

# RCS2

AC伺服马达200V				
RCS2	细小型拉杆	RCS2-RN5N	3-357	
		RCS2-RP5N	3-359	
		RCS2-GS5N	3-361	
		RCS2-GD5N	3-363	
		RCS2-SD5N	3-365	
	拉杆	RCS2-RA5C	3-367	
		RCS2-SRA7BD	3-371	
	拉杆 【折返型】	RCS2-RA5R	3-375	
	带单导轨	RCS2-RGS5C	3-377	
		RCS2-SRGS7BD	3-381	
	带双导轨	RCS2-RGD5C	3-385	
		RCS2-SRGD7BD	3-389	

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

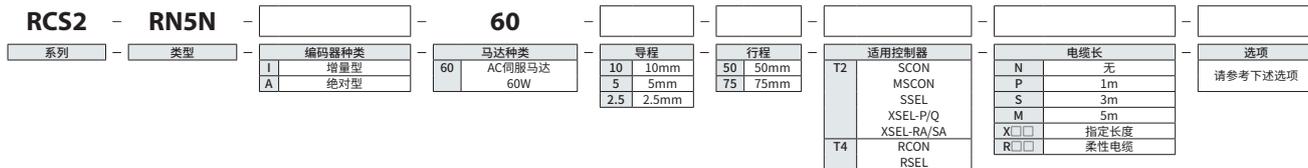
RCS2

RCS3

# RCS2-RN5N

小型 马达直联 本体宽 50mm 200V AC伺服马达 60W 滚珠丝杆

## 型号项目



(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旋转，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。
- 请不要在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载。
- 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。

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

### 编码器种类/行程阵容

行程 (mm)	编码器种类	
	增量型	绝对型
50	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
75	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

### 选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
CE对应规格	CE	3-561
接口电缆左侧出线	K1	3-570
接口电缆前侧出线	K2	3-570
接口电缆右侧出线	K3	3-570

### 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"/>
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
柔性电缆	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
	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
垂直	负载质量	最大负载质量 (kg)	1.5	3	6
	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
推力	额定推力 (N)	89	178	356	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车			
	刹车保持力 (kgf)	1.5	3	6	
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
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
行走寿命	5000km或5000万次往返
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振性、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>
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	增量型: 1600 pulse/rev 绝对型: 16384 pulse/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>
导程 5	250<230>	250
导程 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

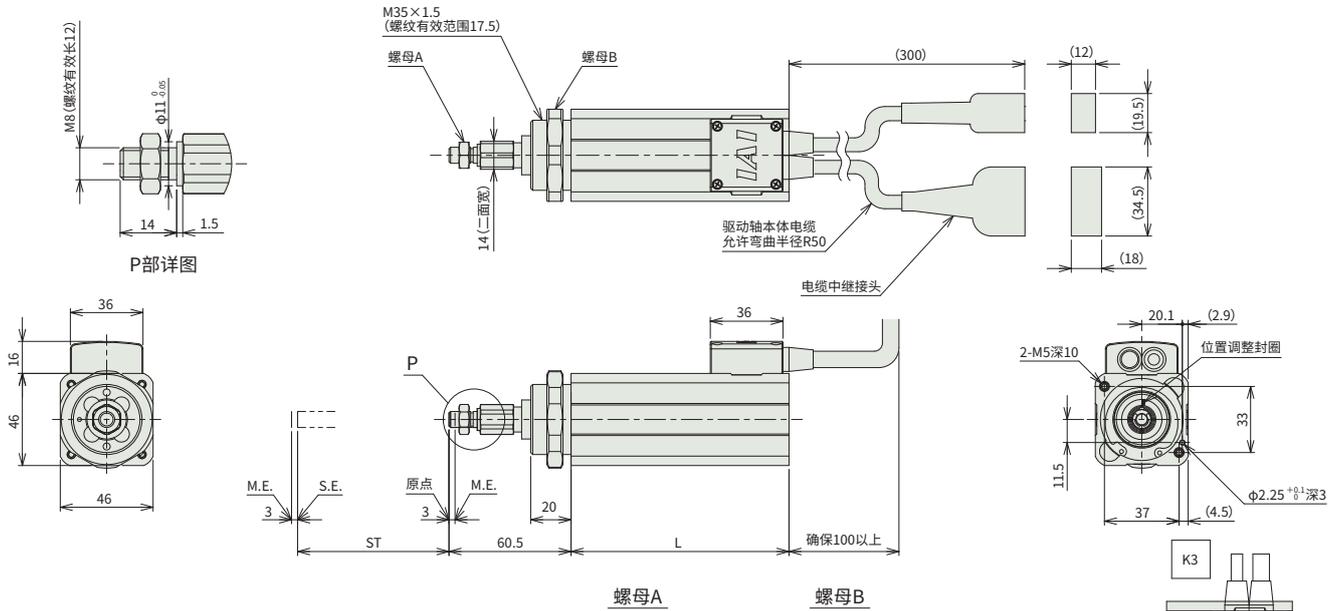


拉杆型  
平台型

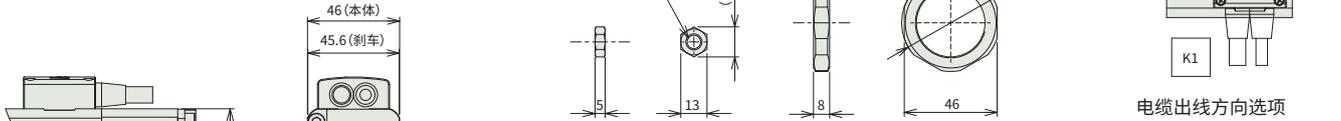
■无刹车

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。  
(注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至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, 敬请注意。  
(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。

ST:行程  
M.E.:机械末端  
S.E.:行程末端

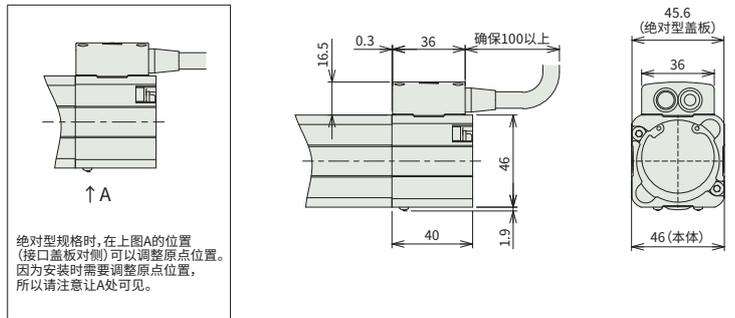


■带刹车



■绝对型规格

(注) 带刹车时的尺寸也相同。



■各行程尺寸

行程	50	75
L	108	133

■各行程质量

质量 (kg)	行程		
	50	75	
	无刹车 (增量型规格)	1	1.1
	无刹车 (绝对型规格)	1.1	1.2
	带刹车 (增量型规格)	1.21	1.36
	带刹车 (绝对型规格)	1.22	1.32

适用控制器

本厂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	
							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) 本机型的增量型不能连接SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-RA/SA使用, 也不能作为XSEL-P/Q型的第5轴、第6轴使用。  
(注) 绝对型驱动轴不能连接RCON-SC。

# RCS2-RP5N

小型 马达直联 本体宽 50mm 200V AC伺服马达 60W 滚珠丝杆

## 型号项目

**RCS2** - **RP5N** - **60** - **10** - **50** - **T2** - **无** - **选项**  
 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  
 T1 增量型  
 A 绝对型  
 60 AC伺服马达 60W  
 10 10mm  
 5 5mm  
 2.5 2.5mm  
 50 50mm  
 75 75mm  
 T2 SCON  
 MSON  
 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。



- 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旋转,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。
- 请不要在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载。
- 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。

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

### 编码器种类/行程阵容

行程 (mm)	编码器种类	
	增量型	绝对型
50	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
75	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

### 选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
CE对应规格	CE	3-561
接口电缆左侧出线	K1	3-570
接口电缆前侧出线	K2	3-570
接口电缆右侧出线	K3	3-570

### 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"/>
	R01(1m)~R03(3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
柔性电缆	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	5	10	20
水平	最高速度 (mm/s)	380	250	125
	速度/加减速	0.3	0.3	0.2
	最大加减速 (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	0.2	0.2	0.2
推力	额定推力 (N)	89	178	356
	刹车规格	无励磁动作电磁刹车		
刹车	刹车保持力 (kgf)	1.5	3	6
	最小行程 (mm)	50	50	50
行程	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
底座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
行走寿命	5000km或5000万次往返
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振性、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>
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	增量型: 1600 pulse/rev 绝对型: 16384 pulse/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)
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

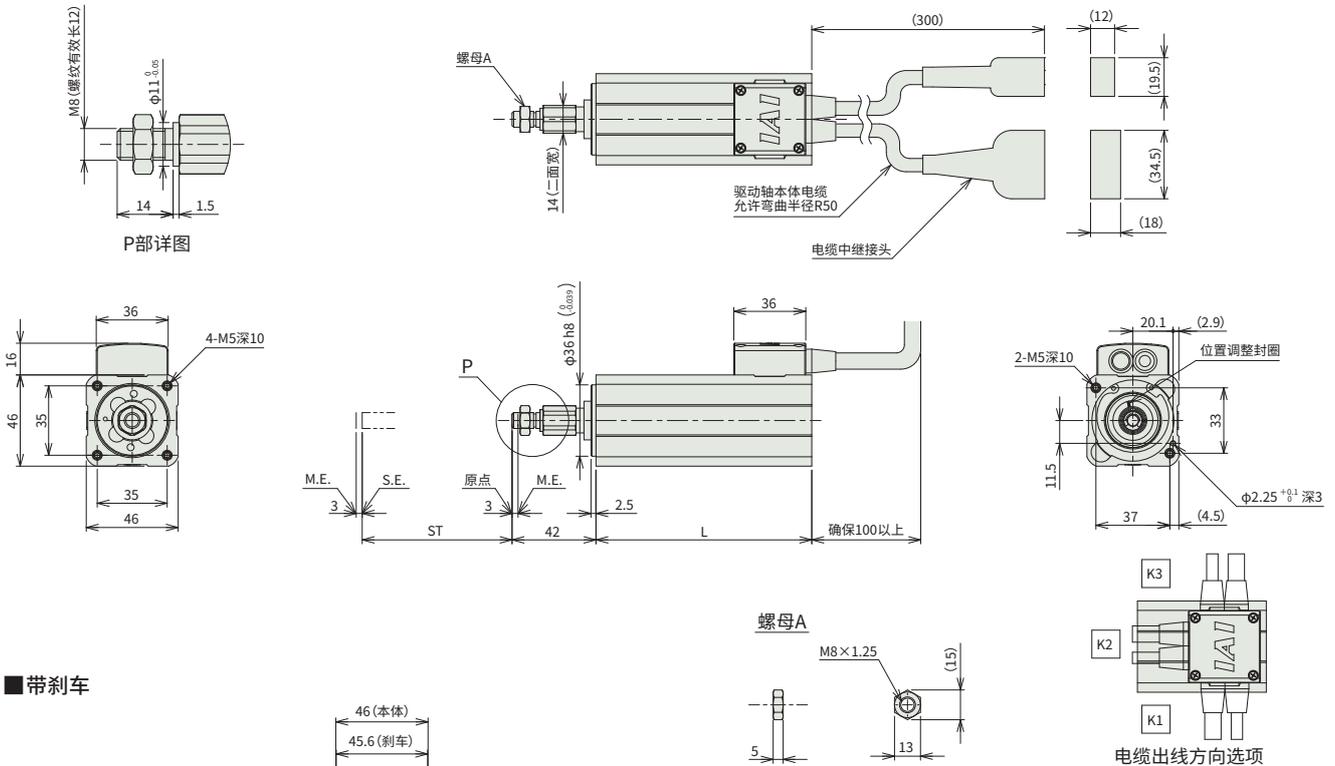


拉杆型  
平台型

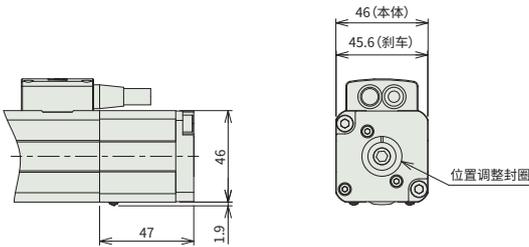
■无刹车

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。  
(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, 敬请注意。

ST:行程  
M.E.:机械末端  
S.E.:行程末端

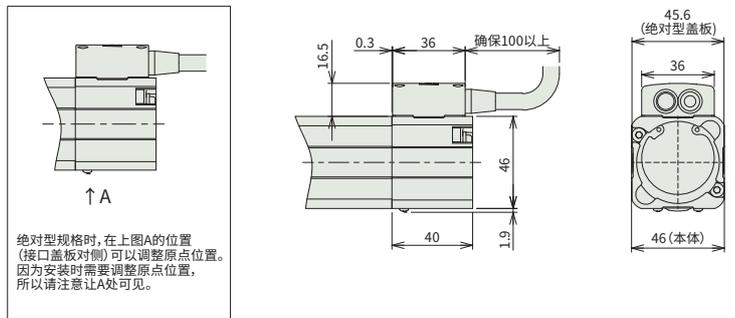


■带刹车



■绝对型规格

(注) 带刹车时的尺寸也相同。



■各行程尺寸

行程	50	75
L	108	133

■各行程质量

行程	50	75	
质量 (kg)	无刹车 (增量型规格)	0.85	1
	无刹车 (绝对型规格)	0.95	1.1
	带刹车 (增量型规格)	1.11	1.26
	带刹车 (绝对型规格)	1.07	1.22

■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
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) 本机型的增量型不能连接SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-RA/SA使用, 也不能作为XSEL-P/Q型的第5轴、第6轴使用。  
(注) 绝对型驱动轴不能连接RCON-SC。

# RCS2-GS5N

细小型

带单导轨

马达直联

本体宽  
**50mm**

200V  
AC伺服  
马达

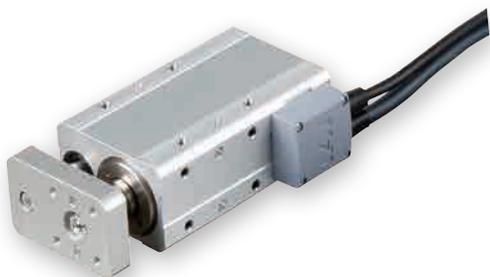
**60W**

滚珠  
丝杆

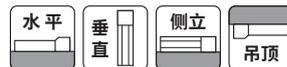
## 型号项目

**RCS2 - GS5N** - [ ] - **60** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
A		I 增量型 A 绝对型	60 AC伺服马达 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 无 P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 指定长度 R <input type="checkbox"/> 柔性电缆	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。不安装导轨时的末端形变量、行走寿命、向旋转方向施加的外力的允许值(允许旋转扭矩)请参考带导轨型资料(→1-292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。
- (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。
- (4) 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。

### 编码器种类/行程阵容

行程 (mm)	编码器种类	
	增量型	绝对型
50	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
75	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

### 选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	3-561
CE对应规格	CE	3-561
接口电缆左侧出线	K1	3-570
接口电缆前侧出线	K2	3-570
接口电缆右侧出线	K3	3-570

### 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"/>
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
柔性电缆	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
	速度/加减速	额定加减速 (G)	0.3	0.3	0.2
垂直	速度/加减速	最大加减速 (G)	0.3	0.3	0.2
	速度/加减速	额定加减速 (G)	0.2	0.2	0.2
推力	额定推力 (N)	89	178	356	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车			
行程	刹车保持力 (kgf)	1.5	3	6	
	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
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
行走寿命	5000km或5000万次往返
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振性、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>
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	增量型: 1600 pulse/rev 绝对型: 16384 pulse/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



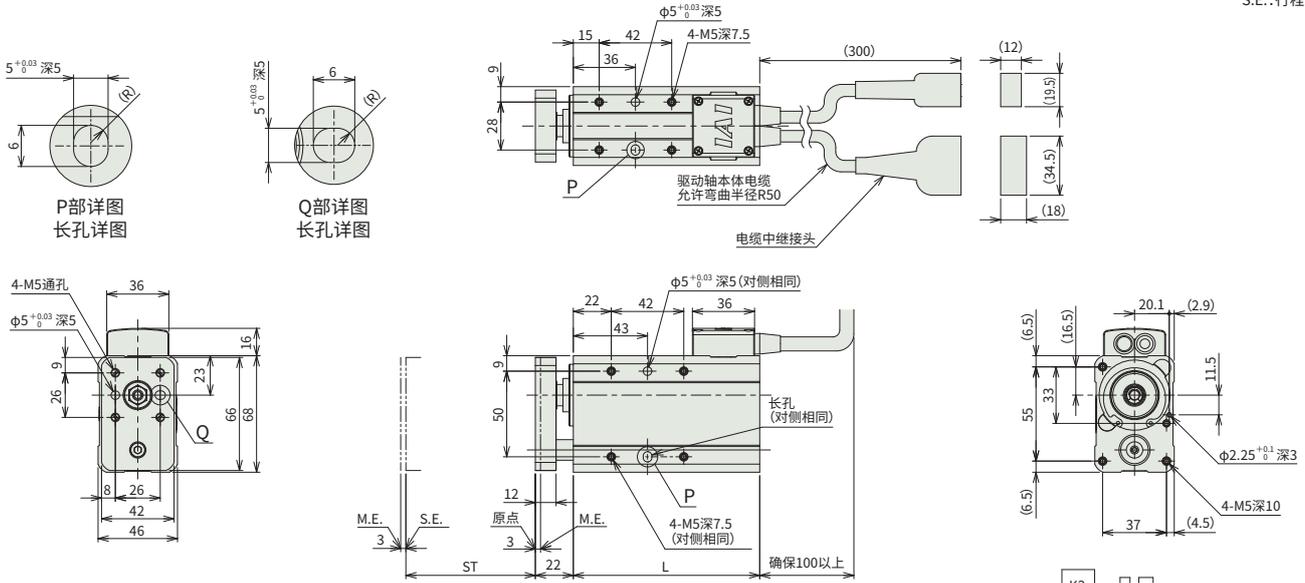
拉杆型

平台型

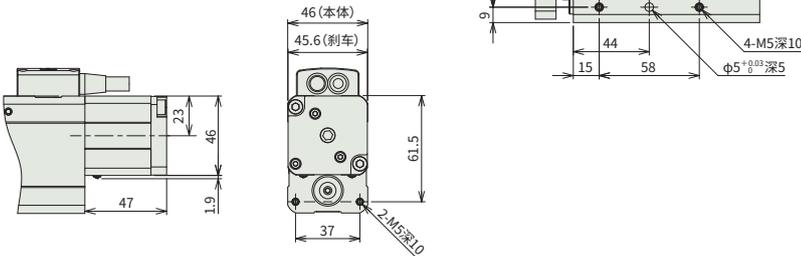
■无刹车

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。  
(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。

ST:行程  
M.E.:机械末端  
S.E.:行程末端



■带刹车



■各行程尺寸

行程	50	75
L	108	133

■各行程质量

行程	50	75	
质量 (kg)	无刹车 (增量型规格)	1.3	1.4
	无刹车 (绝对型规格)	1.4	1.5
	带刹车 (增量型规格)	1.56	1.66
	带刹车 (绝对型规格)	1.52	1.62

■适用控制器

本厂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
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)
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) 本机型的增量型不能连接SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-RA/SA使用, 也不能作为XSEL-P/Q型的第5轴、第6轴使用。  
(注) 绝对型驱动轴不能连接RCON-SC。

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

# RCS2-GD5N

细小型

带双导轨

马达直联

本体宽  
**50mm**

200V  
AC伺服  
马达

**60W**

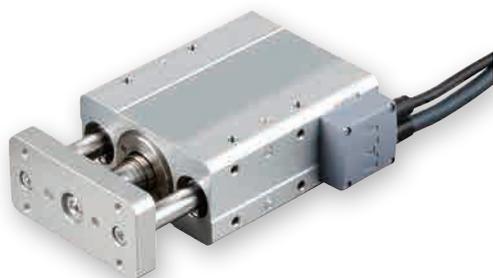
滚珠  
丝杆

## 型号项目

<b>RCS2</b>	<b>GD5N</b>		<b>60</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
		I 增量型 A 绝对型	60 AC伺服马达 60W	10 10mm 5 5mm 2.5 2.5mm	50 50mm 75 75mm	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。



- 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。不安装导轨时的末端形变量、行走寿命、向旋转方向施加的外力的允许值(允许旋转扭矩)请参考带导轨型资料(→1-291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。
  - 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。

### 编码器种类/行程阵容

行程 (mm)	编码器种类	
	增量型	绝对型
50	○	○
75	○	○

### 选项

名称	选项记号	参考页
刹车	<b>B</b>	3-561
CE对应规格	<b>CE</b>	3-561
接口电缆左侧出线	<b>K1</b>	3-570
接口电缆前侧出线(注1)	<b>K2</b>	3-570
接口电缆右侧出线	<b>K3</b>	3-570

(注1) 绝对型规格时无法选择。

### 电缆长

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

### 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
		最高速度 (mm/s)	380	250
	速度/加减速	额定加减速 (G)	0.3	0.3
垂直	负载质量	最大加减速 (G)	0.3	0.3
		最高速度 (mm/s)	1.5	3
	速度/加减速	最大加减速 (G)	330	250
推力	额定推力 (N)	0.2	0.2	0.2
刹车	刹车规格	89	178	356
	刹车保持力 (kgf)	无励磁动作电磁刹车		
行程	最小行程 (mm)	1.5	3	6
	最大行程 (mm)	50	50	50
	行程间距 (mm)	75	75	75
		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
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
行走寿命	5000km或5000万次往返
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振性、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>
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	增量型: 1600 pulse/rev 绝对型: 16384 pulse/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) <>内为垂直使用时的值。



# RCS2-SD5N

细小型

带双导轨

马达直联

本体宽  
**90mm**

200V  
AC伺服  
马达

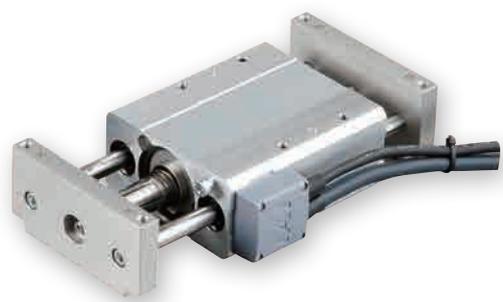
**60W**

滚珠  
丝杆

## 型号项目

**RCS2 - SD5N - 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□□ 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。不安装导轨时的末端形变量、行走寿命、向旋转方向施加的外力的允许值(允许旋转扭矩)请参考带导轨型资料(→1-291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。
  - 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。

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

### 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	3-561
接口电缆左侧出线	K1	3-570
接口电缆右侧出线	K3	3-570

### 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	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	
		最大加减速 (G)	0.3	0.3	0.2	
垂直	速度/加减速	负载质量 (注1)	最大负载质量 (kg)	1.5	3	6
		最高速度 (mm/s)	330	250	125	
推力	速度/加减速	额定加减速 (G)	0.2	0.2	0.2	
		最大加减速 (G)	0.2	0.2	0.2	
额定推力 (N)	89	178	356			
刹车	刹车规格	-	-	-		
	刹车保持力 (kgf)	-	-	-		
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1) 本体侧固定时的数值。

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
底座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
行走寿命	5000km或5000万次往返
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振性、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>
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	1600 pulse/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) < > 内为垂直使用时的值。

尺寸图

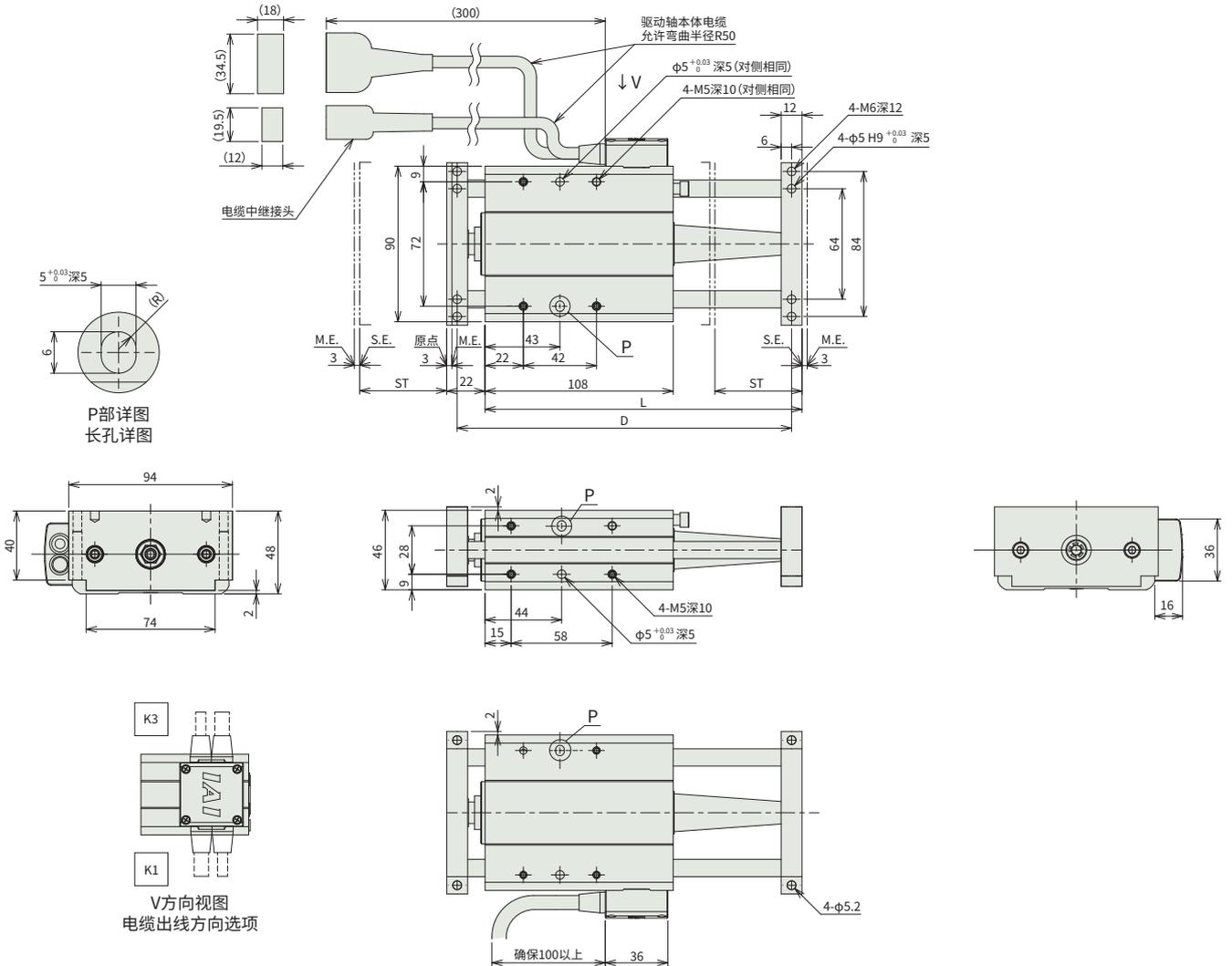
CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.com



拉杆型  
平台型

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。  
(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。

ST:行程  
M.E.:机械末端  
S.E.:行程末端



RCP6/  
RCP6S  
RCP2/3  
RCP4/5  
RCD  
RCA2  
RCA  
RCS4  
RCS2  
RCS3

各行程尺寸

行程	50	75
L	182	207
D	192	217

各行程质量

行程	50	75
质量 (kg)	1.9	1.94

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	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。

# RCS2-RA5C

免电池  
绝对型

马达  
直联

本体宽  
**60**  
mm

200V  
AC伺服  
马达

**60**  
W

**100**  
W

## 型号项目

<b>RCS2</b>	<b>- RA5C</b>	<b>- WA</b>							
系列	类型	编码器种类 免电池绝对型	马达种类	行程	导程	适用控制器	电缆长	选项 请参考下述选项	
		WA	60 AC伺服马达 60W 100 AC伺服马达 100W	50 ? 300 50mm ? 300mm (每50mm间距设定)	16 16mm 8 8mm 4 4mm	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		



(注) CE为选项。



### 高加减速对应

(注) 60W全机型与100W导程4除外



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。请通过“行程与最高速度”,确认所需行程的最高速度。
- (2) 负载质量为标准规格加速度0.3G(导程4为0.2G)、高加减速规格为1G(导程4为0.2G)条件下动作时的值,即使降低加减速,最大负载质量值的上限也如“主要规格”所示。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速等)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。
- (4) 水平负载质量为使用外置导轨,拉杆没有受到除移动方向以外的负载时的数值。
- (5) 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。
- (6) 在结构上无法使用反原点规格,敬请注意。

### 编码器种类/行程阵容

行程 (mm)	马达功率	
	60W	100W
50	○	○
100	○	○
150	○	○
200	○	○
250	○	○
300	○	○

### 选项

名称	选项记号	参考页
接口电缆出线方向变更	<b>A2</b>	3-561
刹车	<b>B</b>	3-561
CE对应规格	<b>CE</b>	3-561
法兰	<b>FL</b>	3-563
脚部安装件	<b>FT</b>	3-566
涂敷指定润滑脂规格	<b>G1/G3/G4</b>	3-569
高加减速对应(注1)	<b>HA</b>	3-569

(注1) 60W全机型与100W导程4规格不支持高加减速规格。

### 电缆长

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

### 主要规格

项目	内容	内容						
		60W			100W			
马达	输出(W)							
导程	滚珠丝杆导程(mm)	16	8	4	16	8	4	
水平	负载质量	最大负载质量(kg)	12	25	50	15	30	60
	速度/加减速	最高速度(mm/s)	800	400	200	800	400	200
		额定加减速(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最大加减速(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
垂直	负载质量	最大负载质量(kg)	2	5	11.5	3.5	9	18
	速度/加减速	最高速度(mm/s)	800	400	200	800	400	200
		额定加减速(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最大加减速(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
推力	额定推力(N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车						
	刹车保持力(kgf)	2	5	11.5	3.5	9	18	
行程	最小行程(mm)	50	50	50	50	50	50	
	最大行程(mm)	300	300	300	300	300	300	
	行程间距(mm)	50	50	50	50	50	50	

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
拉杆	φ30mm 材质: 不锈钢
拉杆不旋转精度	±1.0度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP30
耐振性、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达
编码器种类	免电池绝对型
编码器脉冲数	16384 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

行程与最高速度

行程 \ 导程	50~250 (每50mm)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(单位为mm/s)

联机整定时的负载质量及加减速度

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

马达功率	导程	不同加减速度下的负载质量 (kg)																		最高速度 (mm/s)			
		0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	标准	整定后
水平	60	16	15.5	14.4	12	9	7	5.9	5	4.4	3.9	3.5	3.1	2.75	2.45	2.2	2					800	800
		8	32.5	30	25	20	15	12.2	10	7.5	5.5	4	3.2	2.5								400	400
		4	65	50	25	10	3															200	200
	100	16	19.5	18	15	11	8.6	7.1	6	5	4.4	4	3.6	3.2	2.9	2.7	2.5					800	800
		8	39	36	30	22	17	13.5	11	8.5	6.5	5	4	3								400	400
		4	78	60	30	15	5															200	200
垂直	60	16	2	2	2	1.5	1	0.7	0.5	0.3	0.15	0.1									800	800	
		8	5	5	5	3.5	2.5	1.9	1.5	1.1	0.8	0.5									400	400	
		4	11.5	11.5	6	4	3														200	200	
	100	16	3.5	3.5	3.5	2.4	1.75	1.3	1	0.8	0.65	0.5	0.35	0.25							800	800	
		8	9	9	9	6	4.5	3.5	2.5	2	1.5	1									400	400	
		4	18	18	10	7	5														200	200	

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.com



60W

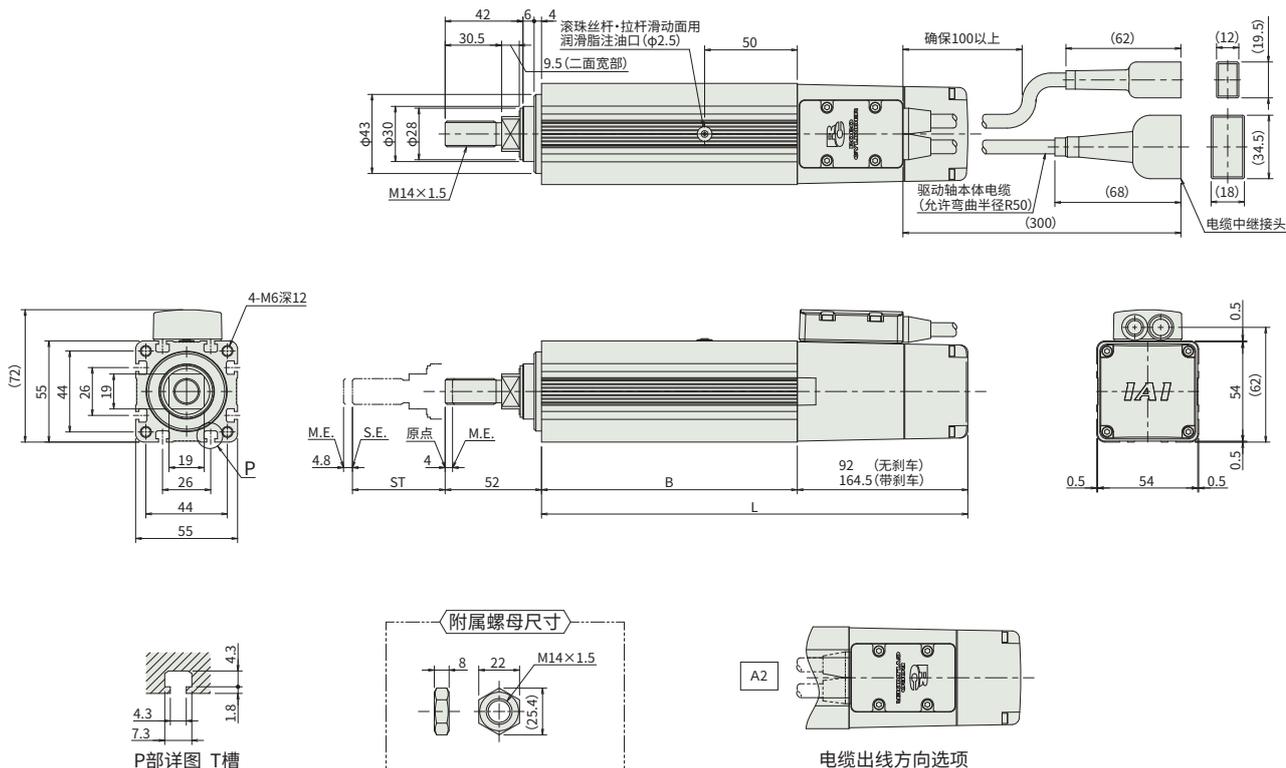
(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。

(注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至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, 敬请注意。

(注) 请不要在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载。如果在拉杆上施加直角方向或旋转方向的负载, 可能造成止旋结构的损坏。

ST:行程  
M.E.:机械末端  
S.E.:行程末端



RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

各行程尺寸

L	行程	50	100	150	200	250	300
	无刹车	230	280	330	380	430	480
带刹车	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5	
B		138	188	238	288	338	388

各行程质量

质量 (kg)	行程	50	100	150	200	250	300
	无刹车	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4
带刹车	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7	



拉杆型

平台型

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

**RCS2**

RCS3

# RCS2-SRA7BD

马达  
直联

本体宽  
**80**  
mm

**200v**  
AC伺服  
马达

**60**  
W

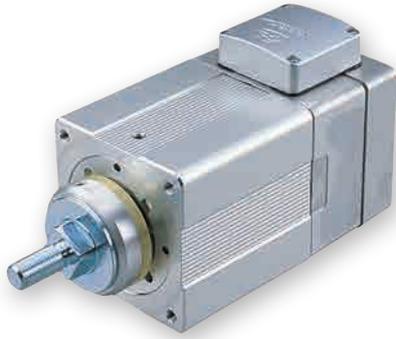
**100**  
W

**150**  
W

## 型号项目

RCS2 - SRA7BD - I

系列	类型	编码器种类 I 增量型	马达种类 60 AC伺服马达 60W 100 AC伺服马达 100W 150 AC伺服马达 150W	导程 16 16mm 8 8mm 4 4mm	行程 50 } 50mm 300 } 300mm (每50mm间距设定)	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
----	----	-------------------	--	---------------------------------	---	---	--	---------------



RoHS

水平

垂直

侧立

吊项



- (1) 额定加速度动作时, 额定加速时的负载质量为最大负载质量。
- (2) 最大加速度动作时, 最大加速时的负载质量为最大负载质量。
- (3) 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。
- (4) 当行程较长时, 标准型的拉杆末端可能会产生振动。如果振动影响到使用性, 请使用带导轨机型, 或者由用户自行追加辅助导轨。
- (5) 水平负载质量是使用了外置导轨后的数值。
- (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。
- (7) 在结构上无法使用反原点规格, 敬请注意。

## 行程阵容

行程 (mm)	马达功率		
	60W	100W	150W
50	○	○	○
100	○	○	○
150	○	○	○
200	○	○	○
250	○	○	○
300	○	○	○

## 选项

名称	选项记号	参考页
接口电缆出线方向变更	A1~A3	3-561
刹车	B	3-561
法兰	FL	3-563
脚部安装件	FT	3-566
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	3-569
拉杆末端加长规格	RE	3-576

## 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	输出(W)	内容											
		60W			100W			150W					
马达	滚珠丝杆导程(mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4			
水平	负载质量	5	10	20	10	22	40	15	35	55			
	速度/加减速	800	400	200	800	400	200	800	400	200			
	速度	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1			
垂直	负载质量	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2			
	速度/加减速	2	5	10	3.5	9	19.5	6.5	14.5	22.5			
	速度	800	400	200	800	400	200	800	400	200			
推力	额定加减速(G)	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1			
	最大加减速(G)	0.35	0.25	0.15	0.4	0.3	0.2	0.4	0.3	0.2			
刹车	额定推力(N)	63.4	126.8	253.7	103.5	207.0	413.9	156.9	313.8	627.5			
	刹车规格	无励磁动作电磁刹车											
行程	刹车保持力(kgf)	2	5	10	3.5	9	19.5	6.5	14.5	22.5			
	最小行程(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50			
	最大行程(mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300			
	行程间距(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50			

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
拉杆	φ35mm 材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP30
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
编码器脉冲数	3072 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

行程与最高速度

行程	50~300 (每50mm)
16	800
8	400
4	200

(单位为mm/s)

尺寸图

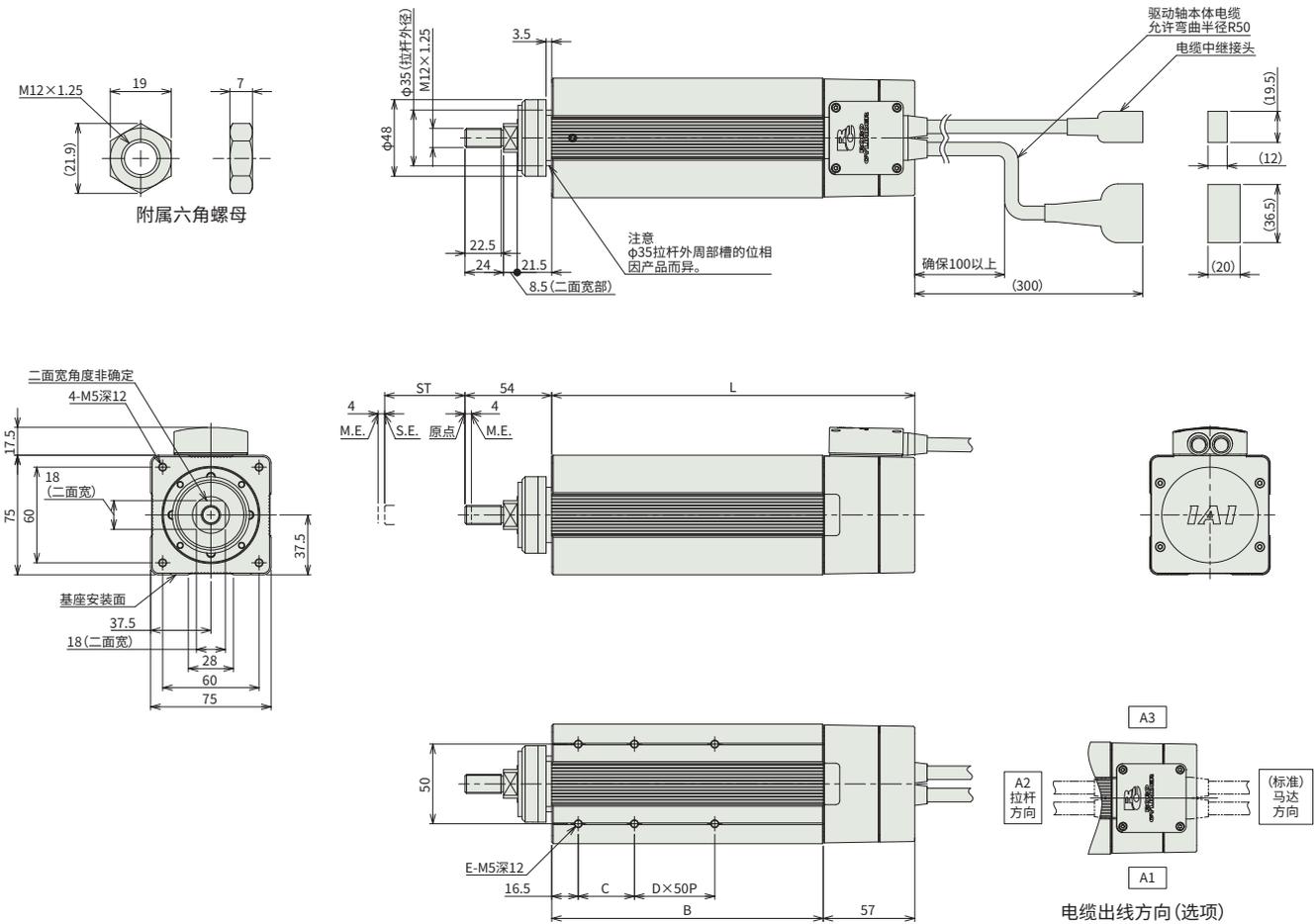
CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.com

二维  
CAD

标准规格

- (注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。
- (注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至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, 敬请注意。
- (注) 请不要在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载。如果在拉杆上施加直角方向或旋转方向的负载, 可能造成止旋结构的损坏。
- (注) 拉杆动作时, 由于构造的原因空气能从本体侧面的狭缝进入驱动轴本体内部。如果在多粉尘的环境下使用, 粉尘就有可能从狭缝中吸入到本体内部, 所以请勿在粉尘多的环境下使用。

ST:行程  
M.E.:机械末端  
S.E.:行程末端



各行程尺寸

行程		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
	60W	69	119	169	219	269	319
B	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
	C	25	35	35	35	35	35
D	0	0	1	2	3	4	
E	4	4	6	8	10	12	

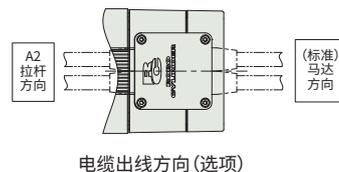
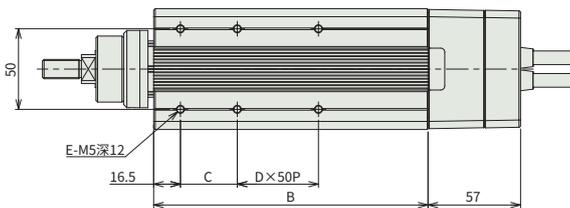
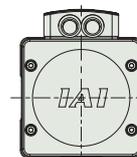
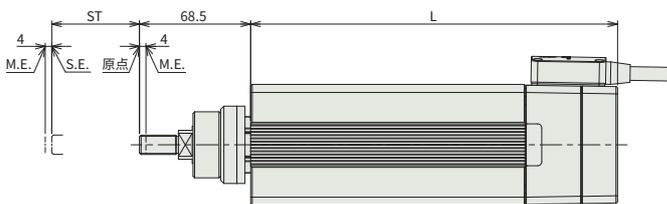
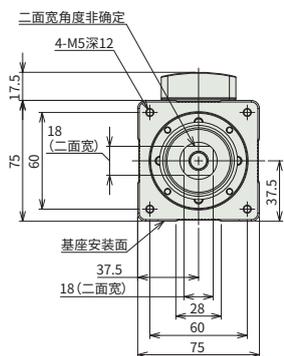
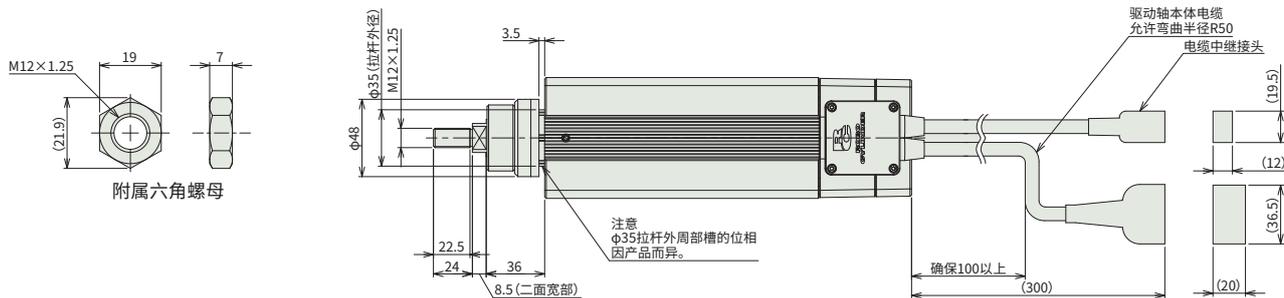
各行程质量

行程		50	100	150	200	250	300
质量 (kg)	无刹车(60W)	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
	无刹车(100W)	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
	无刹车(150W)	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6
	带刹车(60W)	2.7	3.2	3.8	4.4	4.9	5.5
	带刹车(100W)	2.9	3.4	4	4.5	5.1	5.7
	带刹车(150W)	3.2	3.6	4.2	4.7	5.3	5.9

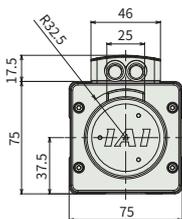
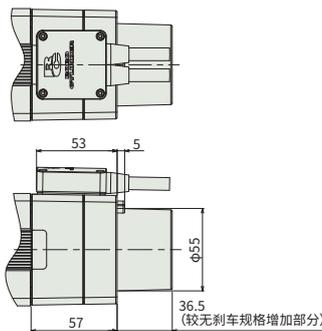
## ■拉杆末端加长规格

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。  
 (注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至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, 敬请注意。  
 (注) 请不要在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载。如果在拉杆上施加直角方向或旋转方向的负载, 可能造成止旋结构的损坏。  
 (注) 为防止因前进、后退作业引起的中断, 本体侧面上开有狭缝。可能会有粉尘通过此处进入本体内部, 在粉尘较多的环境下使用时敬请注意。

ST:行程  
 M.E.:机械末端  
 S.E.:行程末端



## ■带刹车



## ■各行程尺寸

行程		50	100	150	200	250	300
L	60W	126	176	226	276	326	376
	100W	133	176	226	276	326	376
	150W	145	176	226	276	326	376
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

## ■各行程质量

行程		50	100	150	200	250	300
质量 (kg)	无刹车 (60W)	2.4	2.9	3.5	4.1	4.6	5.2
	无刹车 (100W)	2.6	3.1	3.7	4.2	4.8	5.4
	无刹车 (150W)	2.9	3.3	3.9	4.4	5	5.6
	带刹车 (60W)	2.7	3.2	3.8	4.4	4.9	5.5
	带刹车 (100W)	2.9	3.4	4	4.5	5.1	5.7
	带刹车 (150W)	3.2	3.6	4.2	4.7	5.3	5.9

## ■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AC 100V/200V	-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	-	-	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	单相AC 100V/200V	●	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	-	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。

拉杆型

平台型

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

**RCS2**

RCS3

# RCS2-RA5R

免电池  
绝对型

马达  
折返

本体宽  
**60**  
mm

200v  
AC伺服  
马达

**60**  
W

## ■ 型号项目

<b>RCS2</b>	<b>- RA5R</b>	<b>- WA</b>	<b>- 60</b>					
系列	类型	编码器种类 免电池绝对型	马达种类 60W AC伺服马达	导程 16 16mm 8 8mm 4 4mm	行程 50 } 300 } 50mm } 300mm } (每50mm间距设定)	适用控制器 T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA 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

- (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。请通过“行程与最高速度”,确认所需行程的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度0.3G(导程4为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。
- (4) 水平负载质量为使用外置导轨,拉杆没有受到除移动方向以外的负载时的数值。
- (5) 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。
- (6) 在结构上无法使用反原点规格,敬请注意。

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

### 编码器种类/行程阵容

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

### 选项

名称	选项记号	参考页
接口电缆出线方向变更	<b>A2</b>	3-561
刹车	<b>B</b>	3-561
CE对应规格	<b>CE</b>	3-561
法兰	<b>FL</b>	3-563
脚部安装件	<b>FT</b>	3-566
涂敷指定润滑脂规格	<b>G1/G3/G4</b>	3-569
马达左折返规格(注1)	<b>ML</b>	3-570
马达右折返规格(注1)	<b>MR</b>	3-570

(注1) 型号项目的选项栏中必须择一记入型号。

### 电缆长

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

### 主要规格

项目	内容		
马达	输出(W)	60W	
导程	滚珠丝杆导程(mm)	16	8 4
水平	负载质量	12	25 50
	速度/加减速	800	400 200
	额定加减速(G)	0.3	0.3 0.2
	最大加减速(G)	0.3	0.3 0.2
垂直	负载质量	2	5 11.5
	速度/加减速	800	400 200
	额定加减速(G)	0.3	0.3 0.2
	最大加减速(G)	0.3	0.3 0.2
推力	额定推力(N)	63.8	127.5 255.1
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车	
	刹车保持力(kgf)	2	5 11.5
行程	最小行程(mm)	50	50 50
	最大行程(mm)	300	300 300
	行程间距(mm)	50	50 50

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
拉杆	φ30mm 材质: 不锈钢
拉杆不旋转精度	±0.7度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP30
耐振性、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达
编码器种类	免电池绝对型
编码器脉冲数	16384 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

### 行程与最高速度

导程	行程 50~250 (每50mm)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(单位为mm/s)

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.com

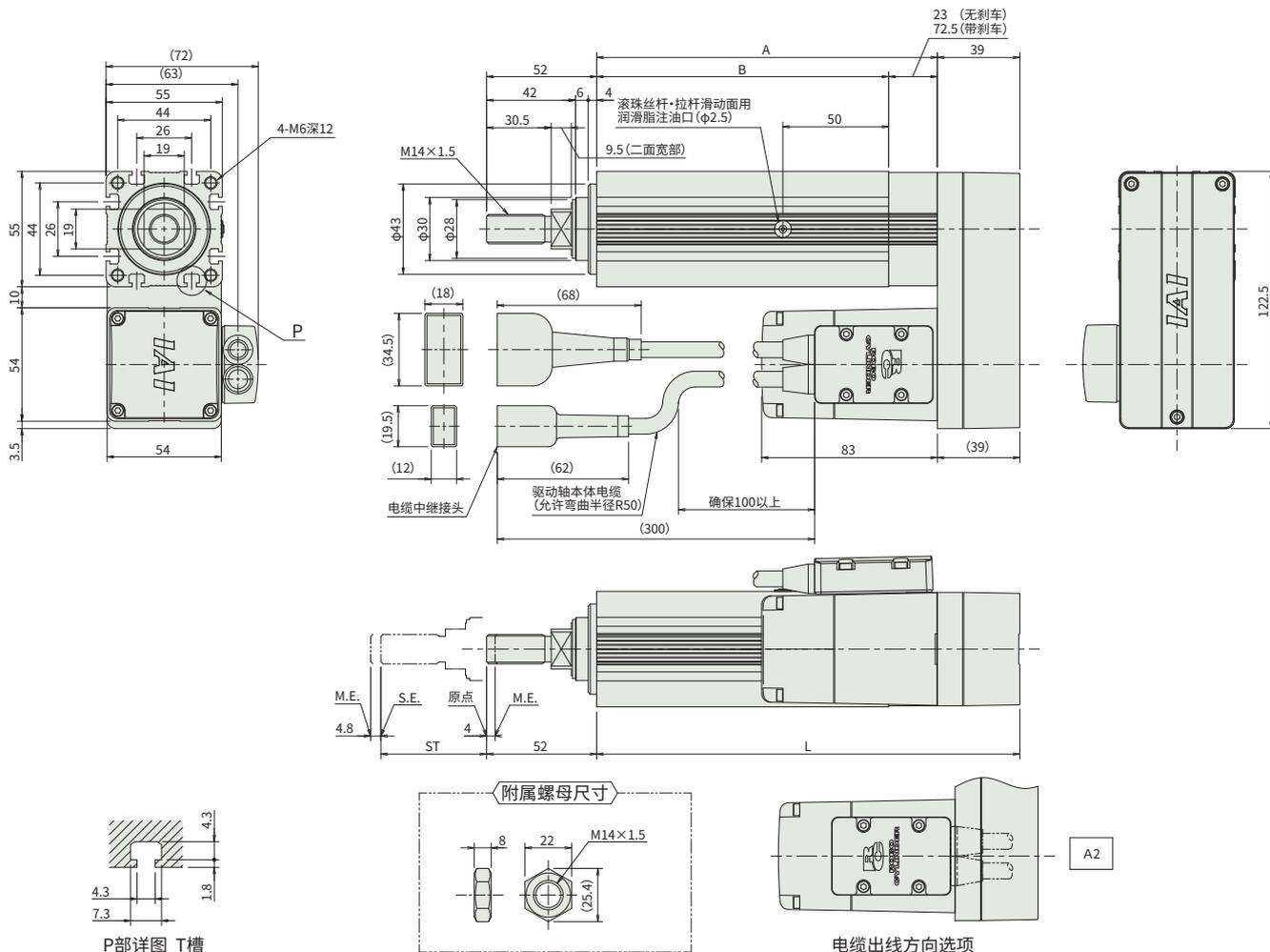
二维  
CAD

拉杆型

平台型

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。  
(注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至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, 敬请注意。  
(注) 请不要在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载。如果在拉杆上施加直角方向或旋转方向的负载, 可能造成止旋结构的损坏。

ST:行程  
M.E.:机械末端  
S.E.:行程末端



RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

■各行程尺寸

行程		50	100	150	200	250	300
L	无刹车	200	250	300	350	400	450
	带刹车	249.5	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5
A	无刹车	161	211	261	311	361	411
	带刹车	210.5	260.5	310.5	360.5	410.5	460.5
B		138	188	238	288	338	388

■各行程质量

行程		50	100	150	200	250	300
质量 (kg)	无刹车	2.3	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8
	带刹车	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1

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	-	-	●	●	-	●	-	-	-	●	-	-	20000	7-271		
XSEL-RA/SA		8	三相AC200V	-	-	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	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。

# RCS2-RGS5C

带单  
导轨

马达  
直联

本体宽  
60  
mm

200V  
AC伺服  
马达

60  
W

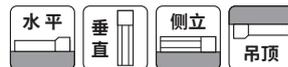
100  
W

## 型号项目

RCS2 - RGS5C - WA									
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 100 AC伺服马达 100W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 ? 50mm ? 300mm (每50mm间距设定)	T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA T4 RCON RSEL	N 无 P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 指定长度 R <input type="checkbox"/> 柔性电缆	请参考下述选项	



(注) CE为选项。



## 高加减速对应

(注) 60W全机型与100W导程4除外



- 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请通过“行程与最高速度”,确认所需行程的最高速度。
- 负载质量为标准规格加速度0.3G(导程4为0.2G)、高加减速对应为1G(导程4除外)条件下动作时的值,即使降低加减速,最大负载质量值的上限也如“主要规格”所示。
- 根据动作条件(负载质量、加减速等)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。
- 水平负载质量为使用外置导轨,拉杆没有受到除移动方向以外的负载时的数值。附带的导轨下可使用的质量请参考1-295页的技术资料。
- 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。
- 在结构上无法使用反原点规格,敬请注意。

- RCP6/  
RCP6S
- RCP2/3  
RCP4/5
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS4
- RCS2
- RCS3

### 编码器种类/行程阵容

行程 (mm)	马达功率	
	60W	100W
50	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
100	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
150	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
200	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
250	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
300	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

### 选项

名称	选项记号	参考页
接口电缆出线方向变更	A2	3-561
刹车	B	3-561
CE对应规格	CE	3-561
脚部安装件	FT	3-566
导轨安装方向变更	GS2~GS4	3-569
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	3-569
高加减速对应(注1)	HA	3-569

(注1) 60W全机型与100W导程4规格不支持高加减速规格。

### 电缆长

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

### 主要规格

项目	内容	60W						100W					
		16	8	4	16	8	4	16	8	4	16	8	4
马达	输出(W)												
导程	滚珠丝杆导程(mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4	16	8	4
	负载质量	12	25	50	15	30	60	12	25	50	15	30	60
	最高速度(mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200	800	400	200
水平	速度/加减速	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	额定加减速(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	最大加减速(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
垂直	负载质量	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3
	最高速度(mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200	800	400	200
	速度/加减速	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
推力	额定加减速(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	最大加减速(G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
	额定推力(N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车											
	刹车保持力(kgf)	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3
行程	最小行程(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50
	最大行程(mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300
	行程间距(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50	50

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
拉杆	φ30mm 材质:不锈钢
拉杆不旋转精度	±0.1度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP30
耐振性、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达
编码器种类	免电池绝对型
编码器脉冲数	16384 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

行程与最高速度

行程 \ 导程	50~250 (每50mm)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(单位为mm/s)

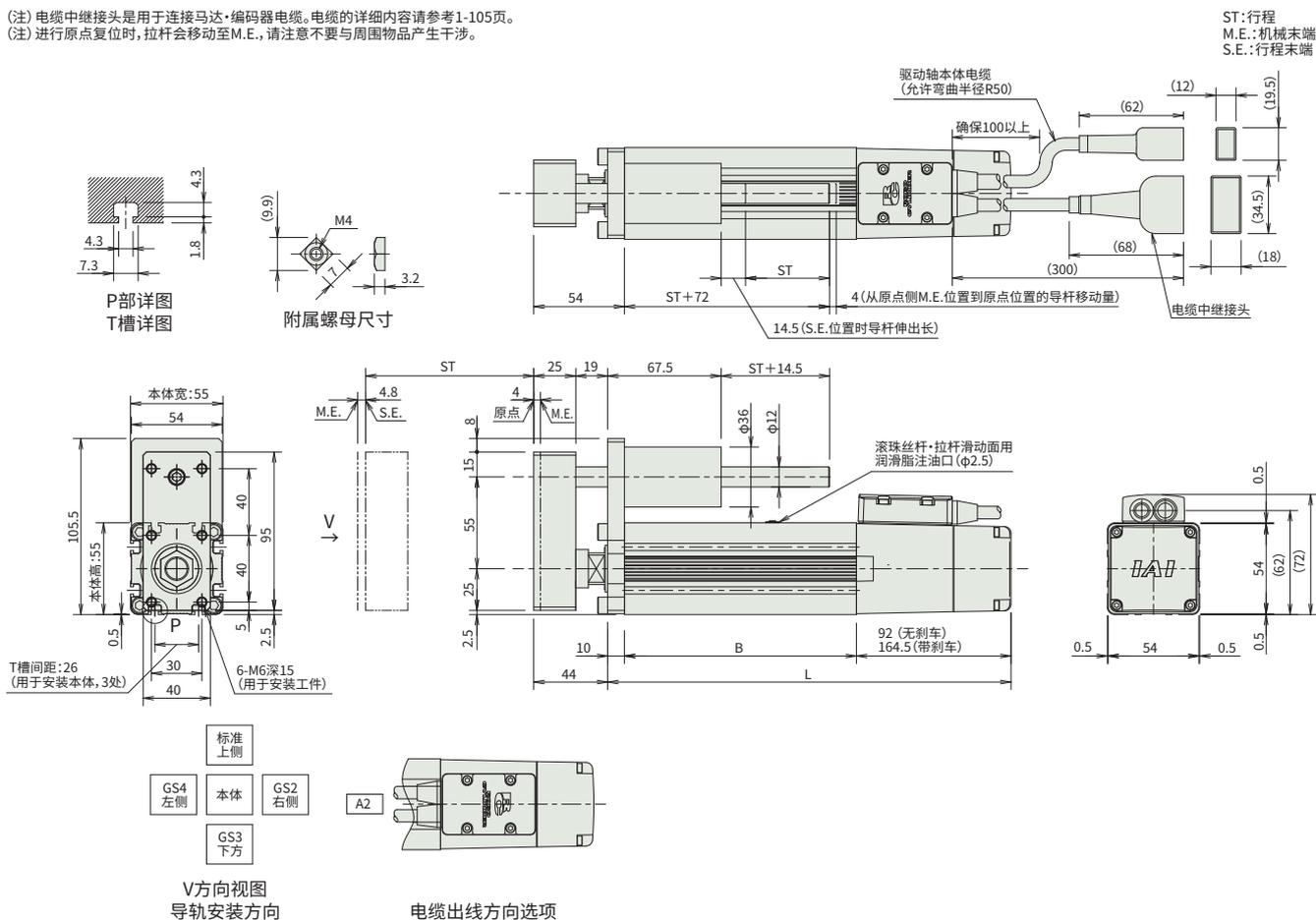
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.com



60W

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。  
(注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。



RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

各行程尺寸

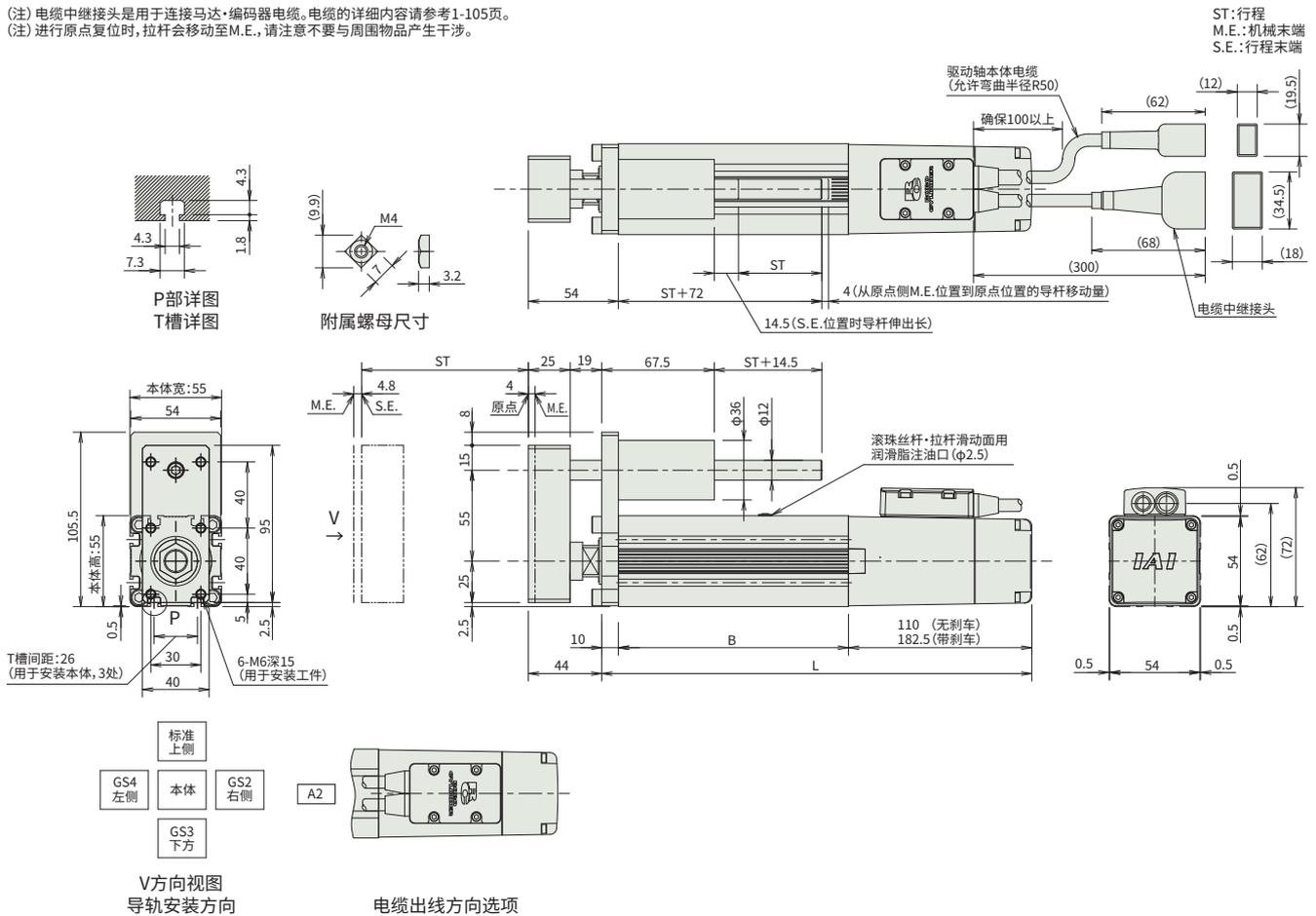
L	行程	50	100	150	200	250	300
	无刹车	240	290	340	390	440	490
	带刹车	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5
B		138	188	238	288	338	388

各行程质量

质量 (kg)	行程	50	100	150	200	250	300
	无刹车	2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3
	带刹车	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6

## ■100W

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。  
(注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。



## ■各行程尺寸

L	行程	50	100	150	200	250	300
	无刹车	258	308	358	408	458	508
带刹车	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	
B		138	188	238	288	338	388

## ■各行程质量

质量 (kg)	行程	50	100	150	200	250	300
	无刹车	2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3
带刹车	2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6	

## ■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 单相AC200V 三相AC200V	-	-	-	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	128	7-25
RSEL		8		-	-	●	●	●	●	-	-	-	●	●	●	-	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。

拉杆型

平台型

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

**RCS2**

RCS3

# RCS2-SRGS7BD

带单  
导轨

马达  
直联

本体宽  
**80**  
mm

**200v**  
AC伺服  
马达

**60**  
W

**100**  
W

**150**  
W

## 型号项目

**RCS2 - SRGS7BD - I**

系列	类型	编码器种类 增量型	马达种类	导程	行程	适用控制器	电缆长	选项
			60 AC伺服马达 60W 100 AC伺服马达 100W 150 AC伺服马达 150W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm ? ? 300 300mm (每50mm间距设定)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	N 无 P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 指定长度 R <input type="checkbox"/> 柔性电缆	请参考下述选项



(注) 上图为导轨上侧规格(标准)。

RoHS

水平

垂直

侧立

吊顶

- POINT  
选型  
注意

  - 额定加速度动作时, 额定加速时的负载质量为最大负载质量。
  - 最大加速度动作时, 最大加速时的负载质量为最大负载质量。
  - 根据动作条件(负载质量、加减速等)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。
  - 水平负载质量是使用了外置导轨后的数值。附带的导轨下可使用的质量请参考1-295页的技术资料。
  - 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。
  - 在结构上无法使用反原点规格, 敬请注意。

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

### 行程阵容

行程 (mm)	马达功率		
	60W	100W	150W
50	○	○	○
100	○	○	○
150	○	○	○
200	○	○	○
250	○	○	○
300	○	○	○

### 选项

名称	选项记号	参考页
接口电缆出线方向变更	A1~A3	3-561
刹车	B	3-561
脚部安装件	FT	3-566
导轨安装方向变更	GS2~GS4	3-569
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	3-569
拉杆末端加长规格	RE	3-576

### 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	输出(W)	内容											
		60W			100W			150W					
马达	滚珠丝杆导程(mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4			
水平	负载质量	5	10	20	10	22	40	15	35	55			
	速度/加减速	800	400	200	800	400	200	800	400	200			
	最大加减速(G)	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1			
垂直	负载质量	1.5	4.5	9.5	3	8.5	19	6	14	22			
	速度/加减速	800	400	200	800	400	200	800	400	200			
	最大加减速(G)	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1			
推力	额定推力(N)	63.4	126.8	253.7	103.5	207.0	413.9	156.9	313.8	627.5			
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车											
	刹车保持力(kgf)	1.5	4.5	9.5	3	8.5	19	6	14	22			
行程	最小行程(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50			
	最大行程(mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300			
	行程间距(mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50			

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
拉杆	φ35mm 材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	±0.1度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP30
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
编码器脉冲数	3072 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

行程与最高速度

行程	50~300 (每50mm)
16	800
8	400
4	200

(单位为mm/s)

尺寸图

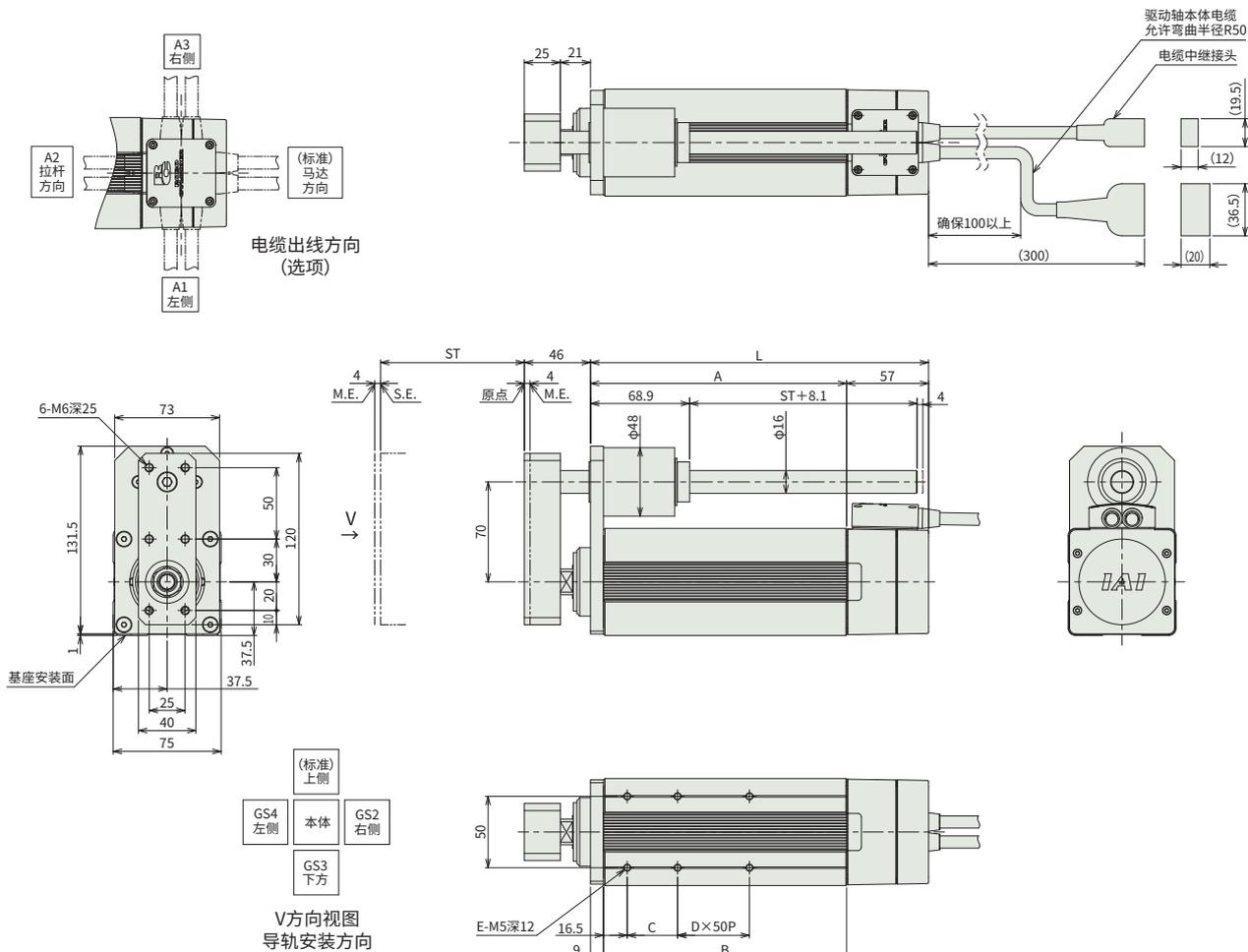
CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.com

二维  
CAD

标准规格

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。  
(注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。  
(注) 拉杆动作时, 由于构造的原因空气能从本体侧面的狭缝进入驱动轴本体内部。如果在多粉尘的环境下使用, 粉尘就有可能从狭缝中吸入到本体内部, 所以请勿在粉尘多的环境下使用。

ST:行程  
M.E.:机械末端  
S.E.:行程末端



各行程尺寸

行程		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

各行程质量

行程		50	100	150	200	250	300
质量 (kg)	无刹车 (60W)	3.5	4.1	4.8	5.4	6.1	6.7
	无刹车 (100W)	3.7	4.3	4.9	5.6	6.2	6.9
	无刹车 (150W)	4.0	4.5	5.1	5.8	6.4	7.1
	带刹车 (60W)	3.8	4.4	5.1	5.7	6.4	7.0
	带刹车 (100W)	4.0	4.6	5.2	5.9	6.5	7.2
	带刹车 (150W)	4.3	4.8	5.4	6.1	6.7	7.4

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3



拉杆型

平台型

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

**RCS2**

RCS3

# RCS2-RGD5C

带双导轨 马达直联 本体宽 60mm 200V AC伺服马达 60W 100W

## 型号项目

**RCS2 - RGD5C - WA**

系列	类型	编码器种类 WA 免电池绝对型	马达种类 60 AC伺服马达 60W 100 AC伺服马达 100W	导轨 16 16mm 8 8mm 4 4mm	行程 50 50mm 300 300mm (每50mm间距设定)	适用控制器 T2 SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA 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。



### 高加减速对应

(注) 60W全机型与100W导轨4除外



- 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请通过“行程与最高速度”,确认所需行程的最高速度。
- 负载质量为标准规格加速度0.3G(导轨4为0.2G)、高加减速对应为1G(导轨4除外)条件下动作时的值,即使降低加减速,最大负载质量值的上限也如“主要规格”所示。
- 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。详细内容请参考1-288页。
- 水平负载质量为使用外置导轨,拉杆没有受到除移动方向以外的负载时的数值。附带的导轨下可使用的质量请参考1-295页的技术资料。
- 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。
- 在结构上无法使用反原点规格,敬请注意。

### 编码器种类/行程阵容

行程 (mm)	马达功率	
	60W	100W
50	○	○
100	○	○
150	○	○
200	○	○
250	○	○
300	○	○

### 选项

名称	选项记号	参考页
接口电缆出线方向变更	A2	3-561
刹车	B	3-561
CE对应规格	CE	3-561
脚部安装件	FT	3-566
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	3-569
高加减速对应(注1)	HA	3-569

(注1) 60W全机型与100W导轨4规格不支持高加减速规格。

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

### 主要规格

项目	输出 (W)	内容						
		60W			100W			
马达	输出 (W)							
导轨	滚珠丝杆导程 (mm)	16	8	4	16	8	4	
水平	负载质量	最大负载质量 (kg)	12	25	50	15	30	60
		最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200
	速度/加减速	额定加减速 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最大加减速 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
垂直	负载质量	最大负载质量 (kg)	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3
		最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200
	速度/加减速	额定加减速 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
		最大加减速 (G)	0.3	0.3	0.2	0.3	0.3	0.2
推力	额定推力 (N)	63.8	127.5	255.1	105.8	212.7	424.3	
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车						
	刹车保持力 (kgf)	1.3	4.3	10.8	2.8	8.3	17.3	
行程	最小行程 (mm)	50	50	50	50	50	50	
	最大行程 (mm)	300	300	300	300	300	300	
	行程间距 (mm)	50	50	50	50	50	50	

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
拉杆	φ30mm 材质: 不锈钢
拉杆不旋转精度	±0.08度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP30
耐振性、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达
编码器种类	免电池绝对型
编码器脉冲数	16384 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

行程与最高速度

行程 / 导程	50~250 (每50mm)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(单位为mm/s)

尺寸图

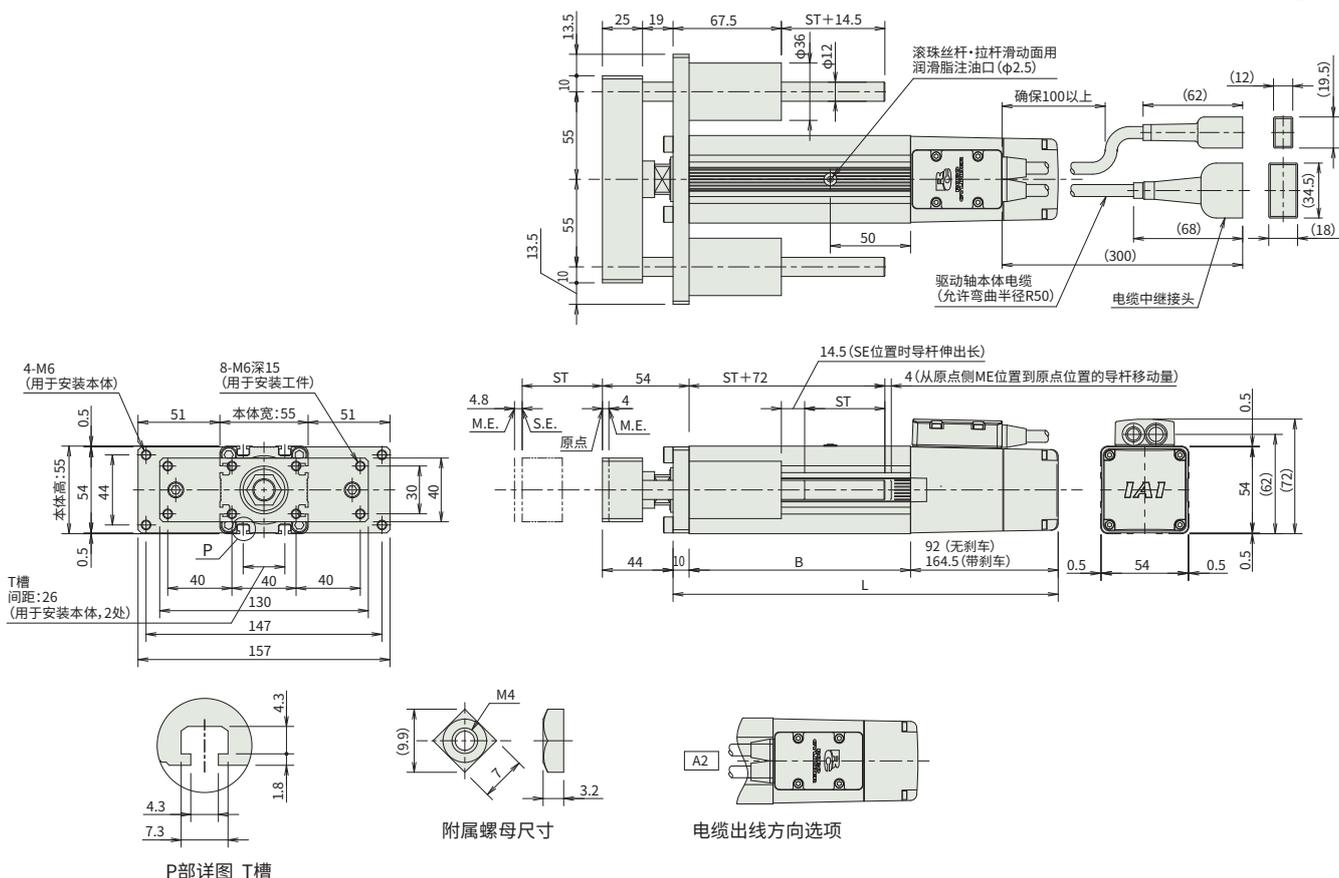
CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.com



60W

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。  
(注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。

ST:行程  
M.E.:机械末端  
S.E.:行程末端



- RCP6/  
RCP6S
- RCP2/3  
RCP4/5
- RCD
- RCA2
- RCA
- RCS4
- RCS2**
- RCS3

各行程尺寸

L	行程	50	100	150	200	250	300
	无刹车	240	290	340	390	440	490
带刹车	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	
B		138	188	238	288	338	388

各行程质量

质量 (kg)	行程	50	100	150	200	250	300
	无刹车	2.7	3	3.4	3.8	4.2	5.5
带刹车	3	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8	



拉杆型

平台型

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

**RCS2**

RCS3

# RCS2-SRGD7BD

带双  
导轨

马达  
直联

本体宽  
**80**  
mm

**200v**  
AC伺服  
马达

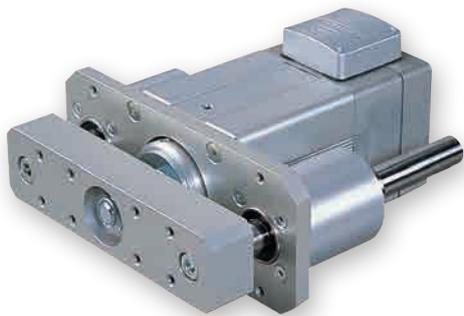
**60**  
W

**100**  
W

**150**  
W

## 型号项目

RCS2	- SRGD7BD	- I							
系列	类型	编码器种类 增量型	马达种类	导程	行程	适用控制器	电缆长	选项	
			60 AC伺服马达 60W 100 AC伺服马达 100W 150 AC伺服马达 150W	16 16mm 8 8mm 4 4mm	50 50mm 300 300mm (每50mm间距设定)	T2 SCON SSEL XSEL-P/Q T4 RCON RSEL	N 无 P 1m S 3m M 5m X <input type="checkbox"/> 指定长度 R <input type="checkbox"/> 柔性电缆	请参考下述选项	



RoHS

水平

垂直

侧立

吊顶



- (1) 额定加速度动作时, 额定加速时的负载质量为最大负载质量。
- (2) 最大加速度动作时, 最大加速时的负载质量为最大负载质量。
- (3) 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。详细内容请参考1-288页。
- (4) 水平负载质量为使用外置导轨, 拉杆没有受到除移动方向以外的负载时的数值。附带的导轨下可使用的质量请参考1-295页的技术资料。
- (5) 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。
- (6) 在结构上无法使用反原点规格, 敬请注意。

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

### 行程阵容

行程 (mm)	马达功率		
	60W	100W	150W
50	○	○	○
100	○	○	○
150	○	○	○
200	○	○	○
250	○	○	○
300	○	○	○

### 选项

名称	选项记号	参考页
接口电缆出线方向变更	A1~A3	3-561
刹车	B	3-561
脚部安装件	FT	3-566
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	3-569
拉杆末端加长规格	RE	3-576

### 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	内容											
		60W			100W			150W					
马达	输出 (W)												
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	16	8	4	16	8	4	16	8	4			
水平	负载质量	5	10	20	10	22	40	15	35	55			
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200			
	速度/加减速度	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1			
垂直	负载质量	1	4	9	2.5	8	18.5	5.5	13.5	21.5			
	最高速度 (mm/s)	800	400	200	800	400	200	800	400	200			
	速度/加减速度	0.25	0.15	0.05	0.3	0.2	0.1	0.3	0.2	0.1			
推力	额定推力 (N)	63.4	126.8	253.7	103.5	207.0	413.9	156.9	313.8	627.5			
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车											
	刹车保持力 (kgf)	1	4	9	2.5	8	18.5	5.5	13.5	21.5			
行程	最小行程 (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50			
	最大行程 (mm)	300	300	300	300	300	300	300	300	300			
	行程间距 (mm)	50	50	50	50	50	50	50	50	50			

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
拉杆	φ35mm 材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	±0.08度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
防护等级	IP30
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
编码器脉冲数	3072 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中

行程与最高速度

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

(单位为mm/s)

尺寸图

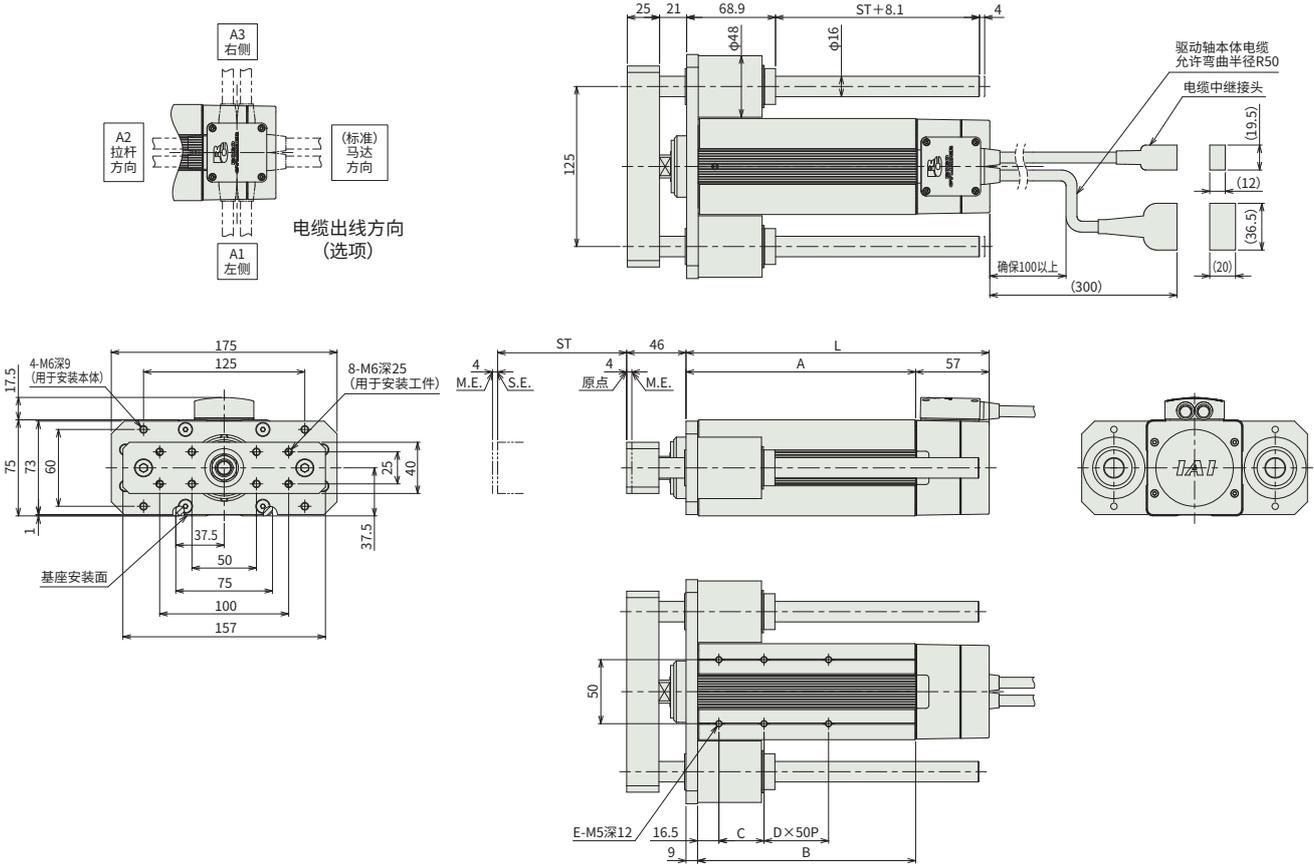
CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.com

二维  
CAD

标准规格

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。  
(注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。  
(注) 拉杆动作时, 由于构造的原因空气能从本体侧面的狭缝进入驱动轴本体内部。如果在多粉尘的环境下使用, 粉尘就有可能从狭缝中吸入到本体内部, 所以请勿在粉尘多的环境下使用。

ST:行程  
M.E.:机械末端  
S.E.:行程末端



各行程尺寸

行程		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
A	60W	78	128	178	228	278	328
	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

各行程质量

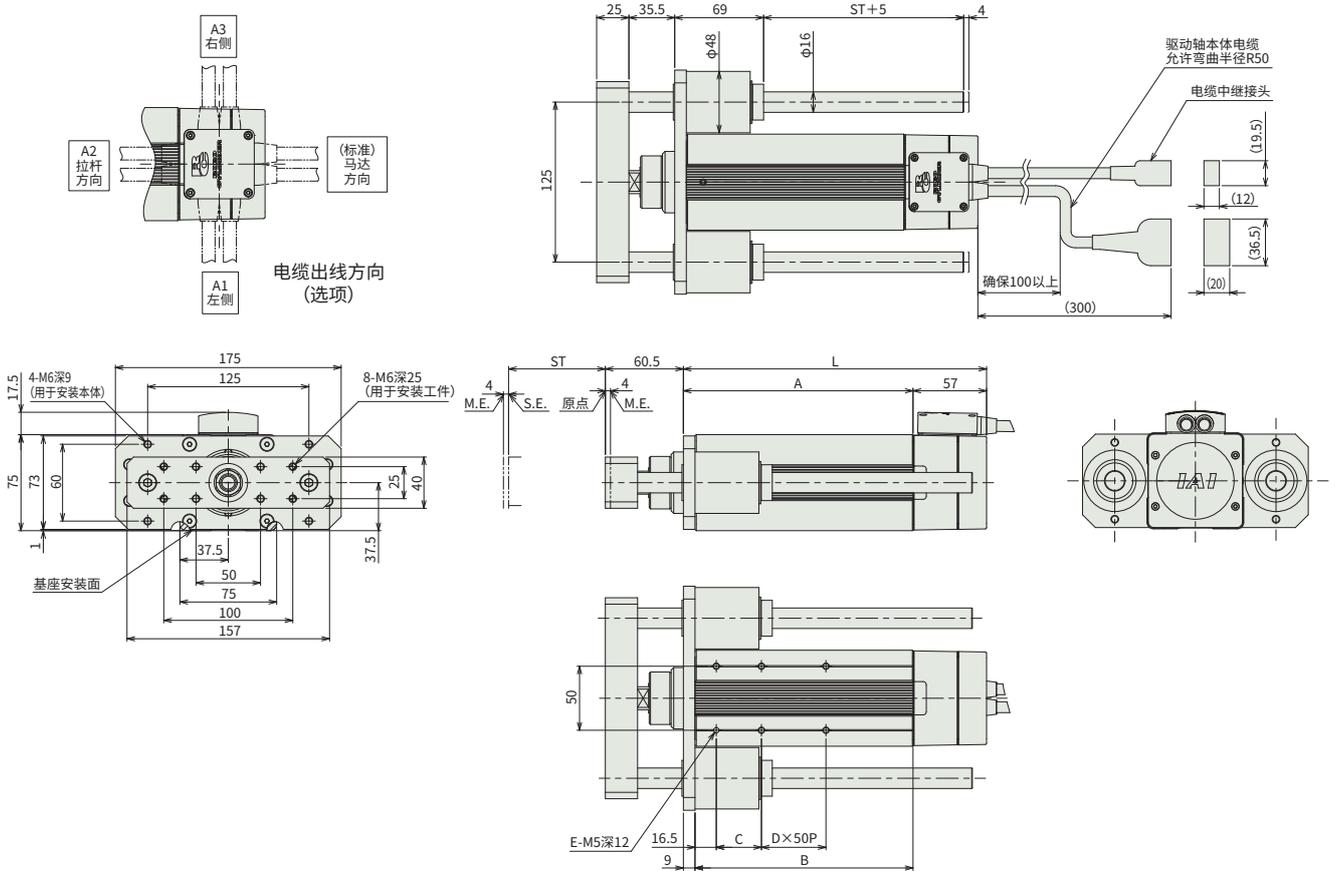
行程		50	100	150	200	250	300
质量 (kg)	无刹车 (60W)	4.3	5.0	5.7	6.4	7.2	7.9
	无刹车 (100W)	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8.0
	无刹车 (150W)	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2
	带刹车 (60W)	4.6	5.3	6.0	6.7	7.5	8.2
	带刹车 (100W)	4.8	5.4	6.2	6.9	7.6	8.3
	带刹车 (150W)	5.1	5.6	6.4	7.1	7.8	8.5

RCP6/  
RCP6S  
  
RCP2/3  
RCP4/5  
  
RCD  
  
RCA2  
  
RCA  
  
RCS4  
  
RCS2  
  
RCS3

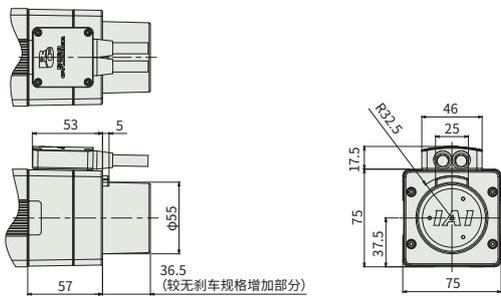
## ■拉杆末端加长规格

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。电缆的详细内容请参考1-105页。  
 (注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至M.E., 请注意不要与周围物品产生干涉。  
 (注) 拉杆动作时, 由于构造的原因空气能从本体侧面的狭缝进入驱动轴本体内部。如果在多粉尘的环境下使用, 粉尘就有可能从狭缝中吸入到本体内部, 所以请勿在粉尘多的环境下使用。

ST:行程  
 M.E.:机械末端  
 S.E.:行程末端



## ■带刹车



## ■各行程尺寸

行程		50	100	150	200	250	300
L	60W	135	185	235	285	335	385
	100W	142	185	235	285	335	385
	150W	154	185	235	285	335	385
	60W	78	128	178	228	278	328
A	100W	85	128	178	228	278	328
	150W	97	128	178	228	278	328
B	60W	69	119	169	219	269	319
	100W	76	119	169	219	269	319
	150W	88	119	169	219	269	319
C		25	35	35	35	35	35
D		0	0	1	2	3	4
E		4	4	6	8	10	12

## ■各行程质量

行程		50	100	150	200	250	300
质量 (kg)	无刹车 (60W)	4.3	5.0	5.7	6.4	7.2	7.9
	无刹车 (100W)	4.5	5.1	5.9	6.6	7.3	8.0
	无刹车 (150W)	4.8	5.3	6.1	6.8	7.5	8.2
	带刹车 (60W)	4.6	5.3	6.0	6.7	7.5	8.2
	带刹车 (100W)	4.8	5.4	6.2	6.9	7.6	8.3
	带刹车 (150W)	5.1	5.6	6.4	7.1	7.8	8.5

## ■适用控制器

本厂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	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。

拉杆型

平台型

RCP6/  
RCP6S

RCP2/3  
RCP4/5

RCD

RCA2

RCA

RCS4

**RCS2**

RCS3

## 平台型

## 脉冲马达

RCP6/RCP6S-TA4C	3-397	
RCP6/RCP6S-TA6C	3-405	
RCP6/RCP6S-TA7C	3-413	
RCP6/RCP6S-TA4R	3-421	
RCP6/RCP6S-TA6R	3-429	
RCP6/RCP6S-TA7R	3-437	
RCP3-TA3C	3-447	
RCP3-TA4C	3-451	
RCP3-TA5C	3-455	
RCP3-TA6C	3-459	
RCP3-TA7C	3-463	
RCP3-TA3R	3-467	
RCP3-TA4R	3-471	
RCP3-TA5R	3-475	
RCP3-TA6R	3-479	
RCP3-TA7R	3-483	

## AC伺服马达24V

RCA2-TCA3NA	3-489	
RCA2-TWA3NA	3-491	
RCA2-TFA3NA	3-493	
RCA2-TCA4NA	3-495	
RCA2-TWA4NA	3-497	
RCA2-TFA4NA	3-499	

## AC伺服马达200V

RCS4-TA4C	3-503	
RCS4-TA6C	3-511	
RCS4-TA7C	3-519	
RCS4-TA4R	3-527	
RCS4-TA6R	3-535	
RCS4-TA7R	3-543	

## AC伺服马达200V

RCS2-TCA5N	3-553	
RCS2-TWA5N	3-555	
RCS2-TFA5N	3-557	

## AC伺服马达200V

RCS3-CTZ5C	3-559	
------------	-------	--

## 选项

3-561

## 2020综合产品目录非刊载机型

下述在售机型未刊载于2020版综合产品目录中。  
以下产品的详细内容请浏览往期产品目录。

以往综合产品目录

<http://www.iai-robot.co.jp/download/catalog/>



分类	类型	产品目录最新刊载年度	Web产品信息刊载
平台型 臂杆型	RCA-A4R	2016综合产品目录(日文)	-
	RCA-A5R		
	RCA-A6R		
	RCS2-A4R		
	RCS2-A5R		
	RCS2-A6R		
	RCS2-F5D		
	RCA2-TA4C	2017综合产品目录(中文)	○
	RCA2-TA5C		
	RCA2-TA6C		
	RCA2-TA7C		
	RCA2-TA4R		
	RCA2-TA5R		
	RCA2-TA6R		
	RCA2-TA7R		

