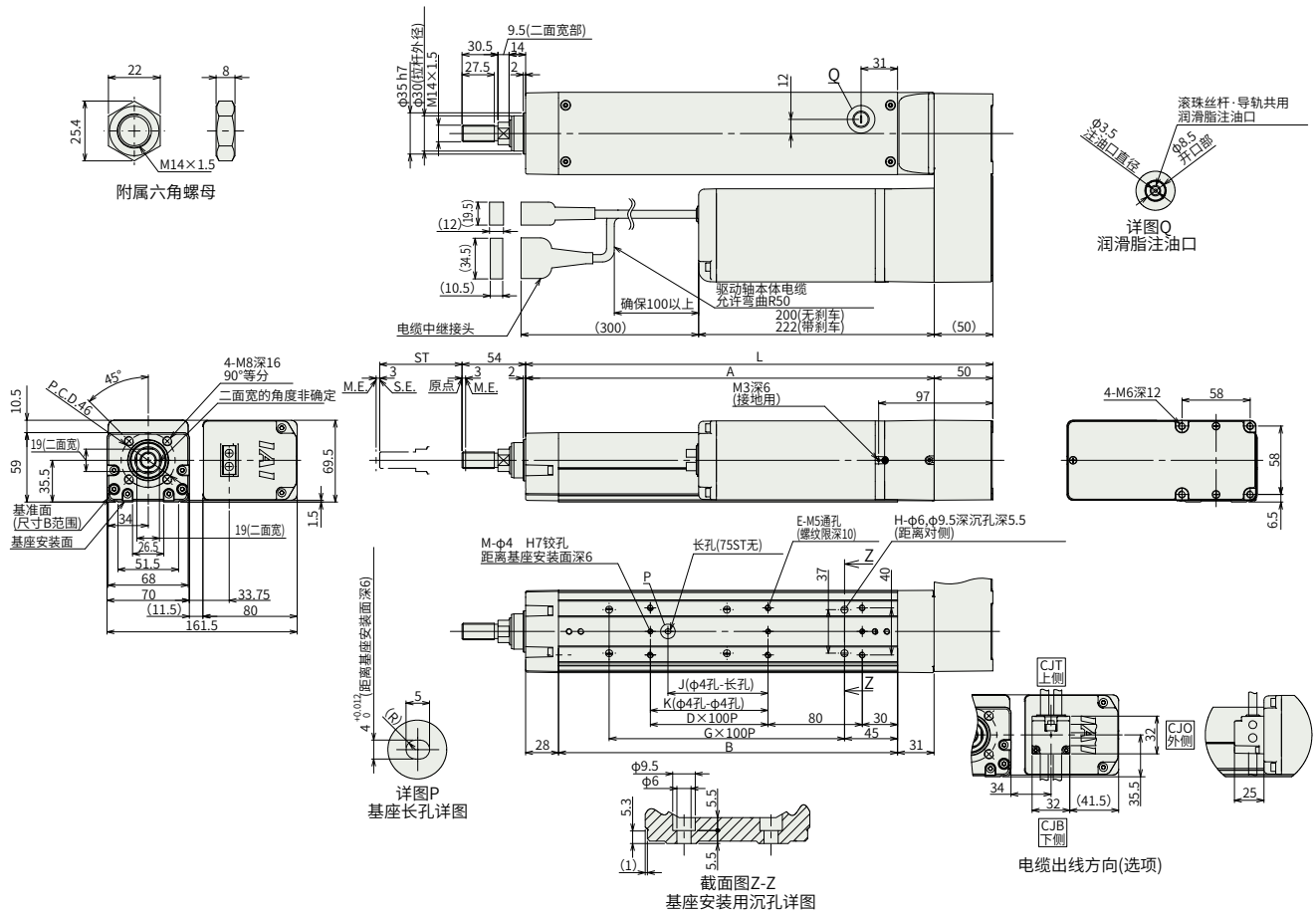
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



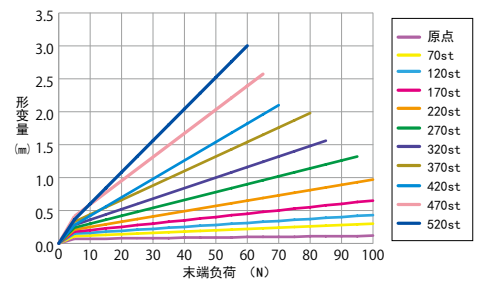
※1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



行程/尺寸·质量

行程	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
A	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
拉杆末端静态允许负荷 (N)	175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63
拉杆末端动态允许负荷 (5000km 寿命) (N)	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16
质量 (kg)	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.6	6.9
	无刹车	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.6
	带刹车	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.4

RCS4-RRA7R 拉杆形变量(参考值)



适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CompoNet MED-PROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2	●	—	●	20000			
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注  
根据控制器类型不同,  
可选用的现场网络种类  
也不同。  
详情请参阅参考页确认。

# RCS4-RRA8R

免电池绝对型 马达单元型 马达折返 本体宽 90mm 200V AC伺服马达

■型号项目 **RCS4** — **RRA8R** — **WA** — **400** —  —  — **T2** —  —

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

WA:免电池绝对型 400:AC 伺服马达 400W 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm 50:50mm ? 700:700mm (每50mm) T2:S/CON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X:指定长度 R:柔性电缆 参考下述选项表



\*垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。详细内容请参考138页的选型注意。



- (1)行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度
- (2)水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G(导程5为0.2G)下动作的数值。
- (3)提升加速度后,会使负载能力降低。详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (4)根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的移动率会发生变化。详细内容请参考149页。
- (5)最大负载质量是使用了外置导轨,并且拉杆未受到除行进以外方向外力时的数值。
- (6)径向拉杆的导轨是内置式的。其允许负载质量请参考145页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-RRA8R-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	8	226	50~700 (每50mm)
RCS4-RRA8R-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	17	339	
RCS4-RRA8R-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	34	678	
RCS4-RRA8R-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	72	1357	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程									
	50~250 (每50mm)	300	350	400	450	500	550	600	650	700
30	1300	1230	970	790	650	540	460	400	350	
20	1000	820	650	520	430	360	310	260	230	
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	400	○
100	○	450	○
150	○	500	○
200	○	550	○
250	○	600	○
300	○	650	○
350	○	700	○

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

\*选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

### ②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)	
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	

### 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	0.1mm以下
拉杆	φ40mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考74页
拉杆末端伸出距离	150mm
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

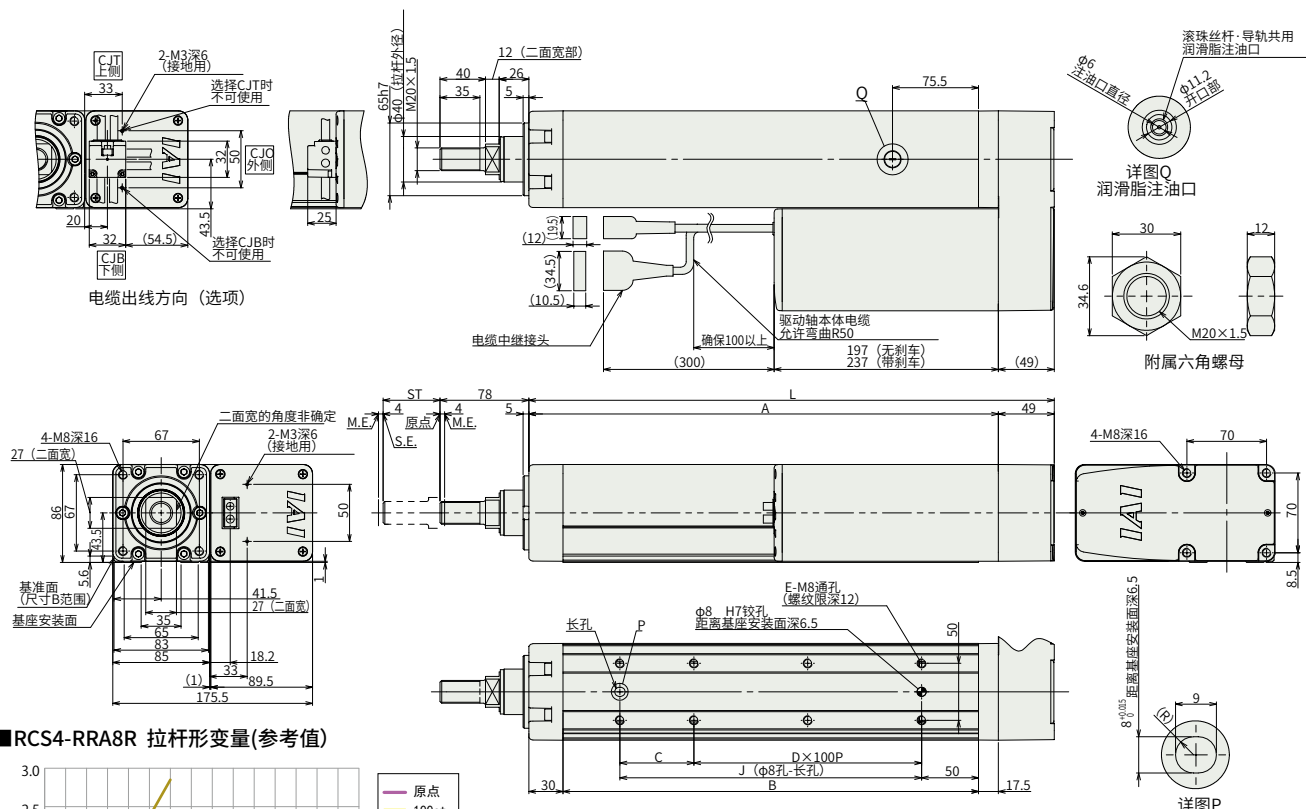
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

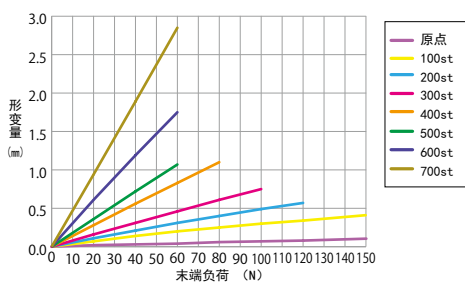
www.iai-robot.co.jp



※1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



■RCS4-RRA8R 拉杆形变量(参考值)



■行程/尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
A	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
拉杆末端静态允许负荷 (N)	222	186	159	139	124	111	101	92	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
拉杆末端动态允许负荷 (5000km 寿命) (N)	93	76.3	64.7	56	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3	21.7
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	7.2	61.6	53.9	48	43	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9	20.4
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
质量 (kg)	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.7	14.1
	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.3	14.7

■适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000		
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注 根据控制器类型不同,可选用的现场网络种类也不同。详情请参阅参考页确认。



# RCS4-WRA10C

免电池绝对型 马达单元型 马达直联 本体宽 100mm 200V AC伺服马达

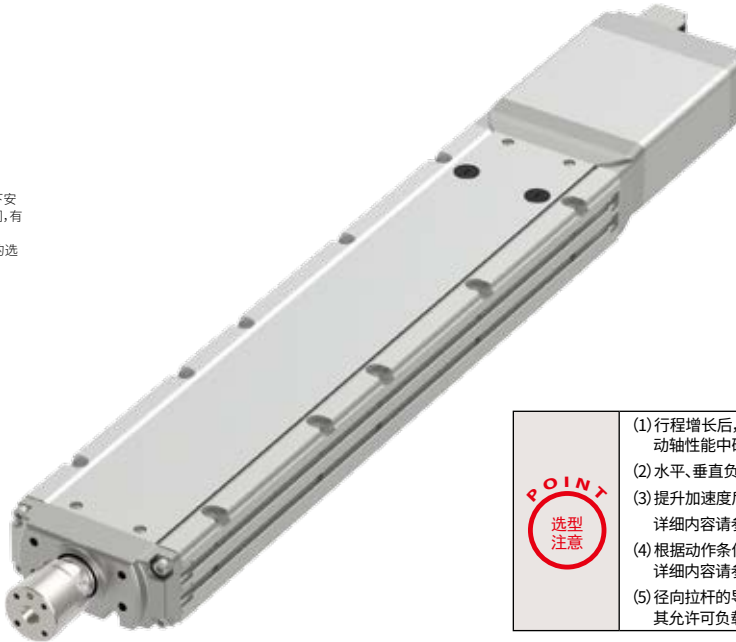
■型号项目 **RCS4** — **WRA10C** — **WA** — **60** —  —  — **T2** —  —

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

WA:免电池绝对型 60:AC伺服马达 60W 16:16mm 10:10mm 5:5mm 2.5:2.5mm 50:50mm ? 500:500mm (每50mm) T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA N:无 P:1m S:3m M:5m X:指定长度 R:柔性电缆 参考下述选项表 ※电缆出线方向必须择一记入型号。



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。详细内容请参考138页的选项注意。



- 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。
- 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- 提升加速度后,会使负载能力降低。详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。详细内容请参考149页。
- 径向拉杆的导轨是内置式的。其允许负载质量请参考147页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-WRA10C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	5	—	53	50~500 (每50mm)
RCS4-WRA10C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	16	3	85	
RCS4-WRA10C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	25	5	170	
RCS4-WRA10C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程		
	50~400 (每50mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	800	770	
10	600	580	490
5	300	290	240
2.5	150	145	120

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	300	○
100	○	350	○
150	○	400	○
200	○	450	○
250	○	500	○

### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	φ25mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考76页
拉杆末端伸出距离	100mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

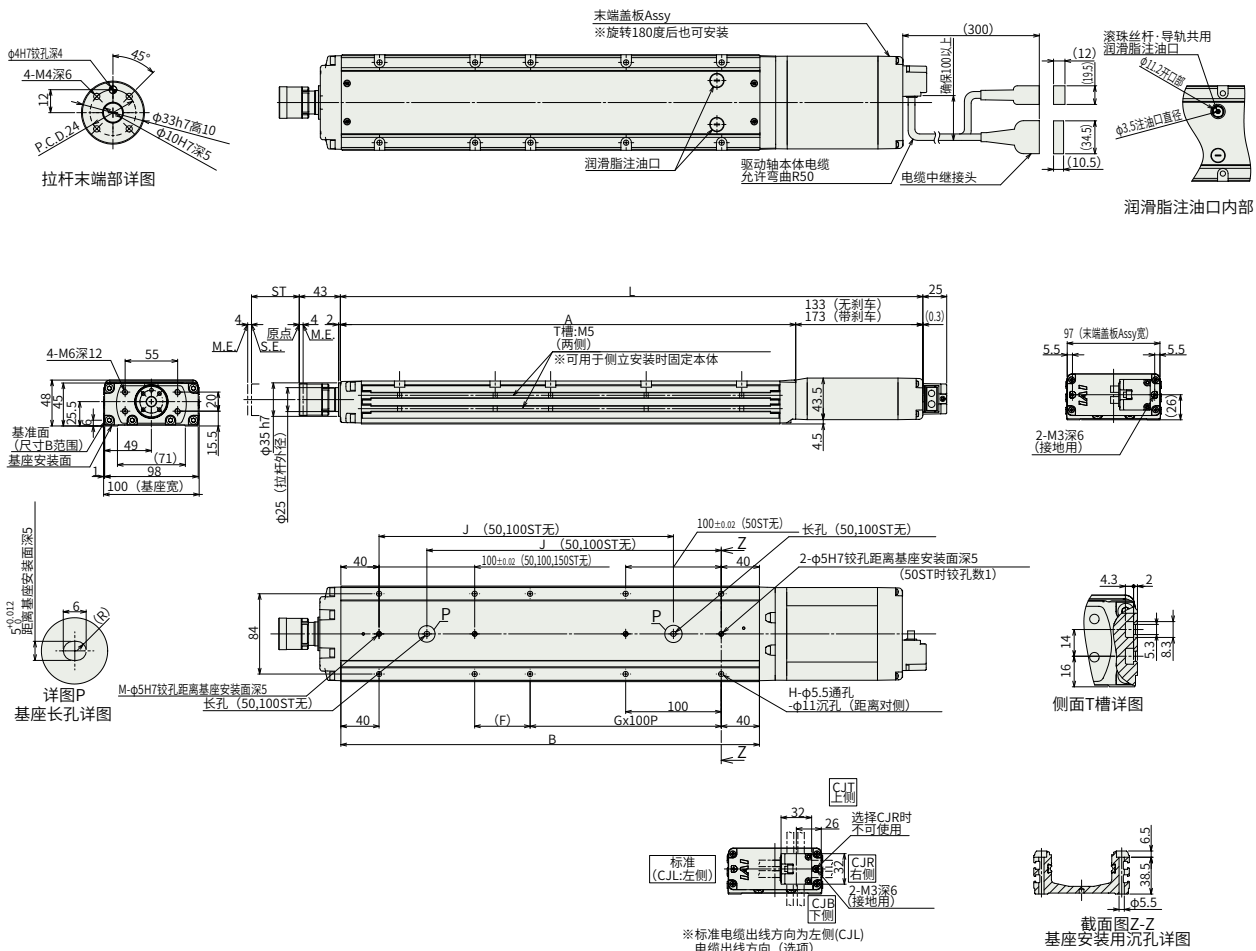
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



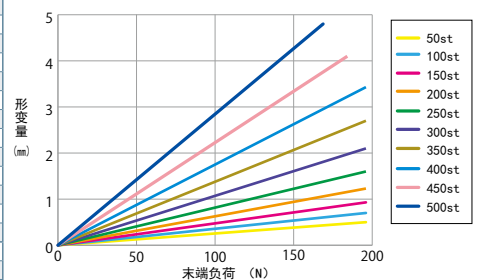
※1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



行程/尺寸·质量

L	ST	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		无刹车	359.5	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5
	带刹车	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5
A		226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J		-	-	158	208	258	308	358	408	458	508
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
3000km	拉杆末端静态允许负荷 (N)	196	196	196	196	196	196	196	196	184	169
	拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
	拉杆末端 允许负荷质量(N) 偏置0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
	拉杆末端 允许负荷质量(N) 偏置100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49
5000km	拉杆末端 允许负荷质量(N) 偏置0mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9
	拉杆末端 允许负荷质量(N) 偏置100mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
	拉杆末端 允许负荷质量(N) 偏置100mm	50	50	50	50	50	50	50	48	44	40
	拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.8	4.4	4.0
质量 (kg)	无刹车	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4
	带刹车	3.6	4.1	4.5	5.0	5.4	5.9	6.3	6.8	7.2	7.7

RCS4-WRA10C 拉杆形变量(参考值)



适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFINET CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CANopen	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (因类型而异)		

注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。详情请参阅参考页确认。

# RCS4-WRA12C

免电池  
绝对型

马达  
单元型

马达  
直联

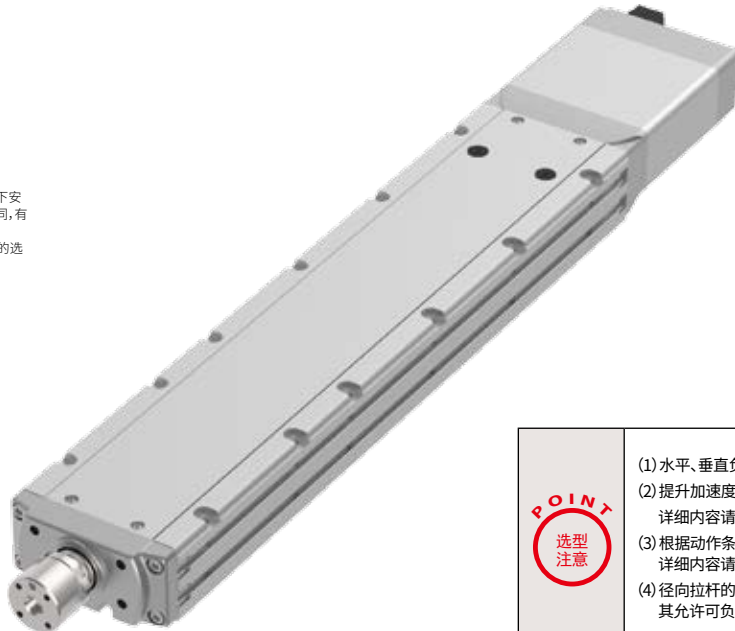
本体宽  
**120**  
mm

**200**v  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4</b>	<b>- WRA12C</b>	<b>- WA</b>	<b>- 100</b>			<b>- T2</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
		WA:免电池绝对型	100:AC 伺服马达 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ? 500:500mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆	参考下述选项表 ※电缆出线方向必须 择一记入型号。	



※垂直·侧立·吊项等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的移动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考147页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-WRA12C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	12	2	85	50~500 (每50mm)
RCS4-WRA12C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	6	142	
RCS4-WRA12C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	40	15	283	
RCS4-WRA12C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	50~500 (每50mm)	
20	1000	
12	720	
6	360	
3	180	

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	300	○
100	○	350	○
150	○	400	○
200	○	450	○
250	○	500	○

### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

### 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	0.1mm以下
拉杆	φ30mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考78页
拉杆末端伸出距离	100mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

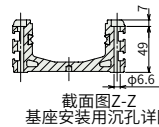
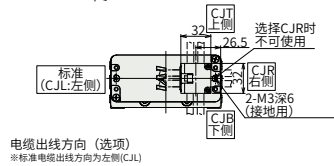
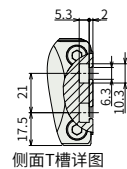
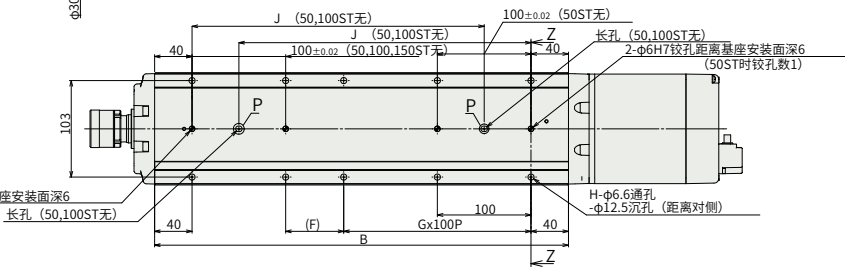
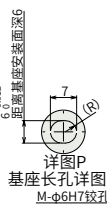
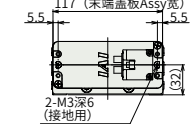
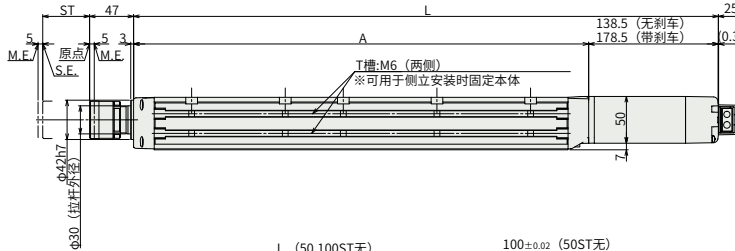
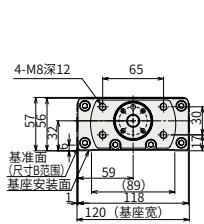
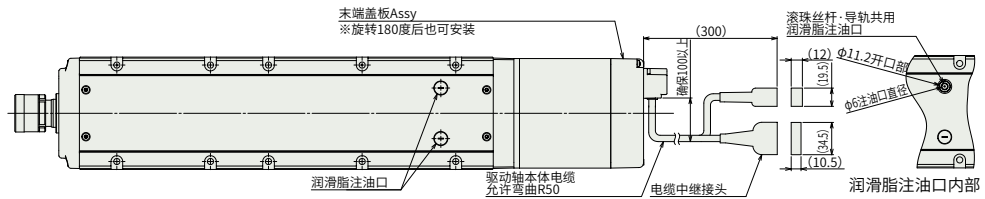
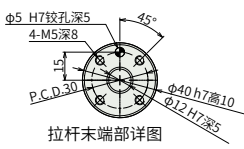
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



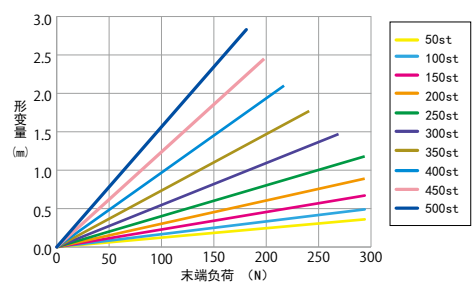
※1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



行程/尺寸·质量

L	ST	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		无刹车	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5
带刹车		414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5
A		236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
B		192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
F		112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
G		0	1	1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J		—	—	162	212	262	312	362	412	462	512
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
拉杆末端静态允许负荷 (N)		294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)		20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km	拉杆末端 偏置0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
	允许负荷质量(N) 偏置100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68	63
	拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
	拉杆末端 偏置0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
5000km	允许负荷质量(N) 偏置100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56	51
	拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1
质量 (kg)	无刹车	4.8	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10.0	10.7
	带刹车	5.1	5.8	6.4	7.1	7.7	8.4	9.0	9.7	10.3	11.0

RCS4-WRA12C 拉杆形变量(参考值)



适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

# RCS4-WRA14C

免电池绝对型

马达单元型

马达直联

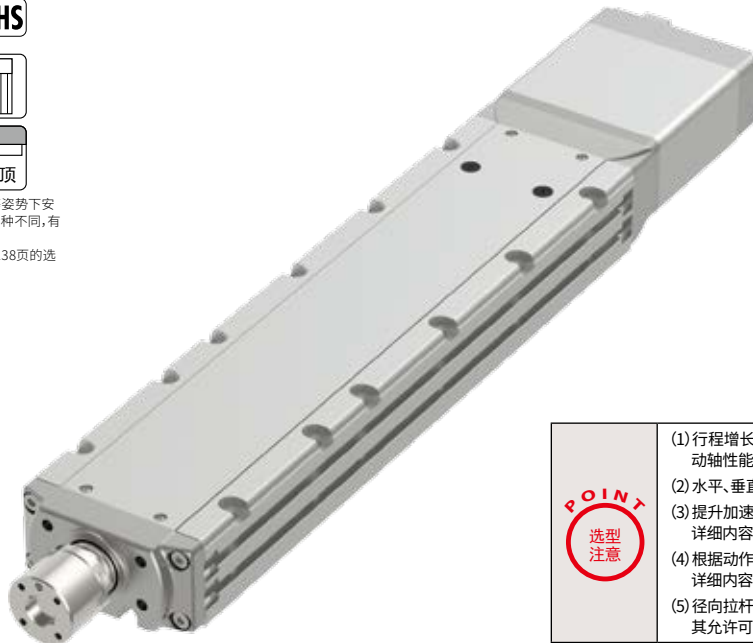
本体宽  
**140mm**

**200V**  
AC伺服马达

■型号项目	<b>RCS4</b>	<b>- WRA14C</b>	<b>- WA</b>	<b>- 200</b>			<b>- T2</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
			WA:免电池绝对型	200:AC伺服马达 200W	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 600:600mm (每50mm)	T2:SICON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□:指定长度 R□:柔性电缆	参考下述选项表 ※电缆出线方向必须 择一记入型号。



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



POINT  
注意

(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。

(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。

(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。

(4) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。

(5) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考147页的图表。

### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-WRA14C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	25	3	142	50~600 (每50mm)
RCS4-WRA14C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	50	8	214	
RCS4-WRA14C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	65	20	427	
RCS4-WRA14C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	85	30	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

#### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程		
	50~500 (每 50mm)	550 (mm)	600 (mm)
24	1200	1200	1200
16	800	800	800
8	480	450	390
4	240	220	190

#### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	350	○
100	○	400	○
150	○	450	○
200	○	500	○
250	○	550	○
300	○	600	○

#### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

#### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

#### 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	0.1以下
拉杆	φ40mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考80页
拉杆末端伸出距离	150mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

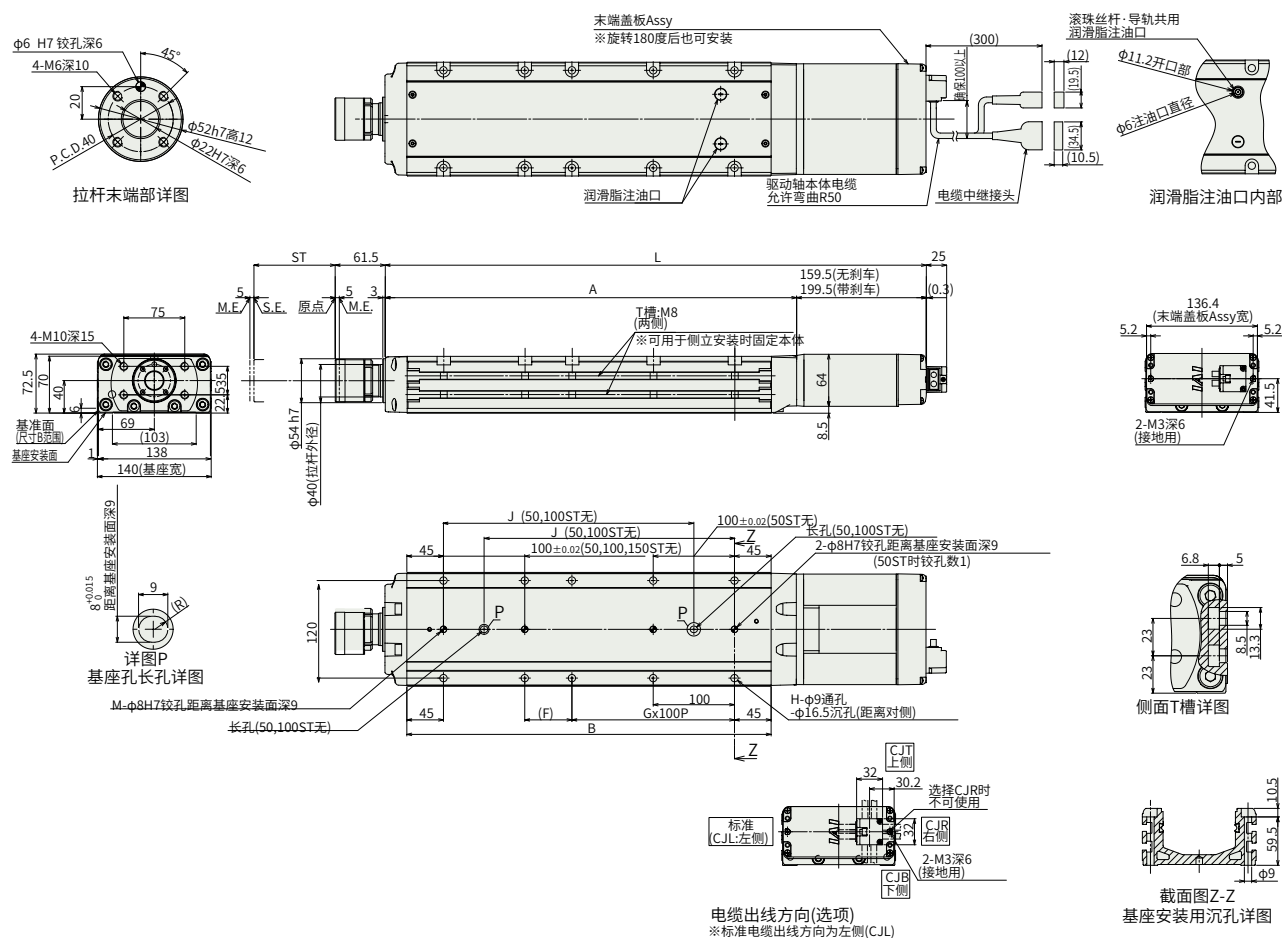
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



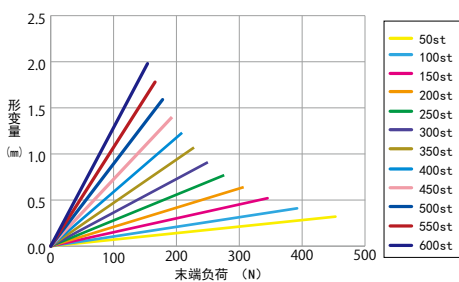
※1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



行程/尺寸·质量

ST	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	无刹车	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5
	带刹车	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5	905.5	955.5	1005.5
A		256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
B		198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
J		-	-	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
拉杆末端静态允许负荷 (N)		454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)		30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000km	拉杆末端 偏置0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
	允许负荷质量 (N) 偏置100mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)		15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000km	拉杆末端 偏置0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
	允许负荷质量 (N) 偏置100mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)		15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6
质量 (kg)	无刹车	8.0	8.8	9.8	10.6	11.6	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.9	17.8
	带刹车	8.6	9.4	10.4	11.2	12.2	13.0	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.4

RCS4-WRA14C 拉杆形变量(参考值)



适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFINET CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP CANopen	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	-	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (因类型而异)		

注 根据控制器类型不同,可选用的现场网络种类也不同。详情请参阅参考页确认。

# RCS4-WRA16C

免电池绝对型

马达单元型

马达直联

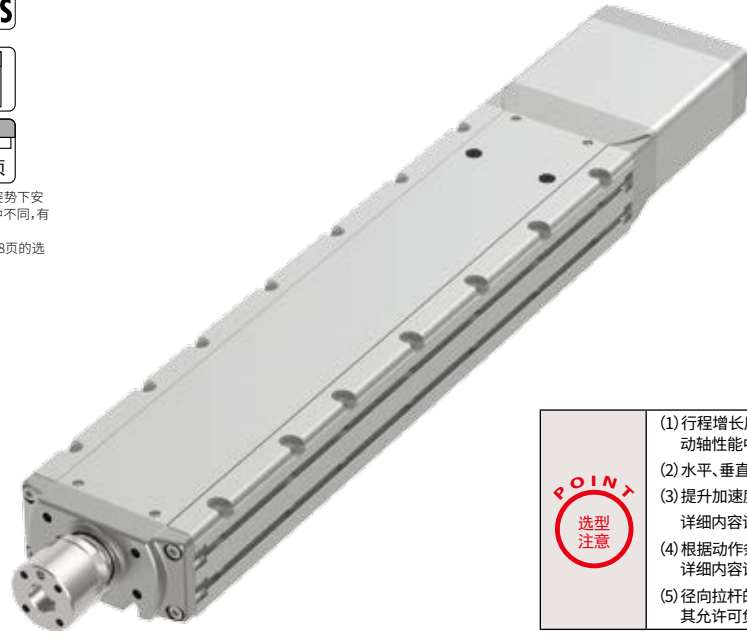
本体宽  
**160mm**

**200V**  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4</b>	<b>— WRA16C</b>	<b>— WA</b>	<b>— 400</b>			<b>— T2</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
			WA:免电池绝对型	400:AC 伺服马达 400W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ? 800:800mm (每50mm)	T2:S/CON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆	参考下述选项表 ※电缆出线方向必须 择一记入型号。



※垂直·侧立·吊项等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。
- (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (4) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (5) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考147页的图表。

驱动轴性能						行程与最高速度 (单位为 mm/s)													
■导程与负载质量						■行程与最高速度													
型号	驱动输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)	导程													
			水平(kg)	垂直(kg)		50~250 (每50mm)	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
RCS4-WRA16C-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	6	226	50~800 (每50mm)	30	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	
RCS4-WRA16C-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	12	339		20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
RCS4-WRA16C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678		10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
RCS4-WRA16C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	50	1357		5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

①行程阵容			
①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

③选项		
名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	φ45mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考82页
拉杆末端伸出距离	150mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

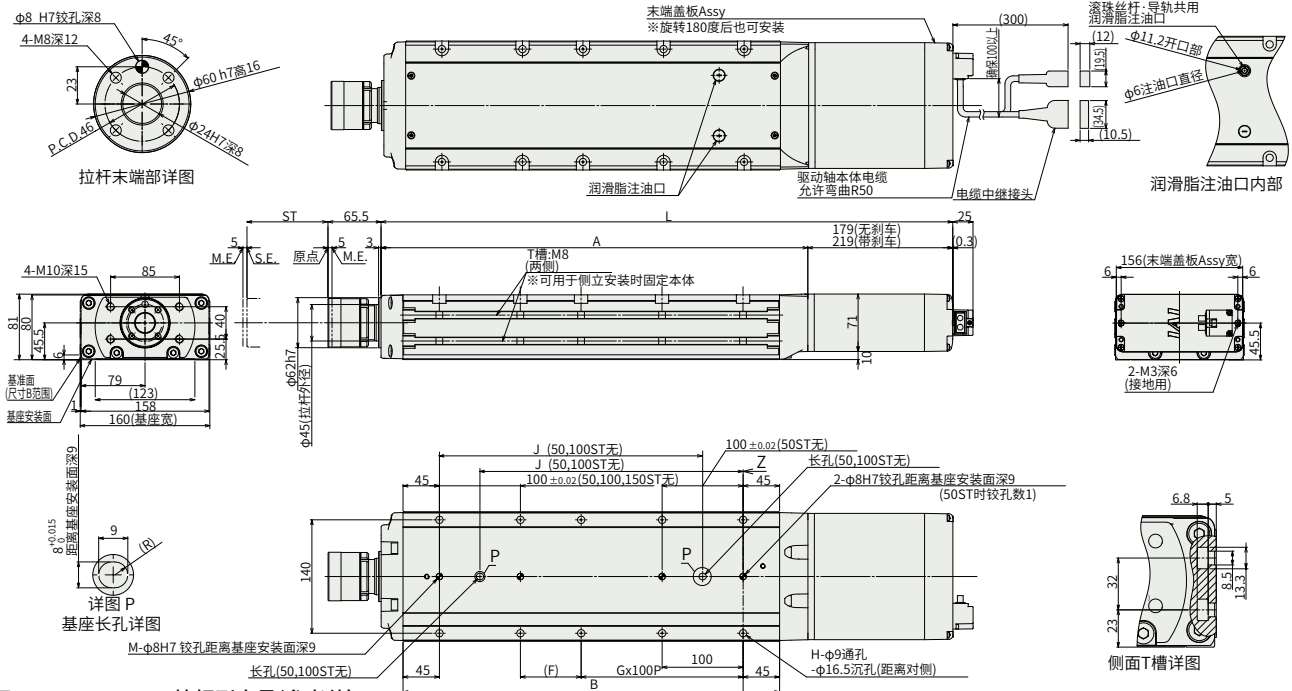
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

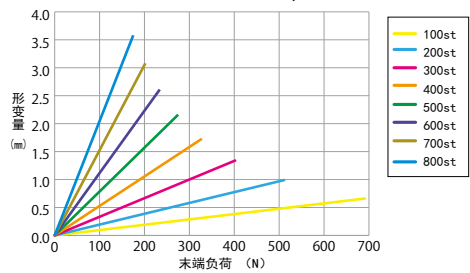
www.iai-robot.co.jp



※1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



■RCS4-WRA16C 拉杆形变量(参考值)



■行程/尺寸·质量

	ST	行程/尺寸															
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	无刹车	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206
	带刹车	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
A		277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
F		125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J		—	—	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
拉杆末端静态允许负荷 (N)		588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)		40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
3000km	拉杆末端 偏置0mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
	允许负荷质量(N) 偏置100mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
5000km	拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
	拉杆末端 偏置0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
5000km	允许负荷质量(N) 偏置100mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
	拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3
质量 (kg)	无刹车	11.4	12.5	13.6	14.8	15.9	17.1	18.2	19.4	20.5	21.7	22.8	24.0	25.1	26.3	27.4	28.6
	带刹车	12.0	13.1	14.2	15.4	16.5	17.7	18.8	20.0	21.1	22.3	23.4	24.6	25.7	26.9	28.0	29.2

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000		
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。详情请参阅参考页确认。

目录

滑块型

宽滑块型

拉杆型

径向拉杆型

宽径向拉杆型

平台型

无小规格  
滑块型

无小规格  
宽滑块型

选项

技术资料

控制器



# RCS4-WRA10R

免电池  
绝对型

马达  
单元型

马达  
折返

本体宽  
**100mm**

**200V**  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4</b>	<b>— WRA10R</b>	<b>— WA</b>	<b>— 60</b>			<b>— T2</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
		WA:免电池绝对型	60:AC伺服马达 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm ? 500:500mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□:指定长度 R□:柔性电缆	参考下述选项表	



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选项表。



- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。
- (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (4) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (5) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考147页的图表。

### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-WRA10R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	5	—	53	50~500 (每50mm)
RCS4-WRA10R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	13	2.5	85	
RCS4-WRA10R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	25	5	170	
RCS4-WRA10R-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

#### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程		
	50~400 (每50mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	800		770
10	600	580	490
5	300	290	240
2.5	150	145	120

#### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	300	○
100	○	350	○
150	○	400	○
200	○	450	○
250	○	500	○

#### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

#### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

#### 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	0.1mm以下
拉杆	φ25mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考84页
拉杆末端伸出距离	100mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)



# RCS4-WRA12R

免电池  
绝对型

马达  
单元型

马达  
折返

本体宽  
**120mm**

**200V**  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4</b>	<b>- WRA12R</b>	<b>- WA</b>	<b>- 100</b>			<b>- T2</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
			WA:免电池绝对型	100:AC伺服马达 100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ? 500:500mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆	参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



**POINT**  
选型注意

- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考147页的图表。

### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-WRA12R-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	12	2	85	50~500 (每50mm)
RCS4-WRA12R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	6	142	
RCS4-WRA12R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	40	15	283	
RCS4-WRA12R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

#### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	
	50~500 (每50mm)	
20	1000	
12	720	
6	360	
3	180	

#### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	300	○
100	○	350	○
150	○	400	○
200	○	450	○
250	○	500	○

#### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

#### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

#### 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	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	φ30mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考86页
拉杆末端伸出距离	100mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

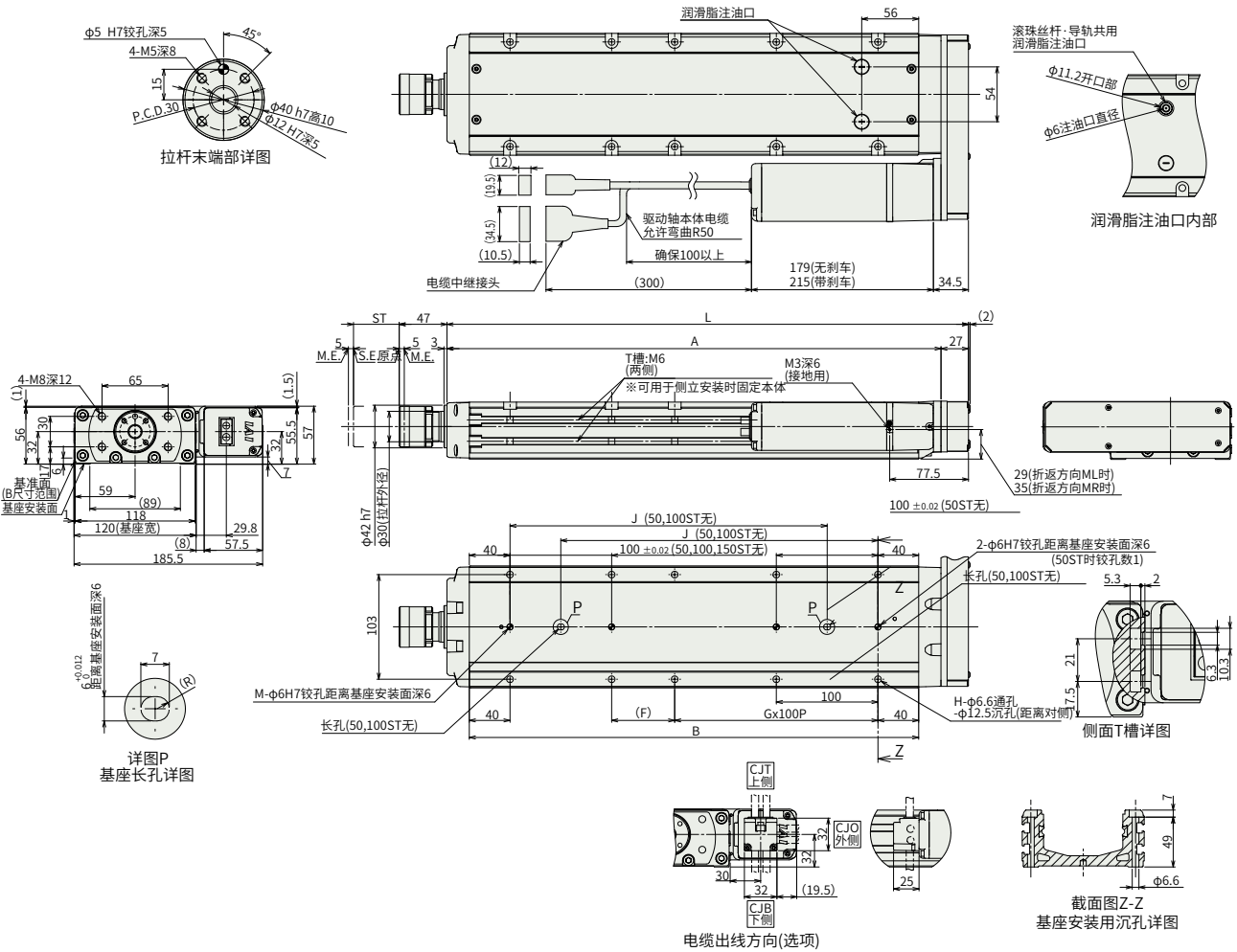
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



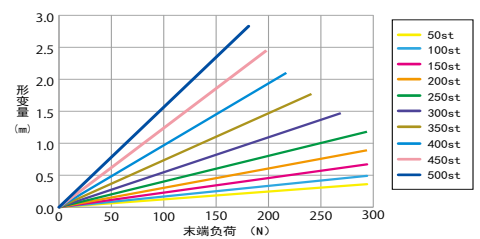
※1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



行程/尺寸·质量

	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
ST	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713
A	236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
B	192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
F	112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	—	—	162	212	262	312	362	412	462	512
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
拉杆末端静态允许负荷 (N)	294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km	拉杆末端 偏置0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72
	允许负荷质量(N) 偏置100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68
	拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8
5000km	拉杆末端 偏置0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59
	允许负荷质量(N) 偏置100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56
	拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6
质量 (kg)	无刹车	5.2	5.9	6.5	7.2	7.8	8.5	9.1	9.8	11.1
	带刹车	5.5	6.2	6.8	7.5	8.1	8.8	9.4	10.1	11.4

RCS4-WRA12R 拉杆形变量(参考值)



适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注  
根据控制器类型不同,  
可选用的现场网络种类  
也不同。  
详情请参考网页确认。

目录

滑块型

宽滑块型

拉杆型

径向拉杆型

宽径向拉杆型

平台型

无尘规格  
滑块型

无尘规格  
宽滑块型

选项

技术资料

控制器

# RCS4-WRA14R

免电池  
绝对型

马达  
单元型

马达  
折返

本体宽  
**140**  
mm

**200**v  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4</b>	<b>— WRA14R</b>	<b>— WA</b>	<b>— 200</b>			<b>T2</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
		WA:免电池绝对型	200:AC伺服马达 200W	24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ? 600:600mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□:指定长度 R□:柔性电缆	参考下述选项表	



※垂直·侧立·吊项等姿势下安装使用时,根据機種不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选项表。



**POINT**  
选型  
注意

- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。
- (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (4) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (5) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考147页的图表。

### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-WRA14R-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	25	3	142	50~600 (每50mm)
RCS4-WRA14R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	50	8	214	
RCS4-WRA14R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	65	20	427	
RCS4-WRA14R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	85	30	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

#### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程		
	50~500 (每50mm)	550 (mm)	600 (mm)
24	1200		
16	800		
8	480	450	390
4	240	220	190

#### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	350	○
100	○	400	○
150	○	450	○
200	○	500	○
250	○	550	○
300	○	600	○

#### ②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)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

#### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

#### 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	0.1以下
拉杆	Φ40mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考88页
拉杆末端伸出距离	150mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

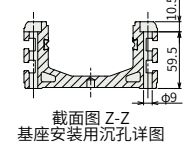
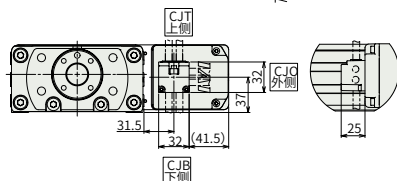
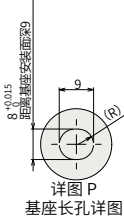
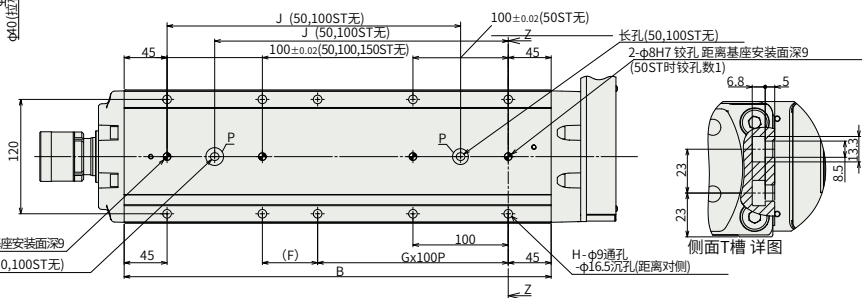
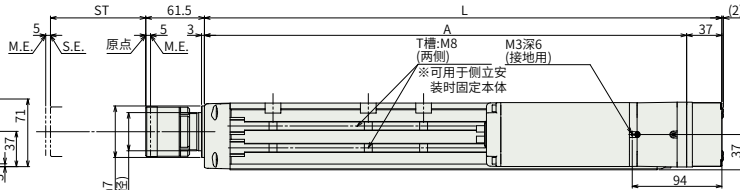
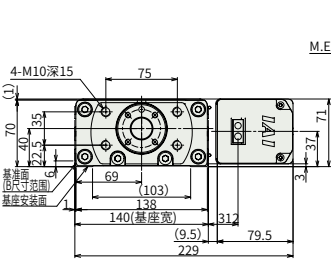
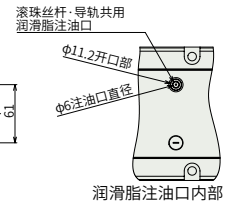
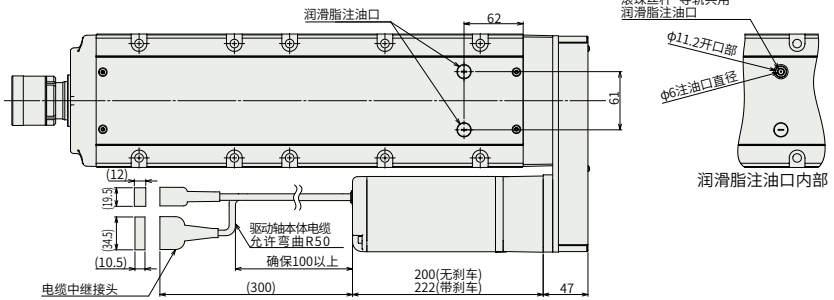
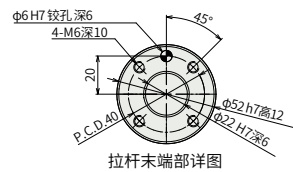
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



※1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



侧面T槽 详图

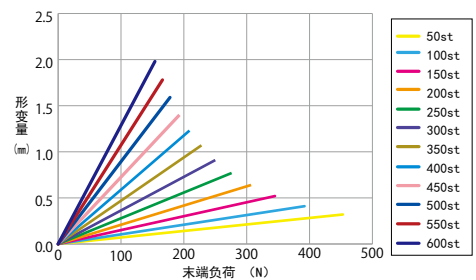
截面图 Z-Z 基座安装用沉孔详图

行程/尺寸·质量

	ST	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L		293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843
A		256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
B		198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
J		—	—	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
拉杆末端静态允许负荷 (N)		454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)		30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000km	拉杆末端 偏置0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
	允许负荷质量(N) 偏置100mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
	拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000km	拉杆末端 偏置0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
	允许负荷质量(N) 偏置100mm	100	100	100	96	87	79	71	65	59	53	48	44
	拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6
质量 (kg)	无刹车	8.9	9.8	10.7	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.1	17.0	17.9	18.8
	带刹车	9.5	10.4	11.3	12.2	13.1	14.0	14.9	15.8	16.7	17.6	18.5	19.4

电缆出线方向(选项)

RCS4-WRA14R 拉杆形变(参考值)



适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFINET CompoNet MEL-BUS EtherCAT EtherNet/IP CANopen	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注  
根据控制器类型不同,  
可选用的现场网络种类  
也不同。  
详情请参阅参考页确认。

# RCS4-WRA16R

免电池  
绝对型

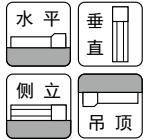
马达  
单元型

马达  
折返

本体宽  
**160**  
mm

**200**v  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4</b>	<b>— WRA16R</b>	<b>— WA</b>	<b>— 400</b>			<b>— T2</b>		
	系列	类型	编码器种类	马达种类	导轨	行程	适用控制器	电缆长	选项
			WA:免电池绝对型	400:AC 伺服马达 400W	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm ? 800:800mm (每50mm)	T2:S/CON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□:指定长度 R□:柔性电缆	参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。
- (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (4) 根据动作条件(负载质量、加减速等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (5) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考147页的图表。

### 驱动轴性能

#### ■导轨与负载质量

型号	马达输出 (W)	导轨 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-WRA16R-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	6	226	50~800 (每50mm)
RCS4-WRA16R-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	12	339	
RCS4-WRA16R-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678	
RCS4-WRA16R-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	50	1357	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

#### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

行程 导程	行程											
	50~250 (每50mm)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270	
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45

#### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

#### ②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)	
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	
柔性电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)	
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	

#### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

#### 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	0.1mm以下
拉杆	φ45mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考90页
拉杆末端伸出距离	150mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

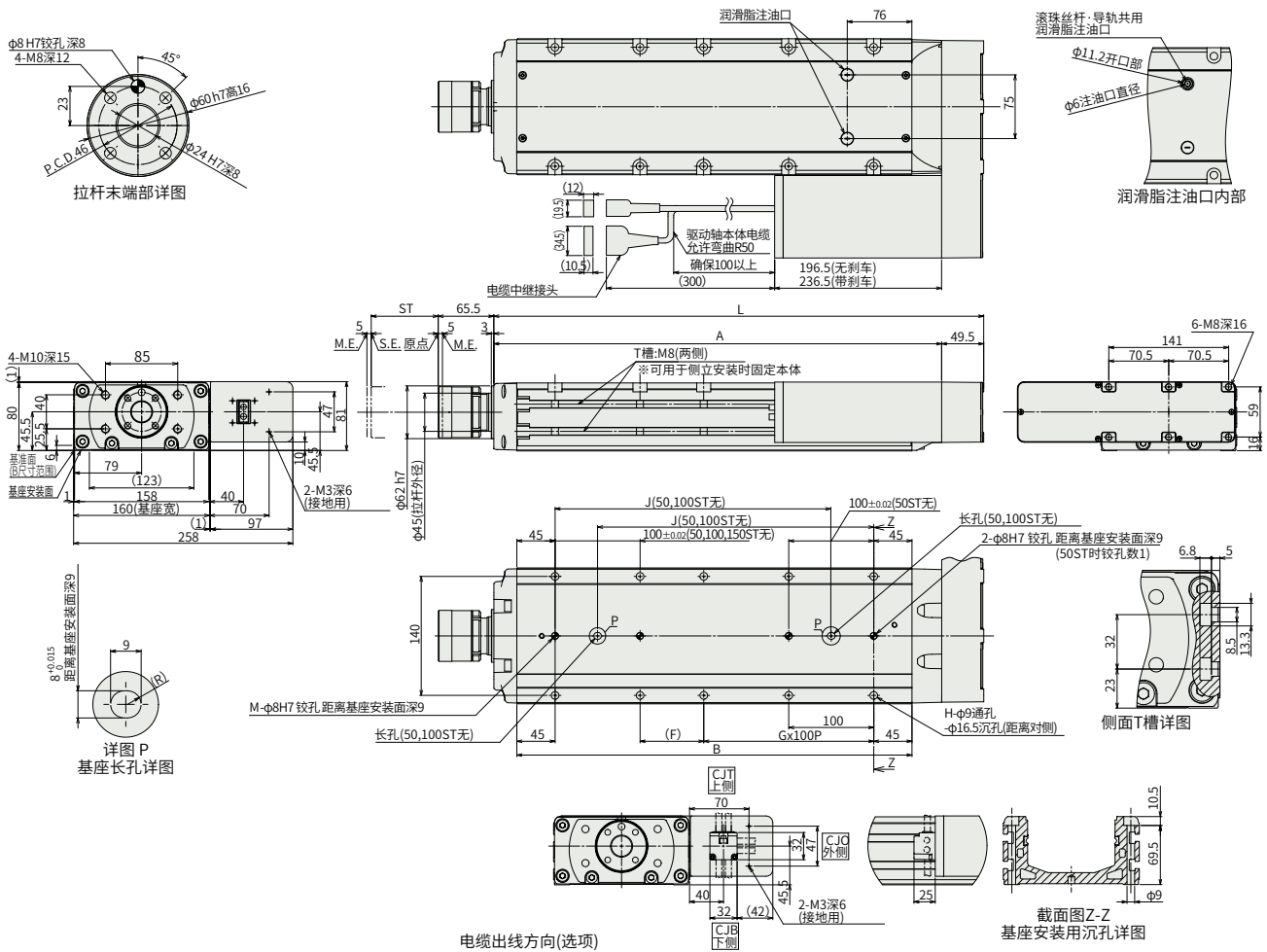
尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



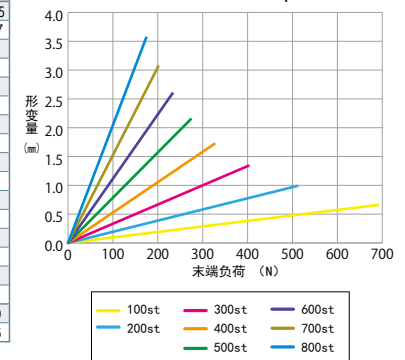
※1 进行原点复位时,拉杆会移动到ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



行程/尺寸·质量

ST	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5
A	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
F	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
G	0	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J	—	—	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
拉杆末端静态允许负荷 (N)	588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
拉杆末端 偏置0mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
3000km 允许负荷质量(N) 偏置100mm	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
5000km 拉杆末端 偏置0mm	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
允许负荷质量(N) 偏置100mm	133	133	133	124	112	101	91	83	75	68	62	56	50	45	40	36
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3
质量 (kg) 无刹车	12.8	13.9	15.1	16.2	17.4	18.5	19.7	20.8	22.0	23.1	24.3	25.4	26.6	27.7	28.9	30.0
带刹车	13.4	14.5	15.7	16.8	18	19.1	20.3	21.4	22.6	23.7	24.9	26	27.2	28.3	29.5	30.6

RCS4-WRA16R拉杆形变量(参考值)



适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

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			
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	DeviceNet CClink CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000		
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)		

注 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。

目录

滑块型

宽滑块型

拉杆型

径向拉杆型

宽径向拉杆型

平台型

无尘规格  
滑块型

无尘规格  
宽滑块型

选项

技术资料

控制器