

拉杆 RCS2

无尘规格

防尘·防滴规格

AC伺服马达200V			
RCS2W	细小型拉杆	RCS2W-RN5NB	6-563
		RCS2W-RP5NB	6-565
		RCS2W-GS5NB	6-567
		RCS2W-GD5NB	6-569
		RCS2W-SD5NB	6-571



RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

RCS2W-RN5NB

防尘·防滴

细小型

马达直联

本体宽 50mm

200V AC伺服马达

60W

型号项目

RCS2W	RN5NB	I	60					
系列	类型	编码器种类 增量型	马达种类 AC伺服马达 60W	导程 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	行程 50 50mm 75 75mm	适用控制器 T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	电缆长 N 无 P 1m S 3m M 5m X□□ 指定长度 R□□ 柔性电缆	选项 请参考下述选项



(注) CE为选项。



- 由于驱动丝杆未配备止旋结构,使用时请在驱动丝杆末端增加导轨等具备止旋功能的结构。(如果没有止旋结构,驱动丝杆会随电机旋转而空转,无法前后移动)另外,在止旋结构与拉杆的连接处,请不要使用浮动接头类的部件。安装方法、条件等请参考1-207页。
- 水平负载质量是使用了外置导轨后的数值。
- 负载质量是以加速度水平0.3G(导程2.5为0.2G)、垂直0.2G条件下动作时的值,加速度的上限即为上述值。
- 根据动作条件(负载质量、加减速速度等)可使用的稼动率也会发生变化。型号项目的详细内容请参考第1-288页。
- 请不要在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载。
- 垂直使用时如果电源被切断,拉杆可能会下降造成干涉,敬请注意。
- 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。

行程阵容

行程 (mm)	对应
50	<input type="radio"/>
75	<input type="radio"/>

选项

名称	选项记号	参考页
CE对应规格	CE	6-666
接口电缆左侧出线	K1	6-672
接口电缆右侧出线	K3	6-672
吸气用接头L字规格(注1)	VL	6-679

(注1) 吸排气口。

电缆长

种类	电缆记号	T2	T4
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"/>

主要规格

项目	内容
导程	滚珠丝杆导程 (mm) 10 5 2.5
水平	负载质量 最大负载质量 (kg) 5 10 20
	最高速度 (mm/s) 380 250 125
	速度/加减速速度 额定加减速速度 (G) 0.3 0.3 0.2
	最高加减速速度 (G) 0.3 0.3 0.2
垂直	负载质量 最大负载质量 (kg) 1.5 3 6
	最高速度 (mm/s) 330 250 125
	速度/加减速速度 额定加减速速度 (G) 0.2 0.2 0.2
	最高加减速速度 (G) 0.2 0.2 0.2
推力	额定推力 (N) 89 178 356
行程	最小行程 (mm) 50 50 50
	最大行程 (mm) 75 75 75
	行程间距 (mm) 25 25 25

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
主要部件	拉杆 —
	基座 铝、表面白色耐酸铝处理
材质	橡胶盖 氯丁橡胶 (CR)
	驱动轴本体电缆 聚氯乙烯 (PVC)
拉杆不旋转精度	—
行走寿命	5000km或5000万次往返
吹气	请勿进行吹气
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP52
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
编码器脉冲数	1600pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

(注) <>内为垂直使用时的值。

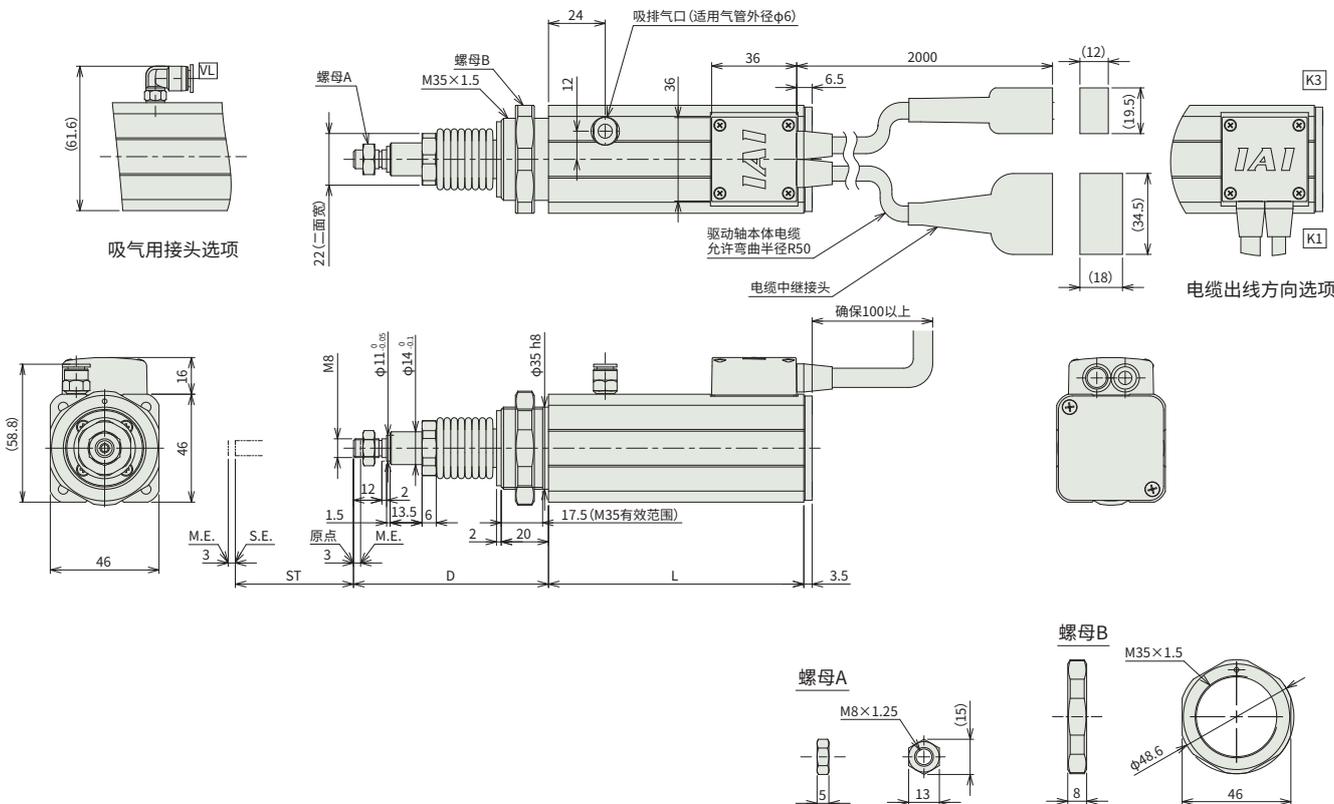
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

(注) 进行原点复位时,拉杆会移动到M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。
(注) 二面宽的面的朝向随产品不同有个体差异。
(注) 本产品的驱动丝杆没有止旋结构, 请另外设置防止丝杆旋转的结构。
(注) 驱动轴本体电缆末端的接口不属于防护构造对象。



各行程尺寸

行程	50	75
L	108	133
D	82.5	88.5

各行程质量

行程	50	75
质量 (kg)	1.06	1.18

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法													最大定位点数	参考页		
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16	DC24V 单相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	128	7-25
RSEL		8	单相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	7-27	
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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		

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号, 请确认7-17页。
(注) XSEL-P/Q的第5、6轴无法连接。

无尘规格

防尘·防滴规格

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

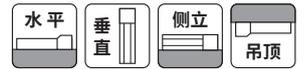
RCS2W-RP5NB

防尘·防滴 细小型 马达直联 本体宽 50mm 200V AC伺服马达 60W

型号项目

RCS2W - RP5NB - I - 60

系列	类型	编码器种类 增量型	马达种类 60 AC伺服马达 60W	导程 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	行程 50 50mm 75 75mm	适用控制器 T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	电缆长 N 无 P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 指定长度 R <input type="checkbox"/> 柔性电缆	选项 请参考下述选项
----	----	--------------	--------------------------	-------------------------------------	--------------------------	---	--	---------------



POINT 选型注意

- 由于驱动丝杆未配备止旋结构,使用时请在驱动丝杆末端增加导轨等具备止旋功能的结构。(如果没有止旋结构,驱动丝杆会随电机旋转而空转,无法前后移动)另外,在止旋结构与拉杆的连接处,请不要使用浮动接头类的部件。安装方法、条件等请参考1-207页。
- 水平负载质量是使用了外置导轨后的数值。
- 负载质量是以加速度水平0.3G(导程2.5为0.2G)、垂直0.2G条件下动作时的值,加速度的上限即为上述值。
- 根据动作条件(负载质量、加减速速度等)可使用的稼动率也会发生变化。型号项目的详细内容请参考第1-288页。
- 请不要在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载。
- 垂直使用时如果电源被切断,拉杆可能会下降造成干涉,敬请注意。
- 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

行程阵容

行程 (mm)	对应
50	<input type="radio"/>
75	<input type="radio"/>

选项

名称	选项记号	参考页
CE对应规格	CE	6-666
接口电缆左侧出线	K1	6-672
接口电缆右侧出线	K3	6-672
吸气用接头L字规格(注1)	VL	6-679

(注1) 吸排气口。

电缆长

种类	电缆记号	T2	T4
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"/>

主要规格

项目	内容	
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	10 5 2.5
	负载质量	最大负载质量 (kg) 5 10 20
水平	最高速度 (mm/s)	380 250 125
	速度/加减速	额定加减速速度 (G) 0.3 0.3 0.2
		最高加减速速度 (G) 0.3 0.3 0.2
	负载质量	最大负载质量 (kg) 1.5 3 6
垂直	最高速度 (mm/s)	330 250 125
	速度/加减速	额定加减速速度 (G) 0.2 0.2 0.2
		最高加减速速度 (G) 0.2 0.2 0.2
	推力	额定推力 (N) 89 178 356
行程	最小行程 (mm)	50 50 50
	最大行程 (mm)	75 75 75
	行程间距 (mm)	25 25 25

项目	内容	
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚珠C10	
重复定位精度	±0.02mm	
空转值	0.1mm以下	
主要部件	拉杆	
	基座	铝、表面白色耐酸铝处理
材质	橡胶盖	氯丁橡胶 (CR)
	驱动轴本体电缆	聚氯乙烯 (PVC)
拉杆不旋转精度	—	
行走寿命	5000km或5000万次往返	
吹气	请勿进行吹气	
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)	
防护等级	IP52	
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	
编码器脉冲数	1600pulse/rev	
交货期	记载在主页[交货期查询]中	

行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

(注) < > 为垂直使用时的值。

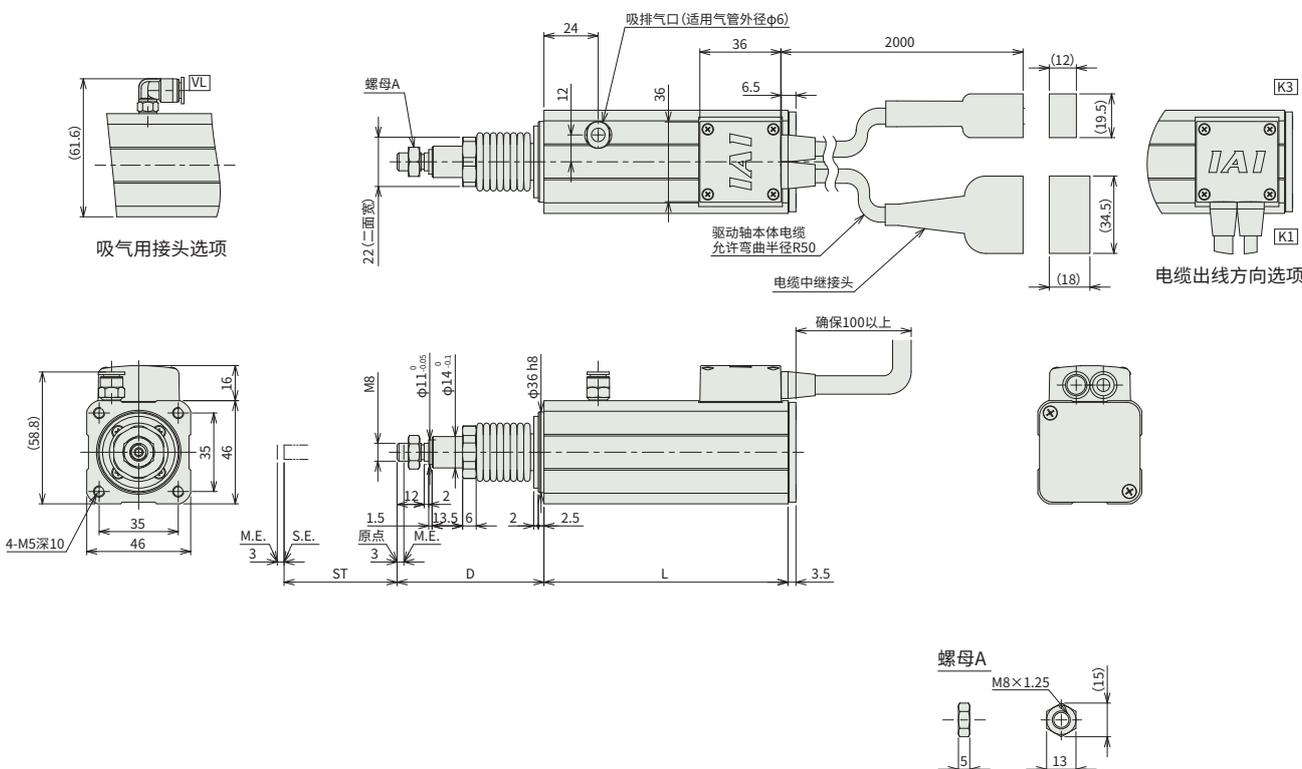
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

- (注) 进行原点复位时,拉杆会移动到M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。
- (注) 二面宽的面的朝向随产品不同有个体差异。
- (注) 本产品的驱动丝杆没有止旋结构, 请另外设置防止丝杆旋转的结构。
- (注) 驱动轴本体电缆末端的接口不属于防护构造对象。
- (注) 使用螺丝的长度请使用小于尺寸图标记的螺纹深度。



各行程尺寸

行程	50	75
L	108	133
D	65	71

各行程质量

行程	50	75
质量 (kg)	0.91	1.08

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法													最大定位点数	参考页		
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16	DC24V 单相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	128	7-25
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	7-27	
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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		

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号, 请确认7-17页。
(注) XSEL-P/Q的第5、6轴无法连接。

RCS2W-GS5NB

防尘·防滴	细小型	带单导轨	马达直联	本体宽 50mm	200V AC伺服马达	60W
-------	-----	------	------	----------	-------------	-----

型号项目

RCS2W - GS5NB - I - 60

系列	类型	编码器种类 增量型	马达种类 AC伺服马达 60W	导程 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	行程 50 50mm 75 75mm	适用控制器 T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	电缆长 N 无 P 1m S 3m M 5m X□□ 指定长度 R□□ 柔性电缆	选项 请参考下述选项
----	----	--------------	-----------------------	-------------------------------------	--------------------------	---	--	---------------



(注) CE为选项。



- POINT 选型注意**
- 水平负载质量是拉杆没有受到径向负荷和力矩负荷的条件下,使用了外置导轨时的数值。不安装导轨时,请参考末端允许负荷与行走寿命的关系(→1-299页)。此外,向旋转方向施加外力时,无法使用单导轨型。请使用双导轨型。
 - 负载质量是以加速度水平0.3G(导程2.5为0.2G)、垂直0.2G条件下动作时的值,加速度的上限即为上述值。
 - 根据动作条件(负载质量、加减速度等)可使用的移动率也会发生变化。型号项目的详细内容请参考第1-288页。
 - 垂直使用时如果电源被切断,拉杆可能会下降造成干涉,敬请注意。
 - 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

行程阵容

行程 (mm)	对应
50	<input type="radio"/>
75	<input type="radio"/>

选项

名称	选项记号	参考页
CE对应规格	CE	6-666
接口电缆左侧出线	K1	6-672
接口电缆右侧出线	K3	6-672
吸气用接头L字规格(注1)	VL	6-679

(注1) 吸排气口。

电缆长

种类	电缆记号	T2	T4
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"/>

主要规格

项目	内容	
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	10 5 2.5
	负载质量	最大负载质量 (kg) 5 10 20
水平	速度/加减速	最高速度 (mm/s) 380 250 125
		额定加减速 (G) 0.3 0.3 0.2
		最高加减速 (G) 0.3 0.3 0.2
	负载质量	最大负载质量 (kg) 1.5 3 6
垂直	速度/加减速	最高速度 (mm/s) 330 250 125
		额定加减速 (G) 0.2 0.2 0.2
		最高加减速 (G) 0.2 0.2 0.2
	推力	额定推力 (N) 89 178 356
行程	最小行程 (mm)	50 50 50
	行程间距 (mm)	75 75 75

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
主要部件	拉杆 SUS440C
	基座 铝、表面白色耐酸铝处理
材质	橡胶盖 氯丁橡胶 (CR)
	驱动轴本体电缆 聚氯乙烯 (PVC)
拉杆不旋转精度	—
行走寿命	5000km或5000万次往返
吹气	请勿进行吹气
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP52
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
编码器脉冲数	1600pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

(注) < > 为垂直使用时的值。

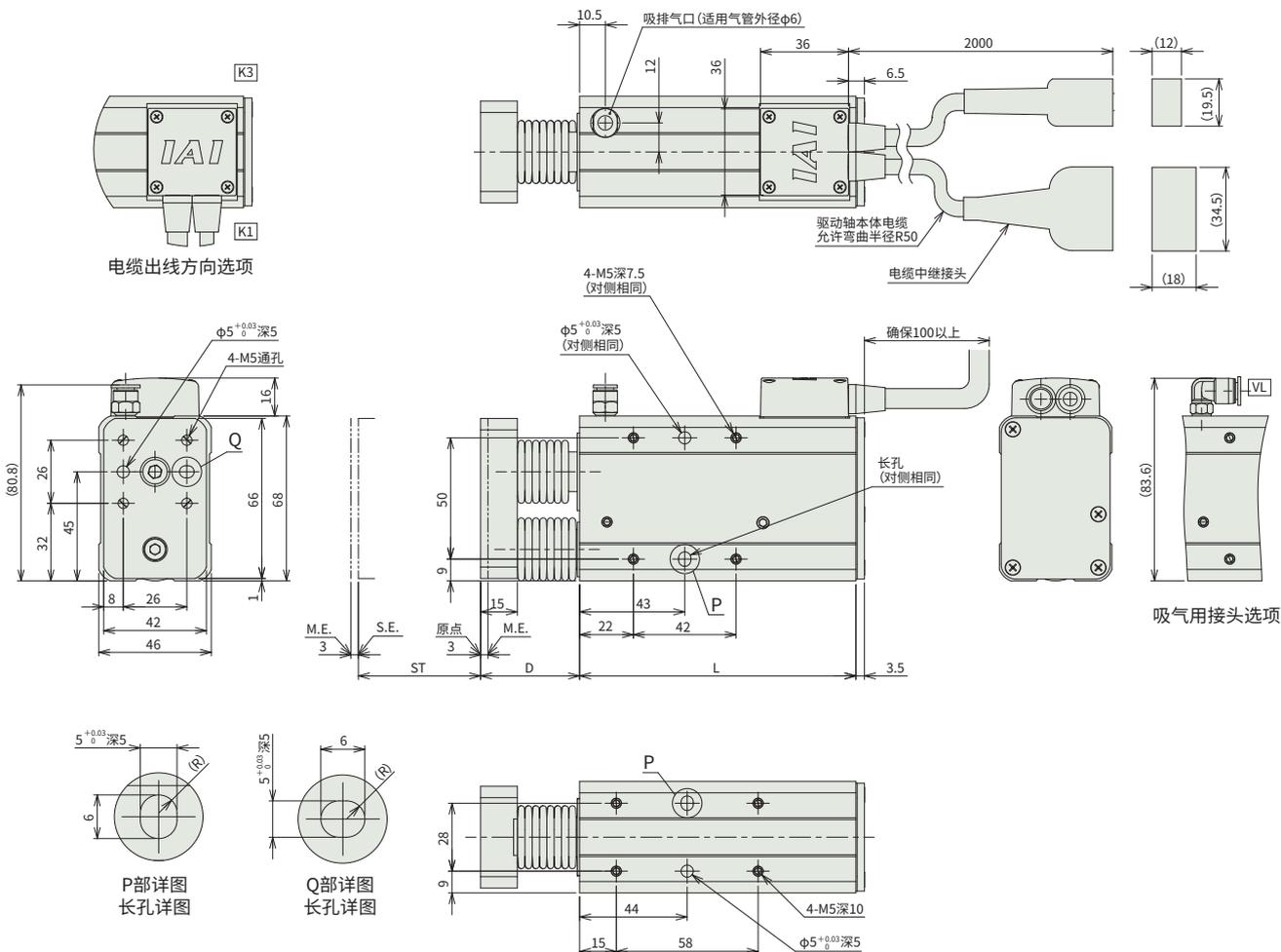
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

(注) 进行原点复位时, 拉杆会移动到M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。
(注) 驱动轴本体电缆末端的接口不属于防护构造对象。
(注) 使用螺丝的长度请使用小于尺寸图标记的螺纹深度。



无尘规格
防尘·防滴规格

- RCP4W
- ISWA/ISPWA
- RCP6W/RCP6SW
- RCP5W
- RCA2W
- RCS2W**
- RCP2W
- DDW
- IXP
- IXA

各行程尺寸

行程	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

各行程质量

行程	50	75
质量 (kg)	无刹车 1.38	1.48

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法													最大定位点数	参考页		
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16	DC24V 单相AC200V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	128	7-25
RSEL		8	三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	7-27	
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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		

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号, 请确认7-17页。
(注) XSEL-P/Q的第5、6轴无法连接。

RCS2W-GD5NB

防尘防滴

细小型

带双导轨

马达直联

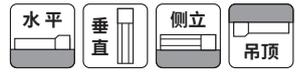
本体宽 50mm

200V AC伺服马达

60W

■ 型号项目

RCS2W	- GD5NB	- I	- 60					
系列	类型	编码器种类 增量型	马达种类 60W AC伺服马达	导程 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	行程 50 50mm 75 75mm	适用控制器 T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	电缆长 N 无 P 1m S 3m M 5m X□□ 指定长度 R□□ 柔性电缆	选项 请参考下述选项



- POINT
选型注意

 - 水平负载质量是拉杆没有受到径向负荷和力矩负荷的条件下,使用了外置导轨时的数值。不附设导轨时,请参考末端允许负荷与行走寿命的关系(→1-299页)。
 - 负载质量是以加速度水平0.3G(导程2.5为0.2G)、垂直0.2G条件下动作时的值,加速度的上限即为上述值。
 - 根据动作条件(负载质量、加减速速度等)可使用的稼动率也会发生变化。型号项目的详细内容请参考第1-288页。
 - 垂直使用时如果电源被切断,拉杆可能会下降造成干涉,敬请注意。
 - 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

行程阵容

行程 (mm)	对应
50	○
75	○

选项

名称	选项记号	参考页
CE对应规格	CE	6-666
接口电缆左侧出线	K1	6-672
接口电缆右侧出线	K3	6-672
吸气用接头L字规格(注1)	VL	6-679

(注1) 吸排气口。

电缆长

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

主要规格

项目		内容			
导程	滚珠丝杆导程(mm)	10	5	2.5	
	负载质量	5	10	20	
水平	最高速度(mm/s)	380	250	125	
	速度/加减速速度	额定加减速速度(G)	0.3	0.3	0.2
	最高加减速速度(G)	0.3	0.3	0.2	
垂直	负载质量	1.5	3	6	
	最高速度(mm/s)	330	250	125	
	速度/加减速速度	额定加减速速度(G)	0.2	0.2	0.2
	最高加减速速度(G)	0.2	0.2	0.2	
推力	额定推力(N)	89	178	356	
行程	最小行程(mm)	50	50	50	
	最大行程(mm)	75	75	75	
	行程间距(mm)	25	25	25	

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
主要部件	拉杆 SUS440C
	基座 铝、表面白色耐酸铝处理
材质	橡胶盖 氯丁橡胶(CR)
	驱动轴本体电缆 聚氯乙烯(PVC)
拉杆不旋转精度	-
行走寿命	5000km或5000万次往返
吹气	请勿进行吹气
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP52
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
编码器脉冲数	1600pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

(注) <>内为垂直使用时的值。

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



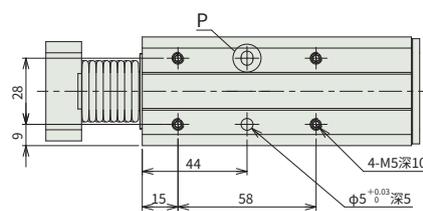
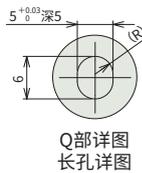
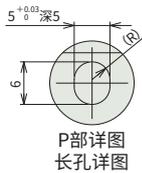
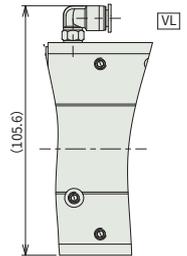
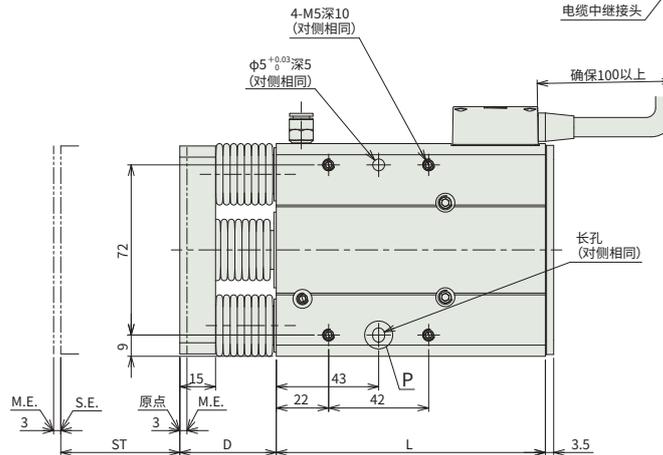
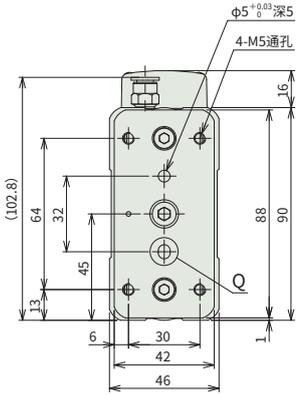
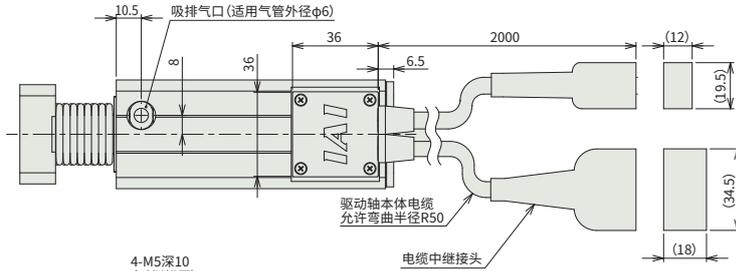
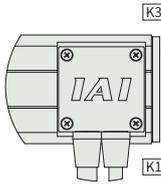
ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

无尘规格

防尘·防滴规格

(注) 进行原点复位时, 拉杆会移动到M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。
(注) 驱动轴本体电缆末端的接口不属于防护构造对象。
(注) 使用螺丝的长度请使用小于尺寸图标记的螺纹深度。

电缆出线方向选项



各行程尺寸

行程	50	75
L	113	138
D	40.5	46.5

各行程质量

行程	50	75
质量 (kg)	1.80	2.06

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法													最大定位点数	参考页	
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
RCON		16	DC24V	-	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	128	7-25
RSEL		8	单相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	7-27
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号, 请确认7-17页。
(注) XSEL-P/Q的第5、6轴无法连接。

RCS2W-SD5NB

防尘
防滴

细小型

带双
导轨

马达
直联

本体宽
90
mm

200V
AC伺服
马达

60
W

■ 型号项目

RCS2W	SD5NB	I	60					
系列	类型	编码器种类 增量型	马达种类 AC伺服马达 60W	导程 10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	行程 50 50mm 75 75mm	通用控制器 T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	电缆长 N 无 P 1m S 3m M 5m X□□ 指定长度 R□□ 柔性电缆	选项 请参考下述选项



(注) CE为选项。



- POINT
选型
注意

 - (1) 水平负载质量是拉杆没有受到径向负荷和力矩负荷的条件下, 使用了外置导轨时的数值。不附设导轨时, 请参考末端允许负荷与行走寿命的关系 (→1-299页)。
 - (2) 负载质量是以加速度水平0.3G(导程2.5为0.2G)、垂直0.2G条件下动作时的值, 加速度的上限即为上述值。
 - (3) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等)可使用的移动率也会发生变化。型号项目的详细内容请参考第1-288页。
 - (4) 垂直负载质量为固定本体, 驱动两侧支架时的数值。垂直动作时, 不可固定两侧支架使本体动作。敬请注意。
 - (5) 垂直使用时如果电源被切断, 拉杆可能会下降造成干涉, 敬请注意。
 - (6) 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。

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP65W

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

行程阵容

行程 (mm)	对应
50	○
75	○

选项

名称	选项记号	参考页
CE对应规格	CE	6-666
接口电缆右侧出线	K3	6-672
吸气用接头L字规格(注1)	VL	6-679

(注1) 吸排气口。

主要规格

项目		内容			
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	10	5	2.5	
水平	负载质量	最大负载质量 (kg)	5	10 20	
		最高速度 (mm/s)	380	250 125	
	速度/加减速速度	额定加减速速度 (G)	0.3	0.3	0.2
		最高加减速速度 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	负载质量(注2)	最大负载质量 (kg)	1.5	3 6	
		最高速度 (mm/s)	330	250 125	
	速度/加减速速度	额定加减速速度 (G)	0.2	0.2	0.2
		最高加减速速度 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	额定推力 (N)	89	178	356	
行程	最小行程 (mm)	50	50	50	
	最大行程 (mm)	75	75	75	
	行程间距 (mm)	25	25	25	

(注2) 本体固定时的数值。

电缆长

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

行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

(注) < > 为垂直使用时的值。

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
主要部件	拉杆 SUJ2
	基座 铝、表面白色耐酸铝处理
	橡胶盖 氯丁橡胶 (CR)
材料	驱动轴本体电缆 聚氯乙烯 (PVC)
拉杆不旋转精度	—
行走寿命	5000km或5000万次往返
吹气	请勿进行吹气
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	IP52
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
编码器脉冲数	1600pulse/rev
交货期	记载在主页 [交货期查询] 中

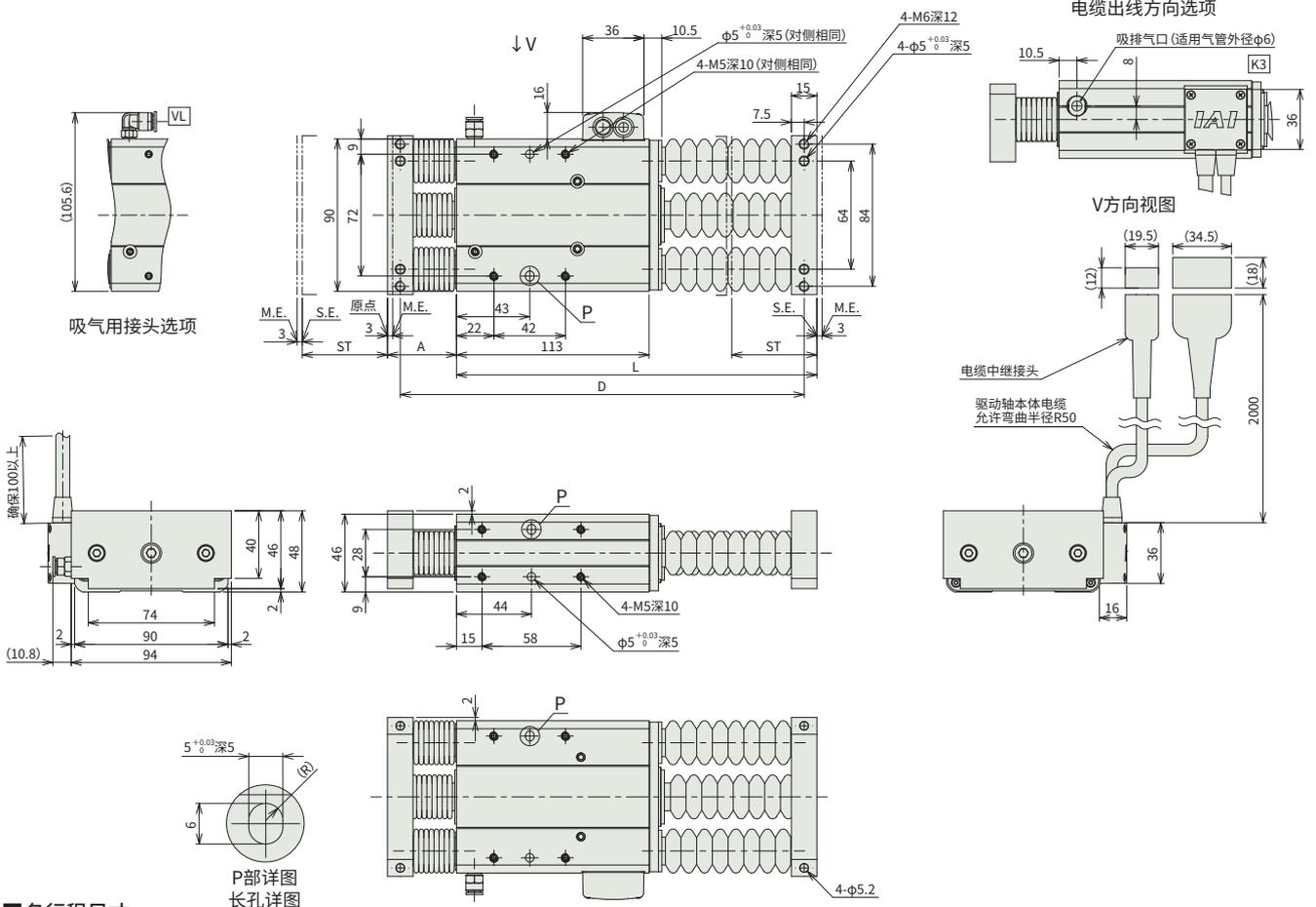
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.com



ST:行程
M.E.:机械末端
S.E.:行程末端

(注) 进行原点复位时,拉杆会移动到M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。
(注) 驱动轴本体电缆末端的接口不属于防护构造对象。
(注) 使用螺丝的长度请使用小于尺寸图标记的螺纹深度。



各行程尺寸

行程	50	75
L	211.5	242.5
A	40.5	46.5
D	237	274

各行程质量

行程	50	75
质量 (kg)	2.17	2.23

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法													最大定位点数	参考页		
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选													
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM					
RCON		16	DC24V	-	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	128	7-25
RSEL		8	单相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	-	36000	7-27	
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	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		

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号, 请确认7-17页。
(注) XSEL-P/Q的第5、6轴无法连接。

无尘规格

防尘·防滴规格

RCP4W

ISWA/
ISPWA

RCP6W/
RCP6SW

RCP5W

RCA2W

RCS2W

RCP2W

DDW

IXP

IXA

