

# RS

## AC伺服马达200V

RS	旋转型	RS-30	5-237	
		RS-60	5-241	

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

30  
W

## RS-30

## ■ 型号项目

<b>RS</b>		<b>30</b>		<b>360</b>		<b>T2</b>			<b>L</b>
系列	编码器种类	马达种类	减速比	运行范围	适用控制器	电缆长	选项		
I A	增量型 绝对型	30 30W	50 100 1/50 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		



RoHS



## 各编码器种类

型号	编码器种类	
	增量型	绝对型
RS-30	○	○

## 选项

名称	型号	参考页
带T槽(输出轴)	K	5-284
原点限位传感器(标准配备)	L	5-284

## 电缆长

种类	电缆记号	T2
		带LS
标准型	S (3m)	○
	M (5m)	○
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	○
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	○
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	○
	X21 (21m) ~ X25 (25m)	○
	X26 (26m) ~ X30 (30m)	○

(注) 标准配备柔性电缆。

POINT 选型 注意	(1) 根据使用条件计算转动惯量, 请注意不要超过“主要规格”中的允许转动惯量。详细内容请参考“装载物形状与质量的参考值”。
	(2) 根据控制器不同, 可能无法在分度盘模式下进行控制。详细内容请参考“动作模式与控制器组合时的注意事项”。
	(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。

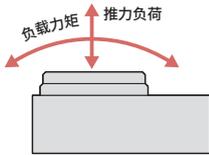
主要规格

项目	内容	
减速比	1/50	1/100
最大扭矩 (N·m)	6.6	13.3
速度/加减速速度 (注1)	最高速度 (度/s)	360
	额定加减速速度 (G)	0.2
	最高加减速速度 (G)	0.2
刹车	刹车规格	—
	刹车保持扭矩 (N·m)	—
动作范围 (度)	360	

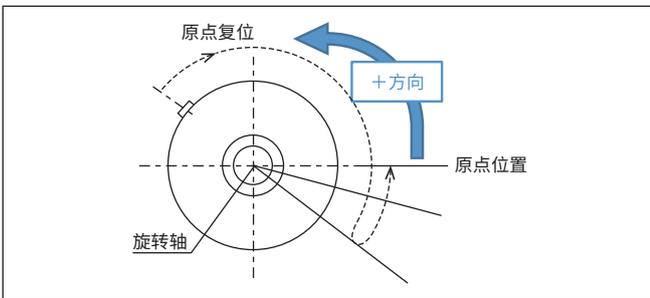
(注1) 1G ≈ 9807度/s<sup>2</sup>

项目	内容	
驱动方式	HARMONIC DRIVE	
重复定位精度	±0.028度	
原点复位方式	接近传感器方式	
原点复位精度	—	
空转值	1/50	0.05度
	1/100	0.025度
允许推力负荷	392N	
允许负载力矩	1/50	9.8N·m
	1/100	11.8N·m
允许转动惯量	1/50	0.0578kg·m <sup>2</sup>
	1/100	0.2303kg·m <sup>2</sup>
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)	
防护等级	—	
耐振性、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>	
国际规格	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	

■ 旋转型负载力矩方向



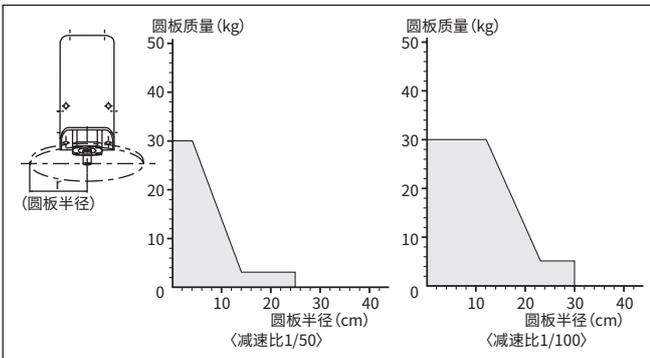
■ 原点复位方法与正转方向



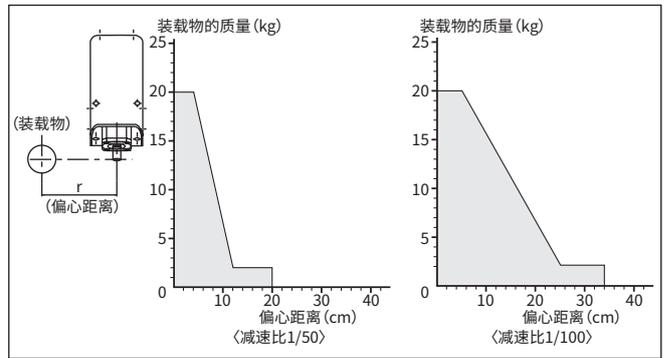
从旋转部末端看，逆时针旋转为+方向。  
原点复位动作按顺时针方向旋转。

■ 装载物形状与质量的参考值

■ 旋转轴正下方是圆板状装载物时



■ 装载物偏离旋转轴时

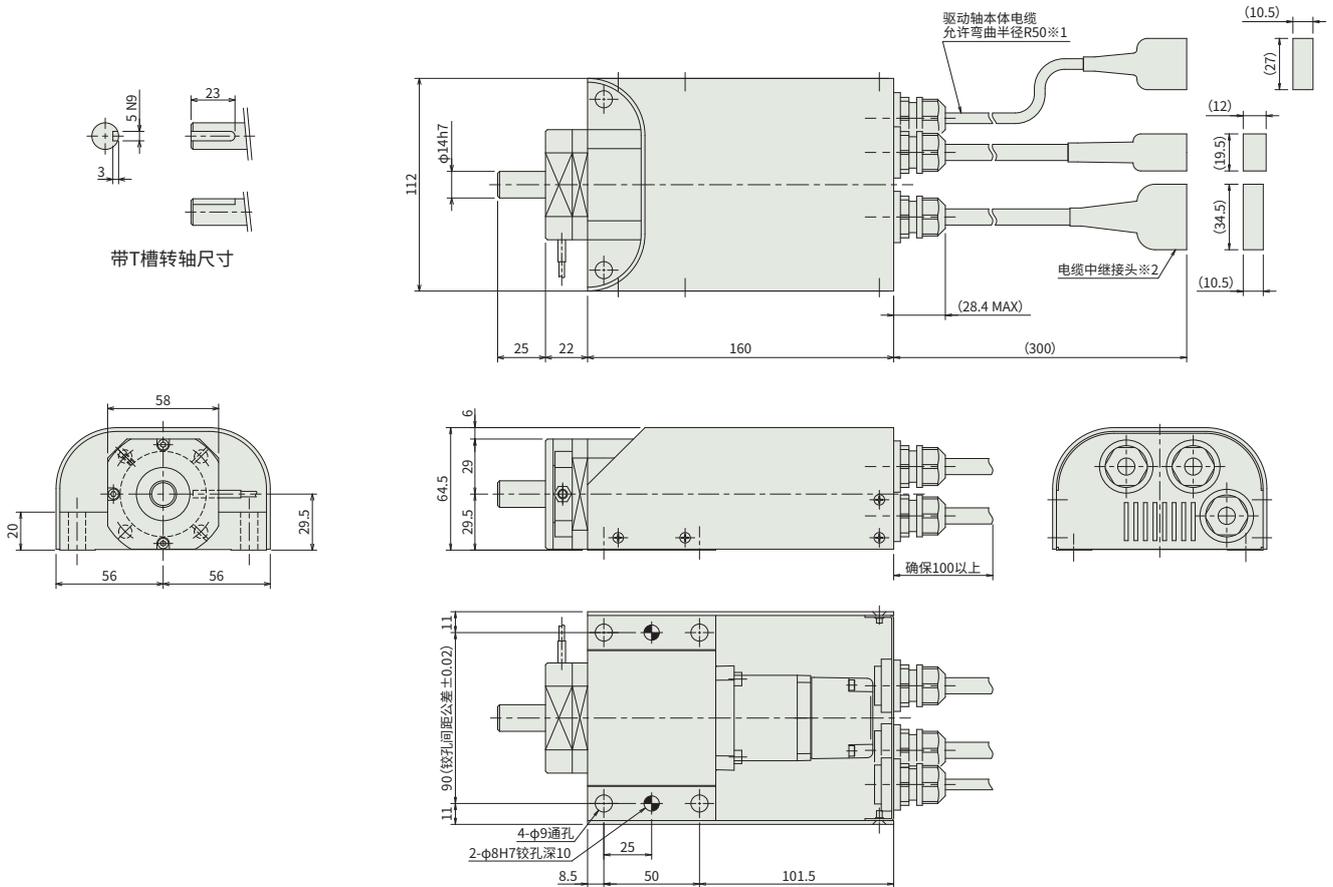


尺寸图

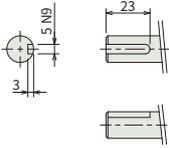
CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.com



※1 驱动轴本体电缆为柔性电缆。  
※2 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。



带T槽转轴尺寸



RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

质量

类型	RS-30
质量 (kg)	2.0

动作模式与控制器组合时的注意事项

动作模式	动作说明	动作范围	可对应编码器种类	控制器选型注意事项	出厂设定
分度盘模式	旋转轴转一圈, 当前坐标变为0deg。 用于持续沿一定方向旋转。	0~359.99	I: 增量型	以下类型不支持 SCON-CB控制器 ·脉冲串控制型 ·ML3	在编码器种类中设定。 I: 增量型时分度盘模式 A: 绝对型时普通模式
普通模式	用于在有限范围内旋转。 返回0deg是为反向旋转。	0~9999.99 (注2)	I: 增量型 A: 绝对型		

(注2) 需手动设定软限位参数。

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			
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	●	●	-	●	-	●	●	-	-	-	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。

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

**RS**

# RS-60

## ■ 型号项目

<b>RS</b>	-	<b>60</b>	-	<b>360</b>	-		-		-	<b>L</b>
系列	编码器种类	马达种类	减速比	运行范围	适用控制器	电缆长	选项			
I A	增量型 绝对型	60 60W	50 100   1/50 1/100	360 360度	T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 无 S 3m M 5m X□ 指定长度	请参考下述选项			



RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

### 各编码器种类

型号	编码器种类	
	增量型	绝对型
RS-60	○	○

### 选项

名称	型号	参考页
带T槽(输出轴)	K	5-284
原点限位传感器(标准配备)	L	5-284

### 电缆长

种类	电缆记号	T2	T4
		带LS	带LS
标准型	S(3m)	○	○
	M(5m)	○	○
指定长度	X06(6m)~X10(10m)	○	○
	X11(11m)~X15(15m)	○	○
	X16(16m)~X20(20m)	○	○
	X21(21m)~X25(25m)	○	○
	X26(26m)~X30(30m)	○	○

(注) 标准配备柔性电缆。

**POINT**

选型注意

- 根据使用条件计算转动惯量, 请注意不要超过“主要规格”中的允许转动惯量。详细内容请参考“装载物形状与质量的参考值”。
- 根据控制器不同, 可能无法在分度盘模式下进行控制。详细内容请参考“动作模式与控制器组合时的注意事项”。
- 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。

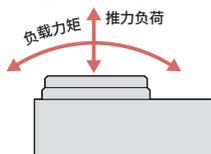
主要规格

项目	内容	
减速比	1/50	1/100
最大扭矩 (N·m)	11.17	22.28
速度/加减速速度 (注1)	最高速度 (度/s)	360
	额定加减速速度 (G)	0.2
	最高加减速速度 (G)	0.2
刹车	刹车规格	—
	刹车保持扭矩 (N·m)	—
动作范围 (度)	360	

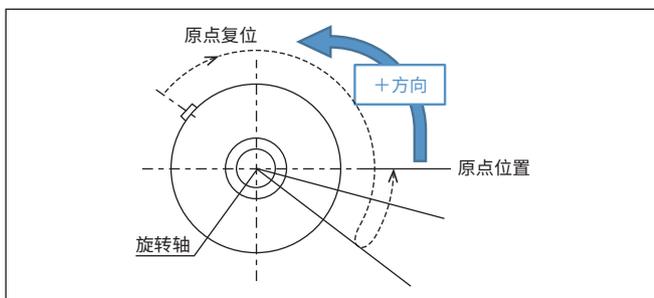
(注1) 1G≈9807度/s<sup>2</sup>

项目	内容	
驱动方式	HARMONIC DRIVE	
重复定位精度	±0.028度	
原点复位方式	接近传感器方式	
原点复位精度	—	
空转值	0.025度	
允许推力负荷	980N	
允许负载力矩	1/50	24.5N·m
	1/100	23.5N·m
允许转动惯量	1/50	0.108kg·m <sup>2</sup>
	1/100	0.421kg·m <sup>2</sup>
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)	
防护等级	—	
耐振性、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>	
国际规格	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	

■ 旋转型负载力矩方向



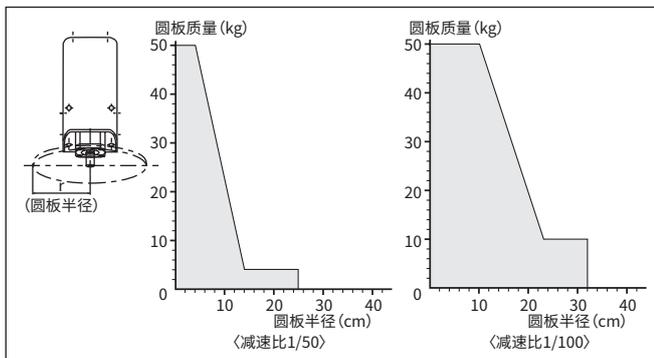
■ 原点复位方法与正转方向



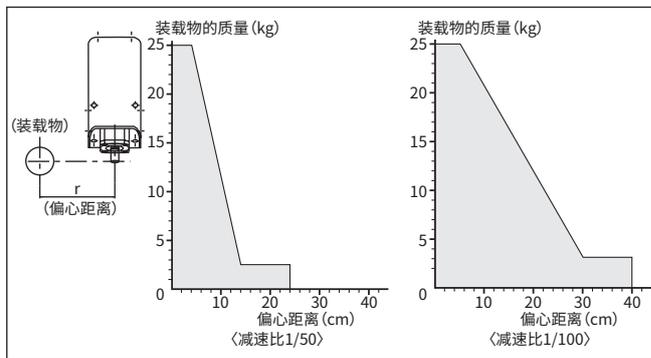
从旋转部末端看, 逆时针旋转为+方向。  
原点复位动作按顺时针方向旋转。

■ 装载物形状与质量的参考值

■ 旋转轴正下方是圆板状装载物时



■ 装载物偏离旋转轴时

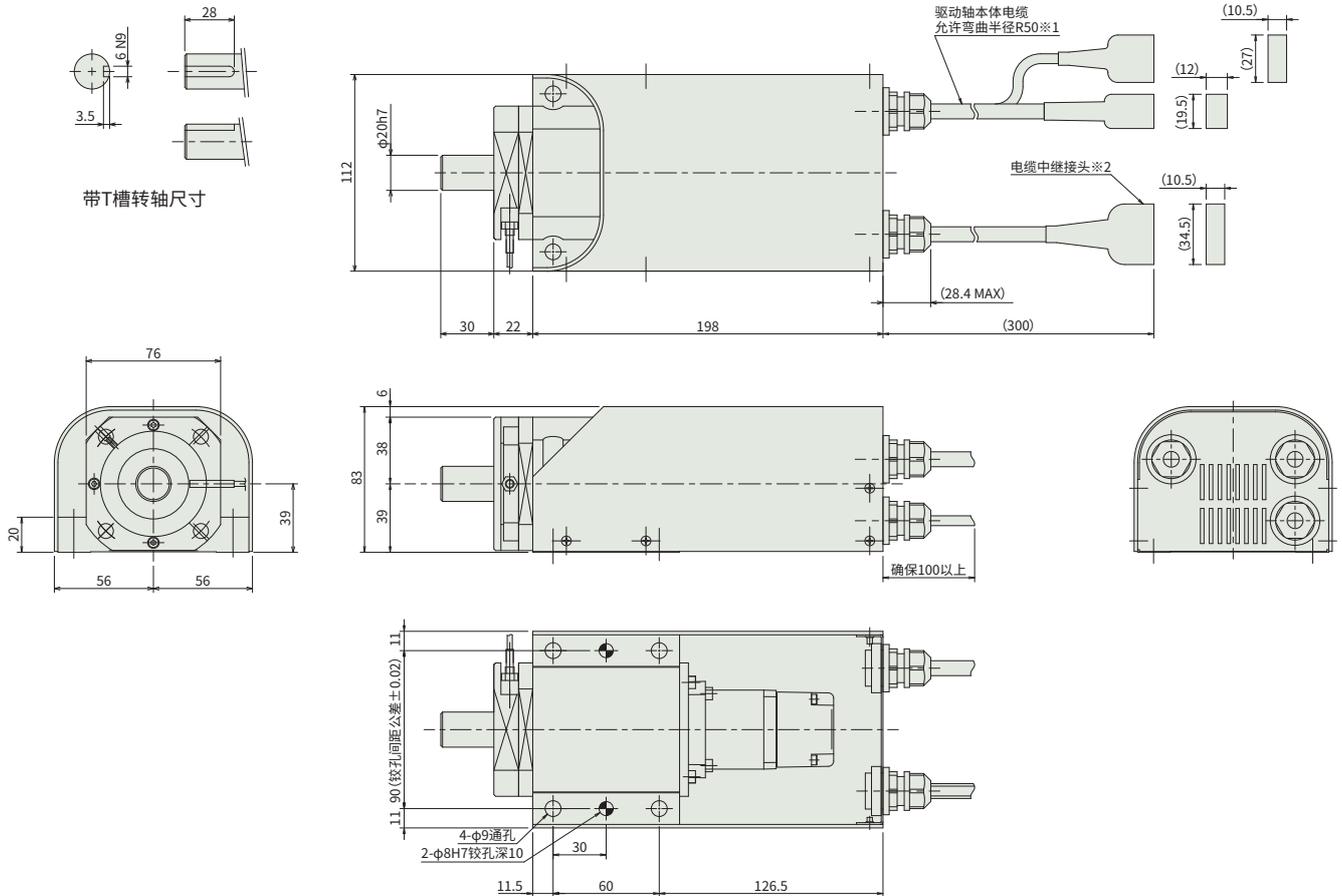


尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.com



※1 驱动轴本体电缆为柔性电缆。  
※2 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。



质量

类型	RS-60
质量 (kg)	3.2

动作模式与控制器组合时的注意事项

动作模式	动作说明	动作范围	可对应编码器种类	控制器选型注意事项	出厂设定
分度盘模式	旋转轴转一圈, 当前坐标变为0deg。 用于持续沿一定方向旋转。	0~359.99	I:增量型	以下类型不支持 SCON-CB控制器 ·脉冲串控制型 ·ML3	在编码器种类中设定。 I:增量型时分度盘模式 A:绝对型时普通模式
普通模式	用于在有限范围内旋转。 返回0deg是为反向旋转。	0~9999.99 (注2)	I:增量型 A:绝对型		

(注2) 需手动设定软限位参数。

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	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	128	7-25
RSEL		8	单相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	-	●	●	●	-	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) 绝对型驱动轴不能连接RCON-SC。

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

**RS**