

# RS-30

小型  
旋转型

30  
W

■型号项目	<b>RS</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>30</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>360</b>	—	<b>T2</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>L</b>
系列	编码器种类	—	马达种类	—	减速比	—	运行范围	—	通用控制器	—	电缆长	—	选项	请参考下述选项			
	I:增量型 A:绝对型		30:30W		50: 1/50 100: 1/100		360:360度		T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N:无 S:3m M:5m X□□:指定长度						

※不附带控制器。  
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。

RoHS



※安装方法请参考1-345页。



技术资料 ▶ 1-323  
特规对应 ▶ 1-357

**POINT**  
选型注意

(注1) 根据使用条件计算转动惯量, 请注意不要超过使用该值机种的允许转动惯量。(详细内容请参考1-492页)。  
(注2) 脉冲串控制与MECHATROLINKIII控制时, 无法使用分度盘绝对型。(1-489参考)

## 型号性能

型号	马达输出 (W)	减速比	运行范围(度)	速度 (度/s)	允许转动惯量(注1) (kg·m <sup>2</sup> )	额定扭矩 (N·m)
RS-①-30-50-360-T2-②-③-L	30	1/50	0~360	1~360	0.0578	3.3
RS-①-30-100-360-T2-②-③-L		1/100		1~180	0.2303	6.65

记号说明 ①编码器种类 ②电缆长 ③选项

### ①编码器种类

型号	①编码器种类	
	增量型	绝对型
RS-30	○	○

### ②电缆长

种类	电缆记号
标准型	S(3m)
	M(5m)
指定长度	X06(6m)~X10(10m)
	X11(11m)~X30(30m)

※标准规格为柔性电缆。  
※维护保养用的电缆请参考1-272页。

### ③选项

名称	型号	参考页
带T槽(输出轴)	K	→4-129
原点限位传感器(标准配备)	L	→4-129

### 驱动轴规格

项目	内容
重复定位精度	±0.028度
减速器	HARMONIC DRIVE
允许负载力矩	9.8N·m
质量	2.0kg
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH(无结露)

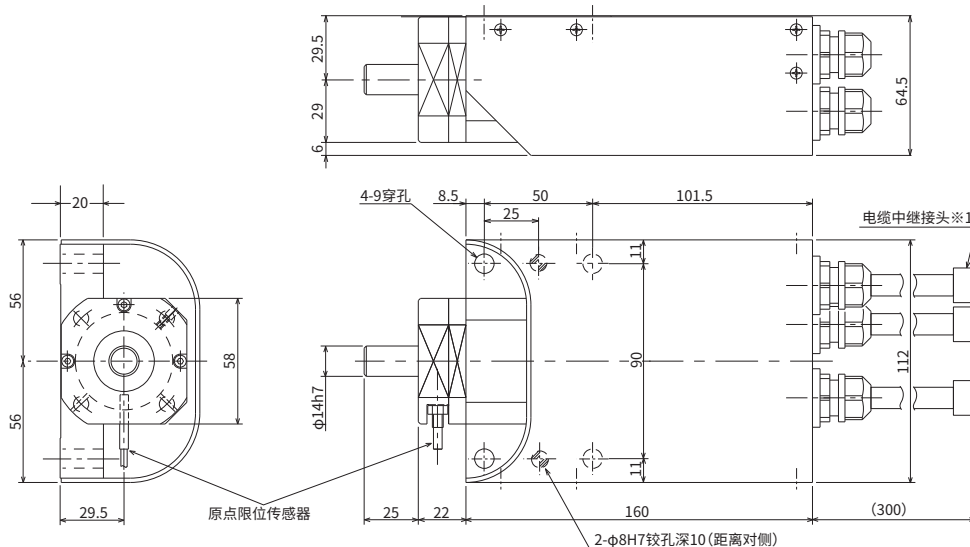
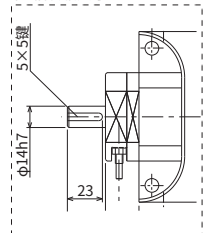
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.co.jp



※1 连接马达电缆及编码器电缆、限位传感器电缆。  
详细内容请参考1-272页。

带T槽转轴尺寸



适用控制器

RS系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			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 CANopen CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。 详情请请参考页确认。	512 (现场网络规格为768)	→6-101
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	→6-137
MSCON-C		6		本机型为现场网络专用控制器				256	→6-151
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (根据型号而有所差异)	→6-205	

# RS-60

中型  
旋转型

60  
W

■型号项目	<b>RS</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>60</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>360</b>	—	<b>T2</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>L</b>
系列	编码器种类	马达种类	减速比	运行范围	通用控制器	电缆长	选项										
	I:增量型 A:绝对型	60:60W	50: 1/50 100: 1/100	360:360度	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:无 S:3m M:5m X□□:指定长度	请参考下述选项										

※不附带控制器。  
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。

RoHS



※安装方法请参考1-345页。



技术资料 ▶ 1-323  
特规对应 ▶ 1-357

**POINT**  
选型注意

(注1) 根据使用条件计算转动惯量, 请注意不要超过使用该值机种的允许转动惯量。(详细内容请参考1-492页)。  
(注2) 脉冲串控制与MECHATROLINKIII控制时, 无法使用分度盘绝对型。(1-489参考)

## 型号性能

型号	马达输出 (W)	减速比	运行范围(度)	速度 (度/s)	允许转动惯量(注1) (kg·m <sup>2</sup> )	额定扭矩 (N·m)
RS-①-60-50-360-T2-②-③-L	60	1/50	0~360	1~360	0.108	5.58
RS-①-60-100-360-T2-②-③-L		1/100		1~180		

记号说明 ①编码器种类 ②电缆长 ③选项

### ①编码器种类

型号	①编码器种类	
	增量型	绝对型
RS-60	○	○

### ②电缆长

种类	电缆记号
标准型	S(3m)
	M(5m)
指定长度	X06(6m)~X10(10m)
	X11(11m)~X30(30m)

※标准规格为柔性电缆。  
※维护保养用的电缆请参考1-272页。

### ③选项

名称	型号	参考页
带T槽(输出轴)	K	→4-129
原点限位传感器(标准配备)	L	→4-129

### 驱动轴规格

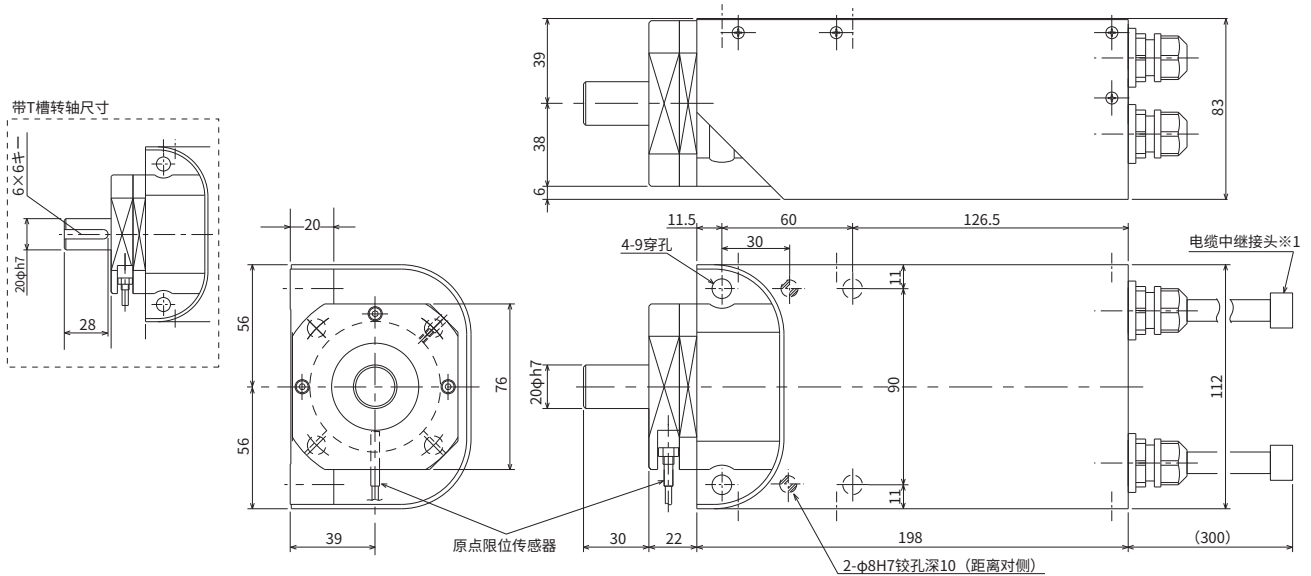
项目	内容
重复定位精度	±0.028度
减速器	HARMONIC DRIVE
允许负载力矩	23.5N·m
质量	3.2kg
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH(无结露)

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.co.jp



※1 连接马达电缆及编码器电缆、限位传感器电缆。  
详细内容请参考1-272页。



伺服压力机

夹具型、旋转型

其他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

适用控制器

RS系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			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 CANopen CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	→6-101
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	→6-137
MSCON-C		6		本机型为现场网络专用控制器				256	→6-151
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (根据型号而有所差异)	→6-205	

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