

# 无尘室对应型

**ERC3CR**

**RCP4CR**

**RCP2CR**

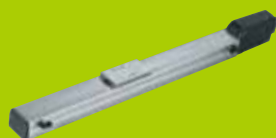
**RCACR**

**RCS3CR**

**RCS2CR**



ERC3CR-SA5C



ERC3CR-SA7C



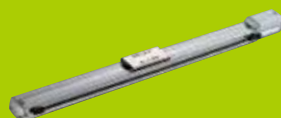
RCP4CR-SA5C



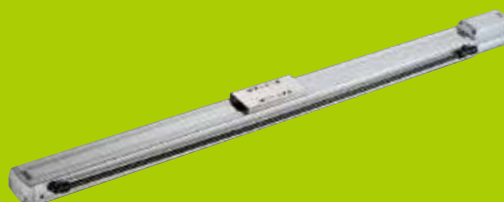
RCP4CR-SA6C



RCP4CR-SA7C



RCP2CR-SS7C



RCP2CR-SS8C



RCACR/RCS2CR  
-SA4C



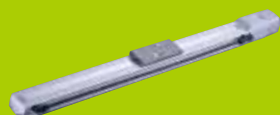
RCACR/RCS2CR  
-SA5C



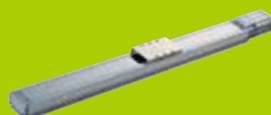
RCACR/RCS2CR  
-SA5D



RCS2CR-SA6C



RCS2CR-SS7C



RCS3CR-SA8C



RCS3CR-SS8C

<b>ERC3CR</b> <i>series</i> 脉冲伺服型	滑块型		宽50mm	ERC3CR-SA5C	<b>445</b>
			宽73mm	ERC3CR-SA7C	<b>447</b>
<b>RCP4CR</b> <i>series</i> 脉冲伺服型	滑块联轴器型		宽52mm	RCP4CR-SA5C	<b>449</b>
			宽58mm	RCP4CR-SA6C	<b>451</b>
			宽73mm	RCP4CR-SA7C	<b>453</b>
<b>RCP2CR</b> <i>series</i> 脉冲伺服型	滑块联轴器型	铁制基座	宽60mm	RCP2CR-SS7C	<b>455</b>
			宽80mm	RCP2CR-SS8C	<b>457</b>
		高速型	宽80mm	RCP2CR-HS8C	<b>459</b>
	夹爪型	细小型滑动型	宽42mm	RCP2CR-GRSS	<b>461</b>
		细小型爪柄型	宽42mm	RCP2CR-GRLS	<b>463</b>
<b>RCACR</b> <i>series</i> 24V 伺服马达型	滑块联轴器型	铝制基座	宽40mm	RCACR-SA4C	<b>465</b>
			宽52mm	RCACR-SA5C	<b>467</b>
			宽58mm	RCACR-SA6C	<b>469</b>
	滑块直联型	铝制基座	宽52mm	RCACR-SA5D	<b>471</b>
			宽58mm	RCACR-SA6D	<b>473</b>
<b>RCS3CR</b> <i>series</i> 200V 伺服马达型	滑块联轴器型	铝制基座	宽80mm	RCS3CR-SA8C	<b>475</b>
		铁制基座	宽80mm	RCS3CR-SS8C	<b>477</b>
<b>RCS2CR</b> <i>series</i> 200V 伺服马达型	滑块联轴器型	铝制基座	宽40mm	RCS2CR-SA4C	<b>479</b>
			宽52mm	RCS2CR-SA5C	<b>481</b>
			宽58mm	RCS2CR-SA6C	<b>483</b>
			宽73mm	RCS2CR-SA7C	<b>485</b>
		铁制基座	宽60mm	RCS2CR-SS7C	<b>487</b>
	滑块直联型	铝制基座	宽52mm	RCS2CR-SA5D	<b>489</b>
			宽58mm	RCS2CR-SA6D	<b>491</b>

滑块型

细小型

标准型

控制器  
一体型

拉杆型

细小型

标准型

控制器  
一体型

平台型  
臂杆型  
扁平型

细小型

标准型

夹爪型  
旋转型

线性  
伺服型

无尘室  
对应

防水  
防尘  
对应

脉冲  
伺服  
马达

伺服  
马达  
(24V)

伺服  
马达  
(200V)

线性  
伺服  
马达



尺寸图

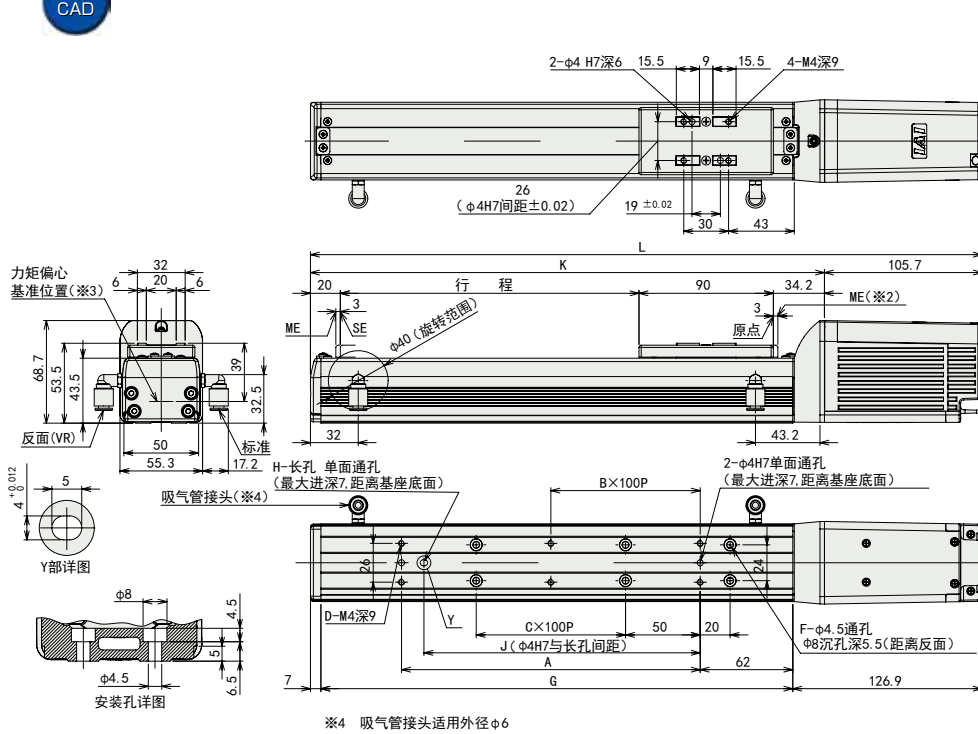
CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15

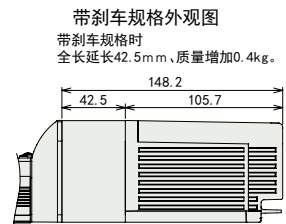
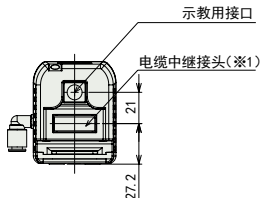
2 维  
CAD



※1 连接马达·编码器电缆。  
电缆详情请参考P586。  
SE: 行程末端  
ME: 机械末端

※2 原点复位时滑块会一直  
移动到ME(机械末端),  
请注意与周围物体间的干涉。

※3 计算Ma、Mc力矩时的支点  
基准位置。



■行程·尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9	599.9	649.9	699.9	749.9	799.9	849.9	899.9	949.9	999.9	1049.9
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	194.2	244.2	294.2	344.2	394.2	444.2	494.2	544.2	594.2	644.2	694.2	744.2	794.2	844.2	894.2	944.2
质量(kg)	1.6	1.8	2.0	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.5	3.6	3.8	4.0	4.1

控制器 (本体内置)

② I/O 类型

ERC3系列的内置式控制器, 根据对外输入输出(I/O)接口种类的不同分为以下5种。请根据实际使用方式选择。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
PIO 型 (NPN 规格)		ERC3CR-SA5C-I-42P-□-□-NP-□-□	最多可定位16点 控制方法简单 NPN型输入输出	16	DC24V	高输出设定 有效时 额定 3.5A 最大 4.2A  高输出设定 无效时 2.2A	—	→ P577
PIO 型 (PNP 规格)		ERC3CR-SA5C-I-42P-□-□-PN-□-□	最多可定位16点 控制方法简单 PNP型输入输出	16				
SIO 型		ERC3CR-SA5C-I-42P-□-□-SE-□-□	最多可定位512点 控制方式丰富 (配合PIO转换器)	512				
脉冲串型 (NPN 规格)		ERC3CR-SA5C-I-42P-□-□-PLN-□-□	NPN型输入输出 脉冲列控制方式	—				
脉冲串型 (PNP 规格)		ERC3CR-SA5C-I-42P-□-□-PLP-□-□	PNP型输入输出 脉冲列控制方式	—				

ERC3CR-SA7C

无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽73mm 脉冲伺服马达 控制器一体型

■型号项目 ERC3CR-SA7C-I-56P

系列 类型 编码器种类 马达种类 导程 行程 I/O类型 电缆长 控制器类型 选项

增量型规格 56□脉冲伺服马达 24:24mm 50:50mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm 800:800mm (每50mm) NP:PIO(NPN)类型 PN:PIO(PNP)类型 SE:SIO型 PLN:脉冲串(NPN)类型 PLP:脉冲串(PNP)类型 N:无 P:1m S:3m M:5m CN:CON模式 MC:MEC模式 B:刹车 NM:反原点规格 ABU:简易绝对规格 VR:吸气用接头 安装方向不同

※型号项目的详细内容请参考前页P47。

RoHS



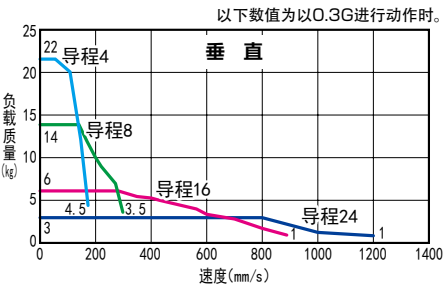
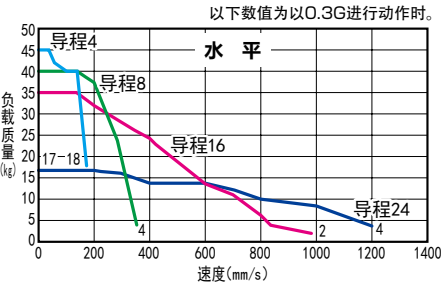
技术资料

卷末P.5

POINT 注意 事项

(1)【高输出】设定有效时(出厂设定),稼动率上会有所限制。(参考卷末P95)  
【高输出】设定为无效时,虽然负载能力和最大速度会下降,但是稼动率可以达到100%。  
关于【高输出】的设定方法,请参考使用说明书。  
(2)【高输出】设定有效时,不同速度・加速度条件下的负载能力,请参考卷末P99。

■速度与负载质量的关系图  
ERC3系列因脉冲伺服马达的特性,速度上升时负载能力会降低,请从下表中确认期望的速度值与负载能力是否匹配。



高输出设定有效(出厂设定)

驱动轴性能 (高输出设定有效时的性能)

■导程与负载质量 (注1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
ERC3CR-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④	24	17	3	50~800 (每50mm)
ERC3CR-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	35	6	
ERC3CR-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	40	14	
ERC3CR-SA7C-I-56P-4-①-②-③-④	4	45	22	

记号说明 ①行程 ②I/O类型 ③电缆长 ④选项

■行程与最高速度/导程一吸气量 ※导程3加减速速度为0.1G

行程/导程	50~550 (每50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸气量 (NL/min)
24	1200	1155	1010	890	790	90	
16	980 (840)	865 (840)	750	655	580	70	
8	490	430	375	325	290	255	40
4	210	185	160	145	125	30	

< > 内为垂直使用时的值 (单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)			
行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

③电缆长价格表 (标准价格)			
种类	电缆记号	标准价格	
		PIO型用	SIO型用
标准型 (机械电缆)	P (1m)	—	—
	S (3m)	—	—
	M (5m)	—	—
特殊长度	X06(6m) ~ X10(10m)	—	—

※维护保养用电缆型号请参考P586。

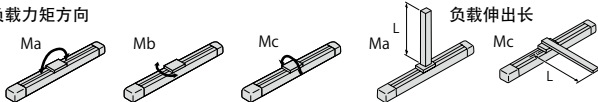
④选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头 安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费
简易绝对规格	ABU	→卷末 P42	免费(※)

(※) 选择简易绝对规格时,本体型号的I/O类型请选择SE(SIO型)。  
还需要购置控制器选项的PIO转换器(附电池)。

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚柱C10
重复定位精度(※1)	±0.02mm[±0.03mm]
空转	0.1mm以下
静态允许负载力矩	Ma:50.4N·m Mb:71.9N·m Mc:138.0N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma:13.9N·m Mb:19.9N·m Mc:38.3N·m
负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb·Mc方向150mm以下
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)

(※1) 【 】内为导程24mm规格时的值。  
(※2) 行走寿命为5,000km时。

负载力矩方向



尺寸图

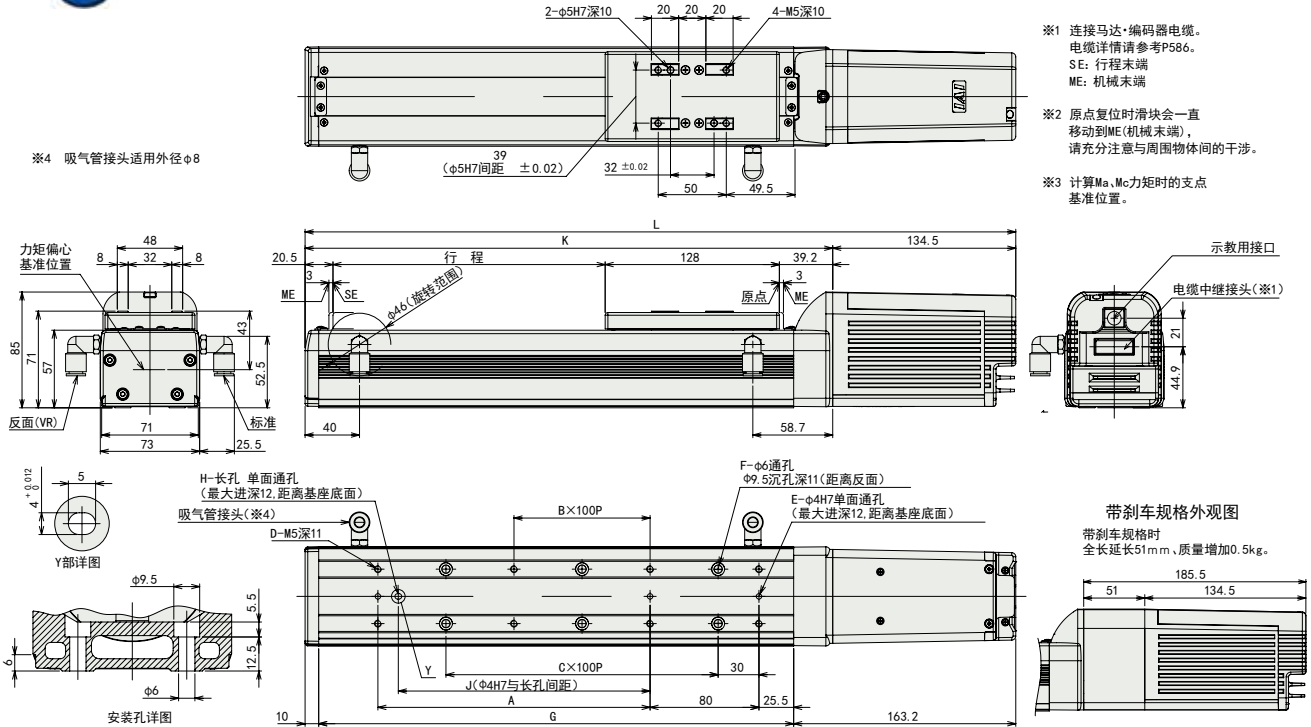
CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15

2维  
CAD



行程·尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	372.2	422.2	472.2	522.2	572.2	622.2	672.2	722.2	772.2	822.2	872.2	922.2	972.2	1022.2	1072.2	1122.2
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	199	249	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	237.7	287.7	337.7	387.7	437.7	487.7	537.7	587.7	637.7	687.7	737.7	787.7	837.7	887.7	937.7	987.7
质量 (kg)	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.5	6.8	7.1	7.3	7.6

控制器 (本体内置)

② I/O 类型

ERC3系列的内置式控制器, 根据对外输入输出(I/O)接口种类的不同分为以下5种。请根据实际使用方式选择。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
PIO 型 (NPN 规格)		ERC3CR-SA7C-I-56P-I-□-□-NP-□-□	最多可定位16点 控制方法简单 NPN型输入输出	16	DC24V	高输出设定 有效时 额定 3.5A 最大 4.2A  高输出设定 无效时 2.2A	—	→ P577
PIO 型 (PNP 规格)		ERC3CR-SA7C-I-56P-I-□-□-PN-□-□	最多可定位16点 控制方法简单 PNP型输入输出	16				
SIO 型		ERC3CR-SA7C-I-56P-I-□-□-SE-□-□	最多可定位512点 控制方式丰富 (配合PIO转换器)	512				
脉冲串型 (NPN 规格)		ERC3CR-SA7C-I-56P-I-□-□-PLN-□-□	NPN型输入输出 脉冲列控制方式	—				
脉冲串型 (PNP 规格)		ERC3CR-SA7C-I-56P-I-□-□-PLP-□-□	PNP型输入输出 脉冲列控制方式	—				



- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 夹爪型
- 旋转型
- 线性
- 伺服型
- 无尘室对应
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCP4CR-SA5C 无尘室对应电缸 滑块型 马达单元型联轴器型 本体宽 52mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP4CR — SA5C — I — 42P — — — P3 — — —

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

I:增量型规格 42P:脉冲伺服马达 20:20mm 50:50mm P3:PCON-CA N:无 请参考

42 □尺寸 12:12mm ? MSEP-C S:3m 选项一览表

M:5m

X □:指定长度

R □:机械电缆

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

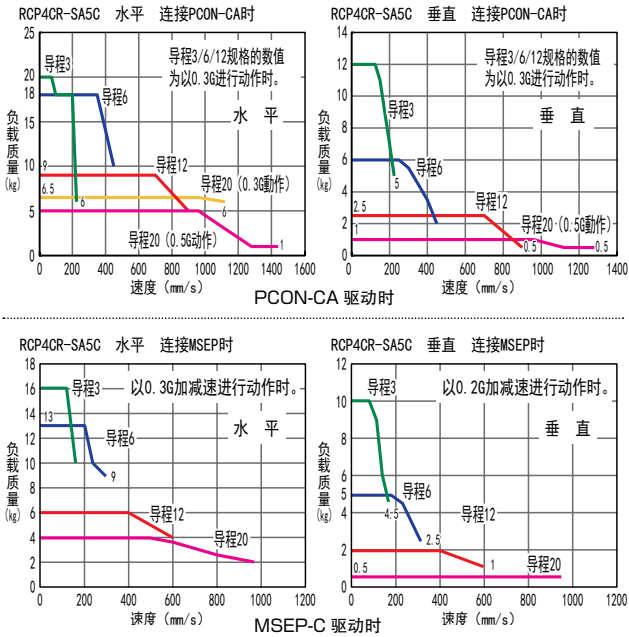


技术资料 卷末 P.5

POINT 注意 事项

(1) 负载质量是以加速度0.3G (部分机型为0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限为1G(※), 随加速度的提升, 负载质量会下降。  
(※) 随连接的控制、驱动轴的导程不同, 加速度上限也会变化。详细数据请参考卷末P100、P102选型参考。  
(2) 根据RCP4连接的控制不同, 最大负载质量与最高速度会发生变化, 提请注意。(请参考驱动轴性能表)  
(3) 进行推压动作时请参考卷末P71。

■速度与负载质量的关系图



驱动轴性能

■导程与负载质量 (※) 以0.2G加速减速动作时的值。

型号	导程 (mm)	适用 控制器	最大负载质量		行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4CR-SA5C-I-42P-20- ① -P3- ② - ③	20	PCON-CA	6.5	1	50~800 (每50mm)
		MSEP-C	4	0.5 (※)	
RCP4CR-SA5C-I-42P-12- ① -P3- ② - ③	12	PCON-CA	9	2.5	
		MSEP-C	6	2	
RCP4CR-SA5C-I-42P-6- ① -P3- ② - ③	6	PCON-CA	18	6	
		MSEP-C	13	5	
RCP4CR-SA5C-I-42P-3- ① -P3- ② - ③	3	PCON-CA	20	12	
		MSEP-C	16	10	

记号说明 ① 行程 ② 电缆长 ③ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度 < > 内为垂直动作时的值。(单位为 mm/s)

导程 (mm)	控制 器	行程 50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸气压 (Nl/min)
20	PCON-CA	1440<1280>	1225	1045	900	785	690	610	80	
	MSEP-C	960				900	785	690		610
12	PCON-CA	900	795	665	570	490	425	375	50	
	MSEP-C	600				570	490	425		375
6	PCON-CA	450	395	335	285	245	215	185	30	
	MSEP-C	300				285	245	215		185
3	PCON-CA	225	195	165	140	120	105	90	15	
	MSEP-C	150				140	120	105		90

①行程一价格表 (标准价格)

行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

②电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※维护保养用电线型号请参考卷末P59。

③选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头	VR	→卷末 P58	免费
安装方向不同			

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许负载力矩 (※2)	Ma方向4.9N·m Mb方向6.8N·m Mc方向11.7N·m
允许负载伸出长	Ma方向: 150mm以下, Mb, Mc方向: 150mm以下
润滑脂	使用不易发生润滑脂 (尿素基) (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘埃等级	支持Class10 (0.1 μm)
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※1) 【 】内为导程20规格时的参数。  
(※2) 行走寿命为5,000km时。

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

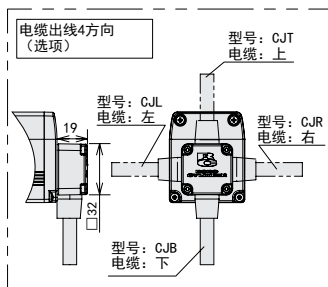
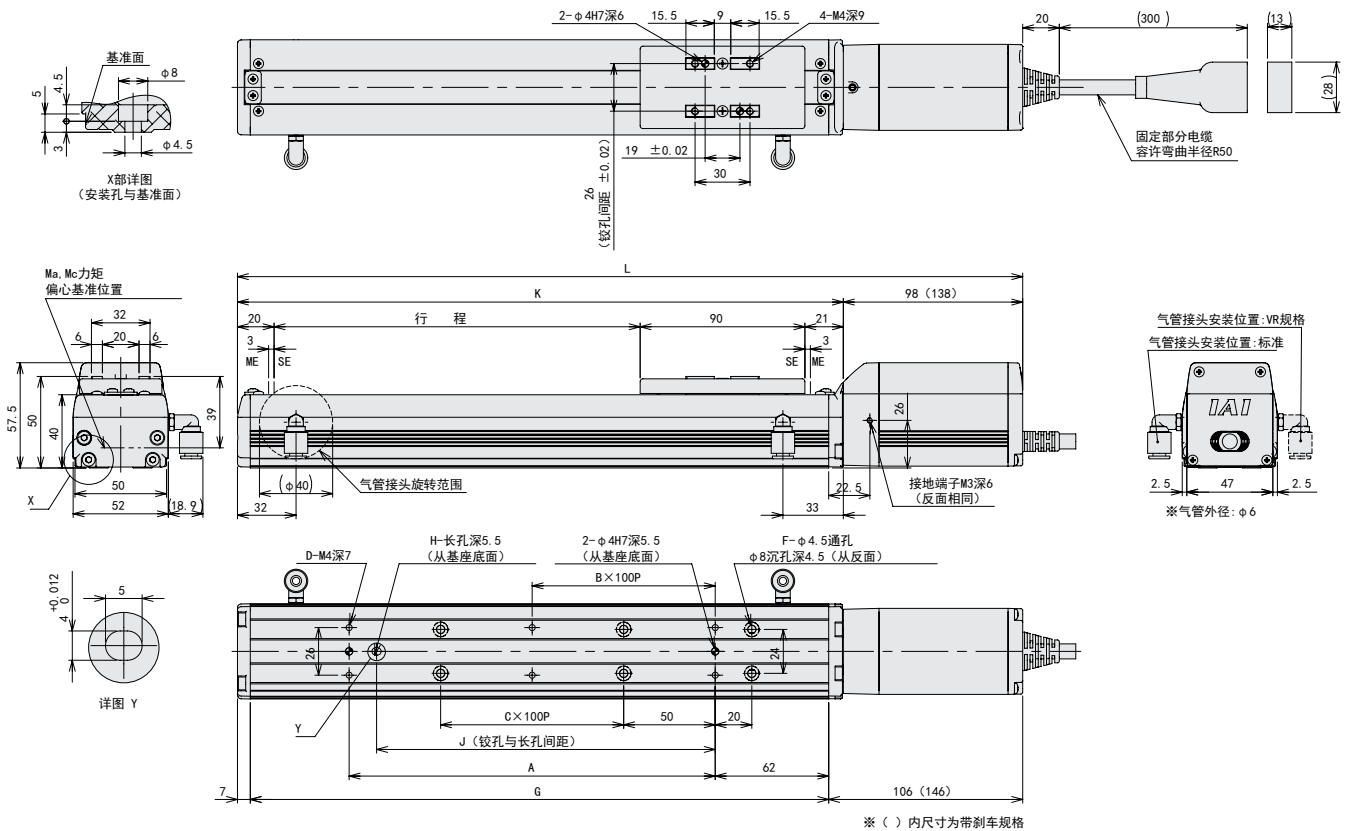
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15



- ※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末P59。  
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端(ME)，请注意与周围物体间的干涉。  
ME:机械末端  
SE:行程末端



■行程·尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	无刹车	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	1029
	带刹车	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1069
A		73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	800
B		0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
C		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
D		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	18
F		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	18	18
G		166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866
H		0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	785
K		181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881
质量 (kg)	无刹车	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.7
	带刹车	1.7	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.9

适用控制器

RCP4CR 系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位型 高输出规格		PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512 点	DC24V	参照 P618	—	→ P607
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	—			—	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-③-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			—	
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-①-①-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制定位型	3 点	参照 P572	—	—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-①-①-③-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位型	256 点			—	

※①为I/O种类(NP/PN)。※②为轴数(1~8)。※③为现场总线网络种类记号。※□为N(NPN规格)/P(PNP规格)的标记。

滑块型

细小型

标准型

控制器  
一体型

拉杆型

细小型

标准型

控制器  
一体型

平台型

臂杆型

扁平型

细小型

标准型

夹具型

旋转型

线性

伺服型

无尘室  
对应

防水  
防尘  
对应

脉冲  
伺服  
马达

伺服  
马达  
(24V)

伺服  
马达  
(200V)

线性  
伺服  
马达



- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 爪爪型
- 旋转型
- 线性
- 伺服型
- 无尘室对应
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCP4CR-SA6C 无尘室对应电缸 滑块型 马达单元型联轴器型 本体宽 58mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP4CR — SA6C — I — 42P — — — P3 — — —

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

I:增量型规格 42P:脉冲伺服马达 20:20mm 50:50mm P3:PCON-CA N:无 请参考

42 □尺寸 12:12mm ? MSEP-C M:5m 选项一览表

6:6mm 800:800mm X □:指定长度

3:3mm (每50mm) R □:机械电缆

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末P.5

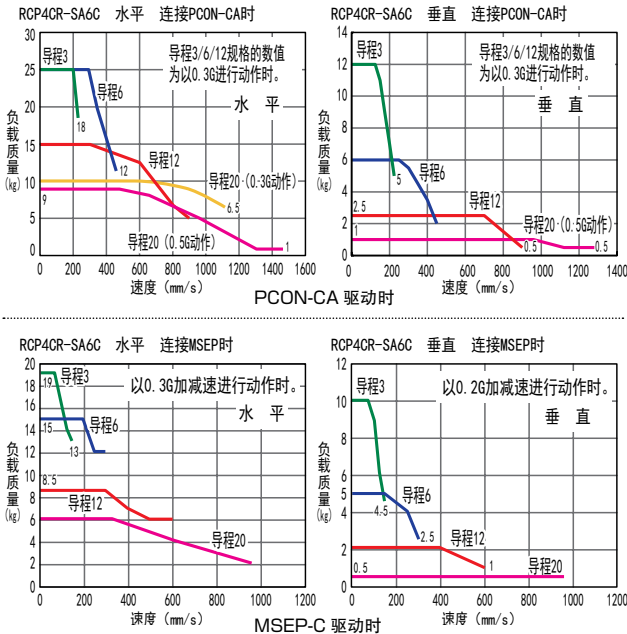
POINT 注意

(1) 负载质量是以加速度0.3G (部分机型为0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限为1G(※), 随加速度的提升, 负载质量会下降。  
(※) 随连接的控制、驱动轴的导程不同, 加速度上限也会变化。  
详细数据请参考卷末P100、P102选型参考。

(2) 根据RCP4连接的控制、驱动轴不同, 最大负载质量与最高速度会发生变化, 提请注意。(请参考驱动轴性能表)

(3) 进行推压动作时请参考卷末P71。

■速度与负载质量的关系图



驱动轴性能

■导程与负载质量 (※)以0.2G加减速动作时的值。

型号	导程 (mm)	适用控制器	最大负载质量 (kg)		行程 (mm)
			水平	垂直	
RCP4CR-SA6C-I-42P-20-①-P3-②-③	20	PCON-CA	10	1	50~800 (每50mm)
		MSEP-C	6	0.5 (※)	
RCP4CR-SA6C-I-42P-12-①-P3-②-③	12	PCON-CA	15	2.5	
		MSEP-C	8.5	2	
RCP4CR-SA6C-I-42P-6-①-P3-②-③	6	PCON-CA	25	6	
		MSEP-C	15	5	
RCP4CR-SA6C-I-42P-3-①-P3-②-③	3	PCON-CA	25	12	
		MSEP-C	19	10	

记号说明 ① 行程 ② 电缆长 ③ 选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度 < > 内为垂直动作时的值。(单位为 mm/s)

导程 (mm)	控制	行程 (mm)	50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸氧量 (NL/min)
20	PCON-CA	1440<1280>	1230	1045	905	785	690	615	80		
	MSEP-C	960	905	785	690	615					
12	PCON-CA	900	795	670	570	490	430	375	335	50	
	MSEP-C	600	570	490	430	375	335				
6	PCON-CA	450	395	335	285	245	215	185	165	30	
	MSEP-C	300	285	245	215	185	165				
3	PCON-CA	225	195	165	140	120	105	90	80	15	
	MSEP-C	150	140	120	105	90	80				

①行程一价格表 (标准价格)

行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

②电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※维护保养用电线型号请参考卷末P59。

③选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头	VR	→卷末 P58	免费
安装方向不同			

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
空转	0.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许负载力矩 (※2)	Ma方向8.9N·m Mb方向12.7N·m Mc方向18.6N·m
允许负载伸出长	Ma方向:220mm以下, Mb, Mc方向:220mm以下
润滑脂	使用不易发生润滑脂 (尿素基) (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1 μm)
适用环境温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※1) 【 】内为导程20规格时的参数。  
(※2) 行走寿命为5,000km时。

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

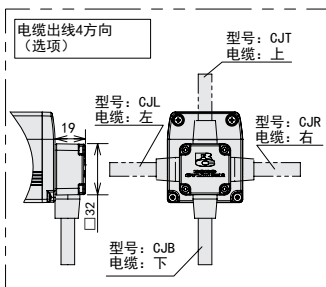
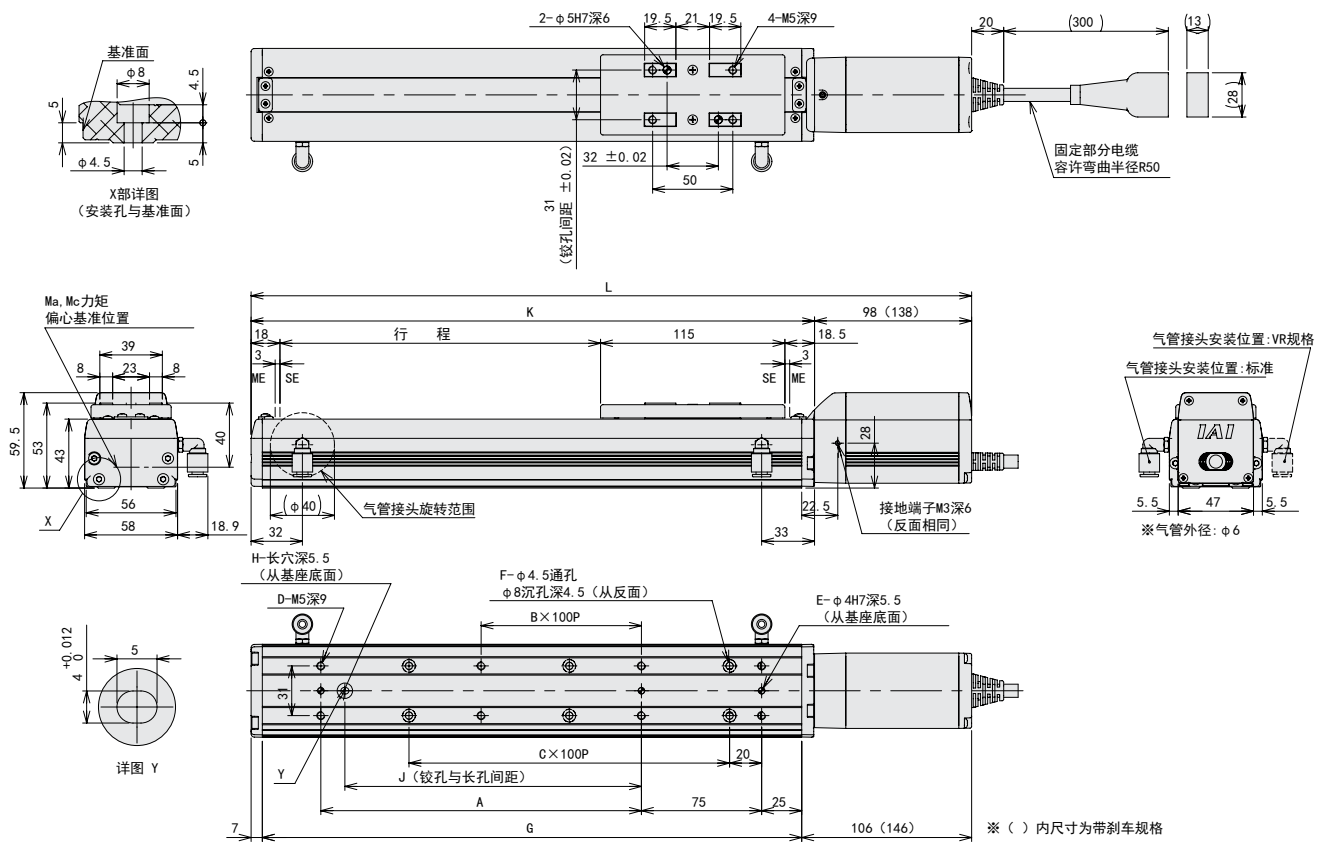
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15



- ※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末P59。  
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端(ME)，请注意与周围物体间的干涉。  
ME:机械末端  
SE:行程末端



■行程·尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	无刹车	299.5	349.5	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5	899.5	949.5	1049.5
	带刹车	339.5	389.5	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1089.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
G	186.5	236.5	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5	886.5	936.5
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	201.5	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5
质量 (kg)	无刹车	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0	4.3
	带刹车	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.2	4.5

适用控制器

RCP4CR 系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位型 高输出规格		PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512 点	DC24V	参照 P618	—	→ P607
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	—			—	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-③-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			—	
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-①-①-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制定位型	3 点	DC24V	参照 P572	—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-①-①-③-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位型	256 点			—	

※①为I/O种类(NP/PN)。※②为轴数(1~8)。※③为现场总线网络种类记号。※□为N(NPN规格)/P(PNP规格)的标记。

滑块型

细小型

标准型

控制器  
一体型

拉杆型

细小型

标准型

控制器  
一体型

平台型  
臂杆型  
扁平型

细小型

标准型

夹具型  
旋转型

线性  
伺服型

无尘室  
对应

防水  
防尘  
对应

脉冲  
伺服  
马达

伺服  
马达  
(24V)

伺服  
马达  
(200V)

线性  
伺服  
马达

滑块型

细小型

标准型

控制器一体型

拉杆型

细小型

标准型

控制器一体型

平台型

臂杆型

扁平型

细小型

标准型

夹爪型

旋转型

线性

伺服型

无尘室

对应

防水

防尘

对应

脉冲

伺服

马达

24V

伺服

马达

200V

线性

伺服

马达

# RCP4CR-SA7C

无尘室对应电缸 滑块型 马达单元型联轴器型 本体宽 73mm 24V 脉冲伺服马达

■型号项目	RCP4CR	—	SA7C	—	I	—	56P	—		—		—	P3	—		—		—	
	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		
					I:增量型规格		56P:脉冲伺服马达 56□尺寸		24:24mm 16:16mm 8:8mm 4:4mm		50:50mm ?		P3:PCON-CA MSEP-C		N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:机械电缆		请参考 选项一览表		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末 P.5

POINT 注意 事项

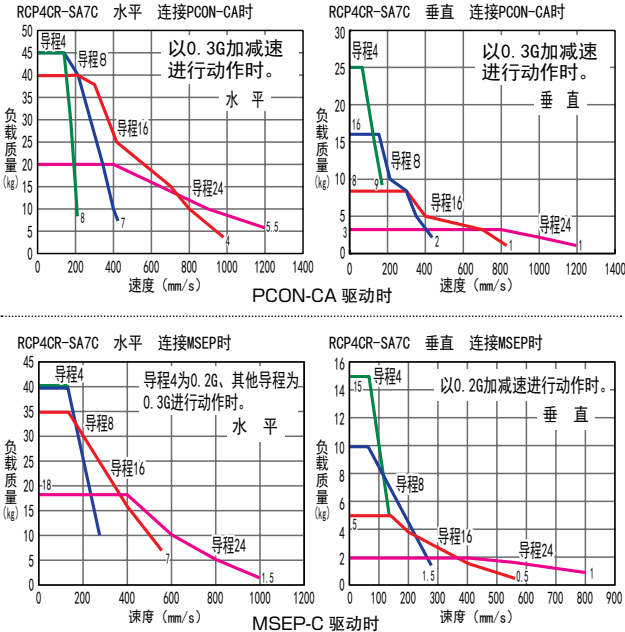
(1) 负载质量是以加速度0.3G (部分机型为0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限为1G(※), 随加速度的提升, 负载质量会下降。

(※) 随连接的控制、驱动轴的导程不同, 加速度上限也会变化。详细数据请参考卷末P100、P102选型参考。

(2) 根据RCP4连接的控制不同, 最大负载质量与最高速度会发生变化, 提请注意。(请参考驱动轴性能表)

(3) 进行推压动作时请参考卷末P71。

## ■速度与负载质量的关系图



## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量 (※) 以0.2G加减速动作时的值。

型号	导程 (mm)	适用 控制器	最大负载质量		行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-24- ① -P3- ② - ③	24	PCON-CA	20	3	50~800 (每50mm)
		MSEP-C	18	2 (※)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-16- ① -P3- ② - ③	16	PCON-CA	40	8	
		MSEP-C	35	5 (※)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-8- ① -P3- ② - ③	8	PCON-CA	45	16	
		MSEP-C	40	10 (※)	
RCP4CR-SA7C-I-56P-4- ① -P3- ② - ③	4	PCON-CA	45	25	
		MSEP-C	40 (※)	15 (※)	

记号说明 ① 行程 ② 电缆长 ③ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末P71。

### ■行程与最高速度

< > 内为垂直动作时的值。 (单位为 mm/s)

导程 (mm)	控制	50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸氧量 (NL/min)
24	PCON-CA	1200				1155	1010	890	790	90
	MSEP-C	1000<800>						890<800>	790	
16	PCON-CA	980<840>			865<840>	750	655	580	515	70
	MSEP-C			560					515	
8	PCON-CA	490			430	375	325	290	255	40
	MSEP-C			280					255	
4	PCON-CA	245<210>			215<210>	185	160	145	125	30
	MSEP-C			140					125	

### ①行程一价格表 (标准价格)

行程 (mm)	标准价格	行程 (mm)	标准价格
50	—	450	—
100	—	500	—
150	—	550	—
200	—	600	—
250	—	650	—
300	—	700	—
350	—	750	—
400	—	800	—

### ②电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※ 维护保养用电线型号请参考卷末P59。

### ③选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (上侧)	CJT	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (右侧)	CJR	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (左侧)	CJL	→卷末 P42	—
电缆出线方向变更 (下侧)	CJB	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头	VR	→卷末 P58	免费
安装方向不同			

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚轧C10
重复定位精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
空转	0.1mm以下
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
动态允许负载力矩 (※2)	Ma方向13.9N·m Mb方向19.9N·m Mc方向38.3N·m
允许负载伸出长	Ma方向: 230mm以下, Mb, Mc方向: 230mm以下
润滑油	使用不易发生润滑油 (尿素基) (滚珠丝杆、导轨相同)
无油等级	支持Class10 (0.1 μm)
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※1) 【 】内为导程24规格时的参数。

(※2) 行走寿命为5,000km时。



- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 夹爪型
- 旋转型
- 线性伺服型

# RCP2CR-SS7C

无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽 60mm 脉冲伺服马达 铁制底座

■型号项目

RCP2CR

—

SS7C

—

I

—

42P

—

—

—

—

—

—

—

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

I:增量型规格

※ 使用简易绝对单元时,型号也标记为「I」。

42P:脉冲伺服马达

42□尺寸

12:12mm

6: 6mm

3: 3mm

50:50mm

5

600:600mm (每 50mm)

P1:PCON-PL/PO/SE

PSEL

P3:PCON-CA

PMEC/PSEP

MSEP

N: 无

P: 1m

S: 3m

M: 5m

X□□: 指定长度

R□□: 机械电缆

B: 刹车

NM: 反原点规格

VR: 吸气用接头

安装方向不同

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末 P.5

POINT

注意

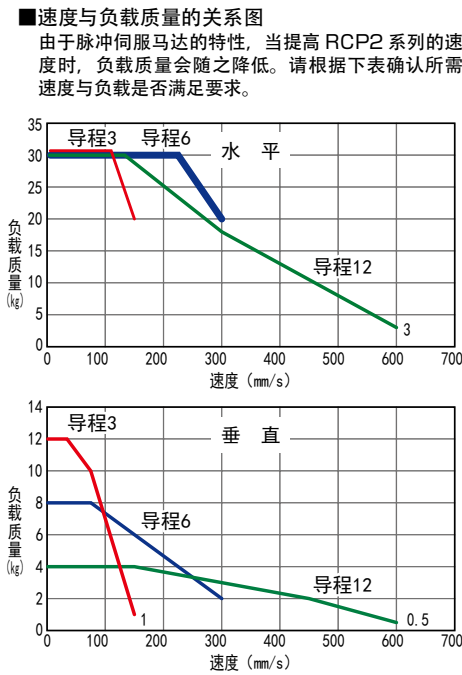
事项

(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。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。

(2) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达, 随速度提高, 其负载能力会下降。请根据右边的速度与负载质量关系图, 确认期望速度下的负载能力。

(3) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 与垂直动作作为 0.2G) 动作时的数值。加速度的上限即为上述值。

(4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。



驱动轴性能

■导程与负载质量

(注 1) 移动速度上升后, 最大负载能力会下降, 请务必注意。

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注 1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2CR-SS7C-I-42P-12-①-②-③-④	12	~ 30	~ 4	50~600 (每50mm)
RCP2CR-SS7C-I-42P-6-①-②-③-④	6	~ 30	~ 8	
RCP2CR-SS7C-I-42P-3-①-②-③-④	3	~ 30	~ 12	

记号说明 ① 行程 ② 适用控制器 ③ 电缆长 ④ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■行程与最高速度与吸气量

①行程一价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—

③电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
机械电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi$ 10mm 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02$ mm
空转	0.1mm以下
静态允许负载力矩	Ma: 79.4N·m Mb: 79.4N·m Mc: 172.9N·m
动态允许负载力矩 (※)	Ma: 14.7N·m Mb: 14.7N·m Mc: 33.3N·m
负载伸出长	Ma方向300mm以下 Mb·Mc方向300mm以下
润滑脂	使用不易发生润滑脂 (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1 $\mu$ m)
适用范围温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

负载力矩方向

负载伸出长



## 尺寸图

● CAD图纸可在主页下载

[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

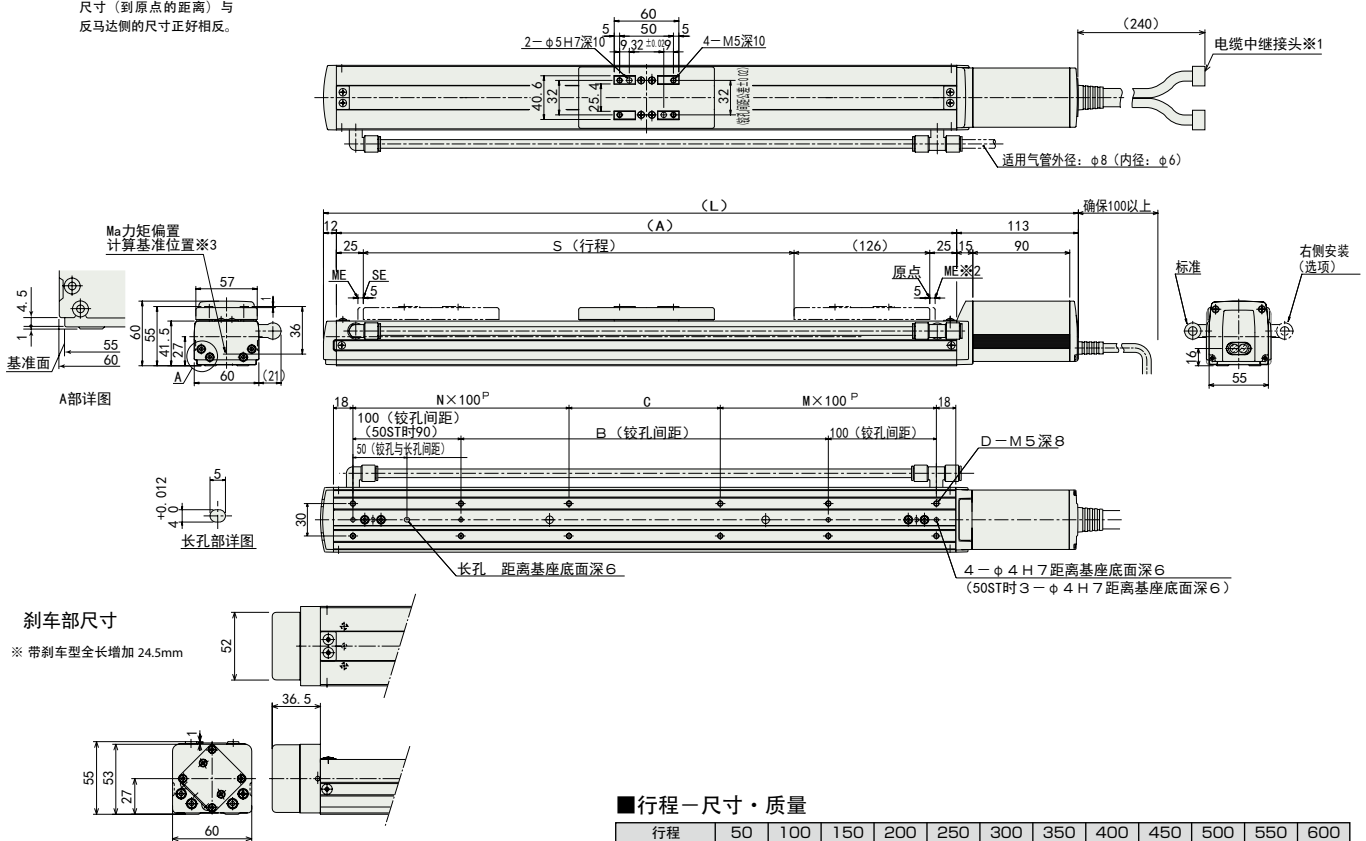
### 特规对应的介绍

 卷末P. 15



※ 反原点规格时, 马达侧的  
尺寸(到原点的距离)与  
反马达侧的尺寸正好相反。

- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。  
ME：机械末端  
SE：行程末端
- ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。










### ■行程一尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901
A	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
质量 (kg)	3.3	3.6	3.9	4.2	4.6	4.9	5.3	5.6	6.0	6.3	6.6	6.9

## ②适用控制器

RCP2CR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		PMEC-C-42PI-①-2-①	可立刻上手的简单控制器	3 点	DC24V	参照 P541	—	→ P537
		PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法的简单控制器			—	→ P547	
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-③-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型	256 点		参照 P572	—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-③-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型			—	—	
定位型 高输出规格		PCON-CA-42PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512 点		参照 P618	—	→ P607
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	—			—	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-④-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			—	
脉冲串型 (差动式线驱动器规格)		PCON-PL-42PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(—)		参照 P628	—	→ P623
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-42PI-①-2-0	集电极开路 对应				—	
串行通信型		PCON-SE-42PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	
程序 控制型		PSEL-CS-1-42PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点	参照 P671	—	→ P665	

※PSEL的型号为1轴规格。  
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。  
※Ⅳ为现场总线网络记号。

※②为电源电压的种类(1:100V/2:100~240V)。  
※□为N(NPN规格)/P(PNP规格)的标记。

无尘室  
对应

## 脉冲 伺服 马达



- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 夹爪型
- 旋转型
- 线性伺服型
- 无尘室对应
- 防水防尘对应
- 脉冲伺服马达
- 伺服马达(24V)
- 伺服马达(200V)
- 线性伺服马达

RCP2CR-SS8C 无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽 80mm 脉冲伺服马达 铁制底座

■型号项目 RCP2CR — SS8C — I — 56P — — — — — — — — — —

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

I:增量型规格  
※ 使用简易绝对单元时,型号也标记为「I」。

56P:脉冲伺服马达  
56□尺寸

20:20mm  
10:10mm  
5: 5mm

50:50mm  
5  
1000:1000mm  
(每 50mm)

P1:PCON-PL/PO/SE  
PSEL  
P3:PCON-CA  
PMEC/PSEP  
MSEP

N: 无  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□:指定长度  
R□□:机械电缆

B:刹车  
NM:反原点规格  
VR:吸气用接头  
安装方向不同

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末 P.5

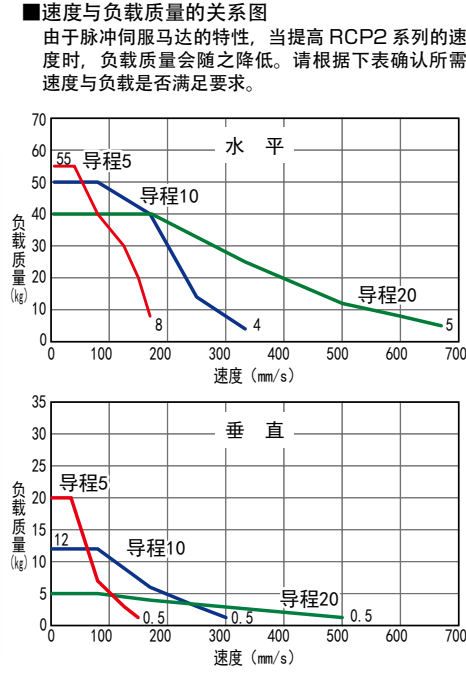
POINT 注意 事项

(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。  
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。

(2) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达, 随速度提高, 其负载能力会下降。  
请根据右边的速度与负载质量关系图, 确认期望速度下的负载能力。

(3) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 5 与垂直动作作为 0.2G) 动作时的数值。  
加速度的上限即为上述值。

(4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。



驱动轴性能

■导程与负载质量

(注 1) 移动速度上升后, 最大负载能力会下降, 请务必注意。

■行程与最高速度与吸气量

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注 1)		行程 (mm)
		水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCP2CR-SS8C-I-56P-20-①-②-③-④	20	~ 40	~ 5	50~1000 (每 50mm)
RCP2CR-SS8C-I-56P-10-①-②-③-④	10	~ 50	~ 12	
RCP2CR-SS8C-I-56P-5-①-②-③-④	5	~ 55	~ 20	

导程	50~800 (每 50mm)	~ 900 (mm)	~ 1000 (mm)	吸气量 (Nr/min)
20	666 <500>	625 <500>	515 <500>	80
10	333 <300>	310 <300>	255	40
5	165 <150>	155 <150>	125	20

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※进行推压动作时请参考卷末P71。

※ < > 内为垂直使用时 (单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

③电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

④选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
静态允许负载力矩	Ma: 198.9N·m Mb: 198.9N·m Mc: 416.7N·m
动态允许负载力矩 (※)	Ma: 36.3N·m Mb: 36.3N·m Mc: 77.4N·m
负载伸出长	Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂 (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1μm)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

负载力矩方向

负载伸出长

## 尺寸图

● CAD图纸可在主页下载

[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

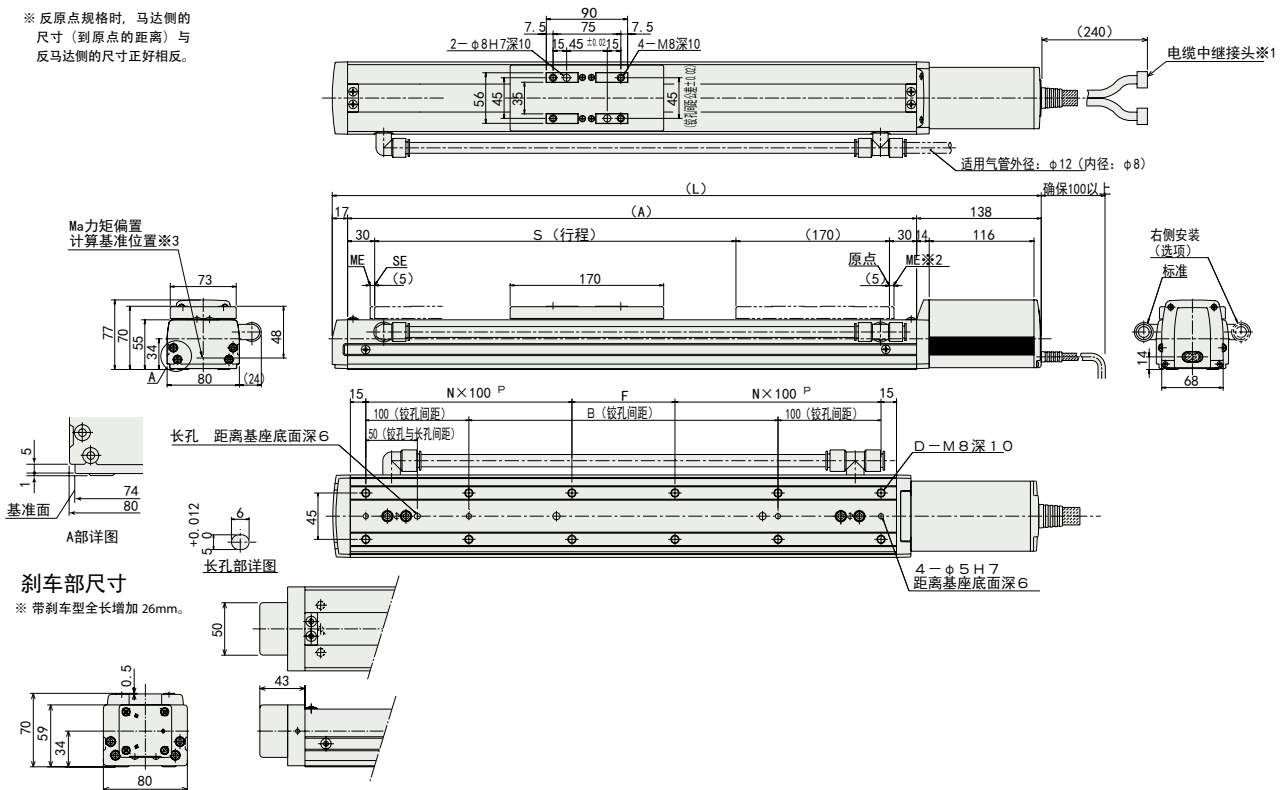
### 特规对应的介绍

 卷末P. 15



※ 反原点规格时, 马达侧的  
尺寸(到原点的距离)与  
反马达侧的尺寸正好相反。

- ※1 连接马达、编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。  
ME：机械末端  
SE：行程末端
- ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。










### ■行程·尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
质量 (kg)	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.6	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.4	15.9	16.5	17.0

## ②适用控制器

RCP2CR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		PMEC-C-56PI-①-2-①	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V AC200V	参照 P541	—	→ P537
		PSEP-C-56PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法的简单控制器			最大 2A	—	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-④~①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型	256 点	DC24V	参照 P572	—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-④~④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型				—	
定位型 高输出规格		PCON-CA-56PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512 点		参照 P618	—	→ P607
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-56PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	—			—	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-56PI-④-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			—	
脉冲串型 (差动式线驱动器规格)		PCON-PL-56PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(—)		参照 P628	—	→ P623
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-56PI-①-2-0	集电极开路 对应				—	
串行通信型		PCON-SE-56PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	
程序 控制型		PSEL-CS-1-56PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点		参照 P671	—	→ P665

※PSELの型号为1轴规格。  
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。  
※Ⅳ为现场总线网络记号。

※②为电源电压的种类(1:100V/2:100~240V)。  
※□为N(NPN规格)/P(PNP规格)的标记。

脉冲  
伺服  
马达

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 夹爪型
- 旋转型
- 线性
- 伺服型
- 无尘室对应
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCP2CR-HS8C

无尘室对应电缸 高速滑块联轴器型 本体宽 80mm 脉冲伺服马达 铁制底座

■型号项目 RCP2CR—HS8C—I—86P—30— —P4— — —

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

I:增量型规格 86P:脉冲伺服马达 30:30mm 50:50mm 5 1000:1000mm (每 50mm) P4:PCON-CFA N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:机械电缆 B:刹车 NM:反原点规格 VR:吸气用接头 安装方向不同

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料 卷末 P.5

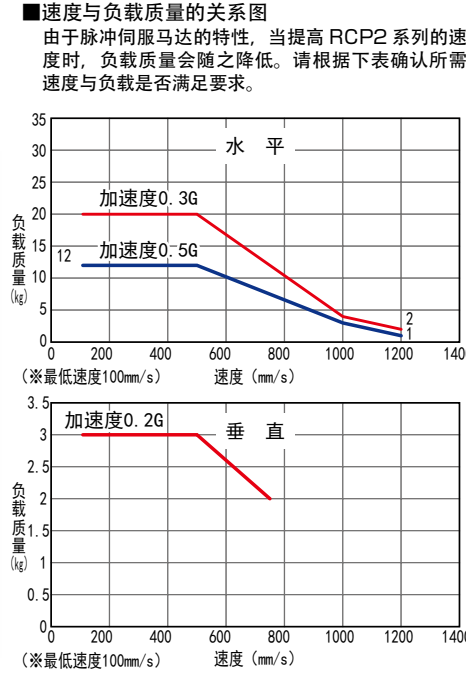
- POINT 注意 事项
- (1) 高速型因滚珠丝杆导程较长，在低速运行时可能发生振动或噪音，实际使用时请将移动速度设置为 100mm/s 以上。

(2) 行程增长后，受滚珠丝杆危险转速的影响，最高速度会降低。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。

(3) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达，随速度提高，其负载能力会下降。请根据右边的速度与负载质量关系图，确认期望速度下的负载能力。

(4) 负载质量是以加速度 0.3G (垂直动作作为 0.2G) 动作时的数值。加速度上限值为水平 0.5G、垂直 0.3G。

(5) 进行推压动作时请参考卷末 P71。



驱动轴性能

■导程与负载质量

(注 1) 移动速度上升后，最大负载能力会下降，请务必注意。

■行程与最高速度

型号	导程 (mm)	最大负载质量 (注 1)	行程 (mm)
		水平 (kg) 垂直 (kg)	
RCP2CR-HS8C-I-86P-30-①-P4-②-③	30	~ 20 ~ 3	50~1000 (每50mm)

导程	行程	50~800 (每50mm)	~900 (mm)	~1000 (mm)	吸气量 (Nr/min)
30		1200 <750>	1000 <750>	800 <750>	180

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项 ※进行推压动作时请参考卷末 P71。

※ < > 内为垂直使用时 (单位为 mm/s)

①行程一价格表 (标准价格)

①行程 (mm)	标准价格
50/100	—
150/200	—
250/300	—
350/400	—
450/500	—
550/600	—
650/700	—
750/800	—
850/900	—
950/1000	—

②电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
静态允许负载力矩	Ma: 198.9N·m Mb: 198.9N·m Mc: 416.7N·m
动态允许负载力矩 (※)	Ma: 36.3N·m Mb: 36.3N·m Mc: 77.4N·m
负载伸出长	Ma方向450mm以下 Mb·Mc方向450mm以下
润滑脂	使用不易发生润滑油 (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1μm)
适用范围温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

负载力矩方向

负载伸出长

Ma Mb Mc Ma Mb Mc

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

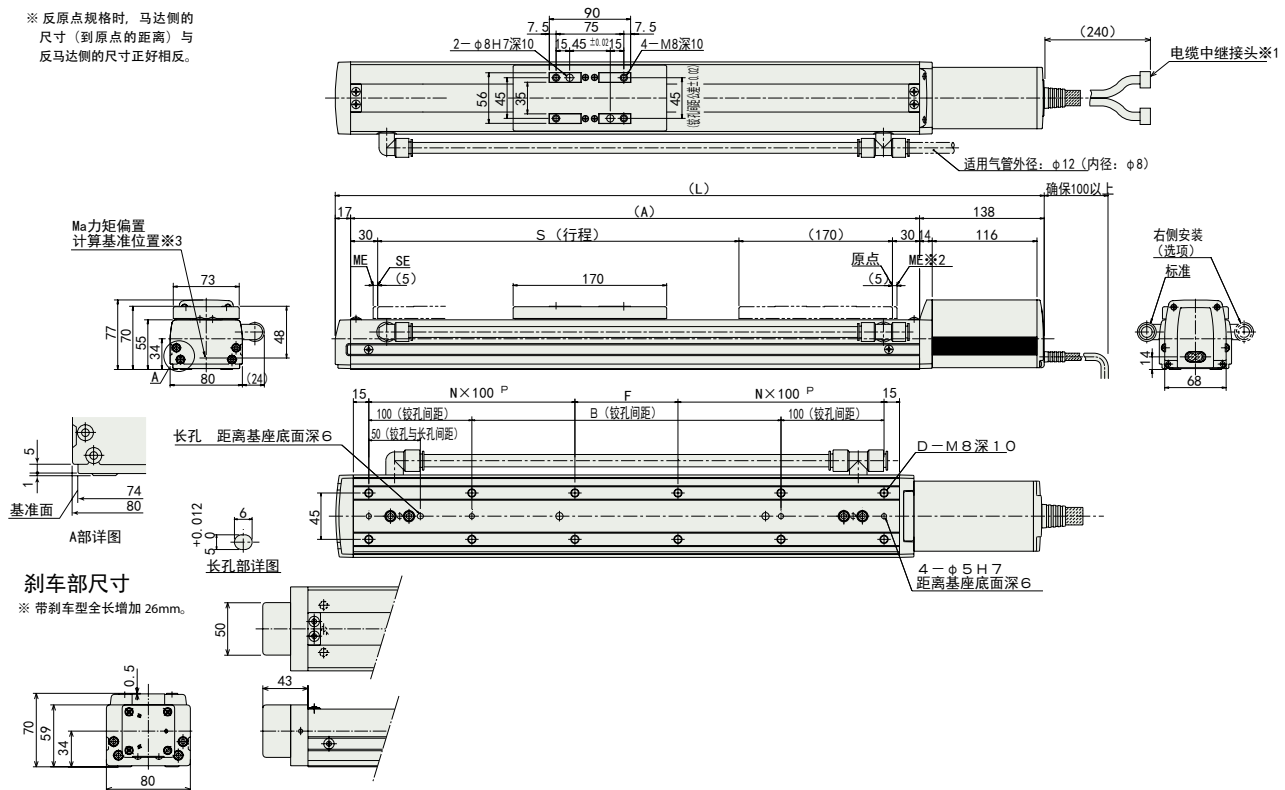
特规对应的介绍

卷末P.15



※ 反原点规格时，马达侧的尺寸（到原点的距离）与反马达侧的尺寸正好相反。

- ※1 连接马达・编码器电缆。详情请参考卷末P59。  
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端（ME），请注意与周围物体间的干涉。  
ME：机械末端  
SE：行程末端  
※3 计算Ma力矩时的基准位置。



■行程—尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
A	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
质量 (kg)	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.6	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.7	13.3	13.8	14.4	14.9	15.4	15.9	16.5	17.0

适用控制器

RCP2-HS8C的控制器为下述专用控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位型		PCON-CFA-86PI-①-2-0	最大512点定位 现场总线网络对应	512点	DC24V	最大6A	—	→ P607

※①为I/O种类（NP/PN）。

注意！  
・马达编码器电缆为CFA型专用电缆参见卷末P59）。  
・不支持使用简易绝对单元规格。

滑块型

细小型

标准型

控制器一体型

拉杆型

细小型

标准型

控制器一体型

平台型

臂杆型

细小型

标准型

夹爪型

旋转型

线性

伺服型

无尘室

对应

防水

防尘

对应

脉冲

伺服

马达

伺服

马达

(24V)

伺服

马达

(200V)

线性

伺服

马达

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 夹爪型
- 旋转型
- 线性
- 伺服型
- 无尘室对应
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCP2CR-GRSS

无尘室对应电缸 2爪夹爪型 细小型滑动型 本体宽 42mm 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP2CR — GRSS — I — 20P — 30 — 8 — — — — —

系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 减速比 — 行程 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

I:增量型规格  
※ 使用简易绝对单元时,型号也标记为「I」。

20P:脉冲伺服马达  
20□尺寸

30:减速比  
1/30

8:8mm  
(单侧 4mm)

P1:PCON-PL/PO/SE  
PSEL  
P3:PCON-CA  
PMEC/PSEP  
MSEP

N: 无  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□:指定长度

NM:反原点规格  
FB:法兰托架  
SB:轴托架

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

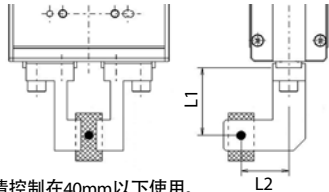


技术资料 卷末 P. 5

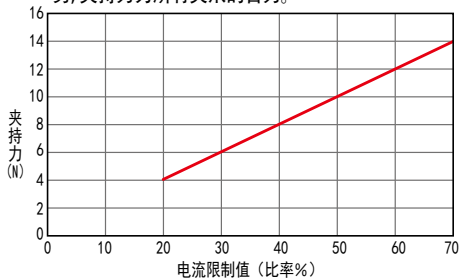
POINT 注意 事项

(1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的 2 倍。  
(2) 最大夹持力为夹持点距离为 0, 伸出距离为 0 时所有夹爪的合力值。  
实际能够夹持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关, 通常估算为夹持力的 1 / 10 ~ 1 / 20 之间。(详细信息请参考卷末 P86)  
(3) 额定加速度为 0.3G。

■夹持力与电流限制值的关系图  
进行推压动作时, 夹持力(推压力)的大小可通过修改控制器的电流限制值在 20% ~ 70% 范围内调节。



※ L1 请控制在 40mm 以下使用。  
※ 下表中的夹持力为上图中的 L1、L2 为 0 时的值。  
(L 的距离 - 估测夹持力的关系请参考卷末 P87)  
另, 夹持力为所有夹爪的合力。



※ 上述图表中为估测值。  
最大可能有 ±15% 的浮动, 提请注意。

※ 进行夹持动作(推压)时, 移动速度固定为 5mm/s, 提请注意。

驱动轴性能				行程与开合最高速度与吸气量		
■ 导程与负载质量				■ 行程与开合最高速度与吸气量		
型号	减速比	最大夹持力 (N)	行程 (mm)	行程 / 减速比	8 (mm)	吸气量 (Nr/min)
RCP2CR-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③	30	14 (单侧 7)	8 (单侧 4)	30	78	10

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项 (单位为 mm/s)

行程—价格表 (标准价格)	
行程 (mm)	标准价格
8	—

② 电缆长价格表 (标准价格)		
种类	电缆记号	标准价格
标准型 (机械电缆)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

※ 马达·编码器一体型电缆, 标准为机械电缆。  
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

③ 选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
法兰托架	FB	→ 卷末 P43	—
轴托架	SB	→ 卷末 P55	—

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	蜗轮 + 螺旋齿轮 + 螺旋齿条
重复定位精度	±0.01mm
背隙	单侧 0.2mm 以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转	单侧 0.05mm 以下
导轨	直线导轨
静态允许负载力矩	Ma: 0.5N·m Mb: 0.5N·m Mc: 1.5N·m
质量	0.2kg
无尘等级	支持 Class 10 (0.1μm)
适用范围温度·湿度	0 ~ 40℃、85%RH 以下 (无结露)



## 尺寸图

CAD图纸可在主页下载

[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

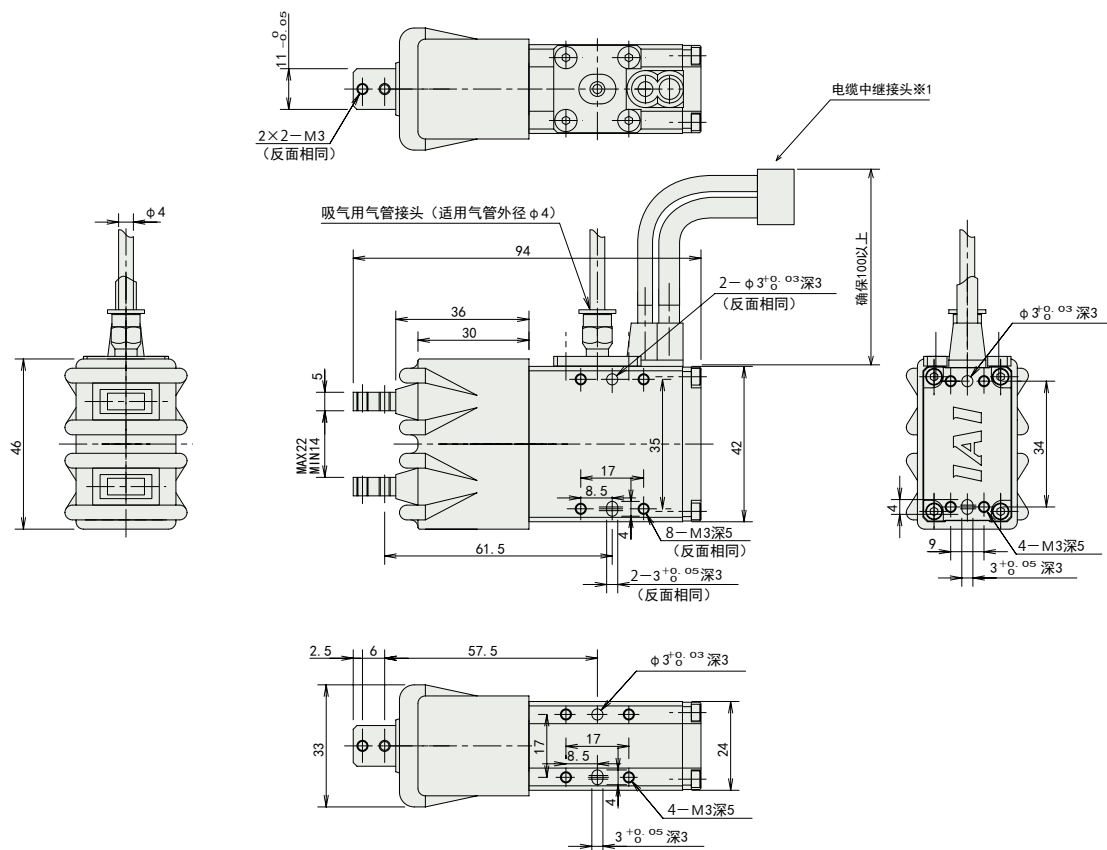
### 特规对应的介绍

 卷末P. 15



※ 原点位置在夹爪（滑块）打开位置。








※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。



质量 (kg)	0.2
---------	-----

### ①适用控制器

RCP2CR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		PMEC-C-20PI-①-2-Ⅱ	可立刻上手的 简单控制器	3 点	AC100V AC200V	参照 P541	—	→ P537
		PSEP-C-20PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法的 简单控制器			最大 2A	—	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-Ⅲ-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型	256 点		参照 P572	—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-Ⅲ-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型					
定位型 高输出规格		PCON-CA-20PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512 点	DC24V	参照 P618	—	→ P607
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-20PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	—			—	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-20PI-④-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点			—	
脉冲串型 (差动式线驱动器规格)		PCON-PL-20PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(—)		参照 P628	—	→ P623
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-20PI-①-2-0	集电极开路 对应				—	
串行通信型		PCON-SE-20PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	
程序 控制型		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点		参照 P671	—	→ P665

※PSELの型号为1轴规格。  
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。  
※④为现场总线网络记号。

※②为电源电压的种类(1:100V/2:100~240V)。  
※□为N(NPN规格)/P(PNP规格)的标记。

无尘室  
对应

脉冲  
伺服  
马达



- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 夹爪型
- 旋转型
- 线性
- 伺服型
- 无尘室对应
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCP2CR-GRLS

无尘室对应电缸 2爪夹爪型 细小型爪柄型 本体宽 42mm 脉冲伺服马达

■型号项目 RCP2CR — GRLS — I — 20P — 30 — 180 — — — —

系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 减速比 — 行程 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

①:增量型规格  
※ 使用简易绝对单元时,型号也标记为「I」。

20P:脉冲伺服马达  
20 □尺寸

30: 减速比  
1/30

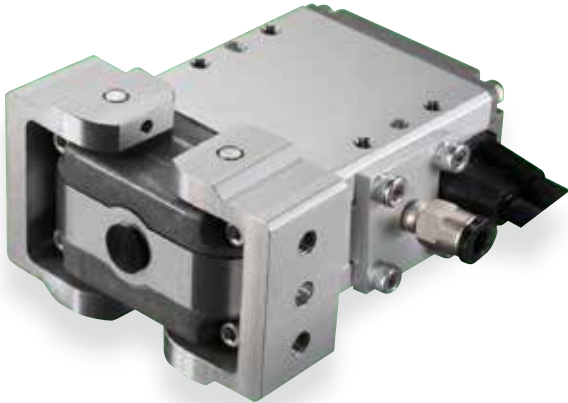
180:180 度  
(单侧 90 度)

P1:PCON-PL/PO/SE  
PSEL  
P3:PCON-CA  
PMEC/PSEP  
MSEP

N: 无  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□:指定长度

NM:反原点规格  
FB:法兰托架  
SB:轴托架

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料

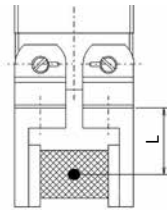
卷末P.5

POINT

注意

(1) 开合最高速度为单侧的动作速度。相对动作速度为该值的 2 倍。  
(2) 最大夹持力为夹持点距离为 0, 伸出距离为 0 时所有夹爪的合力值。  
实际能够夹持的工件质量与爪和工件材质间的摩擦系数、形状、接触面等有关, 通常估算为夹持力的 1 / 10 ~ 1 / 20 之间。(详细信息请参考卷末 P86)  
(3) 额定加速度为 0.3G。

■夹持力与电流限制值的关系图  
进行推压动作时, 夹持力(推压力)的大小可通过修改控制器的电流限制值在 20% ~ 70% 范围内调节。

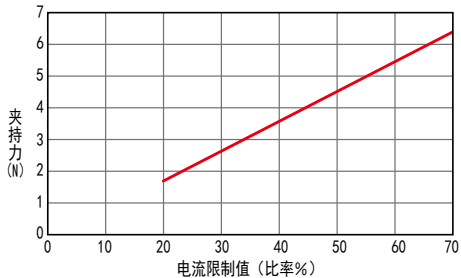


※ 下图中的值为夹持点在爪柄上方时的夹持力大小。实际的夹持力大小与夹持点到开闭支点的距离成反比。

实际夹持力计算公式见下。

实际夹持力 (GRLS) =  $F \times 15.5 / (L + 15.5)$

※下表中的夹持力为两侧爪的合力。



※上述图表中为估测值,最大可能有±15%的浮动,提请注意。

※ 进行夹持动作(推压)时, 移动速度固定为 5 度/s, 提请注意。

驱动轴性能				行程与开合最高速度	
■导程与负载质量				行程	
型号	减速比	最大夹持力 (N)	行程 (度)	减速比	180 (度)
RCP2CR-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③	30	6.4 (单侧 3.2)	180 (单侧 90)	30	600

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项

(单位为度 / s)

行程 — 价格表 (标准价格)	
行程 (度)	标准价格
180	—

② 电缆长价格表 (标准价格)		
种类	电缆记号	标准价格
标准型 (机械电缆)	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—

※ 马达·编码器一体型电缆, 标准为机械电缆。  
※ 维护保养用电线型号请参考卷末 P59。

③ 选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
法兰托架	FB	→卷末 P43	—
轴托架	SB	→卷末 P55	—

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	蜗轮+螺旋齿轮
重复定位精度	±0.01mm
背隙	单侧1度以下 (但是由弹簧向开口方向施加恒压)
空转	单侧0.1度以下
导轨	—
静态允许负载力矩	—
质量	0.2kg
适用范围温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

## 尺寸图

 CAD图纸可在主页下载

[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

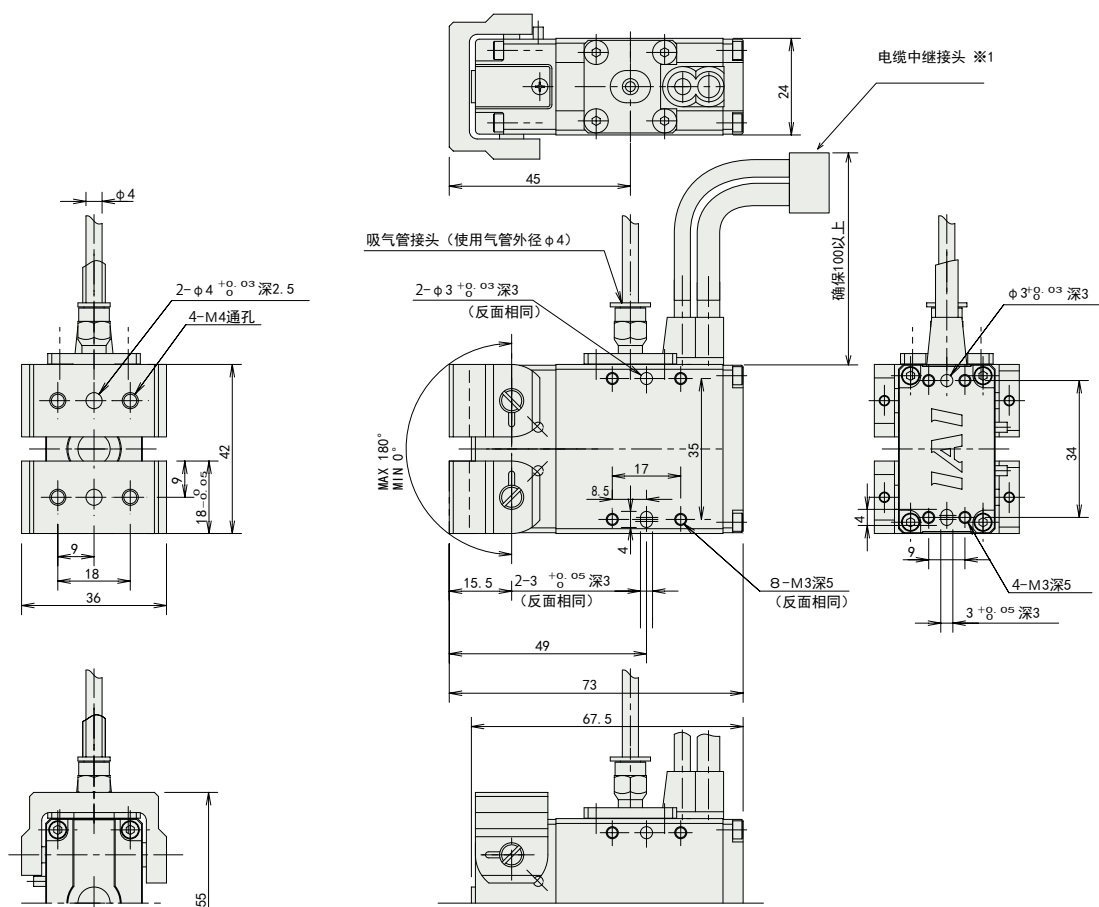
### 特规对应的介绍

 卷末P. 15



※ 原点位置在夹爪（滑块）打开位置。








※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。



质量 (kg)	0.2
---------	-----

### ①适用控制器

RCP2CR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		PMEC-C-20PI-①-2-Ⅱ	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V AC200V	参照 P541	—	→ P537
		PSEP-C-20PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法的简单控制器			最大 2A	—	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-Ⅲ-①-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型	256 点		参照 P572	—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-Ⅲ-④-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型					
定位型 高输出规格		PCON-CA-20PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512 点				
脉冲串型 高输出规格		PCON-CA-20PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	—				
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-20PI-Ⅳ-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点				
脉冲串型 (差动式线驱动器规格)		PCON-PL-20PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(—)		参照 P628	—	→ P623
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-20PI-①-2-0	集电极开路 对应					
串行通信型		PCON-SE-20PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点	—			
程序 控制型		PSEL-CS-1-20PI-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点	参照 P671			

※PSELの型号为1轴规格。  
※Ⅲ为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。  
※④为现场总线网络记号。

※②为电源电压的种类(1:100V/2:100~240V)。  
※□为N(NPN规格)/P(PNP规格)的标记。

无尘室  
对应

脉冲  
伺服  
马达

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 夹爪型
- 旋转型
- 线性
- 伺服型

RCACR-SA4C

无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽 40mm 24V 伺服马达 铝制基座

■型号项目 RCACR — SA4C —  — 20 —  —  —  —  —  —  —

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

I:增量型规格  
A:绝对型规格

20: 伺服马达  
20W

10:10mm  
5: 5mm  
2.5:2.5mm

50:50mm  
5  
400:400mm  
(每 50mm)

A1:ACON  
ASEL  
A3:AMEC  
ASEP  
MSEP

N: 无  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 指定长度  
R□□: 机械电缆

请参考  
选项一览表

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。  
使用简易绝对单元时型号也为「U」。



省电对应



技术资料 卷末P. 5

POINT 注意事项

(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。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。

(2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 2.5 为 0.2G) 条件下动作时的值。  
加速度的上限即为上述值。

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

※ 本产品在上图A部装有位置调整用螺丝 (参考右页尺寸图)。

驱动轴性能							行程与最高速度/吸气量		
■导程与负载质量									
型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)	行程/导程	50 ~ 400 (每 50mm)	吸气量 (Nr/min)
RCACR-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50 ~ 400 (每 50mm)	10	665	50
RCACR-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2		5	330	30
RCACR-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4		2.5	165	15

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末P71。

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程 — 价格表 (标准价格)		
②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型	绝对型
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—

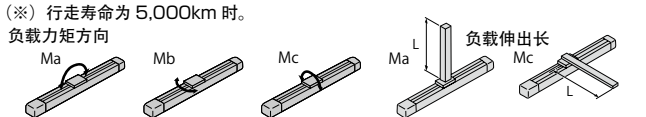
④电缆长价格表 (标准价格)		
种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→卷末 P48	—
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	—
省电力对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块垫片	SS	→卷末 P55	—
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi$ 8mm 滚轧C10
重复定位精度	$\pm 0.02$ mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 6.9N·m Mb: 9.9N·m Mc: 17.0N·m
动态允许负载力矩 (※)	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
负载伸出长	Ma方向120mm以下 Mb Mc方向120mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂 (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1 $\mu$ m)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

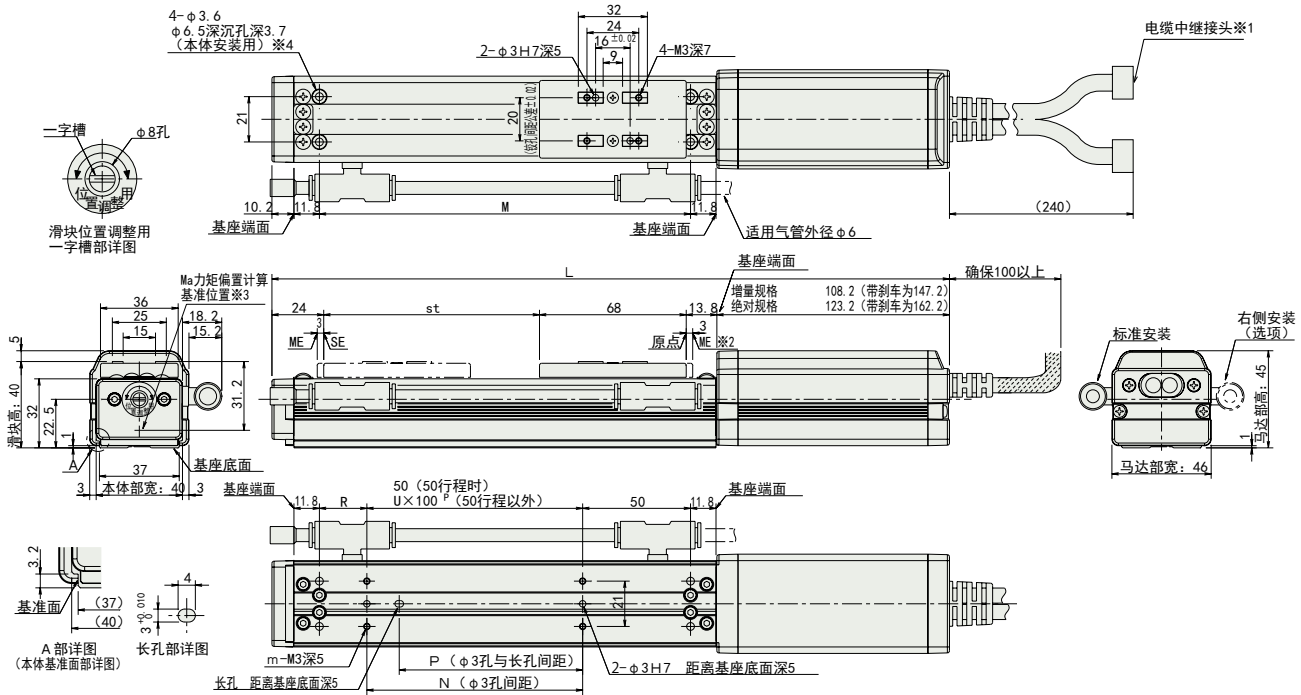
特规对应介绍

卷末 P. 15



- ※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详细请参考卷末 P59。  
 ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。  
 ME：机械末端 SE：行程末端  
 ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

- ※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时，可能会因基座发生扭曲，而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔，建议使用行程 200mm 以下的机型。










■行程・尺寸・质量

※带刹车型质量增加 0.3kg。

行程		50	100	150	200	250	300	350	400
L	增量型	无刹车	264	314	364	414	464	514	564
	带刹车	303	353	403	453	503	553	603	653
	绝对型	无刹车	279	329	379	429	479	529	579
	带刹车	318	368	418	468	518	568	618	668
M		122	172	222	272	322	372	422	472
N		50	100	100	200	200	300	300	400
P		35	85	85	185	185	285	285	385
R		22	22	72	22	72	22	72	22
U		—	1	1	2	2	3	3	4
m		4	4	4	6	6	8	8	10
质量 (kg)		0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

③适用控制器

RCACR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-20I①②③-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V          DC24V	额定 2.4A          (标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A  (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P537
		ASEP-C-20I①②③-2-0	与电磁阀相同控制方法的简单控制器				—	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点			—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧-V-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—	—
定位型		ACON-C-20I①②③-2-0	最大定位点数 512 点	512 点			—	—
安全等级对应 定位型		ACON-CG-20I①②③-2-0					—	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①②③-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)			—	→ P631
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I①②③-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				—	
串行通信型		ACON-SE-20I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—	—
程序 控制型		ASEL-CS-1-20①②③-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点			—	→ P675

※ASEL的型号为1轴规格。  
 ※④为I/O种类 (NP/PN)。

※①为编码器的种类 (I:增量型/A:绝对型)。  
 ※④为轴数 (1~8)。

※①为省电对应时，记入记号 (LA)。  
 ※④为现场总线网络种类记号。

滑块型

细小型

标准型

控制器一体型

拉杆型

细小型

标准型

控制器一体型

平台型

臂杆型

扁平型

细小型

标准型

夹具型

旋转型

线性

伺服型

无尘室

对应

防水

防尘

对应

脉冲

伺服

马达

伺服

马达

(24V)

伺服

马达

(200V)

线性

伺服

马达

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 爪型
- 旋转型
- 线性
- 伺服型
- 无尘室对应
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCACR-SA5C

无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽 52mm 24V 伺服马达 铝制基座

■型号项目 RCACR — SA5C —  — 20 —  —  —  —  —  —  —

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

I: 增量型规格  
A: 绝对型规格

20: 伺服马达  
20W

20: 20mm  
12: 12mm  
6: 6mm  
3: 3mm

50: 50mm  
5  
500: 500mm  
(每 50mm)

A1: ACON  
ASEL  
A3: AMEC  
ASEP  
MSEP

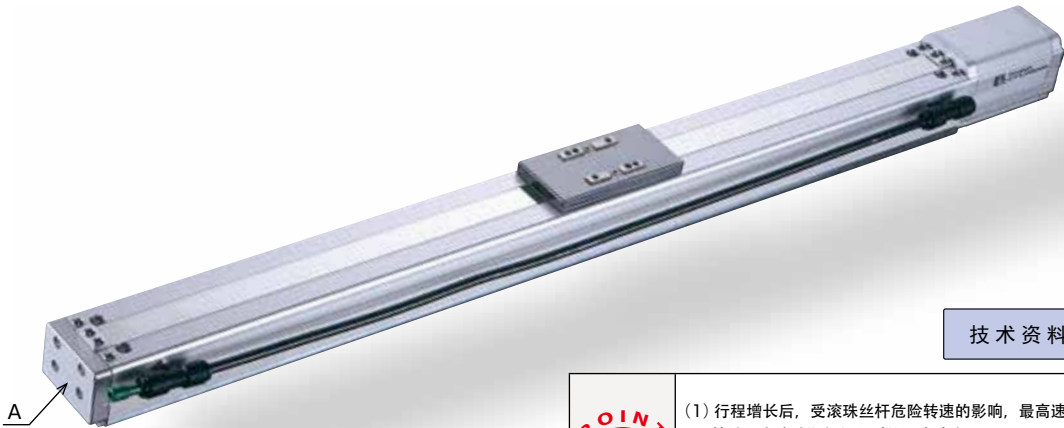
N: 无  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 指定长度  
R□□: 机械电缆

请参考  
选项一览表

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。  
※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。  
使用简易绝对单元时型号也为「U」。



省电对应



技术资料 卷末 P. 5

POINT  
注意  
事项

(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。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。  
(2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。  
加速度的上限即为上述值。  
(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

※ 本产品在上图A部装有位置调整用螺丝  
(参考右页尺寸图)。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤	20	20	2	0.5	10.7	50~500 (每 50mm)
RCACR-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCACR-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCACR-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	2	4	65.7	

记号说明
 ① 编码器种类
 ② 行程
 ③ 适用控制器
 ④ 电缆长
 ⑤ 选项
 ※ 进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度／吸气量

行程 导程	50~450 (每 50mm)	500 (mm)	吸气量 (Nr/min)
20	1300 (800)	1300 (800)	80
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

〈 〉内为垂直使用时(单位为mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)		
②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型	绝对型
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④电缆长价格表 (标准价格)		
种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
机械电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—

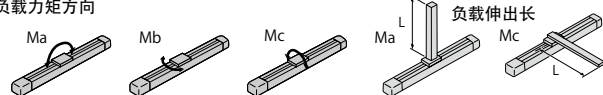
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→卷末 P48	—
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	—
省力对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 18.6Nm Mb: 26.6Nm Mc: 47.5Nm
动态允许负载力矩(※2)	Ma: 4.9Nm Mb: 6.8Nm Mc: 11.7Nm
负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb Mc方向150mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂(滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1μm)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※1) 【】内为导程20mm规格时的值。(※2) 行走寿命为5,000km时。

负载力矩方向





## 尺寸图

CAD图纸可在主页下载

[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

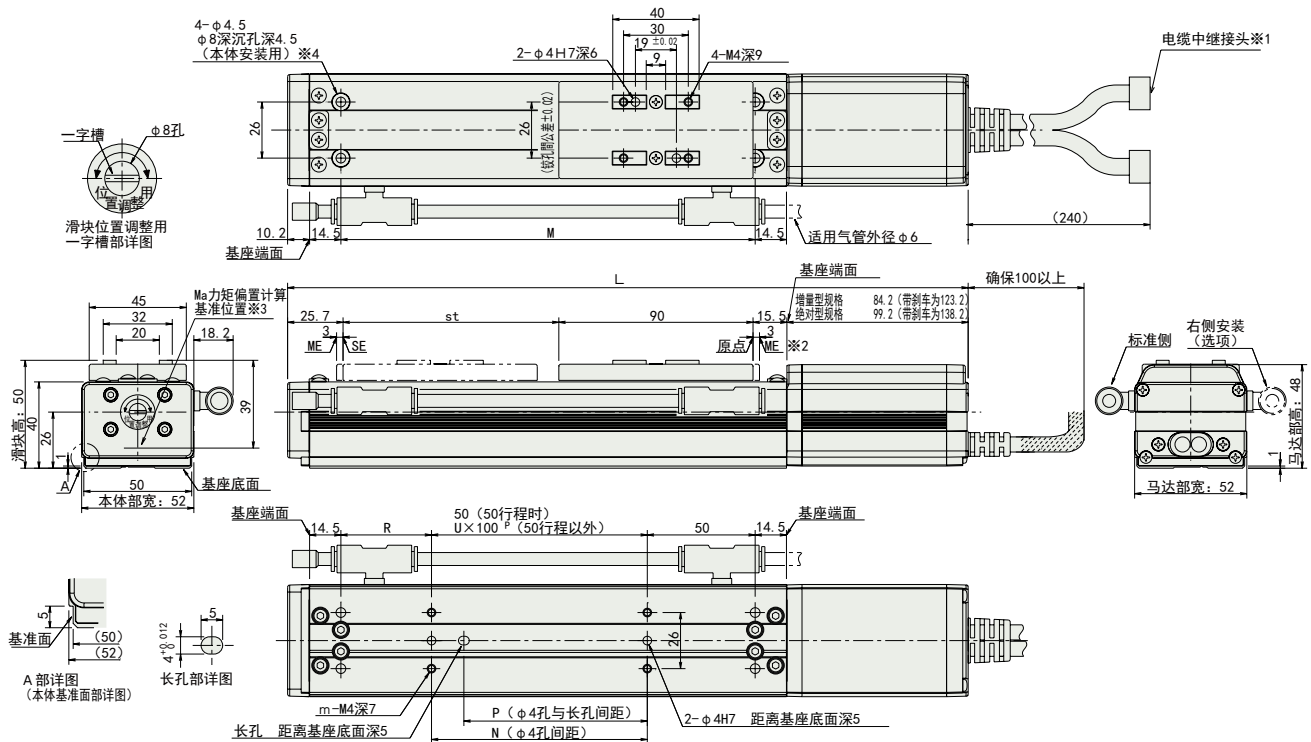


- ※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。  
ME：机械末端 SE：行程末端
- ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

- ※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时,可能会因基座发生扭曲,而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔,建议使用行程 300mm 以下的机型。

### 特规对应介绍

 卷末 P. 15










## ■行程一尺寸·质量

※ 带刹车型质量增加 0.3kg。

行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	增量型	无刹车	265.4	315.4	365.4	415.4	465.4	515.4	565.4	615.4	665.4	715.4
		带刹车	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4	754.4
	绝对型	无刹车	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
		带刹车	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
	M		142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N		50	100	100	200	200	300	300	400	400	500	
P		35	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
R		42	42	92	42	92	42	92	42	92	42	
U		—	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
m		4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	
质量 (kg)		1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	

### ③适用控制器

RCACR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
电磁阀型		AMEC-C-20I⑩-③-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537	
		ASEP-C-20I⑩-③-2-0	与电磁阀相同控制方法的简单控制器		—	→ P547			
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-④-④-③-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型	256 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A  (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P563	
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-④-④-⑤-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型				—	→ P631	
定位型		ACON-C-20I⑩-③-2-0	最大定位点数 512 点	512 点			—	→ P631	
安全等级对应 定位型		ACON-CG-20I⑩-③-2-0					—		
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I⑩-③-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)			—		
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I⑩-③-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				—		
串行通信型		ACON-SE-20I⑩-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—		
程序 控制型		ASEL-CS-1-20①⑩-③-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点			—		→ P675

※ASEL的型号为1轴规格。  
※Ⅲ为I/O种类(NP/PN)。

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。  
※Ⅳ为轴数(1~8)。

※②为省电对应时, 记入记号(LA)。  
※⑤为现场总线网络种类记号。

无尘室  
对应

伺服  
马达  
(24V)



- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 爪爪型
- 旋转型
- 线性
- 伺服型
- 无尘室对应
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCACR-SA6C

无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽 58mm 24V 伺服马达 铝制底座

■型号项目 RCACR — SA6C —  — 30 —  —  —  —  —  —  —

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

I: 增量型规格 30: 伺服马达 20: 20mm 50: 50mm A1: ACON N: 无 请参考  
A: 绝对型规格 30W 12: 12mm 6: 6mm 600: 600mm S: 3m 选项一览表  
M: 5m  
X□□: 指定长度  
R□□: 机械电缆

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。  
※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。  
使用简易绝对单元时型号也为「U」。



省电对应



技术资料 卷末 P. 5

POINT 注意 事项

(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。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。  
(2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。  
加速度的上限即为上述值。  
(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

※ 本产品在上图A部装有位置调整用螺丝 (参考右页尺寸图)。

驱动轴性能

■ 导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤	30	20	3	0.5	15.8	50~600 (每 50mm)
RCACR-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCACR-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCACR-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

记号说明
 ① 编码器种类
 ② 行程
 ③ 适用控制器
 ④ 电缆长
 ⑤ 选项
 ※ 进行推压动作时请参考卷末P71。

■ 行程与最高速度／吸气量

行程 导程	50~450 每 50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸气量 (Nl/min)
20	1300 〈800〉	1160 〈800〉	990 〈800〉	80	
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

〈 〉 内为垂直使用时 (单位为mm/s)

① 编码器种类/② 行程 — 价格表 (标准价格)

② 行程 (mm)	标准价格	
	① 编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

⑤ 选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→ 卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→ 卷末 P48	—
原点确认传感器	HS	→ 卷末 P50	—
省电力对应	LA	→ 卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
吸气用接头安装方向不同	VR	→ 卷末 P58	免费

④ 电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

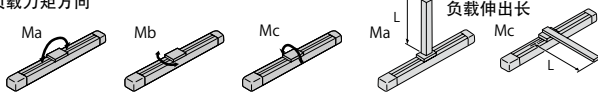
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度 (※1)	±0.02mm 【±0.03mm】
空转	0.1mm 以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 38.3Nm Mb: 54.7Nm Mc: 81.0Nm
动态允许负载力矩 (※2)	Ma: 8.9Nm Mb: 12.7Nm Mc: 18.6Nm
负载伸出长	Ma 方向 220mm 以下 Mb Mc 方向 220mm 以下
润滑脂	使用不易发生润滑脂 滚珠丝杆、导轨相同
无尘等级	支持 Class10 (0.1μm)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH 以下 (无结露)

(※1) 【】内为导程 20mm 规格时的值。(※2) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

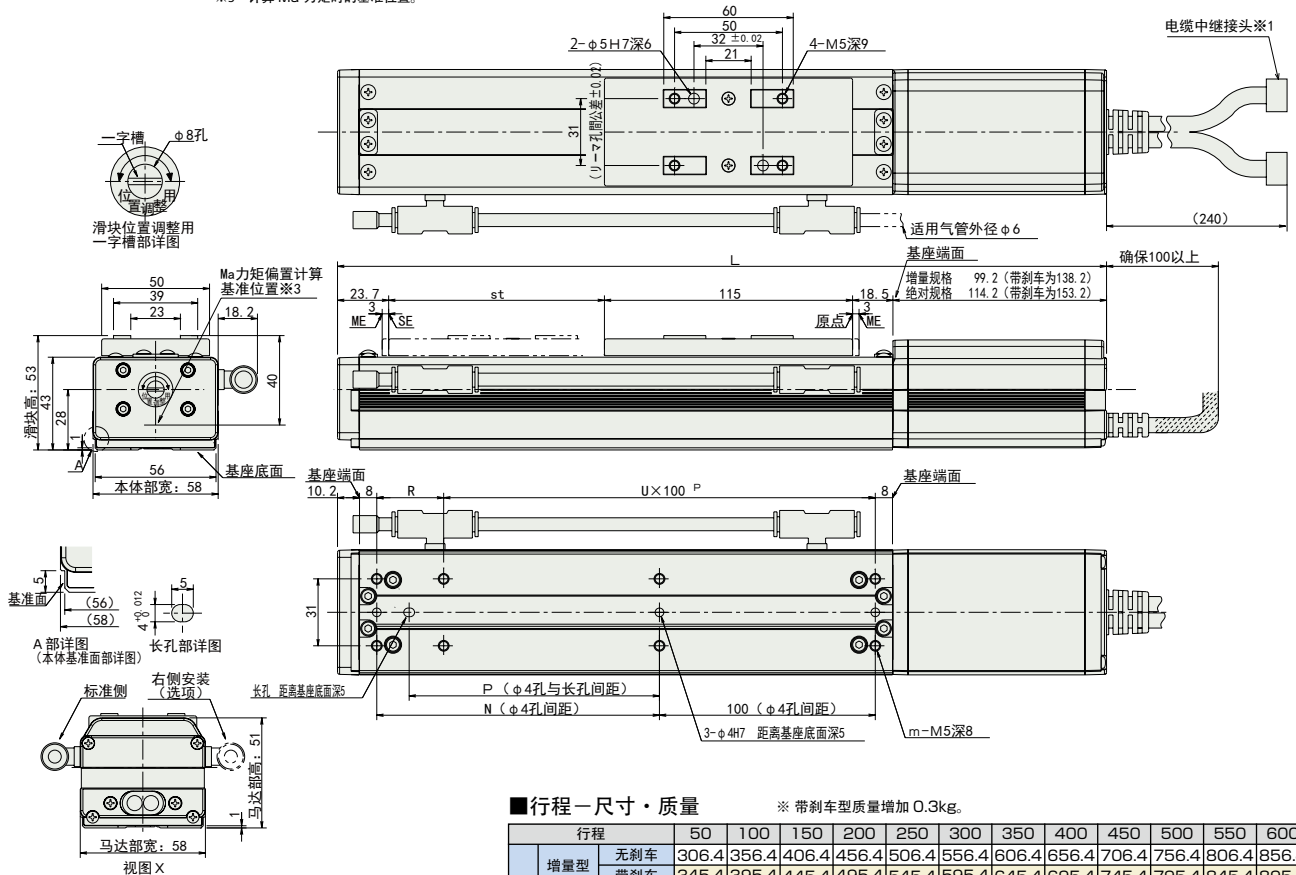
www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

卷末 P. 15



- ※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。  
 ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)。请充分注意与周围物体间的干涉。  
 ME: 机械末端 SE: 行程末端  
 ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。










行程・尺寸・质量

※带刹车车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	增量型	306.4	356.4	406.4	456.4	506.4	556.4	606.4	656.4	706.4	756.4	806.4
	带刹车	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4	795.4	845.4
	绝对型	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4
	带刹车	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4
N		81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581
P		66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566
R		81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81
U		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
m		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	18
质量 (kg)		1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4

③适用控制器

RCACR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页	
电磁阀型		AMEC-C-30I①②③-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537	
		ASEP-C-30I①②③-2-0	与电磁阀相同控制方法的简单控制器			—	→ P547		
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型			—	→ P563		
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧-V-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型						
定位型		ACON-C-30I①②③-2-0	最大定位点数 512 点	512 点		DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	—	→ P631
安全等级对应 定位型		ACON-CG-30I①②③-2-0					—		
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-30I①②③-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(—)			(省电规格) 额定 1.3A 最大 2.2A	—	
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-30I①②③-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				—		
串行通信型		ACON-SE-30I①-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			—		
程序 控制型		ASEL-CS-1-30①②③-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500 点			—	→ P675	

※ASEL的型号为1轴规格。  
 ※③为I/O种类 (NP/PN)。

※①为编码器的种类 (I:增量型/A:绝对型)。  
 ※④为轴数 (1~8)。

※⑤为省电对应时, 记入记号 (LA)。  
 ※⑦为现场总线网络种类记号。

滑块型  
细小型  
标准型  
控制器一体型  
拉杆型  
细小型  
标准型  
平台型  
臂杆型  
扁平型  
细小型  
标准型  
夹爪型  
旋转型  
线性  
伺服型

RCACR-SA5D

无尘室对应电缸 滑块直联型 本体宽 52mm 24V 伺服马达 铝制基座

■型号项目	RCACR	—	SA5D	—		—	20	—		—		—		—		—		—	
	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		
					I:增量型规格 A:绝对型规格		20:伺服马达 20W		12:12mm 6:6mm 3:3mm		50:50mm 5 500:500mm (每50mm)		A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP		N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:机械电缆		请参考 选项一览表		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。  
※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。  
使用简易绝对单元时型号也为「U」。



省电对应



技术资料

卷末P. 5



- (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。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (3) 符合无尘室等级 10 是指水平安装使用时的级别。侧立、垂直安装使用时，可能会不符合等级 10，请加以注意。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

无尘室  
对应  
防水  
防尘  
对应

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCACR-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50~500 (每50mm)
RCACR-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCACR-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

■行程与最高速度/吸气量

行程 导程	50~450 (每50mm)	500 (mm)	吸气量 (Nr/min)
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末 P71。

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型	绝对型
	I	A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表 (标准价格)

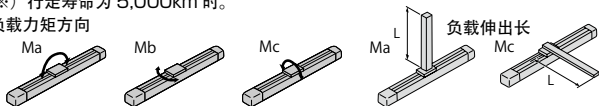
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→卷末 P48	—
省电力对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi$ 10mm 滚珠C10
重复定位精度	$\pm$ 0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 18.6Nm Mb: 26.6Nm Mc: 47.5Nm
动态允许负载力矩 (※)	Ma: 4.9Nm Mb: 6.8Nm Mc: 11.7Nm
负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb Mc方向150mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂 (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1 $\mu$ m)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

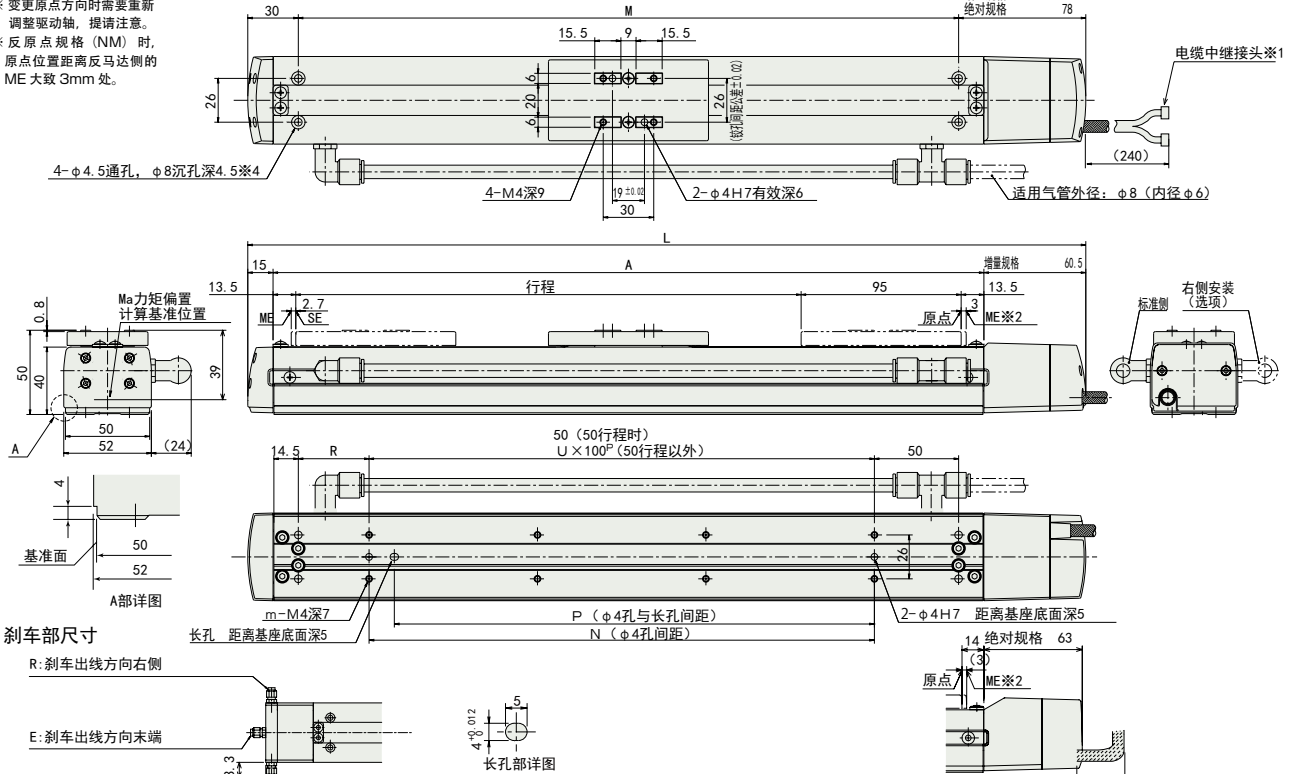
卷末P.15



※ 变更原点方向时需要重新调整驱动轴，提请注意。  
※ 反原点规格 (NM) 时，原点位置距离反马达侧的ME大致 3mm 处。

- ※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。  
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。  
ME：机械末端 SE：行程末端  
※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

- ※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时，可能会因基座发生扭曲，而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔，建议使用行程 300mm 以下的机型。



■行程・尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L 增量型	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5
L 绝对型	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
质量 (kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1

③适用控制器

RCACR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-20I①②③-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537
		ASEP-C-20I①②③-2-0	与电磁阀相同控制方法的简单控制器				—	→ P547
电磁阀多轴型 PIO 规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧-2-0	最多可以连接8轴PIO控制定位点型	256 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A  (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧-V-0-0	最多可以连接8轴现场总线网络控制定位点型				—	→ P631
定位型		ACON-C-20I①②③-2-0	最大定位点数 512 点	512 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A  (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P631
安全等级对应定位型		ACON-CG-20I①②③-2-0					—	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I①②③-2-0	差动式线驱动器对应脉冲串输入型	(—)	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A  (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P631
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-20I①②③-2-0	集电极开路对应脉冲串输入型				—	
串行通信型		ACON-SE-20I①②③-N-0-0	串行通信专用型	64 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A  (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	→ P675
程序控制型		ASEL-CS-1-20I①②③-2-0	支持编程式动作支持最大2轴动作	1500 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A  (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A	—	

※ASEL的型号为1轴规格。  
※②为I/O种类 (NP/PN)。

※①为编码器的种类 (I:增量型/A:绝对型)。  
※④为轴数 (1~8)。

※⑤为省电对应时，记入记号 (LA)。  
※⑦为现场总线网络种类记号。



- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 夹爪型
- 旋转型
- 线性
- 伺服型

RCACR-SA6D

无尘室对应电缸 滑块直联型 本体宽 58mm 24V 伺服马达 铝制基座

■型号项目	RCACR	—	SA6D	—		—	30	—		—		—		—		—		—	
	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		
					I:增量型规格 A:绝对型规格		30:伺服马达 30W		12:12mm 6:6mm 3:3mm		50:50mm 5 600:600mm (每50mm)		A1:ACON ASEL A3:AMEC ASEP MSEP		N:无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:机械电缆		请参考 选项一览表		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。  
※ 绝对型规格仅适用于 ASEL 控制器。  
使用简易绝对单元时型号也为「U」。



省电对应



技术资料

卷末P.5



- (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。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (3) 符合无尘室等级 10 是指水平安装使用时的级别。侧立、垂直安装使用时，可能会不符合等级 10，请加以注意。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)	
RCACR-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2
RCACR-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4
RCACR-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8

行程 50~600 (每 50mm)

■行程与最高速度/吸气量

行程	50~450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸气量 (Nl/min)
导程	每 50mm				
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末 P71。

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型	绝对型
	I	A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

⑤选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→卷末 P48	—
省电力对应	LA	→卷末 P52	免费
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

④电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—

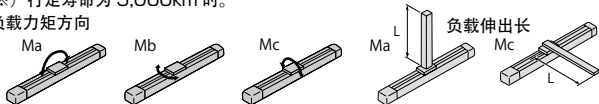
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi$ 10mm 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02$ mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 38.3Nm Mb: 54.7Nm Mc: 81.0Nm
动态允许负载力矩 (※)	Ma: 8.9Nm Mb: 12.7Nm Mc: 18.6Nm
负载伸出长	Ma方向220mm以下 Mb Mc方向220mm以下
润滑脂	使用不易发生润滑脂(滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1 $\mu$ m)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

CAD图纸可在主页面下载

www.iai-robot.co.jp

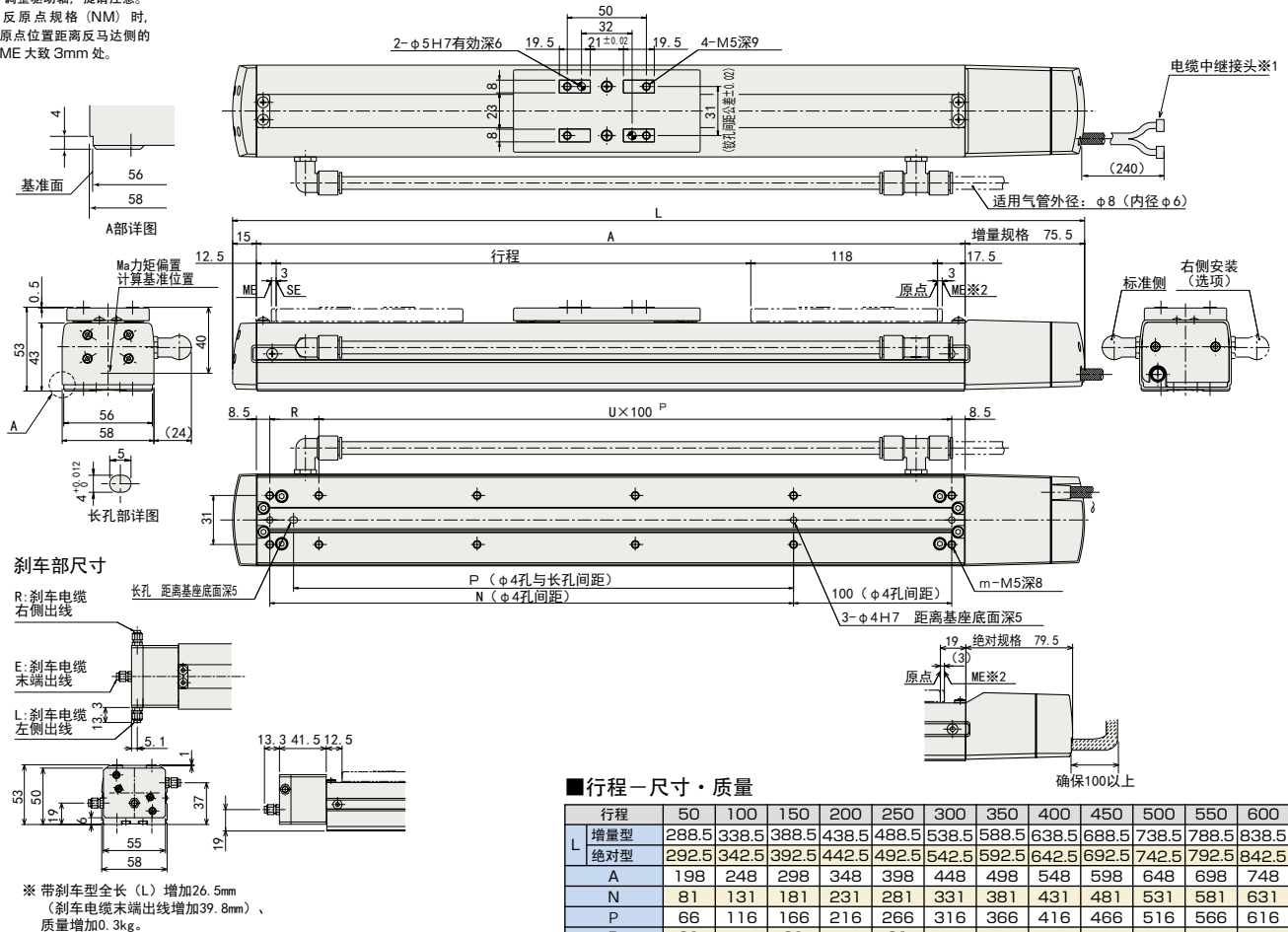
特规对应介绍

卷末 P. 15



※ 变更原点方向时需要重新调整驱动轴，提请注意。  
※ 反原点规格 (NM) 时，原点位置距离反马达侧的 ME 大致 3mm 处。

- ※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。  
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。  
ME：机械末端 SE：行程末端  
※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。



行程 - 尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L 增量型	288.5	338.5	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5
绝对型	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
质量 (kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

③ 适用控制器

RCACR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
电磁阀型		AMEC-C-30I①②③-2-1	可立刻上手的简单控制器	3 点	AC100V	额定 2.4A	—	→ P537
		ASEP-C-30I①②③-2-0	与电磁阀相同控制方法的简单控制器				—	→ P547
电磁阀多轴型 PIO 规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩-2-0	最多可以连接8轴 PIO 控制定位点型	256 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.2A	—	→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-④⑤⑥⑦⑧⑨⑩-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位点型				—	→ P631
定位型		ACON-C-30I①②③-2-0	最大定位点数 512 点	512 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.2A	—	→ P631
安全等级对应定位型		ACON-CG-30I①②③-2-0					—	
脉冲串输入型 (差动式驱动器规格)		ACON-PL-30I①②③-2-0	差动式线驱动器对应脉冲串输入型	(—)	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.2A	—	→ P631
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-30I①②③-2-0	集电极开路对应脉冲串输入型				—	
串行通信型		ACON-SE-30I①②③-N-0-0	串行通信专用型	64 点	DC24V	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.2A	—	→ P675
程序控制型		ASEL-CS-1-30①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩-2-0	支持编程式动作支持最大2轴动作	1500 点			—	

※ASEL的型号为1轴规格。  
※⑩为I/O种类 (NP/PN)。

※①为编码器的种类 (I:增量型/A:绝对型)。  
※④⑤⑥⑦⑧⑨⑩为轴数 (1~8)。

※①②③④⑤⑥⑦⑧⑨⑩⑪⑫⑬⑭⑮⑯⑰⑱⑲⑳㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿为省电对应时，记入记号 (LA)。  
※㉑㉒㉓㉔㉕㉖㉗㉘㉙㉚㉛㉜㉝㉞㉟㊱㊲㊳㊴㊵㊶㊷㊸㊹㊺㊻㊼㊽㊾㊿为现场总线网络种类记号。

滑块型

细小型

标准型

控制器一体型

拉杆型

细小型

标准型

控制器一体型

平台型

臂杆型

扁平型

细小型

标准型

夹具型

旋转型

线性

伺服型

无尘室对应

防水

防尘

对应

脉冲

伺服

马达

(24V)

伺服

马达

(200V)

线性

伺服

马达



滑块型  
细小型  
标准型  
控制器一体型  
拉杆型  
细小型  
标准型  
控制器一体型  
平台型  
臂杆型  
扁平型  
细小型  
标准型  
夹爪型  
旋转型

RCS3CR-SA8C

无尘室对应电缸 滑块型 本体宽 80mm 200V 伺服马达 铝制基座联轴器规格

RCS3PCR-SA8C

无尘室对应电缸 滑块型 本体宽 80mm 200V 伺服马达 铝制基座联轴器  
高精度规格

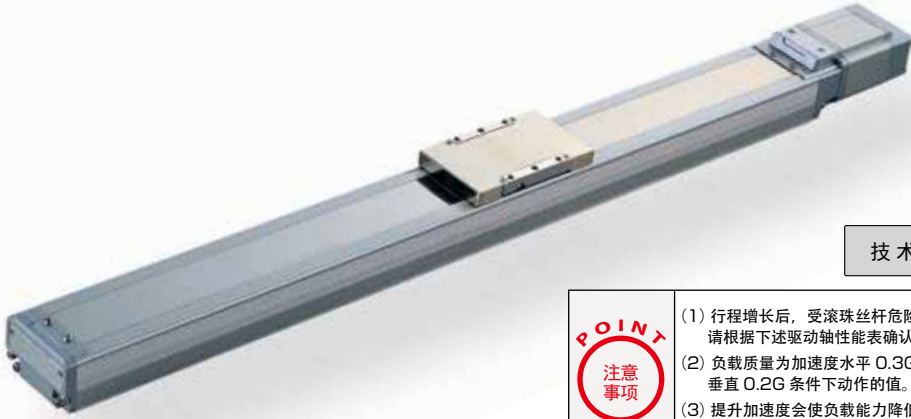
■型号项目

系列	—	SA8C	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项
RCS3CR : 标准规格 RCS3PCR : 高精度规格				I: 增量型规格 A: 绝对型规格		100: 伺服马达 100W 150: 伺服马达 150W		30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm		50: 50mm 1100: 1100mm (每 50mm)		T1: XSEL-J/K T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 机械电缆		请参考 选项一览表 ※ 电缆出线必须选择一个方向记入。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※ CE为选项。



技术资料

卷末 P.5



- (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。  
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量为加速度水平 0.3G（导程 5 为 0.2G）、  
垂直 0.2G 条件下动作的值。
- (3) 提升加速度会使负载能力降低。  
详细信息请参考卷末 P108 的加速度—负载质量一览表。

■驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50 ~ 1100 (每 50mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12 3	85.1	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30 6	127.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60 12	255.3	

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项

■行程与最高速度 (单位为 mm/s)

行程 导程	50~650 (每 50mm)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	吸气量 (N/min)
30	1800	1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660	130 (160) (※)
20	1200	1010	890	790	710	640	580	530	480	440	110
10	600	500	440	390	350	320	290	260	240	220	60
5	300	250	220	190	170	160	140	130	120	110	30

(※) 速度 1500mm/s 以下时为 130Nl/min, 超过该速度后为 160Nl/min。

① 编码器种类 / ② 行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格							
	RCS3CR-SA8C				RCS3PCR-SA8C			
	①编码器种类		①编码器种类		①编码器种类		①编码器种类	
	增量型	绝对型	增量型	绝对型	增量型	绝对型	增量型	绝对型
	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	—	—	—	—	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—	—	—	—	—
1050/1100	—	—	—	—	—	—	—	—

④ 电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤ 选项价格表 (标准价格)

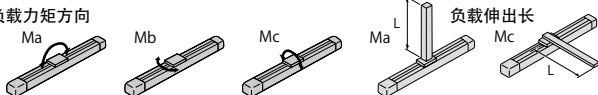
名称	选项记号	参考页	标准价格
电缆左背面出线	A1E	→ 卷末 P41	免费
电缆左侧面出线	A1S	→ 卷末 P41	免费
电缆右背面出线	A3E	→ 卷末 P41	免费
电缆右侧面出线	A3S	→ 卷末 P41	免费
刹车	B	→ 卷末 P42	—
CE 对应规格	CE	→ 卷末 P42	—
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
吸气用接头 L 字规格	VL	→ 卷末 P58	免费
无吸气用接头	VN	→ 卷末 P58	免费

■驱动轴规格 【】内为 RCS3PCR 的规格。(其他参数相同)

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚珠C10【滚珠C5】
重复定位精度	±0.02mm【±0.01mm】
空转	0.1mm【0.05mm】以下
基座	材质铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 113.5Nm Mb: 177Nm Mc: 266Nm
动态允许负载力矩 (※)	Ma: 23.1Nm Mb: 32.9Nm Mc: 54.1Nm
负载伸出长	Ma 方向 390mm 以下 Mb Mc 方向 390mm 以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂 (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持 Class10 (0.1μm)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH 以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

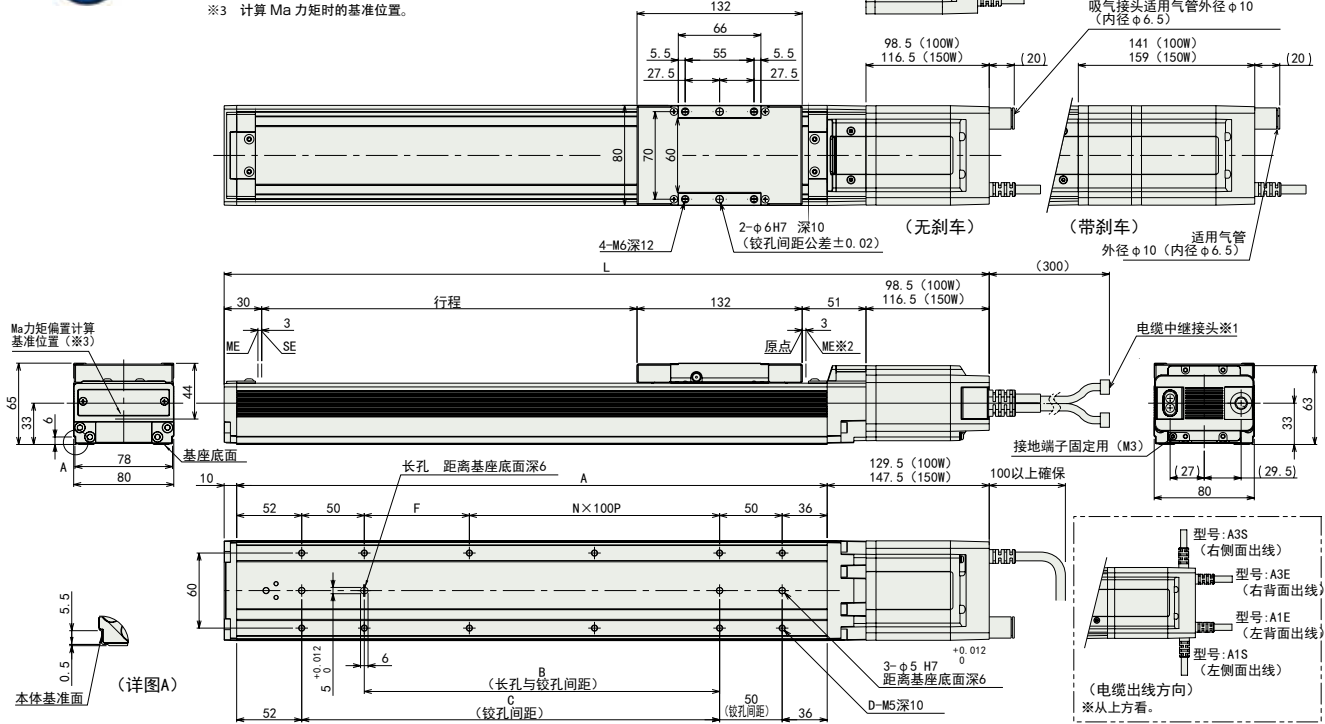
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15

2 维  
CAD

- ※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。  
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请注意与周围物体间的干涉。  
ME：机械末端 SE：行程末端  
※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。



滑块型  
细小型  
标准型  
控制器一体型  
拉杆型  
细小型  
标准型  
控制器一体型  
平台型  
臂杆型  
扁平型  
细小型  
标准型  
爪型  
旋转型

RCS3CR-SS8C

无尘室对应电缸 滑块型 本体宽 80mm 200V 伺服马达 铁制基座联轴器规格

RCS3PCR-SS8C

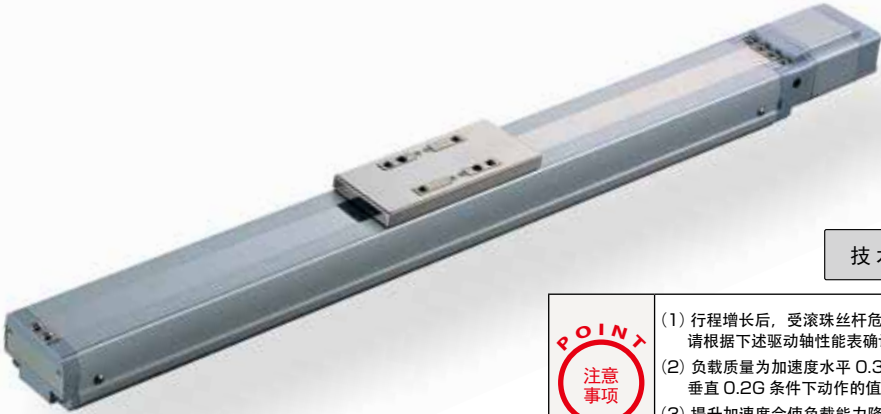
无尘室对应电缸 滑块型 本体宽 80mm 200V 伺服马达 铁制基座联轴器  
高精度规格

■型号项目									
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			
RCS3CR : 标准规格 RCS3PCR : 高精度规格	SS8C	I: 增量型规格 A: 绝对型规格	100: 伺服马达 100W 150: 伺服马达 150W	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	50: 50mm 1000: 1000mm (每 50mm)	T1: XSEL-J/K T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 机械电缆	请参考 选项一览表 ※ 电缆出线必须选择一个方向记入。	

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※ CE为选项。



技术资料 卷末 P.5

- POINT 注意 事项**
- (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。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
  - (2) 负载质量为加速度水平 0.3G（导程 5 为 0.2G）、垂直 0.2G 条件下动作的值。
  - (3) 提升加速度会使负载能力降低。详细信息请参考卷末 P108 的加速度—负载质量一览表。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-30-②-③-④-⑤	100	30	8 2	56.6	50 ~ 1000 (每 50mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤		20	20 4	84.9	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40 8	169.8	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80 16	339.7	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-30-②-③-④-⑤	150	30	12 3	85.1	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤		20	30 6	127.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60 12	255.3	

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项

■行程与最高速度 (单位为 mm/s)

行程 导程	50~600 (每 50mm)	650	700	750	800	850	900	950	1000	吸气量 (N/min)
30	1800	1660	1460	1295	1155	1035	935	850	775	160 (190) (※)
20	1200	1105	970	860	770	690	625	565	515	120
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255	80
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125	30

(※) 速度 1500mm/s 以下时为 160Nl/min, 超过该速度后为 190Nl/min.

① 编码器种类 / ② 行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格							
	RCS3CR-SS8C				RCS3PCR-SS8C			
	①编码器种类 增量型		①编码器种类 绝对型		①编码器种类 增量型		①编码器种类 绝对型	
	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W
50/100	—	—	—	—	—	—	—	—
150/200	—	—	—	—	—	—	—	—
250/300	—	—	—	—	—	—	—	—
350/400	—	—	—	—	—	—	—	—
450/500	—	—	—	—	—	—	—	—
550/600	—	—	—	—	—	—	—	—
650/700	—	—	—	—	—	—	—	—
750/800	—	—	—	—	—	—	—	—
850/900	—	—	—	—	—	—	—	—
950/1000	—	—	—	—	—	—	—	—

④ 电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤ 选项价格表 (标准价格)

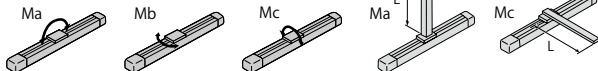
名称	选项记号	参考页	标准价格
电缆左背面出线	A1E	→ 卷末 P41	免费
电缆左侧面出线	A1S	→ 卷末 P41	免费
电缆右背面出线	A3E	→ 卷末 P41	免费
电缆右侧面出线	A3S	→ 卷末 P41	免费
刹车	B	→ 卷末 P42	—
CE 对应规格	CE	→ 卷末 P42	—
反原点规格	NM	→ 卷末 P52	免费
吸气用接头 L 字规格	VL	→ 卷末 P58	免费

驱动轴规格 【】内为 RCS3PCR 的规格。(其他参数相同)

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚珠C10【滚珠C5】
重复定位精度	±0.02mm【±0.01mm】
空转	0.1mm【0.05mm】以下
基座	材质: 专用合金钢
静态允许负载力矩	Ma: 198.9Nm Mb: 198.9Nm Mc: 416.7Nm
动态允许负载力矩 (※)	Ma: 36.3Nm Mb: 36.3Nm Mc: 77.4Nm
负载伸出长	Ma 方向 450mm 以下 Mb Mc 方向 450mm 以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂 (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持 Class 10 (0.1μm)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH 以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

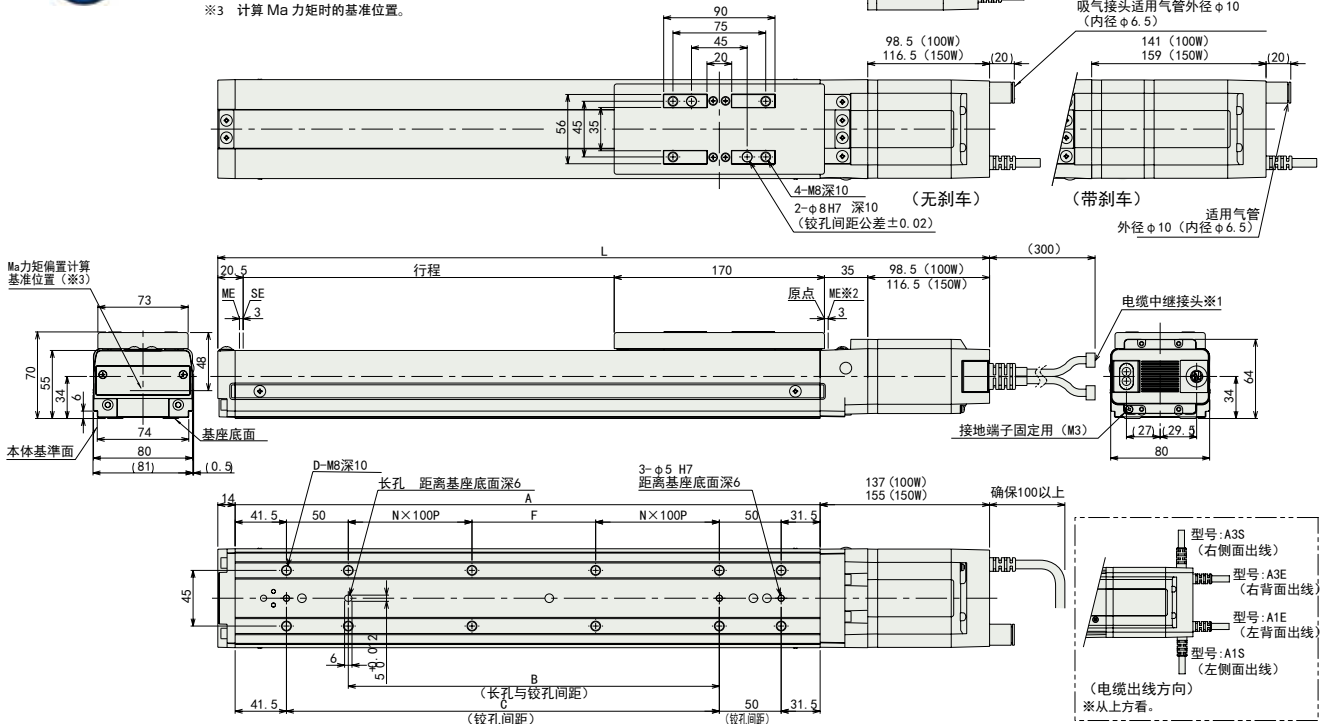
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P.15

2 维  
CAD

- ※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。  
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。  
ME：机械末端 SE：行程末端  
※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。



行程・尺寸・质量

行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
	100W	无刹车	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	1074	1124	1174	1224	1274	1324
		带刹车	416.5	466.5	516.5	566.5	616.5	666.5	716.5	766.5	816.5	866.5	916.5	966.5	1016.5	1066.5	1116.5	1166.5	1216.5	1266.5	1316.5	1366.5
	150W	无刹车	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
		带刹车	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5	1034.5	1084.5	1134.5	1184.5	1234.5	1284.5	1334.5	1384.5
A		223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	
B		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
C		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
D		8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26	
F		50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	
N		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
质量 (kg)	100W	无刹车	5.3	5.8	6.4	6.9	7.5	8.0	8.6	9.1	9.7	10.2	10.8	11.3	11.9	12.4	13.0	13.5	14.1	14.6	15.2	15.7
		带刹车	5.7	6.2	6.8	7.3	7.9	8.4	9.0	9.5	10.1	10.6	11.2	11.7	12.3	12.8	13.4	13.9	14.5	15.0	15.6	16.1
	150W	无刹车	5.3	5.9	6.4	7.0	7.5	8.1	8.6	9.2	9.7	10.3	10.8	11.4	11.9	12.5	13.0	13.6	14.1	14.7	15.2	15.8
		带刹车	5.8	6.3	6.9	7.4	8.0	8.5	9.1	9.6	10.2	10.7	11.3	11.8	12.4	12.9	13.5	14.0	14.6	15.1	15.7	16.2

③适用控制器

RCS3CR 系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式		SCON-CA-100①-NP-2-② SCON-CA-150①-NP-2-②	最大定位点数 512点	512点	单相 AC 100V  单相 AC 200V  三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/Q/ R/S)	最大 388VA  ※1 轴规格 150W 动作时	—	→ P643
电磁阀模式			与电磁阀相同的 控制方法	7点				
现场网络型			可直接指定 数据进行移动	768点				
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(—)				
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-100①-V-0-② MSCON-C-1-150①-V-0-②	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256点	—	—	—	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-100①-NP-2-② SSEL-CS-1-150①-NP-2-②	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点				
程序控制 1-8轴型		XSEL-③-1-100①-N1-EEE-2-④ XSEL-③-1-150①-N1-EEE-2-④	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同				

※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。

※①为电源电压的种类 (1:100V/2:单相200V)。

※②为电源电压的种类 (1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※③为编码器的种类 (I:增量/A:绝对)。

※④为XSEL的类型 (J/K/P/Q/R/S)。

※⑤为现场总线网络记号。



- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 夹爪型
- 旋转型
- 线性
- 伺服型
- 无尘室对应
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCS2CR-SA4C 无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽 40mm 200V 伺服马达 铝制基座

■型号项目 RCS2CR — SA4C —  — 20 —  —  —  —  —  —  —

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

I: 增量型规格  
A: 绝对型规格

20: 伺服马达  
20W

10: 10mm  
5: 5mm  
2.5: 2.5mm

50: 50mm  
5  
400: 400mm  
(每 50mm)

T1: XSEL-J/K  
T2: SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-R/S

N: 无  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 指定长度  
R□□: 机械电缆

请参考  
选项一览表

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料

卷末 P.5

POINT

注意  
事项

(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。  
请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。

(2) 负载质量为加速度 0.3G (导程 2.5 为 0.2G) 条件下动作时的值。  
加速度的上限即为上述值。

(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

※ 本产品在上图A部装有位置调整螺丝  
(参考右页尺寸图)。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg) 垂直 (kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2CR-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50~400 (每50mm)
RCS2CR-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2CR-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

记号说明

① 编码器种类

② 行程

③ 适用控制器

④ 电缆长

⑤ 选项

※进行推压动作时请参考卷末P71。

(单位为 mm/s)

■行程与最高速度／吸气量

行程 导程	50～400 (每 50mm)	吸气量 (Nr/min)
10	665	50
5	330	30
2.5	165	15

①编码器种类 / ②行程 — 价格表 (标准价格)		
②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—

④电缆长价格表 (标准价格)		
种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
机械电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—
※ 维护保养用电线型号请参考卷末 P59。		

⑤选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
CE对应规格	CE	→卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→卷末 P48	—
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
滑块垫片	SS	→卷末 P55	—
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi$ 8mm 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02\text{mm}$
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 6.9N·m Mb: 9.9N·m Mc: 17.0N·m
动态允许负载力矩 (※) 负	Ma: 2.7N·m Mb: 3.9N·m Mc: 6.8N·m
载伸出长	Ma方向120mm以下 Mb Mc方向120mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂 (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1 $\mu\text{m}$ )
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向

Ma

Mb

Mc

Ma

Mc

负载伸出长

L

L



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

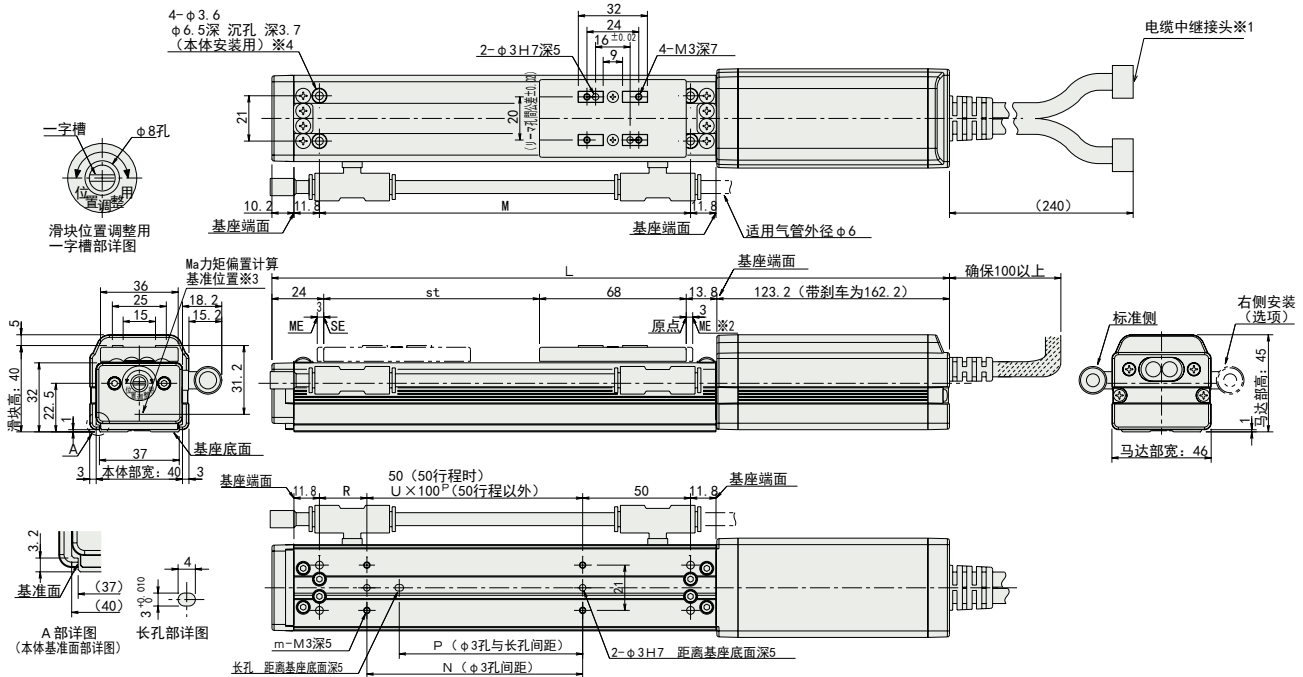
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷P.15



- ※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。  
 ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。  
 ME：机械末端 SE：行程末端  
 ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。  
 ※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时，可能会因基座发生扭曲，而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔，建议使用行程 200mm 以下的机型。



■行程・尺寸・质量

※带刹车车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400
L								
无刹车	279	329	379	429	479	529	579	629
带刹车	318	368	418	468	518	568	618	668
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
质量 (kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

③适用控制器

RCS2CR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式		SCON-CA-20①-NP-2-②	最大定位点数 512点	512点	单相 AC 100V  单相 AC 200V  三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/Q/R/S)	最大 106VA  ※详细规格请参考控制器使用说明书。	—	→ P643
电磁阀模式			与电磁阀相同的控制方法	7点				
现场网络型			可直接指定数据进行移动	768点				
脉冲串输入控制型			输入脉冲串进行控制	(—)				
定位多轴规格现场网络型		MSCON-C-1-20①-V-0-②	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256点			—	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①-NP-2-②	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点			—	→ P685
程序控制 1-8轴型		XSEL-③-1-20①-N1-EEE-2-④	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数不同而不同			—	→ P695

※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。

※①为电源电压的种类 (1:100V/2:单相200V)。

※②为电源电压的种类 (1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※③为编码器的种类 (I:增量/A:绝对)。

※④为XSEL的类型 (J/K/P/Q/R/S)。

※⑤为现场总线网络记号。

滑块型

细小型

标准型

控制器一体型

拉杆型

细小型

标准型

控制器一体型

平台型

臂杆型

扁平型

细小型

标准型

夹具型  
旋转型

线性

伺服型

无尘室  
对应

防水  
防尘  
对应

脉冲  
伺服  
马达

伺服  
马达  
(24V)

伺服  
马达  
(200V)

线性  
伺服  
马达

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 爪爪型
- 旋转型
- 线性
- 伺服型
- 无尘室对应
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCS2CR-SA5C 无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽 52mm 200V 伺服马达 铝制基座

■型号项目 RCS2CR — SA5C —  — 20 —  —  —  —  —  —

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

I: 增量型规格  
A: 绝对型规格

20: 伺服马达  
20W

20: 20mm  
12: 12mm  
6: 6mm  
3: 3mm

50: 50mm  
5  
500: 500mm  
(每 50mm)

T1: XSEL-J/K  
T2: SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-R/S

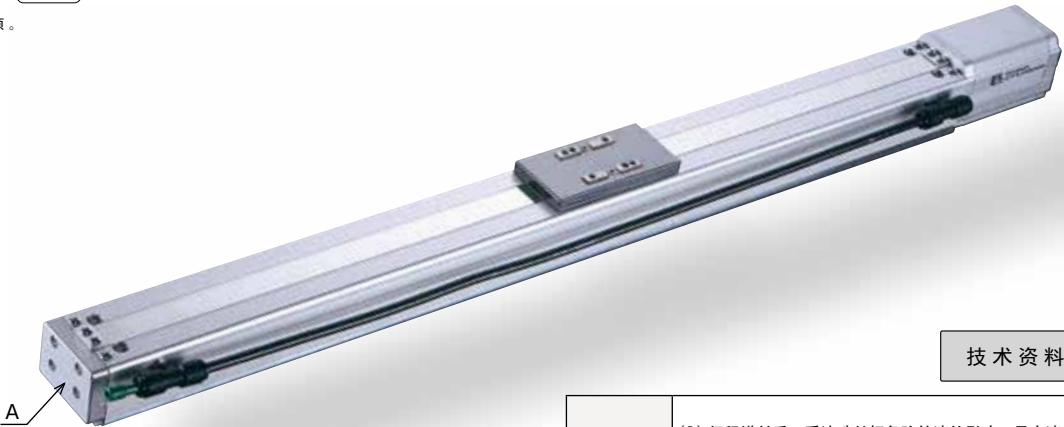
N: 无  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 指定长度  
R□□: 机械电缆

请参考  
选项一览表

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

CE RoHS

※CE为选项。



技术资料 卷末 P.5

POINT 注意 事项

(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。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。  
(2) 负载质量为加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。  
加速度的上限即为上述值。  
(3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

※ 本产品在上图A部装有位置调整用螺丝 (参考右页尺寸图)。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤	20	20	2	0.5	10.7	50~500 (每 50mm)
RCS2CR-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2CR-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2CR-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	2	4	65.7	

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度／吸气量

行程 导程	50~450 (每 50mm)	500 (mm)	吸气量 (Nr/min)
20	1300 (800)	1300 (800)	80
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

〈 〉内为垂直使用时(单位为mm/s)

①编码器种类/②行程 — 价格表 (标准价格)		
②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型	绝对型
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

④电缆长价格表 (标准价格)		
种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—

※ 维护保养用电线型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
CE对应规格	CE	→卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→卷末 P48	—
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 18.6Nm Mb: 26.6Nm Mc: 47.5Nm
动态允许负载力矩 (※) 负	Ma: 4.9Nm Mb: 6.8Nm Mc: 11.7Nm
载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb Mc方向150mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂 (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1μm)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向

负载伸出长

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

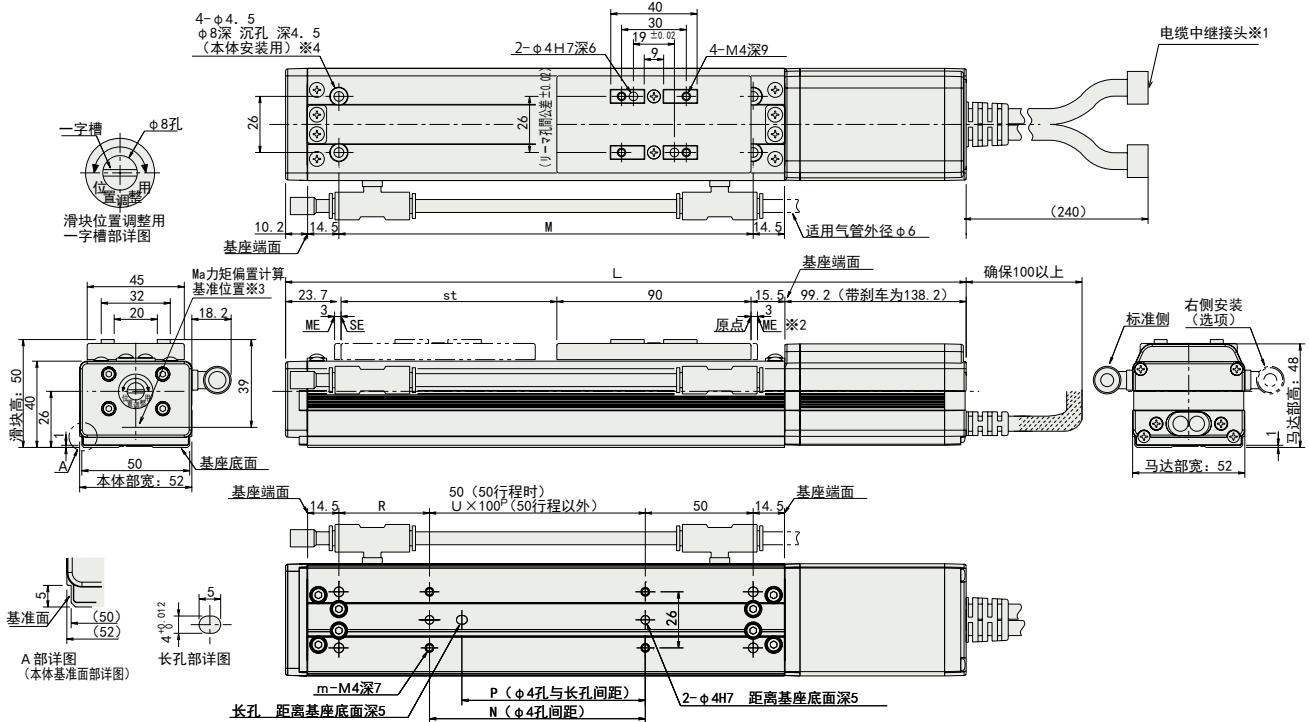
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷P.15



- ※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末P59。  
 ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请注意与周围物体间的干涉。  
 ME：机械末端 SE：行程末端  
 ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。  
 ※4 仅使用基座上面的安装孔进行固定时，可能会因基座发生扭曲，而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔，建议使用行程 300mm 以下的机型。



行程・尺寸・质量

※带刹车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
带刹车	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
质量 (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

③适用控制器

RCS2CR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式		SCON-CA-20①-NP-2-②	最大定位点数 512点	512点	单相 AC 100V 单相 AC 200V 三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/Q/R/S)	最大 106VA ※详细规格请参考控制器使用说明书。	—	→ P643
电磁阀模式			与电磁阀相同的控制方法	7点				
现场网络型			可直接指定数据进行移动	768点				
脉冲串输入控制型			输入脉冲串进行控制	(—)				
定位多轴规格现场网络型		MSCON-C-1-20①-V-0-②	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256点			—	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①-NP-2-②	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点			—	→ P685
程序控制 1-8轴型		XSEL-③-1-20①-N1-EEE-2-④	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数不同而不同			—	→ P695

※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。  
 ※①为电源电压的种类 (1:100V/2:单相200V)。  
 ※②为电源电压的种类 (1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※①为编码器的种类 (I:增量/A:绝对)。  
 ※②为XSEL的类型 (J/K/P/Q/R/S)。  
 ※③为现场总线网络记号。

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 爪爪型
- 旋转型
- 线性
- 伺服型
- 无尘室对应
- 防水
- 防尘
- 对应
- 脉冲
- 伺服
- 马达
- 伺服
- 马达
- (24V)
- 伺服
- 马达
- (200V)
- 线性
- 伺服
- 马达

RCS2CR-SA6C

无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽 58mm 200V 伺服马达 铝制基座

■型号项目

RCS2CR

—

SA6C

—

—

30

—

—

—

—

—

—

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

I:增量型规格

30:伺服马达

20:20mm

50:50mm

T1:XSEL-J/K

N:无

请参考

A:绝对型规格

30W

12:12mm

6:6mm

600:600mm

5

T2:SCON

P:1m

选项一览表

S:3m

M:5m

X□□:指定长度

R□□:机械电缆

3:3mm

600:600mm

(每50mm)

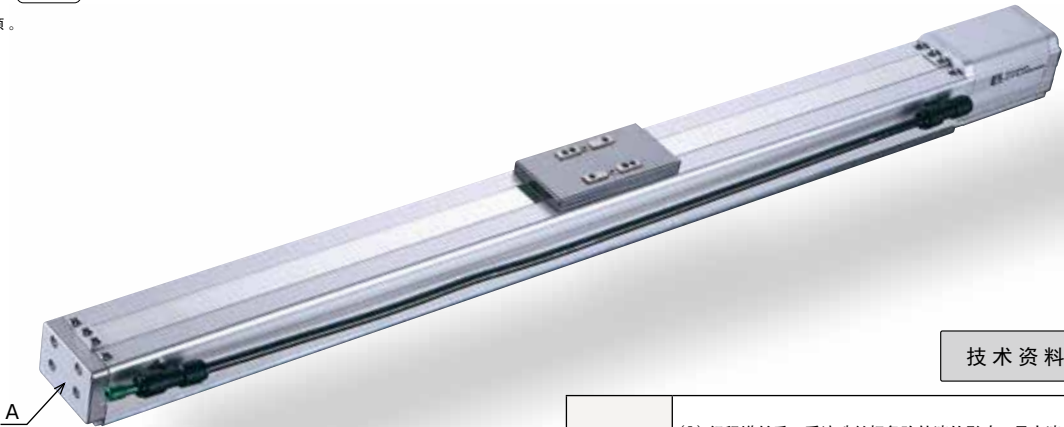
XSEL-P/Q

XSEL-R/S

※型号项目的详细内容请参考前页 P47。

CE RoHS

※CE为选项。



技术资料 卷末 P.5

POINT 注意 事项

(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。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。

(2)负载质量为加速度0.3G(导程3为0.2G)条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。

(3)进行推压动作时请参考卷末 P71。

※本产品在上图A部装有位置调整用螺丝(参考右页尺寸图)。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤	30	20	3	0.5	15.8	50~600 (每 50mm)
RCS2CR-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2CR-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

记号说明
 ① 编码器种类
 ② 行程
 ③ 适用控制器
 ④ 电缆长
 ⑤ 选项
 ※ 进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度／吸气量

行程 导程	50~450 (每 50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸气量 (ltr/min)
20	1300 〈800〉	1160 〈800〉	990 〈800〉	80	
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

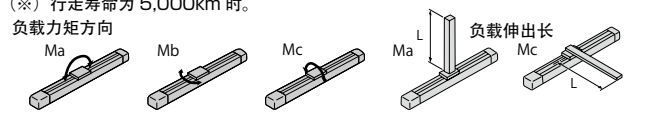
〈 〉 内为垂直使用时(单位为mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表(标准价格)		
②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

⑤选项价格表(标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
CE对应规格	CE	→卷末 P42	—
脚部安装件	FT	→卷末 P48	—
原点确认传感器	HS	→卷末 P50	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

④电缆长价格表(标准价格)		
种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—
※维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。		

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma:38.3Nm Mb:54.7Nm Mc:81.0Nm
动态允许负载力矩(※) 负	Ma:8.9Nm Mb:12.7Nm Mc:18.6Nm
载伸出长	Ma方向220mm以下 Mb Mc方向220mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂(滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1μm)
适用范围温度·湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)
(※)行走寿命为5,000km时。	



尺寸图

CAD图纸可在主页面下载

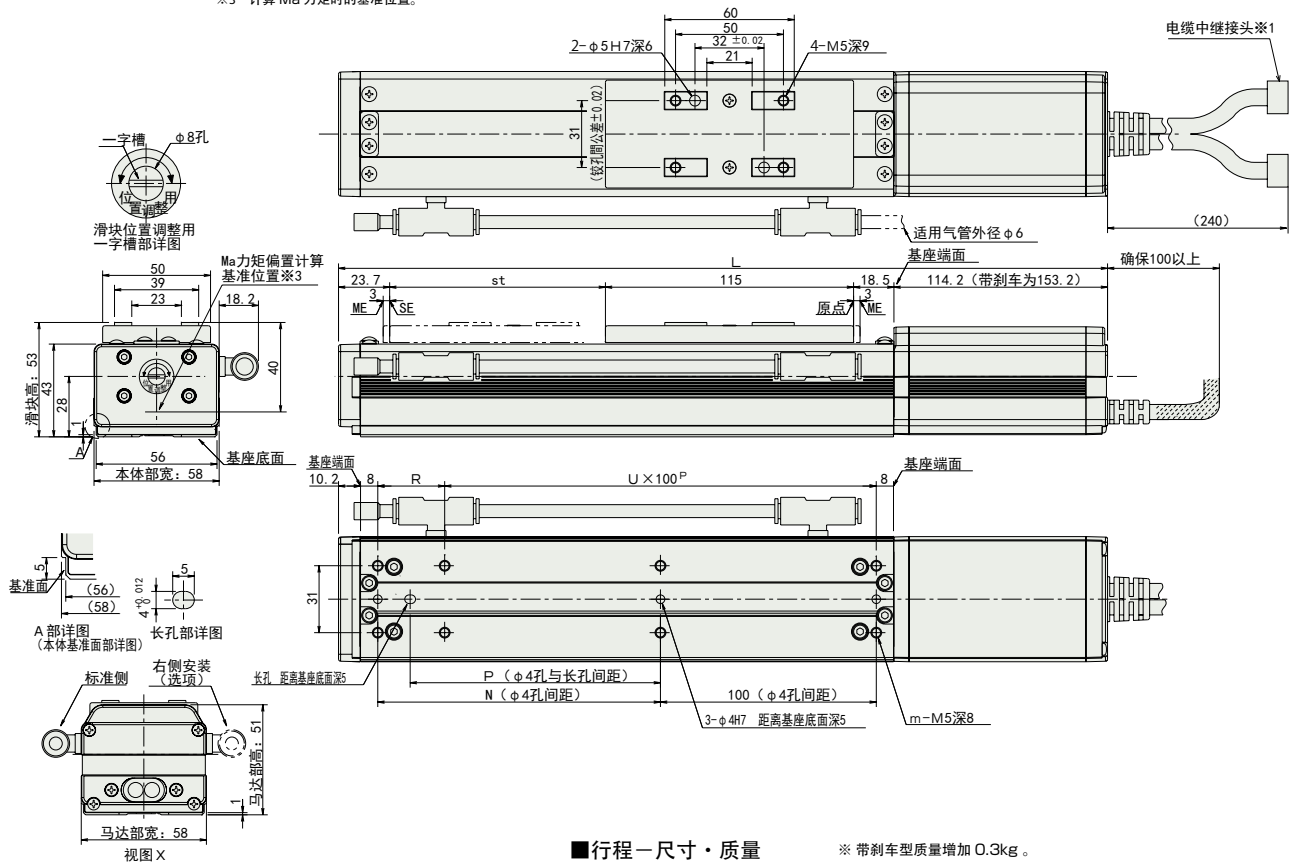
www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷P.15



- ※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末P59。  
 ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME)，请充分注意与周围物体间的干涉。  
 ME：机械末端 SE：行程末端  
 ※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。



行程—尺寸・质量

※带刹车型质量增加 0.3kg。

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L												
无刹车	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
带刹车	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
质量 (kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

③适用控制器

RCS2CR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式		SCON-CA-30D①-NP-2-①①	最大定位点数 512点	512点	单相 AC 100V  单相 AC 200V  三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/Q/ R/S)	最大 126VA  ※详细规格请 参考控制器 使用说明书。	—	→ P643
电磁阀模式			与电磁阀相同的 控制方法	7点				
现场网络型			可直接指定 数据进行移动	768点				
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(—)				
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-30D①-V-0-①①	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256点			—	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-30D①-NP-2-①①	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点			—	→ P685
程序控制 1-8轴型		XSEL-①①-1-30D①-N1-EEE-2-①①	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			—	→ P695

※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。  
 ※①①为电源电压的种类 (1:100V/2:单相200V)。  
 ※①②为电源电压的种类 (1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※①③为编码器的种类 (I:增量/A:绝对)。  
 ※①④为XSEL的类型 (J/K/P/Q/R/S)。  
 ※①⑤为现场总线网络记号。

滑块型

细小型

标准型

控制器  
一体型

拉杆型

细小型

标准型

控制器  
一体型

平台型

臂杆型

扁平型

细小型

标准型

爪型

旋转型

线性  
伺服型

无尘室  
对应

防水  
防尘  
对应

脉冲  
伺服  
马达

伺服  
马达  
(24V)

伺服  
马达  
(200V)

线性  
伺服  
马达



- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 夹爪型
- 旋转型
- 线性伺服型
- 无尘室对应
- 防水防尘对应
- 脉冲伺服马达
- 伺服马达(24V)
- 伺服马达(200V)
- 线性伺服马达

RCS2CR-SA7C 无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽 73mm 200V 伺服马达 铝制基座

■型号项目 RCS2CR — SA7C —  — 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

I: 增量型规格  
A: 绝对型规格

60: 伺服马达  
60W

16: 16mm  
8: 8mm  
4: 4mm

50: 50mm  
5  
800: 800mm  
(每 50mm)

T1: XSEL-J/K  
T2: SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-R/S

N: 无  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 指定长度  
R□□: 机械电缆

请参考  
选项一览表

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料

卷末 P.5

- POINT

注意  
事项
- (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。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。

(2) 负载质量为加速度 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) 符合无尘室等级 10 是指水平安装使用时的级别。  
侧立、垂直安装使用时，可能会不符合等级 10，请加以注意。

(4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	50~800 (每50mm)
RCS2CR-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2CR-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末 P71。

■行程与最高速度/吸气量

行程 导程	50~600 (每 50mm)	~700 (mm)	~800 (mm)	吸气量 (Nr/min)
16	800	640	480	50
8	400	320	240	30
4	200	160	120	10

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型	绝对型
	I	A
50/100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—
650/700	—	—
750/800	—	—

④电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
机械电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表 (标准价格)

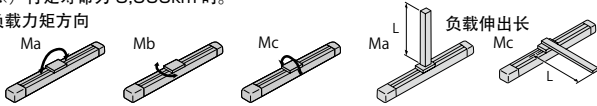
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→卷末 P42	—
CE对应规格	CE	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi$ 12mm 滚珠C10
重复定位精度	$\pm$ 0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 50.4Nm Mb: 71.9Nm Mc: 138.0Nm
动态允许负载力矩 (※) 负	Ma: 13.9Nm Mb: 19.9Nm Mc: 38.3Nm
载伸出长	Ma方向230mm以下 Mb Mc方向230mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂 (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1 $\mu$ m)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向



尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

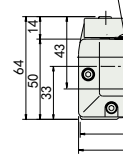
特规对应的介绍

卷末P.15



※ 反原点规格时，马达侧的尺寸（到原点的距离）与反马达侧的尺寸正好相反。

Ma力矩位置计算基准位置※3



长孔部详图

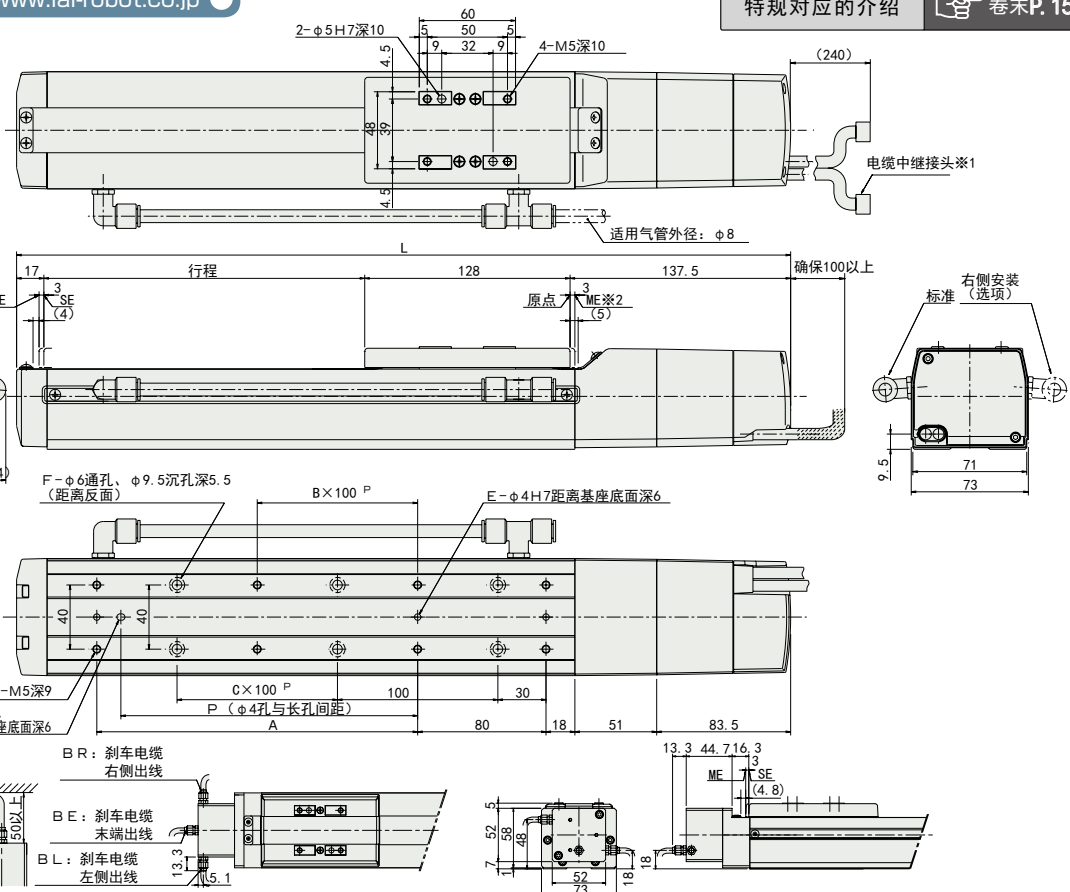
※ 带刹车型全长增加43mm（末端出线为56.3mm）质量增加0.6kg。

刹车部尺寸

BR：刹车电缆 右侧出线

BE：刹车电缆 末端出线

BL：刹车电缆 左侧出线



行程—尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
质量 (kg)	2.6	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.1	4.4	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9

- ※1. 连接马达·编码器电缆。  
电缆的详情请参考卷末 P59。
- ※2. 原点复位时滑块会一直移动到机械末端（ME），请充分注意与周围物体间的干涉。  
ME：机械末端  
SE：行程末端  
（ ）内为参考尺寸。
- ※3. 计算 Ma 力矩时的基准位置。

③适用控制器

RCS2CR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式		SCON-CA-60①-NP-2-②	最大定位点数 512点	512点	单相 AC 100V 单相 AC 200V 三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/Q/R/S)	最大 218VA ※详细规格请参考控制器使用说明书。	—	→ P643
电磁阀模式			与电磁阀相同的控制方法	7点				
现场网络型			可直接指定数据进行移动	768点				
脉冲串输入控制型			输入脉冲串进行控制	(—)				
定位多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-60①-V-0-②	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256点			—	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-60①-NP-2-②	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点			—	→ P685
程序控制 1-8轴型		XSEL-③-1-60①-N1-EEE-2-④	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数不同而不同			—	→ P695

※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。  
※①为电源电压的种类（1：100V/2：单相200V）。  
※②为电源电压的种类（1：100V/2：单相200V/3：三相200V）。

※③为编码器的种类（I：增量/A绝对）。  
※④为XSEL的类型（J/K/P/Q/R/S）。  
※⑤为现场总线网络记号。

滑块型

细小型

标准型

控制器  
一体型

拉杆型

细小型

标准型

控制器  
一体型

平台型

臂杆型

扁平型

细小型

标准型

夹具型  
旋转型

线性  
伺服型

无尘室  
对应

防水  
防尘  
对应

脉冲  
伺服  
马达

伺服  
马达  
(24V)

伺服  
马达  
(200V)

线性  
伺服  
马达

- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 夹爪型
- 旋转型
- 线性伺服型

RCS2CR-SS7C

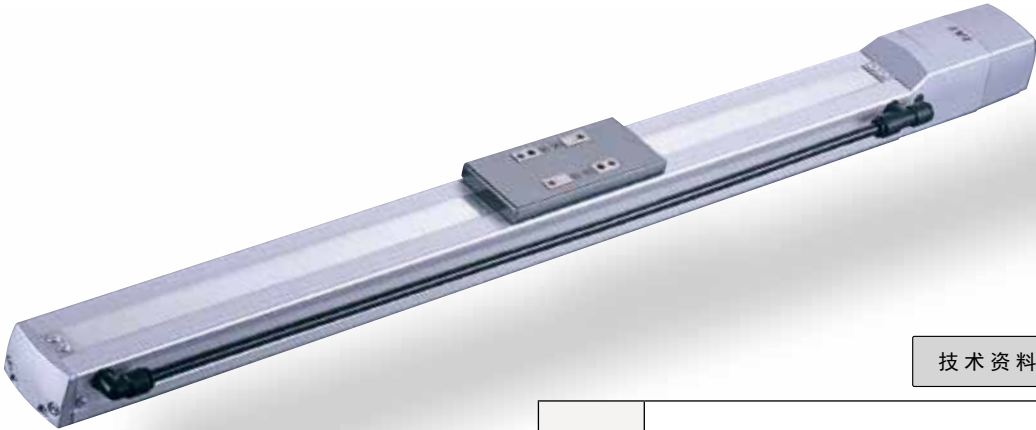
无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽 60mm 200V 伺服马达 铁制基座

■型号项目	RCS2CR	—	SS7C	—		—	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		
					I: 增量型规格 A: 绝对型规格		60: 伺服马达 60W		12: 12mm 6: 6mm		50: 50mm 600: 600mm (每 50mm)		T1: XSEL-J/K T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 机械电缆		请参考 选项一览表		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※CE为选项。



技术资料 卷末 P.5



- (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。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量为加速度 0.3G 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (3) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50~600 (每50mm)
RCS2CR-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8	170	

■行程与最高速度/吸气量

导程	行程 (mm)	50~500 (mm)	~600 (mm)	吸气量 (Nl/min)
		(每 50mm)		
12	600	470	50	
6	300	230	30	

(单位为 mm/s)

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末 P71。

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型	绝对型
	I	A
50/100	—	—
150/200	—	—
250/300	—	—
350/400	—	—
450/500	—	—
550/600	—	—

④电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
机械电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

⑤选项价格表 (标准价格)

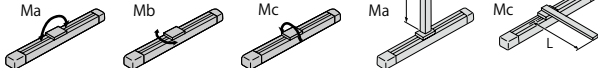
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	B	→卷末 P42	—
CE对应规格	CE	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 专用合金钢
静态允许负载力矩	Ma: 79.4Nm Mb: 79.4Nm Mc: 172.9Nm
动态允许负载力矩 (※) 负	Ma: 14.7Nm Mb: 14.7Nm Mc: 33.3Nm
载伸出长	Ma方向300mm以下 Mb Mc方向300mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂 (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1μm)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

负载力矩方向





- 滑块型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 拉杆型
- 细小型
- 标准型
- 控制器一体型
- 平台型
- 臂杆型
- 扁平型
- 细小型
- 标准型
- 夹爪型
- 旋转型
- 线性
- 伺服型

RCS2CR-SA5D

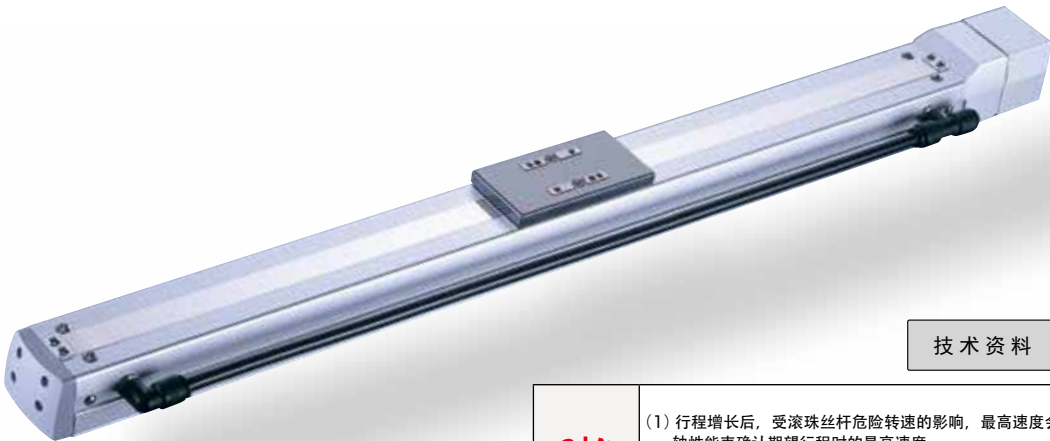
无尘室对应电缸 滑块直联型 本体宽 52mm 200V 伺服马达 铝制基座

■型号项目	RCS2CR	—	SA5D	—		—	20	—		—		—		—		—		—	
	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		
					I: 增量型规格 A: 绝对型规格		20: 伺服马达 20W		12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm		50: 50mm 5 500: 500mm (每 50mm)		T1: XSEL-J/K T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 机械电缆		请参考 选项一览表		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※ CE为选项。



技术资料 卷末 P.5



- (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。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量为加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (3) 符合无尘室等级 10 是指水平安装使用时的级别。侧立、垂直安装使用时，可能会不符合等级 10，请加以注意。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2CR-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7
RCS2CR-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3
RCS2CR-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7

■行程与最高速度/吸气量

行程 导程	50~450 (mm)	500 (mm)	吸气量 (Nr/min)
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

记号说明 ① 编码器种类 ② 行程 ③ 适用控制器 ④ 电缆长 ⑤ 选项 ※ 进行推压动作时请参考卷末 P71。

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)

②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型	绝对型
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—

⑤选项价格表 (标准价格)

名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→卷末 P42	—
CE 对应规格	CE	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

④电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
机械电缆	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—

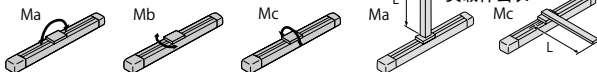
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi$ 10mm 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02$ mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 18.6Nm Mb: 26.6Nm Mc: 47.5Nm
动态允许负载力矩 (※) 负	Ma: 4.9Nm Mb: 6.8Nm Mc: 11.7Nm
载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb Mc方向150mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂 (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1 $\mu$ m)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向





## 尺寸图

CAD图纸可在主页下载

[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

### 特规对应的介绍

 卷末P. 15

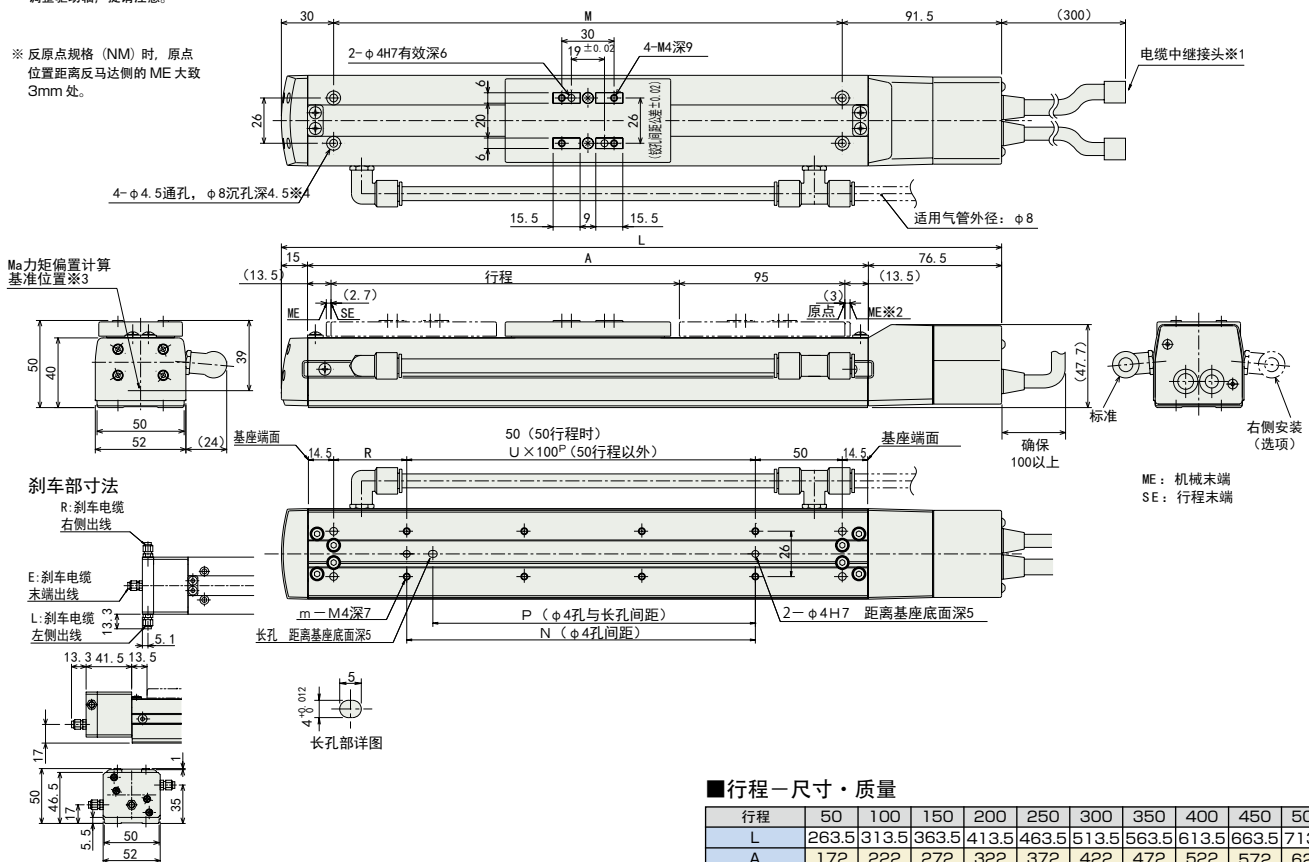


※ 变更原点方向时需要重新调整驱动轴，提请注意。

※ 反原点规格 (NM) 时, 原点位置距离反马达侧的 ME 大致 3mm 处。

- ※1. 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。
- ※2. 原点复位时滑块会一直移动到机械末端（ME），请注意与周围物体间的干涉。  
ME：机械末端  
SE：行程末端  
（    ） 内为参考尺寸。
- ※3. 计算 Ma 力矩时的基准位置。

※4. 仅使用基座上面的安装孔进行固定时, 可能会因基座发生扭曲, 而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔, 建议使用行程 300mm 以下的机型。







※ 带刹车型全长增加 26.5mm (末端出线为 39.8mm)、质量增加 0.3kg。

### ■行程一尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
质量 (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

### ③适用控制器

RCS2CR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式		SCON-CA-20①-NP-2-②	最大定位点数 512点	512 点	单相 AC 100V  单相 AC 200V  三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/Q/ R/S)	最大 106VA  ※详细规格请 参考控制器 使用说明书。	—	→ P643
电磁阀模式			与电磁阀相同的 控制方法	7 点				
现场网络型			可直接指定 数据进行移动	768 点				
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(—)				
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-20①-V-0-②	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点			—	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①-NP-2-②	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000 点			—	→ P685
程序控制 1-8轴型		XSEL-Ⅲ-1-20①-N1-EEE-2-④	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			—	→ P695

※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。

※②为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。

※Ⅳ为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※Ⅲ为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。

※⑤为现场总线网络记号。

伺服  
马达  
(200V)

# RCS2CR-SA6D

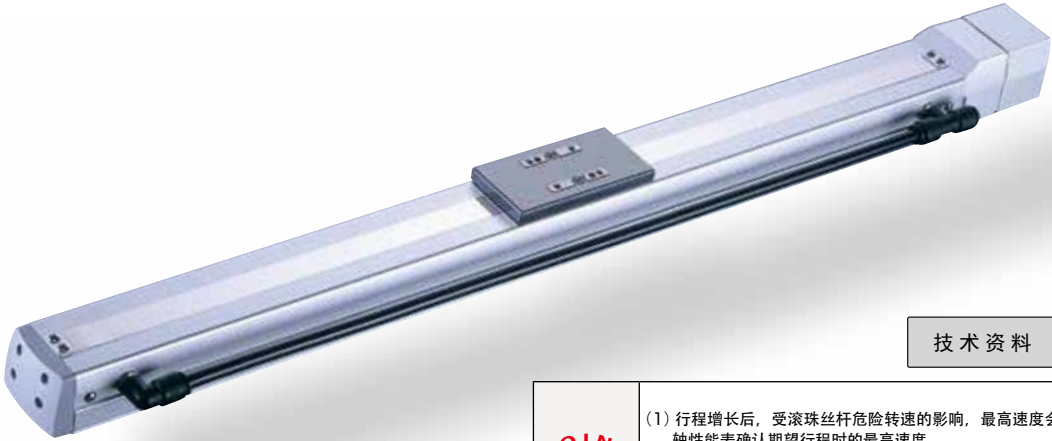
无尘室对应电缸 滑块直联型 本体宽 58mm 200V 伺服马达 铝制基座

■型号项目	RCS2CR	—	SA6D	—		—	30	—		—		—		—		—		—	
	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		
					I: 增量型规格 A: 绝对型规格		30: 伺服马达 30W		12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm		50: 50mm 5 600: 600mm (每 50mm)		T1: XSEL-J/K T2: SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 机械电缆		请参考 选项一览表		

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



※ CE为选项。



技术资料 卷末 P.5



- (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。请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) 负载质量为加速度 0.3G (导程 3 为 0.2G) 条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- (3) 符合无尘室等级 10 是指水平安装使用时的级别。侧立、垂直安装使用时，可能会不符合等级 10，请加以注意。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS2CR-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50~600 (每50mm)
RCS2CR-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
RCS2CR-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

记号说明

① 编码器种类

② 行程

③ 适用控制器

④ 电缆长

⑤ 选项

※ 进行推压动作时请参考卷末P71。

■行程与最高速度／吸气量

行程 导程	50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸气量 (Nl/min)
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

(单位为 mm/s)

①编码器种类/②行程—价格表 (标准价格)		
②行程 (mm)	标准价格	
	①编码器种类	
	增量型	绝对型
50	—	—
100	—	—
150	—	—
200	—	—
250	—	—
300	—	—
350	—	—
400	—	—
450	—	—
500	—	—
550	—	—
600	—	—

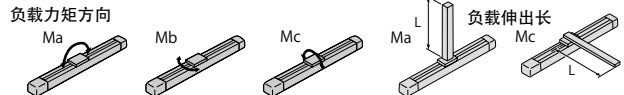
⑤选项价格表 (标准价格)			
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车 (末端出线)	BE	→卷末 P42	—
刹车 (左侧出线)	BL	→卷末 P42	—
刹车 (右侧出线)	BR	→卷末 P42	—
CE对应规格	CE	→卷末 P42	—
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

④电缆长价格表 (标准价格)		
种类	电缆记号	标准价格
标准型	P (1m)	—
	S (3m)	—
	M (5m)	—
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	—
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	—
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	—
机械电缆	R01 (1m) ~ R03 (3m)	—
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	—
	R06 (6m) ~ R10 (10m)	—
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	—
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	—
		—

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

驱动轴规格	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi$ 10mm 滚珠C10
重复定位精度	$\pm 0.02$ mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 38.3Nm Mb: 54.7Nm Mc: 81.0Nm
动态允许负载力矩 (※) 负	Ma: 8.9Nm Mb: 12.7Nm Mc: 18.6Nm
载伸出长	Ma方向220mm以下 Mb Mc方向220mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂 (滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1 $\mu$ m)
适用范围温度·湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 5,000km 时。



### 尺寸图

CAD图纸可在主页下载

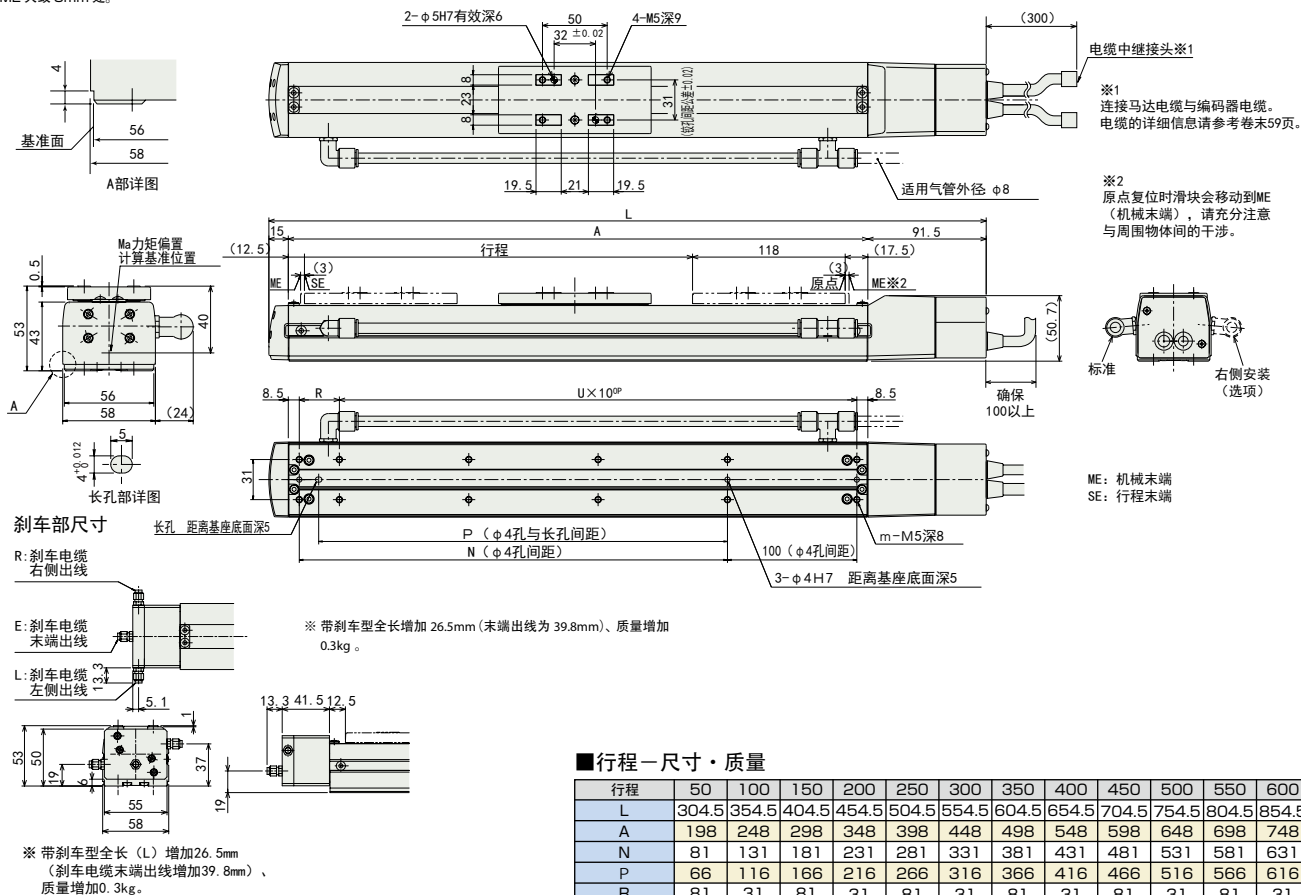
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

### 特规对应的介绍

 卷末P. 15

2 维  
CAD

- ※ 变更原点方向时需要重新调整驱动轴，提请注意。
- ※ 反原点规格 (NM) 时，原点位置距离反马达侧的 ME 大致 3mm 处。







### ■行程一尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
质量 (kg)	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6

### ③适用控制器

RCS2CR系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	型号	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量	标准价格	参考页
定位模式		SCON-CA-30D①-NP-2-②	最大定位点数 512点	512 点	单相 AC 100V  单相 AC 200V  三相 AC 200V (仅限 XSEL-P/Q/ R/S)	最大 126VA  ※详细规格请 参考控制器 使用说明书。	—	→ P643
电磁阀模式			与电磁阀相同的 控制方法	7 点				
现场网络型			可直接指定 数据进行移动	768 点				
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(—)				
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-30D①-V-O-②	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点				
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-30D①-NP-2-②	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000 点			—	→ P685
程序控制 1-8轴型		XSEL-③-1-30D①-N1-EEE-2-④	支持编程式动作 支持最大8轴动作	随连接轴数 不同而不同			—	→ P695

※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。

※①②为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。

※Ⅳ为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※Ⅲ为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。

※⑤为现场总线网络记号。

无尘室  
对应

伺服  
马达  
(200V)