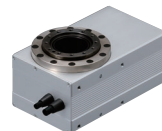


RCS2

AC伺服马达200V

RCS2	旋转型	RCS2-RTC8L/RTC8HL	5-205
		RCS2-RTC10L	5-209
		RCS2-RTC12L	5-213



伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

RCS2-RTC8L

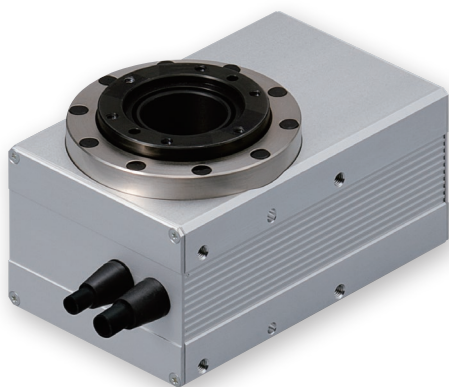
RCS2-RTC8HL

本体宽 90 mm	200V AC伺服 马达	12 W	20 W
---------------------	--------------------	-------------	-------------

■ 型号项目

RCS2 - [] - [] - [] - **360** - **T2** - [] - []

系列	类型	编码器种类	马达种类	减速比	转动角度	适用控制器	电缆长	选项
RCS2	RTC8L	I A	12	15	360	T2	N	请参考下述选项
	RTC8HL		20	24	360度 (多旋转)		P	
	小型 标准型	增量型 绝对型	伺服马达 12W 伺服马达 20W	1/15 1/24		S	无 1m 3m 5m	
	小型 高输出型					M	X□ <input type="checkbox"/>	指定长度
						R□ <input type="checkbox"/>	R□ <input type="checkbox"/>	柔性电缆



(注) CE为选项。



RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

编码器种类/各型号		
类型	编码器种类	
	增量型	绝对型
RTC8L	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
RTC8HL	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

选项		
名称	选项记号	参考页
刹车	B	5-281
CE对应规格	CE	5-282
限位传感器 (标准配备)	L	5-284
反向旋转规格	NM	5-286

电缆长		
种类	电缆记号	T2
		带LS
标准型	P (1m)	<input type="radio"/>
	S (3m)	<input type="radio"/>
	M (5m)	<input type="radio"/>
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	<input type="radio"/>
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	<input type="radio"/>
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	<input type="radio"/>
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	<input type="radio"/>
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	<input type="radio"/>
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	<input type="radio"/>
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	<input type="radio"/>
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	<input type="radio"/>

POINT
选型注意

- “主要规格”中的标准模式的动作范围(多旋转动作)为0~9999.99度。分度盘模式(无限旋转动作)为0~359.99度(无限旋转时如果超过359.99度则会重新记为0度)。*减速比为1/24时,标准模式的动作范围为0~7670.99度,敬请注意。
- 动作速度为100度/s以下时,会产生轻微的振动。请尽可能以100度/s以上的速度进行动作。
- 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。

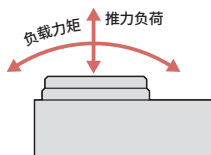
主要规格

项目	内容		
马达输出 (W)	12	20	
减速比	1/24	1/15	1/24
最大扭矩 (N·m)	0.55	0.53	0.85
速度/加减速速度 (注1)	最高速度 (度/s)	750	1200
	额定加减速速度 (G)	0.3	0.3
	最高加减速速度 (G)	0.3	0.3
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车	
	刹车保持扭矩 (N·m)	0.42	
动作范围 (度)	多旋转	360 (注2)	

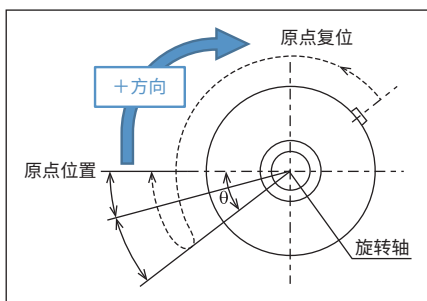
(注1) 1G≈9807度/s²
(注2) 请参考“选型注意事项”。

项目	内容
驱动方式	准双曲面齿轮
重复定位精度	±0.005度
原点复位方式	接近传感器方式
原点复位精度	±0.005度
空转值	±0.05度以下
允许推力负荷	400N
允许负载力矩	5N·m
允许转动惯量	12W减速比 1/24
	20W减速比 1/15
	20W减速比 1/24
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP40
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达
编码器种类	增量型/绝对型
编码器脉冲数	16384 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

■ 旋转型负载力矩方向



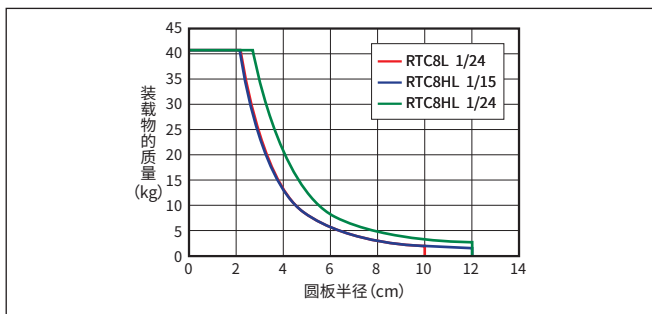
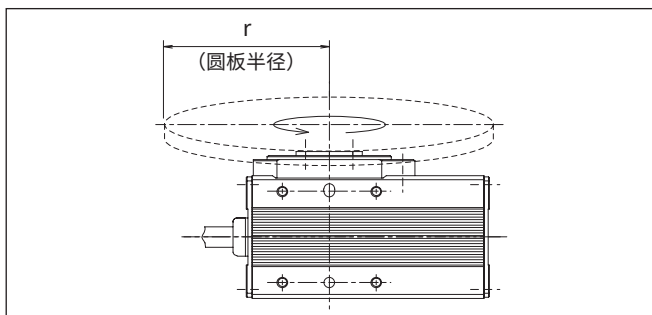
■ 原点复位方法与正转方向



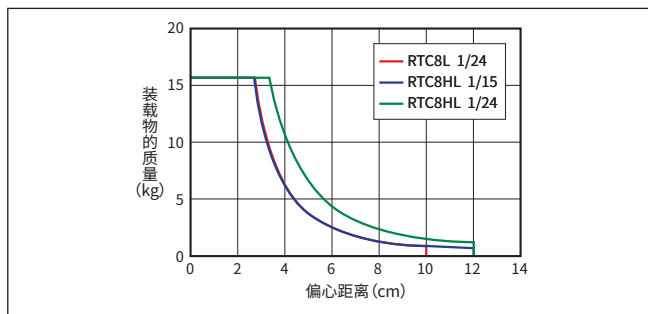
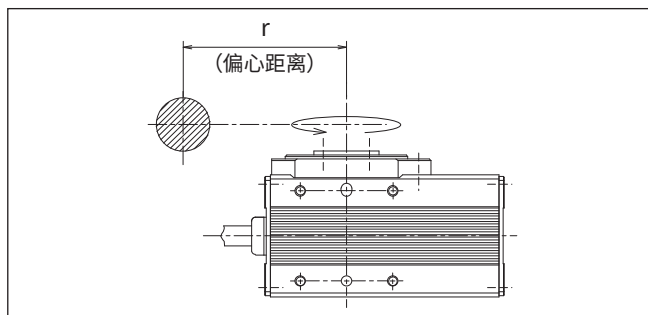
从旋转部上面俯视时, 顺时针旋转为+方向。
原点复位动作按逆时针方向旋转。
检出传感器, 并在θ范围内(注3)动作后停止。
(注3) 原点复位范围θ: 18度

■ 装载物形状与质量的参考值

■ 圆板状装载物的中心为输出轴中心时



■ 装载物偏离输出轴中心时



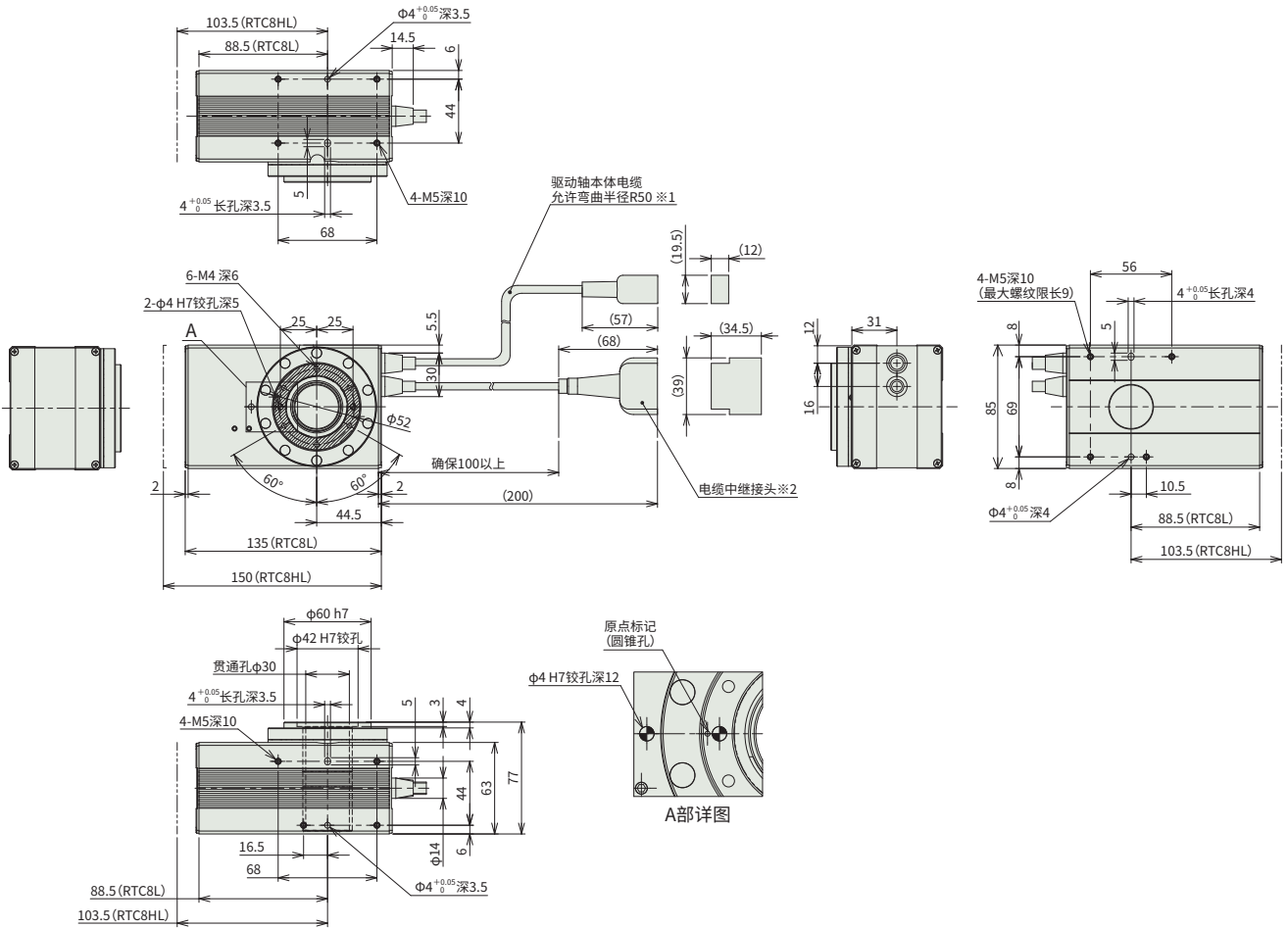
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.com



- ※1 驱动轴本体电缆不是柔性电缆。
- ※2 连接马达电缆及带限位传感器的编码器电缆。
- (注) 下记俯视图的斜线部为旋转部。
- (注) 标准规格/反向旋转规格(选项)的原点位置相同,即正视图A部详图中所示位置。原点复位时,从俯视图看,标准规格为逆时针旋转,原点复位完成后顺时针旋转为正向。反向旋转规格为向右旋转执行原点复位,原点复位完成后逆时针方向为正向。



质量

项目	内容	
质量	无刹车	8L:2.1kg/8HL:2.2kg
	带刹车	8L:2.3kg/8HL:2.4kg

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4)	I:增量型 A:绝对型		

(注4) 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。
(注) 要与R单元(RCON/RSEL)连接,另需扩展单元(RCON-EXT)和SCON。

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

RCS2-RTC10L

中空

本体宽
100
mm

200V
AC伺服
马达

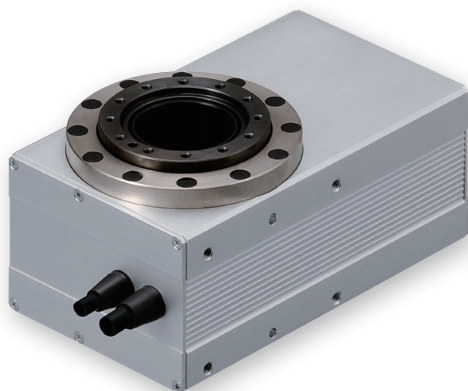
60
W

型号项目

RCS2		RTC10L		60		360								
系列	类型	编码器种类		马达种类		减速比		转动角度		适用控制器		电缆长		
	RTC10L 中型	I A	增量型 绝对型	60	伺服马达 60W	15 24	减速比 1/15 减速比 1/24	360	360度 (多旋转)	T2 T4	SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA RCON RSEL	N P S M X□□ R□□	无 1m 3m 5m 指定长度 柔性电缆	选项 请参考下述选项



(注) CE为选项。



RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

编码器种类

类型	编码器种类	
	增量型	绝对型
RTC10L	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	5-281
CE对应规格	CE	5-282
限位传感器 (标准配备)	L	5-284
反向旋转规格	NM	5-286

电缆长

种类	电缆记号	T2	T4
		带LS	带LS
标准型	P (1m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	S (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	M (5m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
指定长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
柔性电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>



- (1) “主要规格”中的标准模式的动作范围(多旋转动作)为0~9999.99度。分度盘模式(无限旋转动作)为0~359.99度(无限旋转时如果超过359.99度则会重新记为0度)。*减速比为1/24时,标准模式的动作范围为0~7670.99度,敬请注意。
- (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。

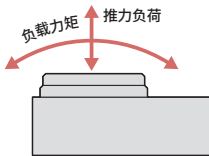
主要规格

项目	内容	
减速比	1/15	1/24
最大扭矩 (N·m)	1.7	2.8
速度/加减速速度 (注1)	最高速度 (度/s)	1200
	额定加减速速度 (G)	0.3
	最高加减速速度 (G)	0.3
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车
	刹车保持扭矩 (N·m)	0.45
动作范围 (度)	多旋转	360 (注2)

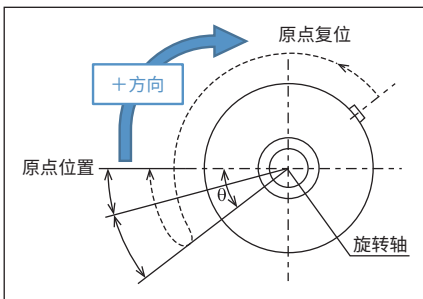
(注1) 1G≈9807度/s²
(注2) 请参考“选型注意事项”。

项目	内容	
驱动方式	准双曲面齿轮	
重复定位精度	±0.005度	
原点复位方式	接近传感器方式	
原点复位精度	±0.005度	
空转值	±0.05度以下	
允许推力负荷	600N	
允许负载力矩	10N·m	
允许转动惯量	减速比1/15	0.033kg·m ²
	减速比1/24	0.054kg·m ²
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)	
防护等级	IP40	
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²	
国际规格	CE标志、RoHS指令	
马达种类	AC伺服马达	
编码器种类	增量型/绝对型	
编码器脉冲数	16384 pulse/rev	
交货期	记载在主页 [交货期查询] 中	

■ 旋转型负载力矩方向



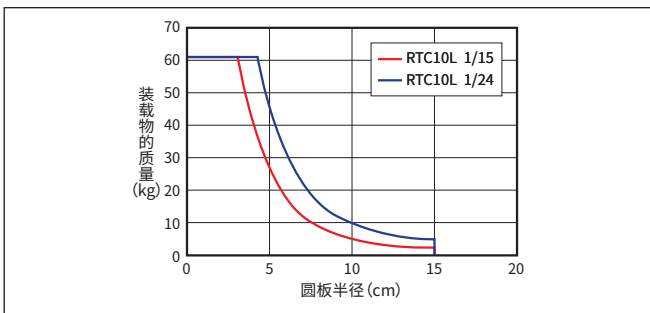
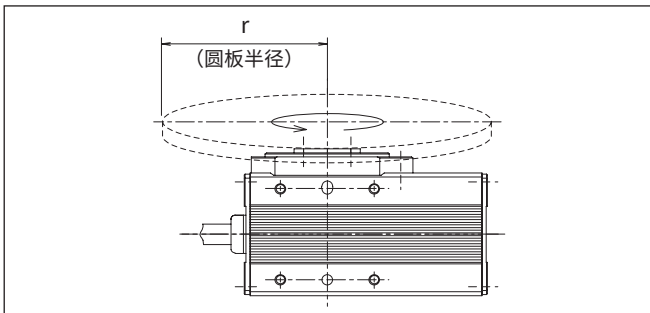
■ 原点复位方法与正转方向



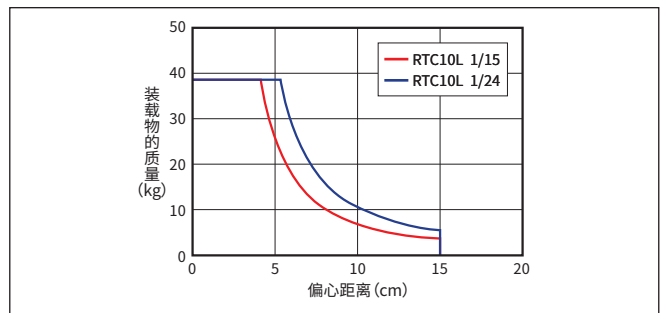
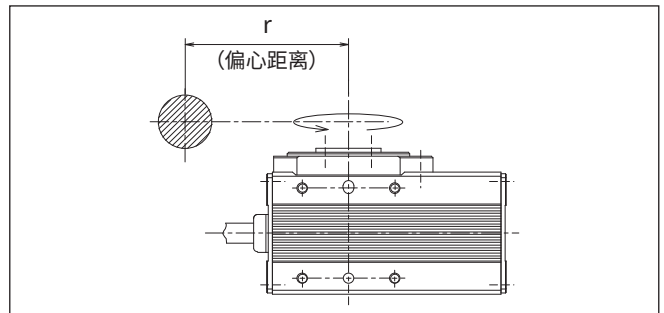
从旋转部上面俯视时, 顺时针旋转为+方向。
原点复位动作按逆时针方向旋转。
检出传感器, 并在θ范围内 (注3) 动作后停止。
(注3) 原点复位范围0~15度

■ 装载物形状与质量的参考值

■ 圆板状装载物的中心为输出轴中心时



■ 装载物偏离输出轴中心时



伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

尺寸图

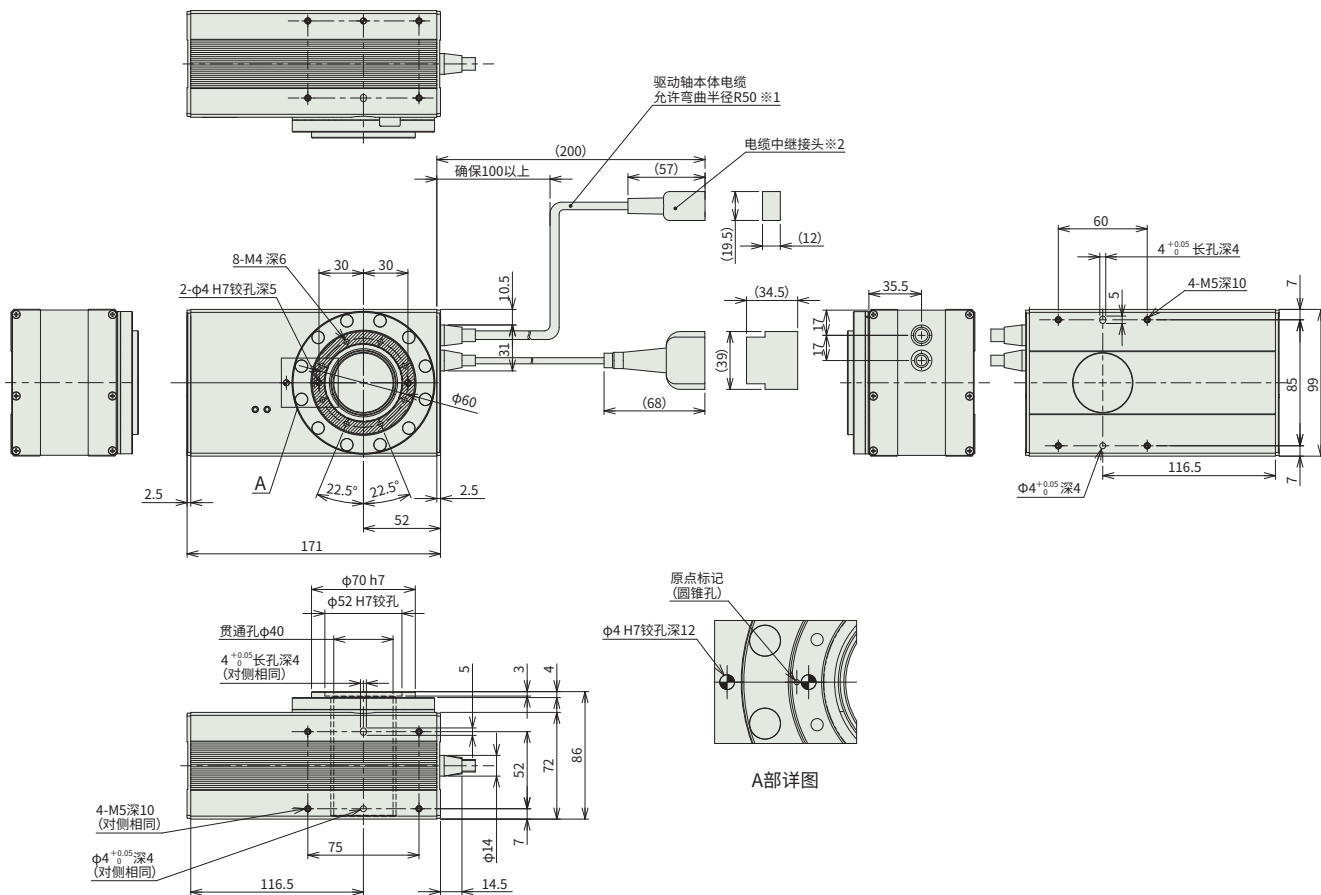
CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.com

二维
CAD

三维
CAD

- ※1 驱动轴本体电缆不是柔性电缆。
- ※2 连接马达电缆及带限位传感器的编码器电缆。
- (注) 侧面安装孔的尺寸为左右对称。
- (注) 下记俯视图的斜线部为旋转部。
- (注) 标准规格/反向旋转规格(选项)的原点位置相同,即正视图A部详图中所示位置。原点复位时,从俯视图看,标准规格为先逆时针旋转,原点复位完成后顺时针旋转为正向。反向旋转规格为向右旋转执行原点复位,原点复位完成后逆时针方向为正向。



质量

项目	内容	质量
无刹车	3.3kg	
带刹车	3.5kg	

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4)	I:增量型 A:绝对型		

(注4) 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	定位	脉冲串	程序	控制方法										最大定位点数	参考页	
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT			SSN
MSCON-C		6	单相AC 100V/200V	-	-	-	●	●	-	●	●	-	-	●	●	-	-	256	7-231
RCON		16	DC24V 单相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	128	7-25
RSEL		8	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	单相AC 100V/200V	●	-	●	●	●	-	●	●	-	-	●	-	-	-	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

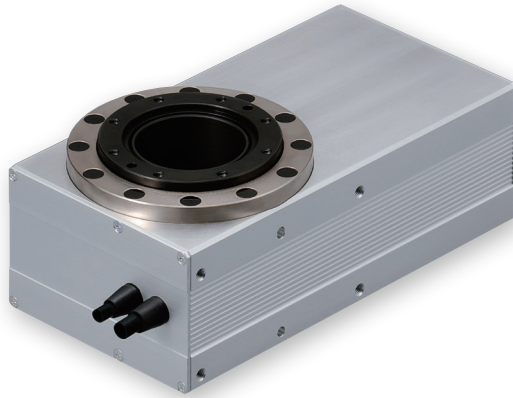
RCS2-RTC12L

本体宽 120 mm
200V AC伺服 马达
150 W

型号项目

RCS2 - RTC12L - [] - **150** - [] - **360** - [] - [] - []

系列	类型	编码器种类	马达种类	减速比	转动角度	适用控制器	电缆长	选项
RCS2	RTC12L 大型	I 增量型 A 绝对型	150 伺服马达 150W	18 减速比 1/18 30 减速比 1/30	360 360度 (多旋转)	T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 无 P 1m S 3m M 5m X□□ 指定长度 R□□ 柔性电缆	请参考下述选项



(注) CE为选项。



RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

编码器种类		
类型	编码器种类	
	增量型	绝对型
RTC12L	○	○

选项		
名称	选项记号	参考页
刹车	B	5-281
CE对应规格	CE	5-282
限位传感器 (标准配备)	L	5-284
反向旋转规格	NM	5-286

电缆长			
种类	电缆记号	T2	T4
		带LS	带LS
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)	○	○
			○

POINT
选型注意

- “主要规格”中的标准模式的动作范围(多旋转动作)为0~9999.99度。分度盘模式(无限旋转动作)为0~359.99度(无限旋转时如果超过359.99度则会重新记为0度)。※减速比为1/24时,标准模式的动作范围为0~7670.99度,敬请注意。
- 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。

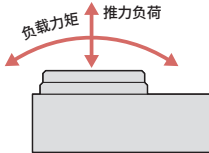
主要规格

项目	内容	
减速比	1/18	1/30
最大扭矩 (N·m)	5.2	8.6
速度/加减速速度 (注1)	最高速度 (度/s)	800
	额定加减速速度 (G)	0.3
	最高加减速速度 (G)	0.3
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车
	刹车保持扭矩 (N·m)	1.0
动作范围 (度)	多旋转 360 (注2)	

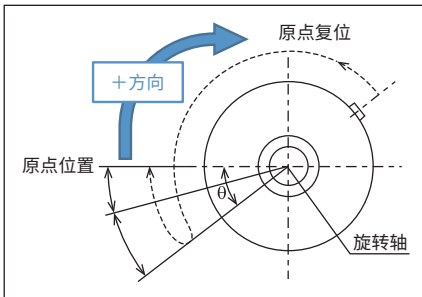
(注1) 1G ≈ 9807度/s²
(注2) 请参考“选型注意事项”。

项目	内容	
驱动方式	准双曲面齿轮	
重复定位精度	±0.005度	
原点复位方式	接近传感器方式	
原点复位精度	±0.005度	
空转值	±0.05度以下	
允许推力负荷	800N	
允许负载力矩	25N·m	
允许转动惯量	减速比1/18	0.1kg·m ²
	减速比1/30	0.17kg·m ²
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)	
防护等级	IP40	
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²	
国际规格	CE标志、RoHS指令	
马达种类	AC伺服马达	
编码器种类	增量型/绝对型	
编码器脉冲数	16384 pulse/rev	
交货期	记载在主页[交货期查询]中	

■ 旋转型负载力矩方向



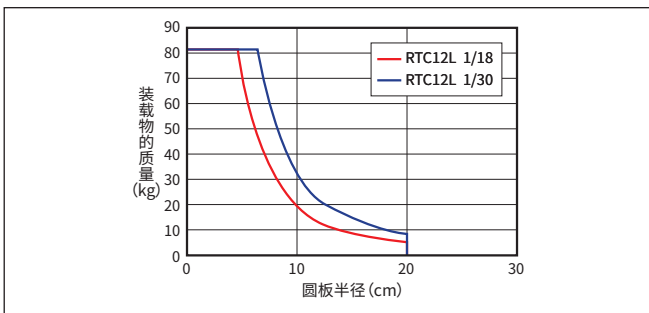
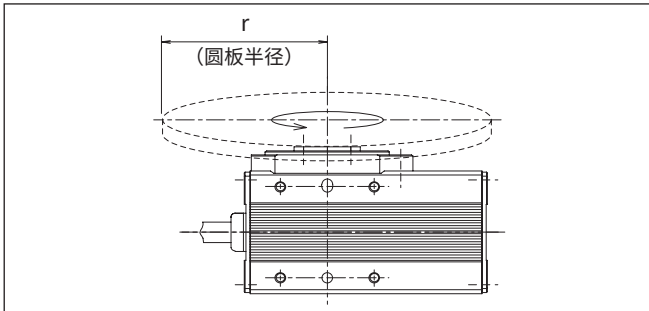
■ 原点复位方法与正转方向



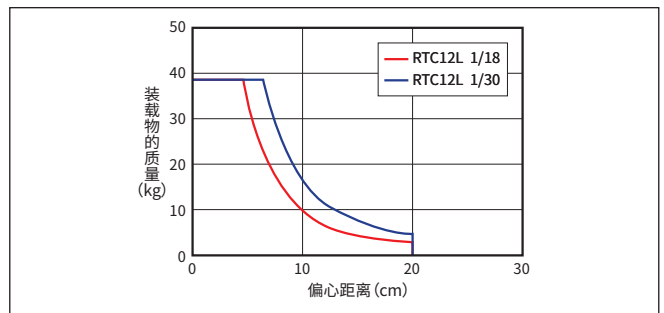
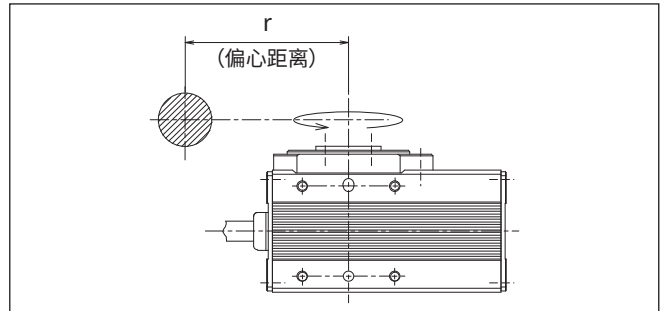
从旋转部上面俯视时,顺时针旋转为+方向。
原点复位动作按逆时针方向旋转。
检出传感器,并在 θ 范围内(注3)动作后停止。
(注3) 原点复位范围 $0 \sim 15$ 度

■ 装载物形状与质量的参考值

■ 圆板状装载物的中心为输出轴中心时



■ 装载物偏离输出轴中心时



伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型

RCP2

RCP6

RCS2

DDA

RS

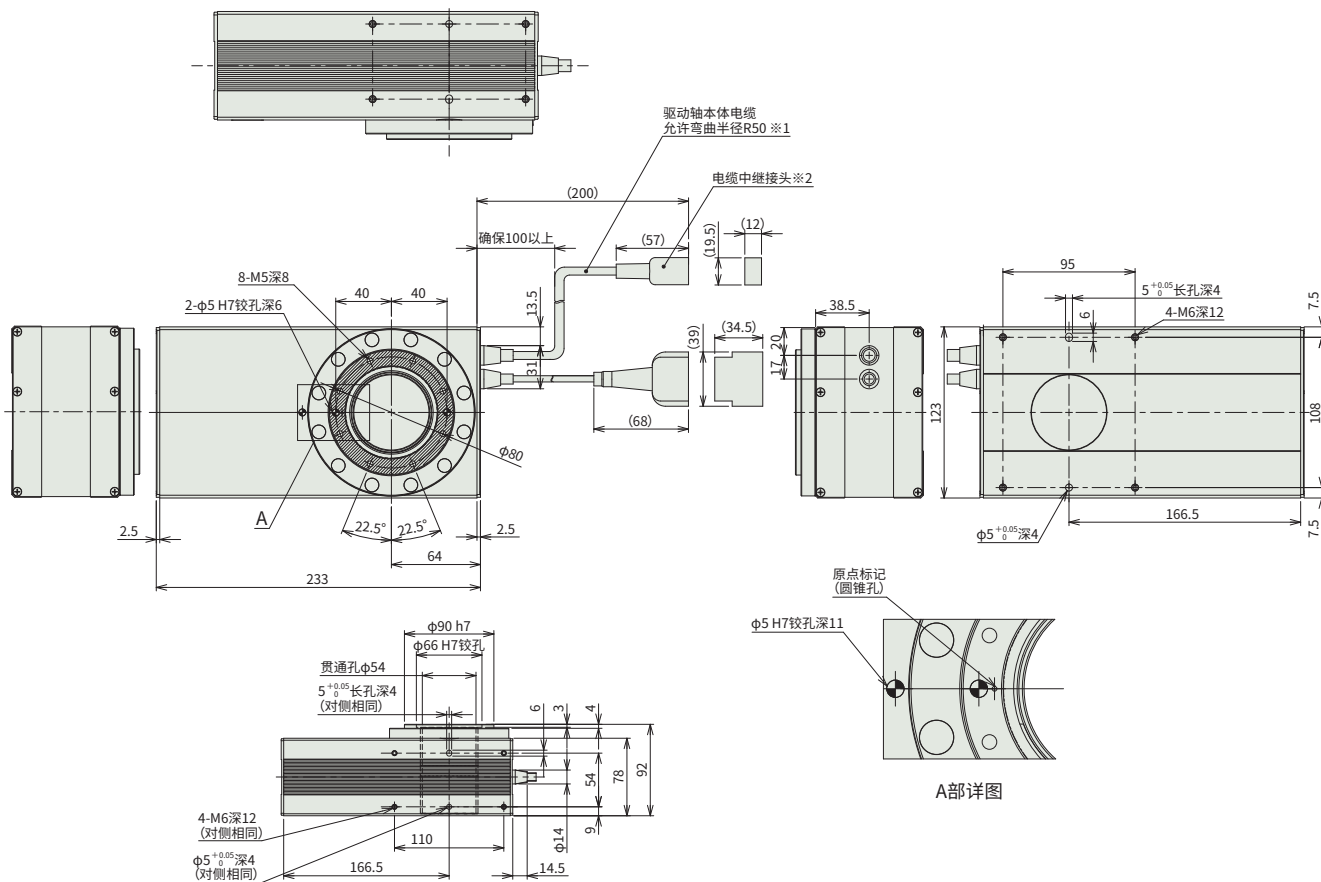
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。

www.iai-robot.com



- ※1 驱动轴本体电缆不是柔性电缆。
- ※2 连接马达电缆及带限位传感器的编码器电缆。
- (注) 侧面安装孔的尺寸为左右对称。
- (注) 下记俯视图的斜线部为旋转部。
- (注) 标准规格/反向旋转规格(选项)的原点位置相同,即正视图A部详图中所示位置。原点复位时,从俯视图看,标准规格为先逆时针旋转,原点复位完成后顺时针旋转为正向。反向旋转规格为向右旋转执行原点复位,原点复位完成后逆时针方向为正向。



质量

项目	内容	质量
质量	无刹车	6.2kg
	带刹车	6.5kg

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4)	I:增量型 A:绝对型		

(注4) 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	定位	脉冲串	程序	控制方法										最大定位点数	参考页	
							DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT			SSN
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	单相AC200V 三相AC200V	●	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	20000	7-243
XSEL-P/Q		6		-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	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

伺服压力机

夹爪型

旋转型

特殊用途机型