

## 无尘室对应型

ERC3CR RCP4CR RCP2CR RCACR RCS3CR RCS2CR







	滑块型		宽50mm	ERC3CR-SA5C	445
ERC3CR			宽73mm	ERC3CR-SA7C	447
series					
脉冲伺服型					
	滑块联轴器型		宽52mm	RCP4CR-SA5C	449
RCP4CR			宽58mm	RCP4CR-SA6C	451
series				RCP4CR-SA7C	453
脉冲伺服型					
1)小行 [4] 11X 王					
	滑块联轴器型	*************************************	宽60mm	RCP2CR-SS7C	455
RCP2CR			宽80mm	RCP2CR-SS8C	457
series		 高速型	宽80mm	RCP2CR-HS8C	459
脉冲伺服型	夹爪型	细小型滑动型	宽42mm	RCP2CR-GRSS	461
小小小小时		细小型爪柄型	宽42mm	RCP2CR-GRLS	463
	滑块联轴器型	铝制基座	宽40mm	RCACR-SA4C	465
RCACR			宽52mm	RCACR-SA5C	467
series			宽58mm	RCACR-SA6C	469
24V	滑块直联型	铝制基座	宽52mm	RCACR-SA5D	471
伺服马达型			宽58mm	RCACR-SA6D	473
	滑块联轴器型	铝制基座	宽80mm	RCS3CR-SA8C	475
RCS3CR		铁制基座	宽80mm	RCS3CR-SS8C	477
series					
200V 伺服马达型					
<b>问</b> 服					
	滑块联轴器型	铝制基座	宽40mm	RCS2CR-SA4C	479
DCCCC			宽52mm	RCS2CR-SA5C	481
RCS2CR			宽58mm	RCS2CR-SA6C	483
series			宽73mm	RCS2CR-SA7C	485
200V		铁制基座	宽60mm	RCS2CR-SS7C	487
伺服马达型	滑块直联型	铝制基座	宽52mm	RCS2CR-SA5D	489
			宽58mm	RCS2CR-SA6D	491

海拉刑

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

〒□ 至 臂杆型 扁平型

细小型

标准型

夹爪型 旋转型

线性 司服型

无尘室 对应

> 5水 5尘 付应

脉冲 同服

伺服 马达 (24V)

伺服 马达 (200V)

> 线性 司服 马达

## C3CR-SA5C

无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽50mm 脉冲伺服马达 控制器一体型

— **42P** — 电缆长 选项 行程 I/O类型 控制器类型

一 编码器种类 — 马达种类 — — 类型

12:12mm 6: 6mm

50:50mm 800-800mm

NP :PIO(NPN)类型

X □□: 指定长度

N: 无 P:1m CN:CON模式 S:3m M:5m MC:MEC模式

B : 刹车

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

RoHS

■型号项目 ERC3CR-SA5C-

l: 增量型规格 42□脉冲伺服马达 20:20mm

3: 3mm

(每 50mm) PLP:脉冲串(PNP)类型

PN :PIO(PNP)类型 SE : SIO型 PLN:脉冲串(NPN)类型

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



技术资料 卷末P. 5

OIN 注意

■巳钽与负载氏昙

- (1)【高輸出】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。

以下数值为以0.3G进行动作时。 水 平 导程3 20 18 导程6 质量 10 异程12 (kg) 6. 5 导程20 400 1200 1400 200 1000 600 800 速度(mm/s)

以下数值为以O.3G进行动作时。 导程3 垂直 10 质量 导程6 (kg) 导程12 导程20 1000 速度(mm/s)

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)

■ <b>守性可贝</b> 乳灰里 (注1)	移 列 迷 度 上 7	叶后,最大页章	X能力宏下降,	<b>育</b> 穷必注思。
<b> </b>	导程	最大负载	行程	
坐写	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(mm)
ERC3CR-SA5C-I-42P-20-10-20-3-4	20	6.5	1	
ERC3CR-SA5C-I-42P-12-①-②-③-④	12	9	2.5	50~800
ERC3CR-SA5C-I-42P-6-①-②-③-④	6	18	6	(毎50mm)
ERC3CR-SA5C-I-42P-3-①-②-③-④	3	20	12	

记号说明 ① 行程 ② I/O 类型 ③ 电缆长 ④ 选项

#### (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/导程一吸气量

	50~450 (每50mm)								吸气量 (NI/min)
20		1120		1045	900	785	690	610	80
12	900	795	665	570	490	425	375	330	50
6	450	395	335	285	245	215	185	165	30
3	225	195	165	140	120	105	90	80	15

※ 导程 3 加减速度为 0.1G

(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	_

### ④选项价格表(标准价格)

①起次所谓农(你在所谓)						
名称	选项记号	参照页	标准价格			
刹车	В	→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)。

## ③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格			
一件矢	电规比写	PIO型用	SIO型用		
1- 14- mil	P (1m)	_	_		
标准型 (机械电缆)	S (3m)	_	_		
(1)(1)(1)(1)(1)(1)	M (5m)	_	_		
特殊长度	X06(6m) ~X10(10m)	_	_		

※维护保养用电缆型号请参考P586。

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ 10mm 滚轧C10
重复定位精度(※1)	±0.02mm[±0.03mm]
空转	O.1mm以下
静态允许负载力矩	Ma: 18.6N m Mb: 26.6N·m Mc: 47.5N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma: 4.9N m Mb: 6.8N·m Mc: 11.7N·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)

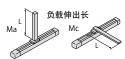
(※1)【 】内为导程20mm规格时的值。

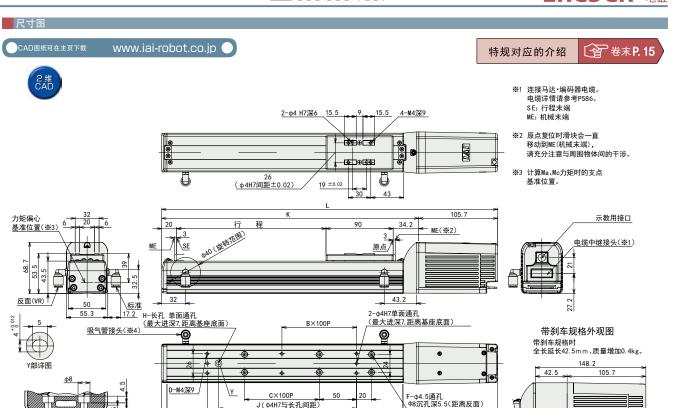
(※2) 行走寿命为5,000km时。











J(Ф4H7与长孔间距)

※4 吸气管接头适用外径φ6

ф4.5

安装孔详图

#### ■行程一尺寸・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
Α	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
С	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
Н	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

126.9

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 <del>号</del>	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-42PNP	最多可定位16点 控制方法简单 NPN型输入输出	16			_		
PIO 型 (PNP 规格)		ERC3CR-SA5C-I-42PPN	最多可定位16点 控制方法简单 PNP型输入输出	16		高输出设定 有效时 额定 3.5A 最大 4.2A 高输出设定		→ P577	
SIO 型		ERC3CR-SA5C-I-42PSE	最多可定位512点 控制方式丰富 (配合PIO转换器)	512	DC24V				
脉冲串型 (NPN 规格)		ERC3CR-SA5C-I-42PPLN	NPN型输入输出 脉冲列控制方式	-		无效时 2.2A			
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	-					

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

## C3CR-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-— 56P — 选项 系列 行程 I/O类型 电缆长 控制器类型

一 编码器种类 — 马达种类 — — 类型 l: 增量型规格

56□脉冲伺服马达 24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm

50:50mm 800-800mm

(每 50mm)

:PIO(NPN)类型 NP PN :PIO(PNP)类型 SE :SIO型 PLN:脉冲串(NPN)类型

N: 无 P:1m S:3m M:5m X □□: 指定长度 PLP:脉冲串(PNP)类型

CN: CON模式 B : 刹车 MC: MEC模式

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

RoHS



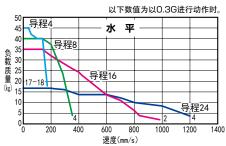
技术资料 卷末P. 5

OIN 注意

- (1)【高輸出】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。



以下数值为以0.3G进行动作时。 <sup>22</sup> 导程4 垂 直 导程8 质量(㎏) 导程16 导程24 1200 速度(mm/s)

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)

■导程与页载质重 (注1)	移动速度上流	十后,最大负载	t能力会下降,	请务必注意。
型 <del>목</del>	导程	最大负载	质量(注1)	行程
坐亏	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(mm)
ERC3CR-SA7C-I-56P-24-①-②-③-④	24	17	3	
ERC3CR-SA7C-I-56P-16-①-②-③-④	16	35	6	50~800
ERC3CR-SA7C-I-56P-8-①-②-③-④	8	40	14	(毎50mm)
ERC3CR-SA7C-I-56P-4-10-2-3-4	4	45	22	

记号说明 ① 行程 ② I/O 类型 ③ 电缆长 ④ 选项

■行程与最高速度/导程-吸气量 ※ 导程 3 加减速度为 0.1G 行程 50~550 600 650 700 750 800 吸气量 导程 (毎50mm) (mm) (mm) (mm) (mm) (NI/min) 24 1200 1155 1010 890 790 90 980 (840) 16 655 580 515 70 750 8 490 430 375 325 290 255 40 4 210 185 145 125 30

#### 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)

〉内为垂直使用时的值

种类	电缆记号	标准价格		
一件失	电规比亏	PIO型用	SIO型用	
1- VH TII	P (1m)	_	_	
标准型 (机械电缆)	S (3m)	_	_	
(1)(1)((1-12-30)	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)

	TTP/		
名称	选项记号	参照页	标准价格
刹车	В	→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)。

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ 12mm 滚轧C10
重复定位精度(※1)	±0.02mm[±0.03mm]
空转	O.1mm以下
静态允许负载力矩	Ma:50.4Nm 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)

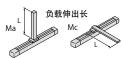
(※1)【 】内为导程24mm规格时的值。

(※2) 行走寿命为5,000km时。

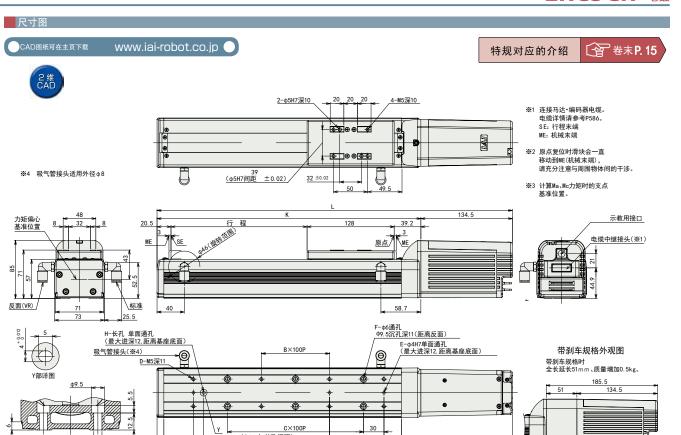








(单位为 mm/s)



J(Ф4H7与长孔间距)

φ6

安装孔详图

#### ■行程-尺寸・质量

80

13/12	, <	•	1)X ±	-												
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
Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
С	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
Е	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
Н	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

163.2

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-56PNP	最多可定位16点 控制方法简单 NPN型输入输出	16								
PIO 型 (PNP 规格)		ERC3CR-SA7C-I-56PPN	最多可定位16点 控制方法简单 PNP型输入输出	16	DC24V	高输出设定 有效时	_	→ P577				
SIO 型		ERC3CR-SA7C-I-56PSE	最多可定位512点 控制方式丰富 (配合PIO转换器)	512		额定 3.5A 最大 4.2A 高输出设定						
脉冲串型 (NPN 规格)		ERC3CR-SA7C-I-56PPLN	NPN型输入输出 脉冲列控制方式	-		无效时 2.2A						
脉冲串型 (PNP 规格)		ERC3CR-SA7C-I-56P-[]-[]-PLP-[]-[]	PNP型输入输出 脉冲列控制方式	-								

#### P4CR-SA5C 元尘室对应电缸 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 -**42P P3** ı 编码器种类 马达种类 适用控制器 电缆长 洗项 系列 类型 异程 行程 P3:PCON-CA N:无 P:1m S:3m M:5m 请参考 42P:脉冲伺服马达 1: 增量型规格 20:20mm 50:50mm 选项一览表 42 □尺寸 12:12mm MSEP-C 800:800mm 6:6mm (毎 50mm) 3: 3mm X □□: 指定长度 R □□: 机械电缆

C E RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

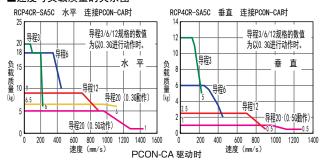


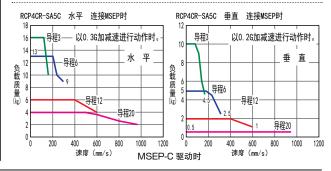
#### 卷末**P**. <u>5</u> 技术资料

OIN, 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。
  - (※) 随连接的控制器、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连接的控制器不同, 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O.2G加减速动作时的值。

<b>짜</b> 믁	异程	适用	最大负	载质量	行程	
至り	(mm)	控制器	# 本平 (kg) 垂直(kg) (mm) (mm) (mm) (mm) (mm) (mm) (mm) (m	(mm)		
DODAGO GAFOLAGO GO GO GO GO	20	PCON-CA	6.5	1		
RCP4CR-SA5C-I-42P-20- ① -P3- ② - ③	20	MSEP-C	4	0.5 (*)		
RCP4CR-SA5C-I-42P-12- ① -P3- ② - ③	12	PCON-CA	9	2.5		
RCP4CR-SA5C-1-42P-12- (1) -P3- (2) - (3)	12	MSEP-C	6	2	50~800	
DODAGD GAEGLAGD G G DO G	6	PCON-CA	18	6	(毎50mm)	
RCP4CR-SA5C-I-42P-6- ① -P3- ② - ③	"	MSEP-C	13	5		
DODAGD GAEGLAGD G G DO G	3	PCON-CA	20	12		
RCP4CR-SA5C-I-42P-3- ① -P3- ② - ③	3	MSEP-C	16	10		

#### ■行程与最高速度 √行程 50~450 500 控制器

PCON-CA

PCON-CA

MSEP-C

PCON-CA

MSEP-C

PCON-CA

MSEP-C

20 MSEP-C

12

6

3

(毎50mm) (mm)

900 795 665

450 395 335

225

#### < >内为垂直动作时的值。 550 600 650 (mm)

900

900

490

490

245

120

120

105 90 80

570

570

285 245

285

140

140

нишо		(4-12-75	111111/0/			
700 (mm)	750 (mm)					
785	690	610	80			
785	690	610	80			
425	375	330	50			
425	375	330	50			
215	185	165	30			
215	185	165	30			
105	90	80	15			

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。
NC -2 NC 193	1111	2 .6-26 14	- AX	WITH THE WILLIAM S. J. GALL 1.10

#### ①行程-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)

(mm) (mm)

1440<1280> 1225 1045

960

600

300

195 165

150

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	ı
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	ı
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	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	В	→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 安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ 10mm 滚轧C10
重复定位精度(※1)	±0.02mm [±0.03mm]
空转	O.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	使用不易发尘润滑脂(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

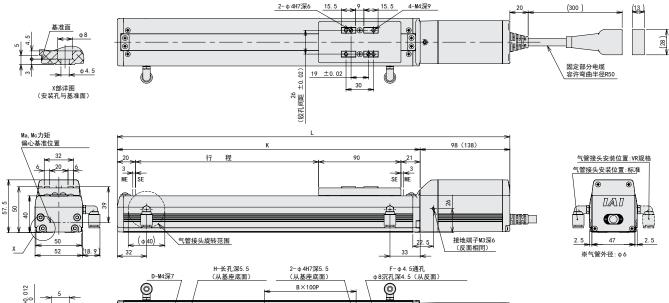


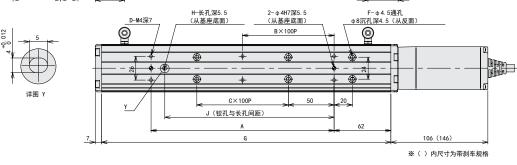


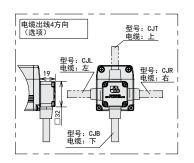
※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末P59。

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

SE:行程末端 2-φ4H7深6







### ■行程−尺寸・质量

	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	无刹车	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729	779	829	879	929	979	1029
	带刹车	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069
	Α	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
	В	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
	Н	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	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731	781	831	881	931
质量	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	3.5	3.7
(kg)	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	3.7	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	eil.	PCON-CA-42PI-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-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_		参照 P618	-	→ P60			
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768点	DC24V		_				
电磁阀多轴型 PIO规格	line.	MSEP-C-(II)-~-(I)-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制定位型	3点		参照		, DEC			
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-(  )-~-(   )-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位点型	256 点		P572	_	→ P56			

IAI

RCP4CR-SA5C 450

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

#### P4CR-SA6C 五尘室对应电缸 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 -**42P P3** П 适用控制器 编码器种类 电缆长 洗项 系列 类型 马达种类 异程 行程 P3:PCON-CA N:无 P:1m S:3m M:5m 请参考 1: 增量型规格 42P:脉冲伺服马达 20 ·20mm 50:50mm 选项一览表 42 □尺寸 12:12mm MSEP-C 800:800mm 6:6mm

3: 3mm

C E RoHS

#### 卷末**P**. <u>5</u> 技术资料

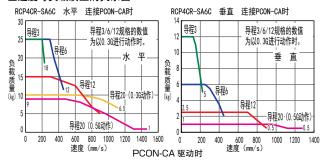
OIN, 注意

- (1) 负载质量是以加速度O.3G(部分机型为O.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。
- (※) 随连接的控制器、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连接的控制器不同, 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。

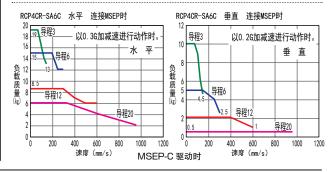
#### ■速度与负载质量的关系图

(毎 50mm)

■行程与最高速度



X □□: 指定长度 R □□: 机械电缆



#### 驱动轴性能 ■导程与负载质量 (※)以O.2G加减速动作时的值。 适用 最大负载质量 行程 导程 (mm) 型号 控制器 水平 (kg) 垂直 (kg) PCON-CA 10 RCP4CR-SA6C-I-42P-20- ① -P3- ② - ③ 20 MSEP-C 6 0.5 (\* PCON-CA 15 2.5 RCP4CR-SA6C-I-42P-12- 1 -P3- 2 - 3 MSEP-C 8.5 50~800 PCON-CA 25 6 RCP4CR-SA6C-I-42P-6- ① -P3- ② - ③ MSEP-C 15 5 PCON-CA RCP4CR-SA6C-I-42P-3- ① -P3- ② - ③ 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 50~450 500 550 600 吸气量 650 (毎50mm) (mm) (mm) (mm) (mm) (NI/min) 控制器 (mm) (mm) (mm) PCON-CA 1440<1280> 1230 1045 905 785 690 615 20 80 MSEP-C 960 905 785 690 615 PCON-CA 900 795 670 570 490 375 335 12 50 MSEP-C 600 570 490 430 375 335 PCON-CA 450 395 335 285 245 215 185 165 6 30 185 MSEP-C 300 285 245 215 165 PCON-CA 225 195 165 140 120 105 90 80 15 3 MSEP-C 120 105 90 80 150 140

< >内为垂直动作时的值

(单位为 mm/s)

#### ①行程-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
	P (1m)	ı
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	ı
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	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)

0:=::::::::::::::::::::::::::::::::::::	,		
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→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 安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ 10mm 滚轧C10
重复定位精度(※1)	±0.02mm [±0.03mm]
空转	O.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	使用不易发尘润滑脂(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。

451 RCP4CR-SA6C

尺寸图

CAD图纸可在主页下载

www.iai-robot.co.jp

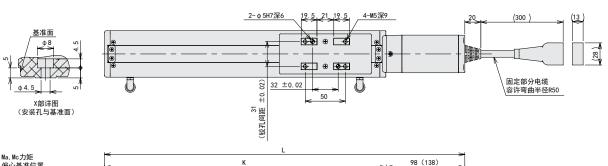
特规对应的介绍

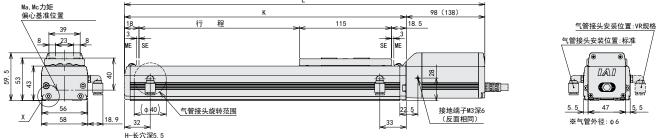
卷末 P. 15

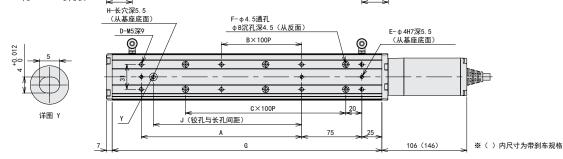


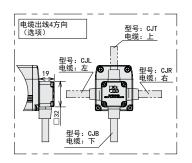


- ※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末P59。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端(ME),请充分注意与周围物体间的干涉。 SE:行程末端









#### ■行程-尺寸・质量

	1 / 1	194.															
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	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	999.5	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	1039.5	1089.5
	Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
	В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	С	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
	Е	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
	Н	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	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	4.1	4.3
(kg)	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	4.4	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			_				
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	_		参照 P618	_	→ P607			
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点	DC24V		-	1			
电磁阀多轴型 PIO规格	line	MSEP-C-(II)-~-(I)-2-0	最多可以连接8轴 PIO控制定位型	3点		参照		→ P563			
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-(  )-~-(   )-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位点型	256 点		P572	_	→ P563			

滑块型

细小型

标准型

控制器 一体型

拉杆型

细小型

控制器 一体型

平台型 臂杆型 扁平型

细小型

夹爪型 旋转型

伺服型

无尘室 对应

> 防水 防尘 对应

> > 脉冲伺服马边

伺服 马达 24V)

伺服 马达 200V)

线性 伺服 马达

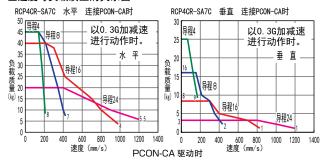
#### ■型号项目 RCP4CR - SA7C **56P P3** П 适用控制器 编码器种类 电缆长 洗项 系列 类型 马达种类 异程 行程 N:无 P:1m S:3m M:5m 请参考 P3:PCON-CA 1: 增量型规格 56P:脉冲伺服马达 24 · 24mm 50:50mm 选项一览表 56 □尺寸 16:16mm MSEP-C 800:800mm 8:8mm (毎 50mm) 4: 4mm X □□: 指定长度 R □□: 机械电缆

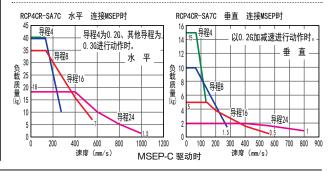


注意事项

- (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。
- (※) 随连接的控制器、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连接的控制器不同,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O.2G加减速动作时的值。 适用 最大负载质量 行程 导程 (mm) 型号 控制器 水平 (kg) 垂直 (kg PCON-CA 20 3 RCP4CR-SA7C-I-56P-24- ① -P3- ② - ③ 24 MSEP-C 18 2 (\*) PCON-CA 40 8 RCP4CR-SA7C-I-56P-16- 1 -P3- 2 - 3 16 MSEP-C 35 50~800 PCON-CA 45 16 RCP4CR-SA7C-I-56P-8- 1 -P3- 2 - 3 MSEP-C 40 10 (\* 45 PCON-CA 4 RCP4CR-SA7C-I-56P-4- ① -P3- ② - ③ 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) √行程 50~450 500 550 600 吸气量 650 750 (mm) (mm) (mm) (mm) (mm) (NI/min) 控制器 (mm) (mm) PCON-CA 1155 1010 890 790 24 90 MSEP-C 1000<800> 90<800 790 PCON-CA 980<840> 865<840> 750 655 580 515 16 70 MSEP-C 560 515 PCON-CA 490 430 375 325 255 290 8 40 MSEP-C 280 255 PCON-CA 245<210> 215<210> 185 160 145 125 30 4 MSEP-C 125 140

#### ①行程-价格表 (标准价格)

ζ= <u> </u>	±= >#- /∧ +#r	ζ=±Π ()	±= \A- /∧ +b
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
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	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	В	→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 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 φ 12mm 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
润滑脂	使用不易发尘润滑脂(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24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

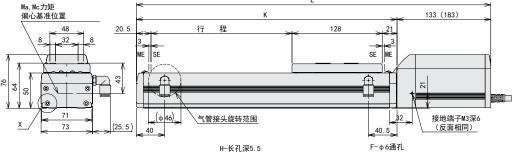
卷末 P. 15

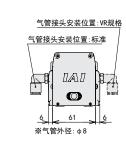


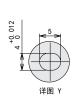


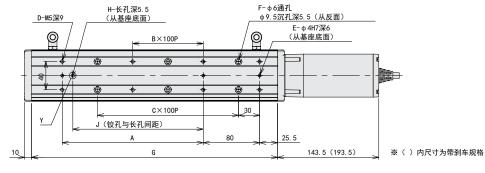
- ※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末P59。
- ※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。 ME:机械末端 SE:行程末端

\_2-φ5H7深10 20 20 20 4-M5深10 (300) 基准面 φ9.5 ● ● 固定部分电缆 容许弯曲半径R50  $\pm 0.02$ ) 32 ±0.02 X部详图 50 39 (铰孔间距 ± (安装孔与基准面)









# 电缆出线4方向 (选项) 型号: CJL 电缆: 左

#### ■行程−尺寸・质量

	1 / 1	1943	_														
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	无刹车	352.5	102.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5
_	带刹车	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5
	Α	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
	В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	С	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
	Е	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
	Н	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	219.5	269.5	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5	919.5	969.5
质量	无刹车	3.4	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.0	6.3	6.5	6.8	7.0
(kg)	带刹车	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3	5.6	5.8	6.1	6.3	6.5	6.8	7.0	7.3	7.5

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	iii	PCON-CA-56PI-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-56PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_		参照 P618	_	→ P60
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-56PI0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点	DC24V		_	
电磁阀多轴型 PIO规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制定位型	3点		参照		, DEG
电磁阀多轴型 现场网络规格	MSEP-C-(  )-~-(   )-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制定位点型	256 点	P572	P572	_	→ P563	

#### CP2CR-SS7C 无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽 60mm 脉冲伺服马达 铁制基座 RCP2CR - SS7C -■型号项目 ı **42P** 编码器种类 系列 类型 马达种类 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项

1: 增量型规格 时, 型号也标记为「1」。 42P:脉冲伺服马达 12:12mm 42 □尺寸

6: 6mm 3: 3mm

50:50mm **PSEL** 600:600mm (毎 50mm)

P1:PCON-PL/PO/SE 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

C € RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



技术资料

〔◆ 卷末 P. 5

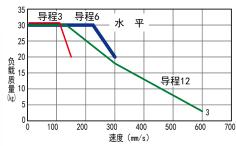
- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。 请根据下述驱动轴性能表确认期望行程时的最高速度。
- (2) RCP2 系列采用了脉冲伺服马达, 随速度提高, 其负载能力会下降。 请根据右边的速度与负载质量关系图,确认期望速度下的负载能力。
- (3) 负载质量是以加速度 0.3G (导程 3 与垂直动作为 0.2G) 动作时的数值。 加速度的上限即为上述值。
- (4) 进行推压动作时请参考卷末 P71。

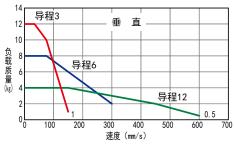
RCP2CR-SS7C-I-42P-12-10-2-3-4 RCP2CR-SS7C-I-42P-6-①-②-③-④

RCP2CR-SS7C-I-42P-3-10-20-3-4

#### ■速度与负载质量的关系图

由于脉冲伺服马达的特性, 当提高 RCP2 系列的速 度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需 速度与负载是否满足要求。





#### 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

导程	最大负载周	行程		
(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(mm)	
12	~ 30	~4		
6	~ 30	~8	50~600 (每50mm)	
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 导程	50~500 (毎 50mm)	~600 (mm)	吸气量 (Nr/min)
12	600	470	50
6	300	230	30
3	150	115	15

(单位为 mm/s)

#### ①行程-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	ı

#### ③电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	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)

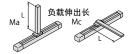
名称	选项记号	参考页	标准价格			
刹车	В	→卷末 P42	_			
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费			
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费			

<b>业</b>	
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
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。









#### www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍



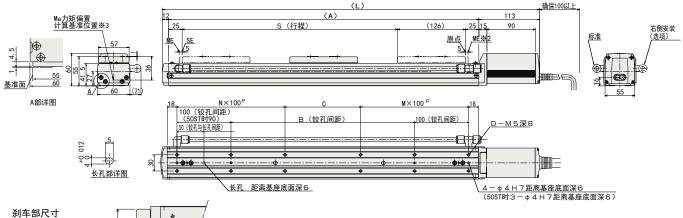


※1 连接马达·编码器电缆。详情请参考卷末 P59。
※2 原点复位时滑块会一直移动到机械末端 (ME),请充分注意与周围物体间的干涉。 ME: 机械末端 SE: 行程末端
※3 计算 Ma 力矩时的基准位置。

卷末P. 1<u>5</u>

※ 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。

(240) 4-M5深10 电缆中继接头※1 2- φ5H7深10 道用气管外径: φ8 (内径: φ6)





#### ■行程-尺寸・质量

	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
Г	L	351	401	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901
	Α	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776
	В	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
	С	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
Г	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	100	PMEC-C-42PI-①-2-⑩	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	_	→ P537					
心城内主		PSEP-C-42PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		最大 2A	_	→ P547					
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照		→ P563					
电磁阀多轴型 现场网络规格	1111	MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572	_						
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			Ţ						
脉冲串型 高输出规格	X	X		x	x	x	PCON-CA-42PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	_	DC24V	参照 P618	-	→ P607
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-42PI-Ŵ-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768 点	BOL IV		-						
脉冲串型 差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-42PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-						
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-P0-42PI-①-2-0	集电极开路 对应			参照 P628	_	→ P623					
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	84	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。 ※⑪为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络记号。

※⑪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。

RCP2CR - SS8C -■型号项目

ı 编码器种类 系列 类型

CP2CR-SS8C

**56P** 马达种类

56 □尺寸

异程 56P:脉冲伺服马达 20:20mm

10:10mm

5: 5mm

行程 50:50mm

(毎 50mm)

P1:PCON-PL/PO/SE **PSEL** 1000:1000mm P3:PCON-CA PMEC/PSEP

**MSEP** 

适用控制器

N: 无 P:1m S:3m M:5m

无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽 80mm 脉冲伺服马达 铁制基座

X□□:指定长度 R□□:机械电缆

电缆长

B:刹车 NM:反原点规格 VR:吸气用接头 安装方向不同

洗项

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

C € RoHS



1: 增量型规格

时, 型号也标记为「1」。

技术资料

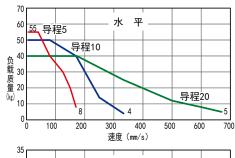
卷末P. 5

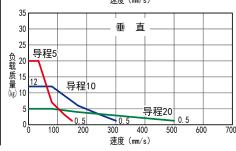
注意

- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。 请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。

#### ■速度与负载质量的关系图

由于脉冲伺服马达的特性, 当提高 RCP2 系列的速 度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需 速度与负载是否满足要求。





#### 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。 导程 最大负载质量(注1) 行程 水平 (kg) 垂直 (kg) ~40 ~5 20 RCP2CR-SS8C-I-56P-20-10-20-30-4 50~1000 10  $\sim$  50 ~12 RCP2CR-SS8C-I-56P-10-10-20-30-4 (每50mm) 5 ~ 55 ~20 RCP2CR-SS8C-I-56P-5-10-20-3-4

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

行程 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

※〈 〉内为垂直使用时 (单位为 mm/s)

#### ①行程-价格表(标准价格)

①行程(mm)	标准价格
①111± (11111)	2014
50/100	I
150/200	-
250/300	-
350/400	-
450/500	-
550/600	-
650/700	
750/800	-
850/900	-
950/1000	-

#### 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	В	→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				

## ③电缆长价格表 (标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	1
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

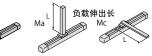
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

<b>业</b>	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚轧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)
活田坊用温度 • 温度	0~40° 85%BH以下 (无结囊)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。







457 RCP2CR-SS8C



基准面

### www.iai-robot.co.jp

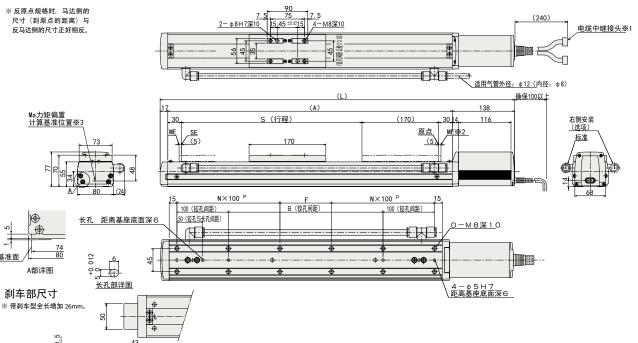
特规对应的介绍

卷末P. 1<u>5</u>





※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

_	11117 /	. 1	火王																		
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
	П	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385
	Α	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
	В	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
	D	8	8	œ	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
	Ν	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-①-2-⑩	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537	
电域阀至		PSEP-C-56PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		最大 2A	-	→ P547	
电磁阀多轴型 PIO规格	d coope i	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照		→ P563	
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572	_	7 F363	
定位型 高输出规格	(1)	PCON-CA-56PI-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	1	PCON-CA-56PI-PL□-2-0	搭载高输出驱动模块 脉冲串控制	-	DC24V	参照 P618	-	→ P607	
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-56PI-Ŵ-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	(-)			-		
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-P0-56PI-①-2-0	集电极开路 对应	(-)		参照 P628	-	→ P623	
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			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。 ※⑪为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络记号。

※⑪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。

IAI

RCP2CR-SS8C 458

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

#### CP2CR-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 铁制基座 RCP2CR - HS8C -**P4** ■型号项目 ı 86P 30 类型 编码器种类 马达种类 适用控制器 系列 异程 行程 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m 86P:脉冲伺服马达 30:30mm P4:PCON-CFA B:刹车 l: 增量型规格 50:50mm 86 □高输出 NM:反原点规格 1000:1000mm VR:吸气用接头 (毎 50mm) 安装方向不同 X□□:指定长度 R□□:机械电缆

CE RoHS

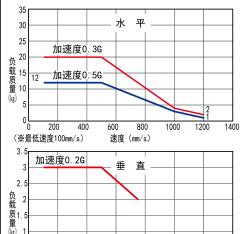


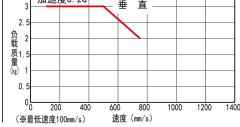
(1) 高速型因滚珠丝杆导程较长,在低速运行时可能发生振动或噪音, 实际使用时请将移动速度设置为 100mm/s 以上。

- (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 O.3G (垂直动作为 O.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。

#### ■速度与负载质量的关系图

由于脉冲伺服马达的特性, 当提高 RCP2 系列的速 度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需 速度与负载是否满足要求。





#### 驱动轴性能

OIN,

注意 事项

#### ■导程与负载质量

导程 最大负载质量(注1) 水平 (kg) 垂直 (kg) 50

~ 20

30

(注 1) 移动速度上升后,最大负载能力会下降,请务必注意。

~3

行程 (mm)	/ 导
~1000 \$50mm)	

行程 ~ 900 (毎 50mm) (mm) (mm) (Nr/min) 1200 1000 800 180 30 (750) (750) (750)

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。

RCP2CR-HS8C-I-86P-30-1 -P4-2 -3

※〈 〉内为垂直使用时

■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

## ①行程-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选项价格表(标准价格)

	I IP		
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→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

#### ②电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	-
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

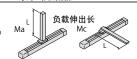
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

<b>业</b> 列	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.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)
活田范围温度 • 温度	0~40°C 85%BH以下(无结震)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。











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力矩偏置 计算基准位置※3

₩

A部详图

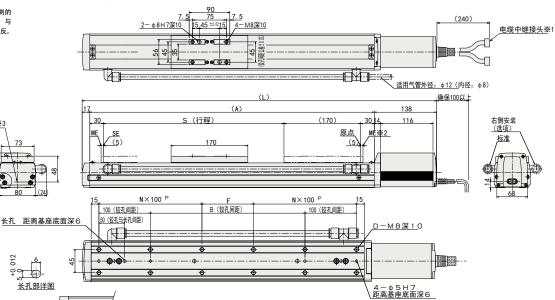
刹车部尺寸 ※ 带刹车型全长增加 26mm。

基准面

74 80



※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

<u>长孔部详图</u>

_	I J J T /	( )	火车																		
	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
	Α	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
	В	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

#### 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。

## P2CR-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

RCP2CR — GRSS — 系列

ı 类型 编码器种类

1: 增量型规格

时, 型号也标记为「1」。

**20P** 30 马达种类 减速比

20 □尺寸

20P:脉冲伺服马达 30: 减速比

1/30

8 行程 8:8mm

(单侧 4mm)

适用控制器

**PSEL** 

P3:PCON-CA

MSEP

PMEC/PSEP

P1:PCON-PL/PO/SE

N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度

电缆长

洗项 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。

CE RoHS

■型号项目



技术资料

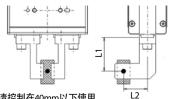
卷末 P. 5



- (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 O.3G。

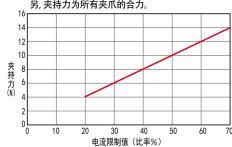
■夹持力与电流限制值的关系图

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的距离一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。 最大可能有土15%的浮动,提请注意。

5mm/s,提请注意。

※ 进行夹持动作(推压)时,移动速度固定为

驱动轴性能

■异程与负载质量

<b>□</b> 守性可以私灰里					
型묵	减速比	最大夹持力 (N)	行程 (mm)		
RCP2CR-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③	30	14 (单侧 7)	8 (单侧 4)		

■行程与开合最高速度与吸气量

行程 减速比	8 (mm)	吸气量 (Nr/min)			
30	78	10			

(单位为 mm/s)

#### 行程-价格表(标准价格)

记号说明 ① 适用控制器 ② 电缆长 ③ 选项

	TITE DITE	(1)"EDITA
	行程 (mm)	标准价格
ſ	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	P (1m)	_
	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	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	_

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Class10(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

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。

电缆中继接头※1 2×2-M3 (反面相同) φ4 吸气用气管接头(适用气管外径φ4) 确保100以 2- ф 3<sup>+</sup>8<sup>, 03</sup>深3 (反面相同) φ3<sup>+</sup>8<sup>. o3</sup> 深3 + ЩЩ 8-M3深5 (反面相同) 4-M3深5 3+0.05 深3 2-3+0.05深3 (反面相同) ф3<sup>+</sup>0<sup>. оз</sup>深3 **7** ◆ **6 6** 8.5 • • 33

质量 (kg) 0.2

4-M3深5 3 +0. 05 深3

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	<u></u>	特点	最大定位点数	输入电源	电源容量		参考页
电磁阀型 -		PMEC-C-20PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537
电微阀型		PSEP-C-20PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		最大 2A	-	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	line i	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照		→ P560
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-(11)-~-(10)-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572	_	→ P56
定位型 高输出规格	á)	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	_	DC24V	参照 P618	-	→ P60
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-20PI-®-0-0	搭载高输出驱动模块 现场总线网络控制	768点	DC24V		-	
脉冲串型 (差动式线驱动器规格)	C	PCON-PL-20PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			_	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-20PI-①-2-0	集电极开路 对应	(-)		参照 P628	-	→ P623
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-1-20Pl-①-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点		参照 P671	_	→ P66!

※⑪为轴数(1~8)。

※①为现场总线网络记号。

※□为N(NPN规格) / P(PNP规格) 的标记。

■型号项目

RCP2CR — GRLS — 系列

ı 编码器种类 类型

1: 增量型规格

时, 型号也标记为「1」。

2CR-GR

**20P** 

30 马达种类 减速比

1/30

20P:脉冲伺服马达 30: 减速比

20 □尺寸

180

180:180 度

(单侧 90 度)

行程

适用控制器 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

电缆长

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

NM: 反原点规格 FB:法兰托架 SB:轴托架

洗项

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

CE RoHS



技术资料

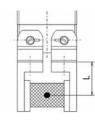
卷末P. 5



- (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 O, 伸出距离为 O 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  $1 / 10 \sim 1 / 20$  之间。(详细信息请参考卷末 P86)
- (3) 额定加速度为 O.3G。

#### ■夹持力与电流限制值的关系图

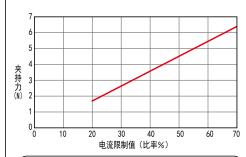
进行推压动作时,夹持力(推压力)的大小可通过 修改控制器的电流限制值在20%~70%范围内调节。



※ 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

实际夹持力(GRLS) = F × 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。最大可能有生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

#### ■导程与负载质量

- 1 L 121 MAX			
型묵	减速比	最大夹持力 (N)	行程 (度)
RCP2CR-GRLS-I-20P-30-180-①-②-③	30	6.4 (单侧 3.2)	180 (单侧 90)

#### ■行程与开合最高速度

行程 减速比	180 (度)			
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)

1]性一川竹衣(你准川竹)				
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	P (1m)	_
—	S (3m)	_
(机械电缆)	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	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
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

www.iai-robot.co.jp

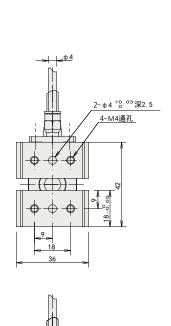


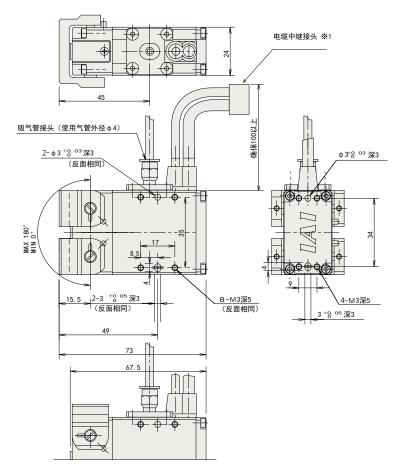


※ 原点位置在夹爪 (滑块) 打开位置。※1 连接马达・编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。

特规对应的介绍

卷末P. 15





质量 (kg) 0.2

(1)	适	用	拦	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	100	PMEC-C-20PI-①-2-⑪	可立刻上手的 简单控制器		AC100V AC200V	参照 P541	-	→ P537
电微阀空		PSEP-C-20PI-①-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点		最大 2A	_	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格	days I	MSEP-C	最多可以连接8轴 PIO控制 定位型			参照		→ P563
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位型	256 点		P572	_	→ F063
定位型 高输出规格	á	PCON-CA-20PI-①-2-0	搭载高输出驱动模块 PIO控制	512点	DC24V		_	
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	_		参照 P618	-	→ P607
现场网络型 高输出规格		PCON-CA-20PI-Ŵ-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)	e	PCON-PL-20PI-①-2-0	差动式线驱动器 对应	(-)			-	
脉冲串型 (集电极开路规格)		PCON-PO-20PI-①-2-0	集电极开路 对应	()		参照 P628	_	→ P623
串行通信型	1	PCON-SE-20PI-N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型		PSEL-CS-1-20Pl-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。 ※⑪为轴数(1~8)。

※①为I/O种类(NP/PN)。 ※⑩为现场总线网络记号。

※⑪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。

IAI

RCP2CR-GRLS 464

滑块型

细小型

标准型

拉杆型

细小型

控制器

臂杆型 扁平型

旋转型

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-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

> I: 增量型规格 20: 伺服马达 A: 绝对型规格 20W

※ 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「」。 10:10mm 50:50mm 5:5mm 5 2.5:2.5mm 400:400mm (毎50mm)

m A1:ACON ASEL nm A3:AMEC n) ASEP MSEP N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 请参考 选项一览表

X□□:指定长度 R□□:机械电缆

## **C** € RoHS

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

## 省电对应



## 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

型 <b>号</b>		导程	最大负	载质量	额定推力	行程
坐写	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCACR-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6	
RCACR-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤	20	5	6	2.5	39.2	50~400 (毎 50mm)
RCACR-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

### ■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		

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					
011111	增量型	绝对型				
		А				
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
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	RO4 (4m) ~ RO5 (5m)	_
机械电缆	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	В	→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

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.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 (0.1µm)
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

www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

卷末 P. 15



注接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。
 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
 计算 Ma 力矩时的基准位置。

N(φ3孔间距)

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。

电缆中继接头※1 4-M3深7 <u>2-φ3H7深5</u> | 20 | 10. (240)基座端面 基座端面 适用气管外径φ6 基座端面 确保100以上 Ma力矩偏置计算 基准位置※3 13.8 增量规格 绝对规格 108.2 (带刹车为147.2) 123.2 (带刹车为162.2) 18. 2 15. 2 右侧安装 (选项) 25 |- 15<sub>-1</sub> 原点 ME ※ 标准安装 ME SE 45  $\Theta\bigcirc\bigcirc\bigcirc$ **⊙**(∰)6 基座底面 \_马达部宽: 46 50(50行程时) U×100 <sup>P</sup>(50行程以外) 3 本体部宽: 40 3 基座端面 基座端面 A 部详图 (本体基准面部详图) 长孔部详图 m-M3深5 P ( φ 3孔与长孔间距) \2-φ3H7 距离基座底面深5

■行程ー尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 O.3kg。

行程			50	100	150	200	250	300	350	400
	増量型	无刹车	264	314	364	414	464	514	564	614
١.	項里空	带刹车	303	353	403	453	503	553	603	653
-	绝对型	无刹车	279	329	379	429	479	529	579	629
	地村至	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
	Р		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。

长孔 距离基座底面深5

名称	外观	型 <del>号</del>	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-20I	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537	
电磁阀至	1	ASEP-C-20I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547	
电磁阀多轴型 PIO规格	line.	MSEP-C-Ŵ-~	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-Ŵ-~- <b></b>	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格)		7 F303	
定位型		ACON-C-20I())-())-2-0	最大定位点数	512点	DC24V		-		
安全等级对应 定位型		ACON-CG-20I <sub>(  </sub> -   -2-0	512点				-		
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)	C)	ACON-PL-20I(  )-(  )-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型		( )	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	-
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	ć.	ACON-PO-20I <sub>(  </sub>    -2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				_		
串行通信型		ACON-SE-20I <sup>®</sup> -N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-		
程序 控制型		ASEL-CS-1-20① (II)-(III)-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。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。 ※⑩为轴数(1~8)。

※⑪为省电对应时,记入记号(LA)。 ※収为现场总线网络种类记号。

IAI

RCACR-SA4C 466

马达 (24V)

伺服 马达 (24V)

## **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 马达种类 编码器种类 系列 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长

> |: 增量型规格 20: 伺服马达 20W A: 绝对型规格

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

A1:ACON 50:50mm **ASEL** A3:AMEC 500:500mm (毎 50mm) ASEP **MSEP** 

N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:机械电缆

※ 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「」。 ※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。 CE RoHS

## 省电对应

洗项

请参考

选项一览表



#### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

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

#### ■行程与最高速度/吸气量

行程 导程	50~450 (毎 50mm)	500 (mm)	吸气量 (Nr/min)				
20	1300 (800)	1300 (800)	80				
12	800	760	50				
6	6 400		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。

#### 〈 〉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)

	标准价格				
②行程(mm)	①编码	器种类			
	增量型	绝对型			
		Α			
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	В	→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
	P (1m)	-
标准型	S (3m)	ı
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

<sup>※</sup> 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度(※1)	±0.02mm [±0.03mm]
空转	O.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: 18.6N m Mb: 26.6N m Mc: 47.5N m
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

www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

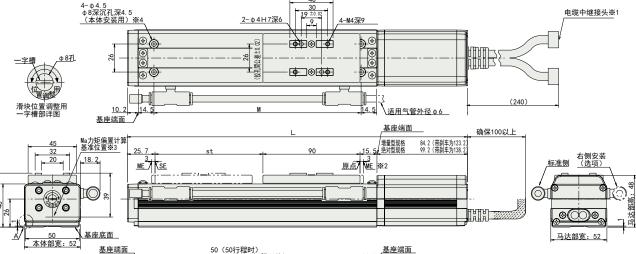
卷末 P. 15





注接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。
 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
 计算 Ma 力矩时的基准位置。

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。



50(50行程时) U×100 P(50行程以外) 基座端面 基准面 A 部详图 (本体基准面部详图) 长孔部详图 \_m-M4深7 P(φ4孔与长孔间距) (2- φ 4H7 距离基座底面深5 长孔 距离基座底面深5 N (φ4孔间距)

■行程ー尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 0.3kg。

	行和	Ē	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
	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
	項里空	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
	地利至	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
	Р		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 <del>号</del>	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	#II		AMEC-C-20I	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537		
PE WX [X]	五	1	ASEP-C-20I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点					_	→ P547
电磁阀多 PIO规		line	MSEP-C-Ŵ-~	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型				_	→ P563		
电磁阀多 现场网络			MSEP-C-Ŵ-~- <b></b>	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点		(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A (省电规格) 额定 1.3A 最大 2.5A			→ F563	
定位型	민		ACON-C-20I(())-(())-2-0	最大定位点数	512点			额定 1.3A	额定 1.3A	-	
安全等级定位型		1	ACON-CG-20I(II)-(III)-2-0	512点	5125	DC24V		-			
脉冲串输 (差动式线驱动		C)	ACON-PL-20I(  )-(  )-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(_)			-	→P631		
脉冲串输 (集电极开路		ė.	ACON-PO-20I <sub>(II</sub> )-(III)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型	(-)	(-)	(-)			-	
串行通信	言型		ACON-SE-20I <sup>®</sup> -N-0-0	串行通信 专用型	64 点				-		
程序 控制型			ASEL-CS-1-20① (II)-(III)-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。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。 ※⑩为轴数(1~8)。

※⑪为省电对应时,记入记号(LA)。 ※収为现场总线网络种类记号。

马达 (24V)

RCACR-SA6C 无尘室对应电缸 滑块联轴器型 本体宽 58mm 24V 伺服马达 铝制基座 ■型号项目 RCACR - SA6C -30 马达种类 编码器种类 系列 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 A1:ACON N: 无 P:1m S:3m M:5m 请参考 |: 增量型规格 30: 伺服马达 20:20mm 50:50mm 选项一览表 30W A: 绝对型规格 12:12mm **ASEL** A3:AMEC 6: 6mm 600:600mm 3: 3mm (毎 50mm) ASEP



#### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

(参考右页尺寸图)。

※本产品在上图A部装有位置调整用螺丝

型号	马达功率 (W)		最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCACR-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤		20	3	0.5	15.8	
RCACR-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50 ~ 600
RCACR-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	12	3	48.4	(毎 50mm)
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 (毎 50mm)		550 (mm)	600 (mm)	吸气量 (Nr/min)
20	13 〈80	00 00>	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 绝对型				
		A			
50	_	_			
100	-	_			
150	1	_			
200	-	_			
250	1	_			
300	1	_			
350		_			
400		_			
450		_			
500	1	_			
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	В	→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)

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。

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	ı
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	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 滚轧C10
重复定位精度(※1)	±0.02mm [±0.03mm]
空转	O.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(※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









伺服 马达

(24V)



## www.iai-robot.co.jp

特规对应介绍

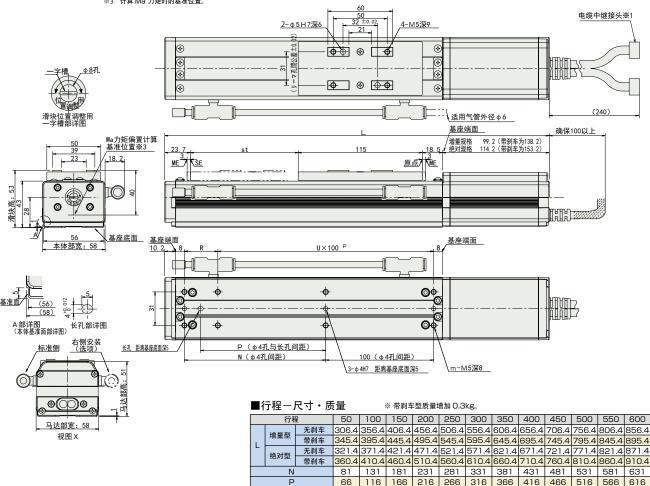
卷末 P. 15





※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。



31 81

1.4 | 1.6 | 1.8

8

6 8 81

10 10

2 2.2 31 81

4

12 12

2.4 2.6

31 81

14

2.8

14 16 16 18

3

31 81 31

3.2 3.4 3.6

用控制器	③适
------	----

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-30I(II)-(III)-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537															
电磁阀空	1	ASEP-C-30I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P547															
电磁阀多轴型 PIO规格	A COUNTY	MSEP-C-ŵ-~	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	1111	MSEP-C-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点			_	7 2363															
定位型		ACON-C-30I(  )-(  )-2-0	最大定位点数	512点			额定 1.3A	(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	-														
安全等级对应 定位型		ACON-CG-30I(II)-(III)-2-0	512点	0.27		DC24V	(省电规格)	-															
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)	C)	ACON-PL-30I	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.2A	-	→ P631															
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-30I(II)-(III)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				-																
串行通信型		ACON-SE-30I (II) -N-0-0	串行通信 专用型	64 点				-															
程序 控制型		ASEL-CS-1-30① (II)-(III)-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。				※⑪为省电对 ※⑦为现场总统																			

m

质量 (kg)

IAI

马达 (24V)

伺服 马达 (24V)

## **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 编码器种类 马达种类 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长

> |: 增量型规格 20: 伺服马达 20W A: 绝对型规格

※ 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「」。

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

A1:ACON 50:50mm **ASEL** A3:AMEC 500:500mm (毎 50mm) ASEP MSEP

N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 R□□:机械电缆

省电对应

洗项

请参考

选项一览表



※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



#### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

_ ; _ ; _ ; _ ;								
		导程	最大负	载质量	额定推力	行程		
至5 	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)		
RCACR-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7			
RCACR-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	8	2	33.3	50~500 (毎 50mm)		
RCACR-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	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 (毎 50mm)	500 (mm)	吸气量 (Nr/min)
12	800	760	50
6	6 400		30
3	200	190	15

(单位为 mm/s)

#### ①编码器种类/②行程-价格表(标准价格)

	标准	价格
②行程(mm)	①编码	器种类
	增量型	绝对型
	l	Α
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	_
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
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	ı
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	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。

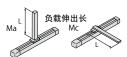
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	O.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 18.6N m Mb: 26.6N m Mc: 47.5N m
动态允许负载力矩(※)	Ma:4.9Nm Mb:6.8Nm Mc:11.7Nm
负载伸出长	Ma方向150mm以下 Mb Mc方向150mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂(滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1µm)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

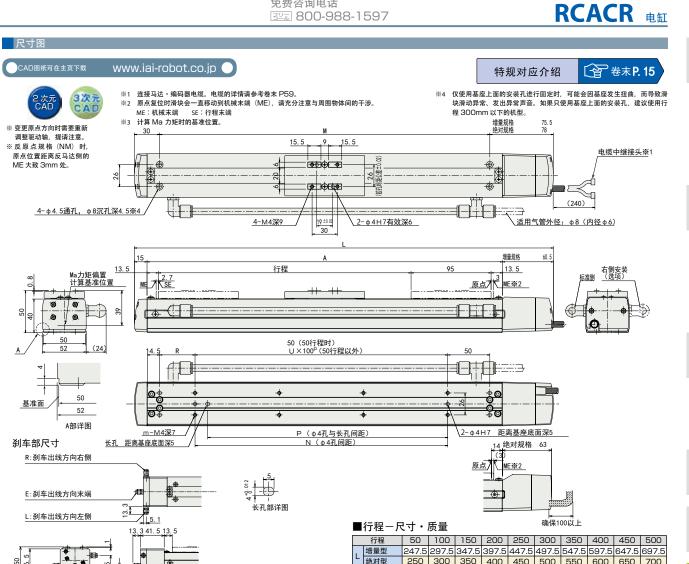
(※) 行走寿命为 5,000km 时。











	L 绝对型	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
	Α	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
\( \frac{\sigma}{50} \rightarrow \capa \c	M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
52	N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
★ 一 ※ 带刹车型全长(L) 増加26.5mm (刹车电缆末端出线时増加39.8mm)、	Р	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
(利年电視不適口級門)者加39.0mm)、 质量増加0.3kg。	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

名称	外观	<u> </u>	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-20I(II)-(III)-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537																															
电燃阀空	1	ASEP-C-20I(  )-(  )-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			-	→ P54																															
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-ŵ-~	最多可以连接8轴 PIO控制 定位点型																																				→ P56
电磁阀多轴型 现场网络规格		MSEP-C-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点									7 230																										
定位型		ACON-C-20I(  )-(  )-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	-																																
安全等级对应 定位型	ii.	ACON-CG-20I(II)-(III)-2-0	512点	JIEM	DC24V	取入 4.4A (省电规格)	-																																
脉冲串输入型 差动式线驱动器规格)		ACON-PL-20I	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.5A	_	→ P63																															
脉冲串输入型 (集电极开路规格)	6	ACON-PO-20I(II)-(III)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型		(-)	(-)						_																											
串行通信型		ACON-SE-20I (II) -N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-																																
程序 控制型		ASEL-CS-1-20①(II)-(III)-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点			_	→ P67																															

 $_{\text{RCACR-SA5D}}~472$ 

伺服 马达 (24V)

滑块型

细小型

标准型

拉杆型

细小型

一体型 平台型

扁平型

标准型

旋转型

无尘室

防水 防尘 对应

脉冲同形

伺服 马达 (24V)

> 伺服 马达 (200V)

> > 线性 伺服 马达

#### **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 编码器种类 马达种类 类型 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m 请参考 |: 增量型规格 12:12mm A1:ACON 30: 伺服马达 50:50mm 选项一览表 30W A: 绝对型规格 6: 6mm **ASEL** A3:AMEC 3: 3mm 600:600mm (毎 50mm) ASEP X□□:指定长度 R□□:机械电缆 ※ 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「」。 ※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。 MSEP



## 省电对应



#### 驱动轴性能

#### ■导程与负载质量

<b>型</b> 号		导程	最大负	载质量	额定推力	行程				
坐写	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)				
RCACR-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2					
RCACR-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	12	3	48.4	50~600 (毎 50mm)				
RCACR-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		Э	18	6	96.8					
NEW TO CHARGE WE COME TO SEE THE SECOND SECO										

#### ■行程与最高速度/吸气量

行程 导程	50~450 (毎 50mm)		550 (mm)	600 (mm)	吸气量 (Nr/min)
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						
© 13 4E (11111)	增量型	绝对型					
	1	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	→	免费						

## ④电缆长价格表(标准价格)

种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	ı
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	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

JE-73 IH770 IH	
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	O.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











#### CAD图纸可在主页下载 www.iai-robot.co.jp

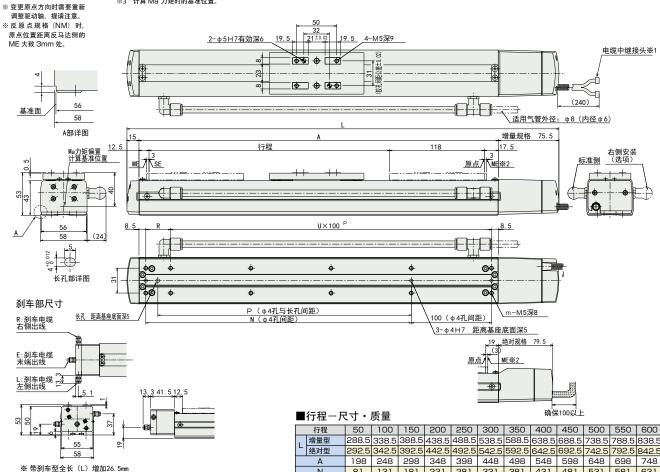
特规对应介绍

卷末 P. 15





注接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。
 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
 计算 Ma 力矩时的基准位置。



(刹车电缆末端出线增加39.8mm)、 质量增加0.3kg。

		行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
Γ		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
		Α	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
		Р	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
	j	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)	ш	坎	ᆀ	

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-30I <sub>   </sub> -@-2-1	可立刻上手的 简单控制器		AC100V	额定 2.4A	-	→ P537
电磁阀室	1	ASEP-C-30I(II)-(III)-2-0	与电磁阀相同控制方法 的简单控制器	3点			_	→ P547
电磁阀多轴型 PIO规格		MSEP-C-₩-~	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-Ŵ-~-Ŵ-0-0	最多可以连接8轴 现场总线网络控制 定位点型	256 点				7 F363
定位型		ACON-C-30I(  )-(  )-2-0	最大定位点数	512点		(标准规格) 额定 1.3A 最大 4.4A	-	
安全等级对应 定位型	i e	ACON-CG-30I(II)-(III)-2-0	512点	JIEM	DC24V	(省电规格)	-	
脉冲串输入型 (差动式线驱动器规格)		ACON-PL-30I(II)-(III)-2-0	差动式线驱动器对应 脉冲串输入型	(-)		额定 1.3A 最大 2.2A	-	→P631
脉冲串输入型 (集电极开路规格)		ACON-PO-30I(I)-(II)-2-0	集电极开路对应 脉冲串输入型				-	
串行通信型		ACON-SE-30I ( ) -N-0-0	串行通信 专用型	64 点			-	
程序 控制型		ASEL-CS-1-30① (II)-(III)-2-0	支持编程式动作 支持最大2轴动作	1500点	500点		-	→ P675

※ASEL的型号为1轴规格。 ※⑪为I/O种类(NP/PN)。

※①为编码器的种类(I:增量型/A:绝对型)。 ※⑩为轴数(1~8)。

※⑪为省电对应时,记入记号(LA)。 ※収为现场总线网络种类记号。

IAI

RCACR-SAGD 474

伺服 马达 (24V)

伺服 马达

## 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

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

**- SA8C** 系列 类型

RCS3CR :标准规格

RCS3PCR: 高精度规格

编码器种类

Ⅰ· 增量型抑格

A: 绝对型规格

马达种类

100:伺服马达

150:伺服马达

100W

异程 30:30mm

50:50mm 20:20mm 1100:1100mm 10:10mm (每 50mm)

行程

注意

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

适用控制器

N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度

由绺长

选项一览表 ※ 电缆出线必须选择一 个方向记入。

**養末 ₽. 5** 

选项

请参考

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

C € RoHS ※CE为选项。

■型号项目

(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。

技术资料

- (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 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-30-②-③-④-⑤		30	8	2	56.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-10-100-10-20-30-40-50	100	10	40	8	169.8	50~
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80	16	339.7	1100
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-30-②-③-④-⑤		30	12	3	85.1	(毎 50mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SA8C-①-150-20-②-③-④-⑤	150	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 由缆长	5 洗1	<b></b>				

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 (毎50mm)	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	吸气量 (NI/min)
	30	1800	1510	1340	1190	1070	960	870	790	720	660	130 (160) ( <u>*</u> )
	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
ı	(※) 凍日	±150	Omn	1/013	도타	#19	NINOS	/min	超过	该语	庶后,	<del></del>

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

#### ①编码器种类/②行程-价格表(标准价格)

		标准价格									
			R-SA8C		RCS3PCR-SA8C						
②行程		①编码	器种类			①编码	器种类				
(mm)	增量	<b></b>	绝对	付型	增量	<b></b> 量型	绝对	寸型			
` ′	马达	功率	马达	功率	马达	功率	马达	功率			
	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)

O SOUPPHIANCE (MARRIED)							
种类	电缆记号	标准价格					
	P (1m)	_					
标准型	S (3m)	ı					
	M (5m)	_					
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_					
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)						
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_					
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_					
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_					
机械电缆	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	В	→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	→	免费

#### 驱动轴规格 【 】内为RCS3PCR的规格。(其他参数相同)

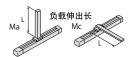
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚轧C10【滚轧C5】
重复定位精度	±0.02mm [±0.01mm]
空转	0.1mm [0.05mm] 以下
基座	材质铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 113.5N m Mb: 177N m Mc: 266N m
动态允许负载力矩 (※)	Ma:23.1Nm Mb:32.9Nm Mc:54.1Nm
负载伸出长	Ma方向390mm以下 Mb Mc方向390mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂(滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1µm)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)

(※) 行走寿命为 10,000km 时。

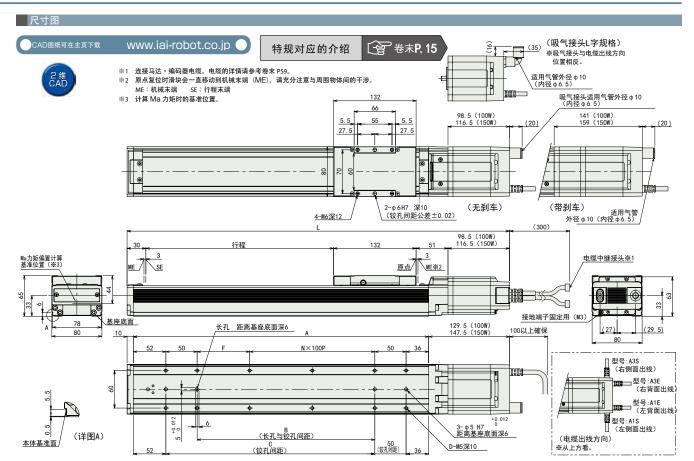
负载力矩方向











#### ■行程一尺寸・质量

		· 程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	1	无刹车	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5			861.5		961.5						1261.5			1411.5
١.	100W	带刹车	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454
-	150W	无刹车	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	829.5	879.5	929.5	979.5	1029.5	1079.5	1129.5	1179.5	1229.5	1279.5	1329.5	1379.5	1429.5
	1300	带刹车	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272	1322	1372	1422	1472
		A	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	1172	1222	1272
		В	34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084
		C	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1034	1084	1134
		D	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
		F	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84
		V	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
-	100W	无刹车	2.8	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1
质量	TOOW	带刹车	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2	9.5
(kg	150W	无刹车	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.2
,,,,,	1300	带刹车	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7
	1000	帯刹车	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	

#### 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			最大定位点数 512点	512点						
电磁阀模式		SCON-CA-100()-NP-2-(ii)		SCON-CA-100①-NP-2-⑪	与电磁阀相同 的控制方法	フ点			_	→ P643
现场网络型		SCON-CA-150①-NP-2-⑪	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V 单相 AC	最大	_	7 8043		
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	200V 三相 AC	388VA ※1 轴规格				
定位 多轴规格 现场网络型	一樣物	MSCON-C-1-100①	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V (仅限 XSEL-P/Q/ R/S)	150W 动 作时	_	→ P655		
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-100①-NP-2-⑩ SSEL-CS-1-150①-NP-2-⑪	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点	11/3)			→ P685		
程序控制 1-8轴型	tillea	XSEL-@-1-100①-N1-EEE-2-® XSEL-@-1-150①-N1-EEE-2-®	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)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※①为现场总线网络记号。

伺服 马达

伺服 马达

#### S3CR-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 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 **– SS8C** 系列 类型 编码器种类 马达种类 导程 行程 适用控制器 由绺长 选项 N: 无 P:1m S:3m M:5m X□□:指定长度 RCS3CR :标准规格 Ⅰ· 增量型抑格 100:伺服马达 30:30mm 50:50mm T1:XSEL-J/K 请参考 T2:SCON MSCON SSEL 选项一览表 RCS3PCR: 高精度规格 A: 绝对型规格 100W 20:20mm ※电缆出线必须选择-150:伺服马达 10:10mm 1000:1000mm 个方向记入。 (每 50mm)



#### 驱动轴性能 ■导程与负载质量

<u> </u> 코묵	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-30-②-③-④-⑤		30	8	2	56.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤	100	10	40	8	169.8	50 ~
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-100-5-②-③-④-⑤		5	80	16	339.7	1000
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-30-②-③-④-⑤		30	12	3	85.1	(毎 50mm)
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	127.6	
RCS3CR[RCS3PCR]-SS8C-10-150-10-20-30-40-50		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1	 页				

### 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

27.6		5	300	275	240	215	190	170	150	140	125	
55.3												
,0.0		(※)速度	度1500	Dmm.	/s以7	下时为	1601	VI/mi	n, 超i	寸该速	度后う	h
		190NI	/min。									

<del>○ 行程</del> 50~600

导程

30

20

10 600

①编码器	种类/②征	<u> </u>	器(标准的	介格)								
				标准	<b>价格</b>							
		RCS3CI	R-SS8C	17.17	RCS3PCR-SS8C							
②行程		①编码					器种类					
(mm)	增量	<b></b>	绝对	寸型	增量	<b></b>	绝双	寸型				
	马达	功率	马达	功率	马达	功率	马达	功率				
	100W	150W	100W	150W	100W	150W	100W	150W				
50/100	_	_	_	_	_	_	_	_				
150/200	_	_	_		_	_	_	_				
250/300	_	_	_		_	_	_	_				
350/400	-	_	-			_	_	_				
450/500	_	_	_	_	_	_	_	_				
550/600		-		1	_	_	_					
650/700	_	_	_		_	_	_	_				
750/800						_	_					
850/900		_				_	_	_				
950/1000		_	_		_	_	_	_				

O 0.757 17117	CONTENTED TO	
种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	ı
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	_

<sup>※</sup> 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

■行程与最高速度 (单位为 mm/s)

650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000

345 310

1800 | 1660 | 1460 | 1295 | 1155 | 1035 | 935 | 850 | 775

1200 | 1105 | 970 | 860 | 770 | 690 | 625 | 565 | 515

550 | 485 | 430 | 385

④电缆长价格表(标准价格)

吸气量

160

(190)

120

80

30

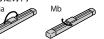
280 255

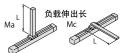
⑤选项价格表(标准价	<b>ì格</b> )		
名称	选项记号	参考页	标准价格
电缆左背面出线	A1E	→卷末 P41	免费
电缆左侧面出线	AIS	→卷末 P41	免费
电缆右背面出线	A3E	→卷末 P41	免费
电缆右侧面出线	A3S	→卷末 P41	免费
刹车	В	→卷末 P42	_
CE对应规格	CE	→卷末 P42	_
反原点规格	NM	→卷末 P52	免费
吸气用接头L字规格	VL	→卷末 P58	免费

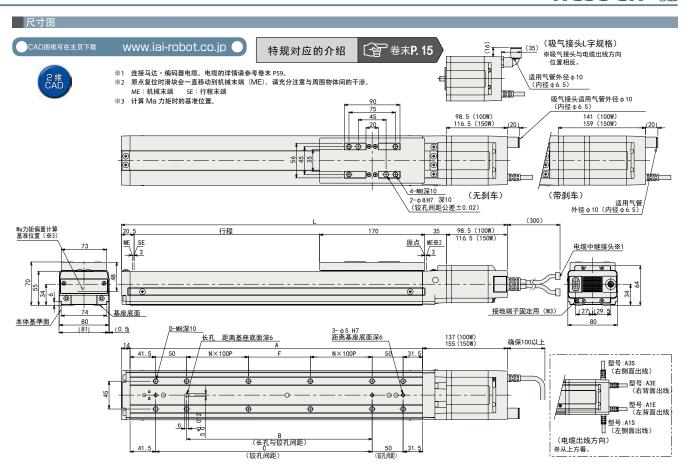
驱动轴规格 【 】内为	RCS3PCR的规格。(其他参数相同)
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ16mm 滚轧C10【滚轧C5】
重复定位精度	±0.02mm [±0.01mm]
空转	0.1mm 【0.05mm】以下
基座	材质 专用合金钢
静态允许负载力矩	Ma: 198.9N m Mb: 198.9N m Mc: 416.7N m
动态允许负载力矩 (※)	Ma:36.3Nm Mb:36.3Nm Mc:77.4Nm
负载伸出长	Ma方向450mm以下 Mb Mc方向450mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂(滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1 µm)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)
····	n.t

(※) 行走寿命为 10,000km 时。









#### ■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
١.	TOOW	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
	1500	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
	Á		223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173
	Е	3	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
		)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
		)	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
		J	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
	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
质	TOOW	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
(kg)	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
(118)	1500	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-2-⑪ SCON-CA-150①-NP-2-⑪	最大定位点数 512点	512点				
	电磁阀模式			与电磁阀相同 的控制方法	フ点				→ P643
	现场网络型			可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V 量相 AC 200V 量相 AC 200V ※1 轴规格 150W动作时 (反限 XSEL-P/Q/ R/S)			
	脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)		※1 轴规格		
	定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-100①-①-0-⑪ MSCON-C-1-150①-①-0-⑪	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-1-100①-NP-2-⑪ SSEL-CS-1-150①-NP-2-⑪	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点	n/3)		-	→ P685
	程序控制 1-8轴型	Pilita	XSEL-@-1-100①-N1-EEE-2-® XSEL-@-1-150①-N1-EEE-2-®	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)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※①为现场总线网络记号。

伺服 马达

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。

■型号项目

伺服 马达

# CS2CR-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

RCS2CR - SA4C -20 系列 类型

编码器种类 |: 增量型规格 A: 绝对型规格

马达种类 20: 伺服马达

20W

异程 10:10mm

2.5:2.5mm

行程 50:50mm 5: 5mm

适用控制器 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

电缆长

洗项

选项一览表

请参考

CE RoHS

※CE为选项。



注意

- 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。

# 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

(参考右页尺寸图)。

※本产品在上图A部装有位置调整用螺丝

<b>찐</b> 믁		导程			额定推力	行程	
土力	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)	
RCS2CR-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6		
RCS2CR-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤	20	5	6	2.5	39.2	50~400 (每50mm)	
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。							

# ■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	5 330	
2.5	165	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			
0.1.12	增量型 绝对型			
		А		
50	_	_		
100	_	_		
150	_	_		
200	_	_		
250	_	_		
300	_	_		
350	_	_		
400	_	_		

⑤远坝价格表 (标准)	<b>「恰</b> )		
名称	选项记号	参考页	标准价格
9年	В	→卷末 P42	_
CE对应规格	CE	→卷末 P42	_
却部安装件	FT	→卷末 P48	_
<b>京点确认传感器</b>	HS	→卷末 P50	_
二 匠 上 切 抄	NINA	、 半 十 pc2	4

# ④电缆长价格表(标准价格)

O SHOPENIA DE (MARINIA)				
种类	电缆记号	标准价格		
	P (1m)	-		
标准型	S (3m)	-		
	M (5m)	_		
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_		
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-		
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_		
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_		
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-		
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	ı		
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_		
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-		

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

<u>内容</u> 滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10

# 驱动轴规格

	,		
名称	选项记号	参考页	标准价格
刹车	В	→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

# 驱动方式 重复定位精度 空转 基座 静态允许负载力矩 动态允许负载力矩(※)负 载伸出长 润滑脂 无尘等级 运用范围温度·湿度 (※) 行走寿命为 5,000km 时。

负载力矩方向 Ма

驱动方式







尺寸图

www.iai-robot.co.jp

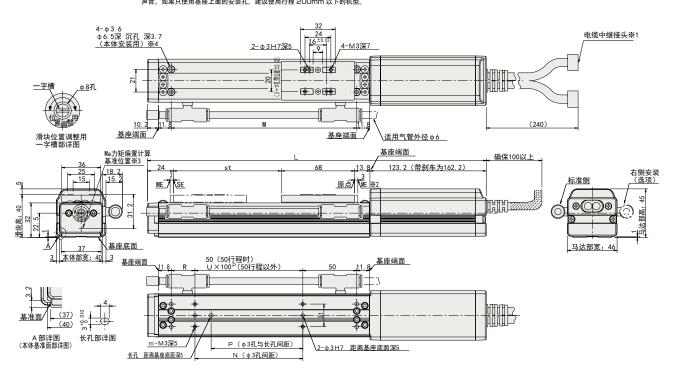
特规对应的介绍

卷末P. 15





- 连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。
- ※2 原点受性計算を一直移动到机械未端 (ME), 请充分注意与周围物体间的干涉。 ME: 机械未端 SE: 行程未端
- 第3 计算机 为矩时的基准位置。
   42 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。

一门住 八寸 灰星 《市村主庆星相》 0.00% 8									
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400
	无刹车	279	329	379	429	479	529	579	629
-	带刹车	318	368	418	468	518	568	618	668
	М	122	172	222	272	322	372	422	472
	N	50	100	100	200	200	300	300	400
	Р	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
E	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 <del>무</del>	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			最大定位点数 512点	512点				
电磁阀模式		SCON-CA-20①-NP-2-⑪	与电磁阀相同 的控制方法	7点				→ P643
现场网络型		SCUN-CA-2U U-INF-2-W	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V 单相 AC	最大	_	77043
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	200V 三相 AC	106VA ※详细规格请		
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-20①	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V (仅限 XSEL-P/Q/ R/S)	参考控制器 使用说明书。	-	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①-NP-2-⑩	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000 点	11/3)		-	→ P685
程序控制 1-8轴型	Pilled	XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-®	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)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※①为现场总线网络记号。



注意 事项

※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 <del>号</del>	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2CR-SA5C-①-20-20-②-③-④-⑤		20	2	0.5	10.7	
RCS2CR-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50 ~ 500
RCS2CR-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	8	2	33.3	(毎 50mm)
RCS2CR-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	2	4	65.7	

# ■行程与最高速度/吸气量

(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。

行程 导程	50~450 (毎 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) 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)

	标准价格				
②行程(mm)	①编码器种类				
	增量型	绝对型			
		Α			
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	В	→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
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	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。

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	O.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: 18.6N m Mb: 26.6N m Mc: 47.5N m
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。









伺服 马达

481 RCS2CR-SA5C

尺寸图

### www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

卷末P. 15



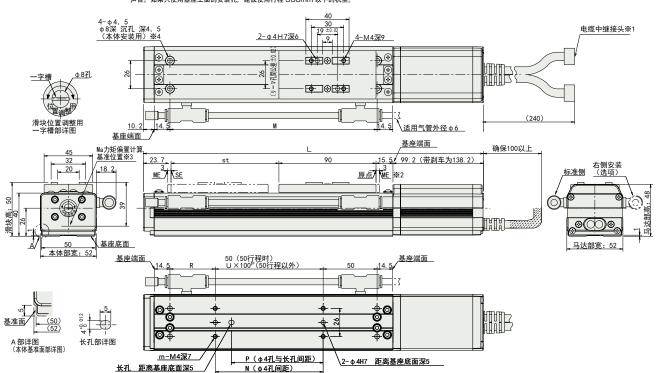


连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。

※2 原点受性計算機会一直移动到机械未端 (ME), 请充分注意与周围物体间的干涉。 ME: 机械未端 SE: 行程未端

計算 Ma 力矩时的基准位置。 计算 Ma 力矩时的基准位置。 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。

N(φ4孔间距)



# ■行程−尺寸・质量

※ 带刹车型质量增加 0.3kg。

- 1	11± /	.1 13	八里		74. 1D 403	十工火工	и о.	OKB .			
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
	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
	Р	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
月	長量 (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			最大定位点数 512点	512点				
电磁阀模式	H	SCON-CA-20①-NP-2-⑪	与电磁阀相同 的控制方法	7点				→ P643
现场网络型		SCUN-CA-ZUU-INF-Z-W	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V 单相 AC	最大	_	7 7043
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	200V 三相 AC	106VA ※详细规格请		
定位 多轴规格 现场网络型	HAR	MSCON-C-1-20①	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V (仅限 XSEL-P/Q/ R/S)	参考控制器 使用说明书。	-	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①-NP-2-⑩	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点	11/3)		-	→ P685
程序控制 1-8轴型	Pilita	XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-®	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)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※⑪为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※①为现场总线网络记号。

IAI

RCS2CR-SA5C 482

#### 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 话用控制器 电缆长 异程 行程 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m T1:XSEL-J/K 请参考 |: 增量型规格 30: 伺服马达 20:20mm 50:50mm T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S 选项一览表 A: 绝对型规格 30W 12:12mm 6: 6mm 600:600mm 3: 3mm (每 50mm)



# 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

(参考右页尺寸图)。

型목	马达功率 (W)	导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS2CR-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤		20	3	0.5	15.8	
RCS2CR-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50 ~ 600
RCS2CR-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤	30	6	12	3	48.4	(毎 50mm)
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 🕉	<b>达项 ※进行</b>	生压动作时i	青参考卷末	P71。		

### **■**行程与最高速度/吸气量

行程 导程	50~450 (毎 50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	吸气量 (Nr/min)			
20	13 〈80	00 00>	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)		价格 器种类
	增量型	绝对型
		Α
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	В	→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
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	_
机械电缆	R06 (6m) ~ R10 (10m)	_
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	

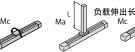
※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

# 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧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)









尺寸图

www.iai-robot.co.jp

特规对应的介绍

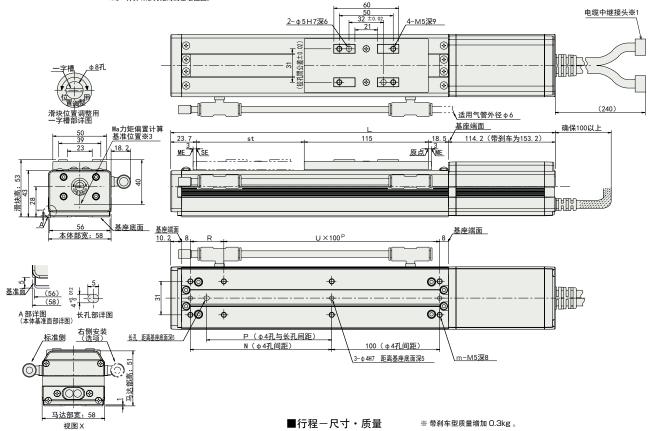
卷末P. 15





※1 连接马达·编码器电缆。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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
		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
		Р	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
[	ß	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

to the	N an	TI D	4+ -		44 \ + YE	+ 1500	1-16/10/16	6 t/ T		
名称	外观	<u></u>	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		最大定位点数 512点     512点       与电磁阀相同的控制方法     7点       SCON-CA-30D①-NP-2-⑪     単相 AC 100V 数据进行移动       单相 AC 单相 AC     100V								
电磁阀模式	A			7点						. 504
现场网络型			100V	最大	_	→ P643				
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	脉冲串     (-)       F控制     (-)         = 相 AC     ※详细规相	126VA ※详细规格请					
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-30D()	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V (仅限 XSEL-P/Q/ R/S)	参考控制器 使用说明书。	-	→ P65!		
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-30D()-NP-2-(ii)	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点	n/ <i>3)</i>		-	→ P68!		
程序控制 1-8轴型	Pilled	XSEL-@-1-30D()-N1-EEE-2-®	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的至号》(1期級格。 ※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)。

※⑪为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※②为现场总线网络记号。

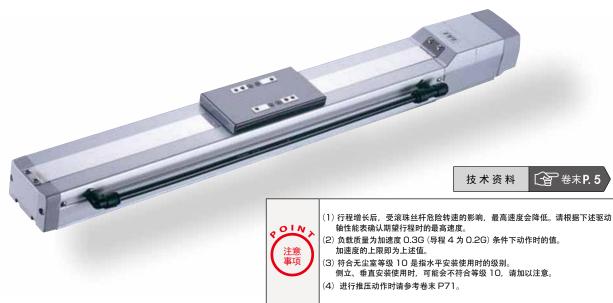
IAI

RCS2CR-SA6C 484

#### 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 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m T1:XSEL-J/K 请参考 |: 增量型规格 60: 伺服马达 16:16mm 50:50mm T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S 选项一览表 A: 绝对型规格 60W 8: 8mm 4: 4mm 800:800mm (每 50mm) X□□:指定长度 R□□:机械电缆

CE RoHS ※CE为选项。

※ 型号项目的详细内容请参考前页 P47。



# 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

- 1 E 12 WA						
<b> </b>	马达功率				额定推力	行程
Ξ,	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCS2CR-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤		16	12	3	63.8	
RCS2CR-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤	60	8	25	6	127.5	50~800 (每50mm)
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P	71。	

# ■行程与最高速度/吸气量

行程 导程	50~600 (毎 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)

24=# (mm)	标准价格					
②行程(mm)	増量型	品种尖 绝对型				
	I	А				
50/100	_	_				
150/200	_	_				
250/300	_	_				
350/400	_	_				
450/500	_	_				
550/600	_	_				
650/700	_	_				
750/800	_	_				

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)

	C (IS P D) (A)	
种类	电缆记号	标准价格
	P (1m)	1
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	-
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	1
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	-
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) $\sim$ R05 (5m)	1
机械电缆	R06 (6m) $\sim$ R10 (10m)	I
	R11 (11m) ~ R15 (15m)	_
	R16 (16m) ~ R20 (20m)	-

※ 维护保养用电缆型号请参考卷末 P59。

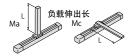
# 驱动轴规格

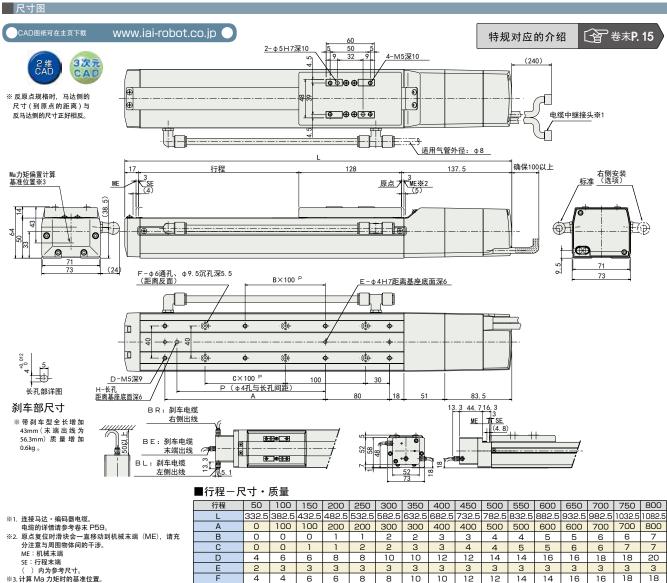
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ12mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma:50.4Nm Mb:71.9Nm Mc:138.0Nm
动态允许负载力矩(※)负	Ma: 13.9Nm Mb: 19.9Nm Mc: 38.3Nm
载伸出长	Ma方向230mm以下 Mb Mc方向230mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂(滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1µm)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)











. 原点复位时滑块会一直移动到机械末端(ME),请充	В	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
分注意与周围物体间的干涉。	С	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
ME:机械末端 SE:行程末端	D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
( ) 内为参考尺寸。	E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
. 计算 Ma 力矩时的基准位置。	F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
	Н	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
	Р	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

名称	外观	<u></u> 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			最大定位点数 512点	512点									
电磁阀模式	Ĥ		与电磁阀相同 的控制方法	7点				DO 44					
现场网络型		SCON-CA-60①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768点	単相 AC 100V 単相 AC 200V 三相 AC	100V	100V	100V	最大	_	→ P64		
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)		218VA ※详细规格请参考控制器使用说明书。	※详细规格请 参考控制器	218VA ※详细规格请 参考控制器					
定位 多轴规格 现场网络型		MSCON-C-1-60①-①-0-⑪	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V (仅限 XSEL-P/Q/								
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-60①-NP-2-⑪	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点	R/S)	R/S)	R/S)	R/S)		-	→ P68!		
程序控制 1-8轴型	Pille a	XSEL-@-1-60①-N1-EEE-2-®	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			-	→ P69!					

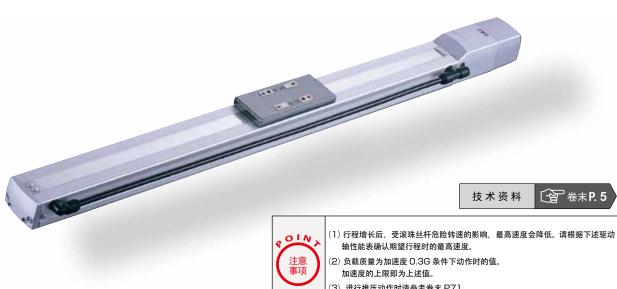
IAI

RCS2CR-SA7C 486

#### CS2CR-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 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 T1:XSEL-J/K N: 无 P:1m S:3m M:5m 请参考 |: 增量型规格 60: 伺服马达 12:12mm 50:50mm T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S 选项一览表 A: 绝对型规格 60W 6: 6mm 600:600mm (每 50mm) 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。



※CE为选项。



(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

RCS2CR-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤ 12 15 4 85 50	型묵		导程 (mm)	最大负 水平(kg)		额定推力 (N)	行程 (mm)	
	RCS2CR-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	50~600	
RCS2CR-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤ 6 30 8 170 <sup>(每</sup>	RCS2CR-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤	60	6	30	8	170	(毎50mm)	

# ■行程与最高速度/吸气量

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

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)

	标准	价格		
②行程(mm)	①编码	器种类		
	增量型	绝对型		
		Α		
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
	P (1m)	_
标准型	S (3m)	_
	M (5m)	_
特殊长度	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
	X11 (11m) ~ X15 (15m)	ı
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	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
-H10	起火化力	9.3%	7か7年 71 7日
刹车	l B	→卷末 P42	_
***		1.6.7/1.1.47	
CE对应规格	l CE	→卷末 P42	_
OL XIII XXIII		でかける	
反原点规格	l nm	→卷末 P52	免费
及床品烧帽	INIVI	→ 仓木 F32	无奴
吸气用接头安装方向不同	VR	→卷末 P58	免费
	l Au	→ 仓木 P38	无贷

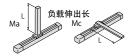
## 驱动轴规格

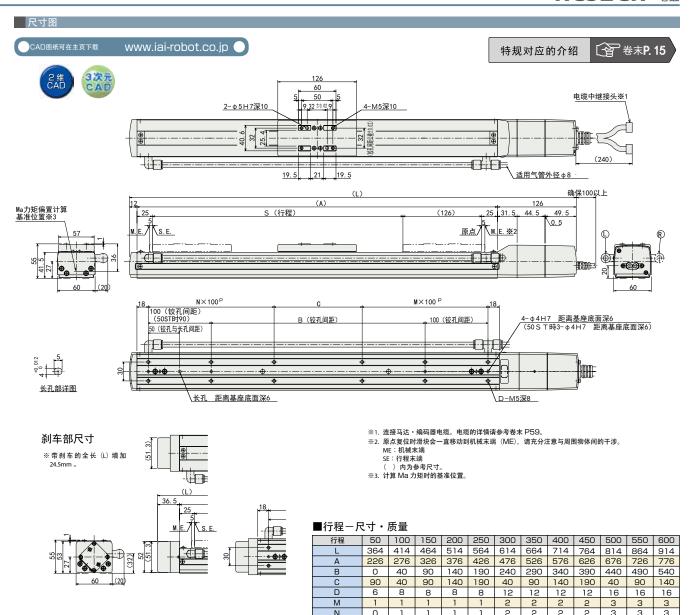
-3C-93 1H 790 1H	
_	
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转	0.1mm以下
基座	材质 专用合金钢
静态允许负载力矩	Ma: 79.4N m Mb: 79.4N m Mc: 172.9N m
动态允许负载力矩(※)负	Ma: 14.7Nm Mb: 14.7Nm Mc: 33.3Nm
载伸出长	Ma方向300mm以下 Mb Mc方向300mm以下
润滑脂	使用不易发尘润滑脂(滚珠丝杆、导轨相同)
无尘等级	支持Class10 (0.1µm)
适用范围温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (无结露)











(3)	田	控	制	哭	

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			最大定位点数 512点	512点						
电磁阀模式			与电磁阀相同 的控制方法	7点				DE 42		
现场网络型					SCON-CA-60①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V 単相 AC	最大	_
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	型相 AC 200V 三相 AC	218VA ※详细规格请参考控制器 使用说明书。				
定位 多轴规格 现场网络型	HE	MSCON-C-1-60①	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V (仅限 XSEL-P/Q/ R/S)		-	→ P655		
程序控制		SSEL-CS-1-60①-NP-2-⑪	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000点	n/ <i>3</i> )		-	→ P685		
程序控制 1-8轴型	Pilled	XSEL-@-1-60①-N1-EEE-2-®	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		

质量 (kg)

3.1

3.4 3.7

4.0 4.4

4.7 5.0

5.3 5.7

6.0 6.3 6.6

※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)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)。

※⑩为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※⑥为现场总线网络记号。

IAI

#### 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 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 N: 无 P:1m S:3m M:5m T1:XSEL-J/K 请参考 |: 增量型规格 20: 伺服马达 12:12mm 50:50mm T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S 选项一览表 A: 绝对型规格 20W 6: 6mm 3: 3mm 500:500mm (每 50mm) 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。





(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믁		导程	最大负	载质量	额定推力	行程
		(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCS2CR-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2CR-SA5D-①-20-6-②-③-④-⑤	20	6	8	2	33.3	50~500 (每50mm)
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 (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)

	标准价格				
②行程(mm)	①编码	器种类			
	增量型	绝对型			
	_	Α			
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
	P (1m)	1
标准型	S (3m)	-
	M (5m)	_
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	-
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	_
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_
	R04 (4m) ~ R05 (5m)	-
机械电缆	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。

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 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma: 18.6N m Mb: 26.6N m Mc: 47.5N m
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)











# 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。

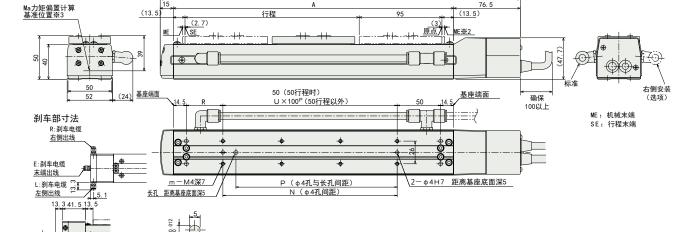
※1. 连接马达·编码器电缆。电缆的详情请参考卷末 P59。

※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

※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。

( ) 内为参考尺寸。 ※3. 计算 Ma 力矩时的基准位置。 (300) 91.5 30 4-M4深9 2- φ 4H7有效深6

※ 反原点规格 (NM) 时, 原点 电缆中继接头※1 位置距离反马达侧的 ME 大致 3mm 处。 **→** - 92 **★** 4-φ4.5通孔, φ8沉孔深4.5% 15.5 Ď用气管外径: φ8 15.5



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

# ■行程-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
Α	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
М	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
Р	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	თ	თ	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。

长孔部详图

[	名称	外观	型 <del>号</del>	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			最大定位点数 512点	512点						
	电磁阀模式			与电磁阀相同 的控制方法	7点				→ P643		
	现场网络型					SCON-CA-20①-NP-2-⑪	可直接指定 数据进行移动	768 点	单相 AC 100V 最担 AC 最大	_	→ P643
	脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	单相 AC 200V 三相 AC	106VA ※详细规格请 参考控制器 使用说明书。				
	定位 多轴规格 现场网络型	THE	MSCON-C-1-20①	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V (仅限 XSEL-P/Q/		_	→ P655		
	程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-20①-NP-2-⑪	支持编程式动作 支持最大2轴动作		-	→ P685				
	程序控制 1-8轴型	Pilled	XSEL-@-1-20①-N1-EEE-2-®	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		

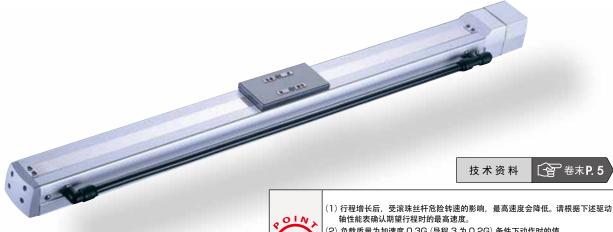
※MSCON、SSEL、XSEL的型号为1轴规格。 ※⑪为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V)。 ※⑫为电源电压的种类(1:100V/2:单相200V/3:三相200V)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)

※⑪为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※①为现场总线网络记号。

#### 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 异程 行程 适用控制器 电缆长 洗项 T1:XSEL-J/K N: 无 P:1m S:3m M:5m 请参考 |: 增量型规格 30: 伺服马达 12:12mm 50:50mm T2:SCON MSCON 选项一览表 A: 绝对型规格 30W 6: 6mm 3: 3mm 600:600mm SSEL XSEL-P/Q XSEL-R/S (每 50mm) 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。





- (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

_ • - • • • • • • • •						
<b></b>		导程	最大负	载质量	额定推力	行程
至与	(W)	(mm)	水平 (kg)	垂直 (kg)	(N)	(mm)
RCS2CR-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2CR-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	50~600 (每50mm)
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 (Nr/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		
	I	Α		
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 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	
	P (1m)	_	
标准型	S (3m)	-	
	M (5m)	_	
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	_	
特殊长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)		
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	_	
	RO1 (1m) ~ RO3 (3m)	_	
机械电缆	RO4 (4m) ~ RO5 (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 滚轧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)









www.iai-robot.co.jp

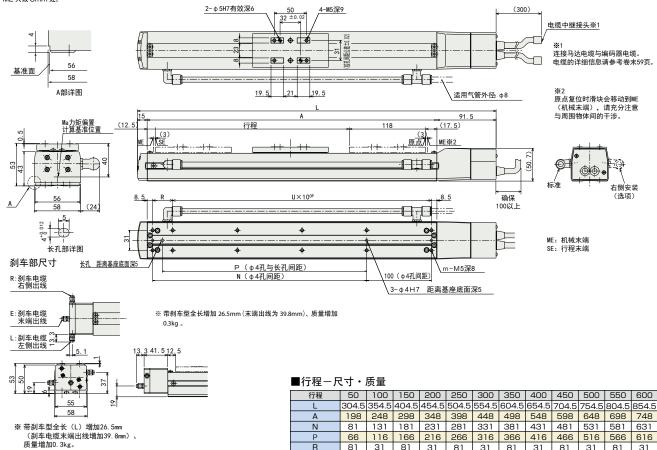
特规对应的介绍

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。



116 166

31 81

2.0 2.1 2.3

66

6 8 8

R

U

m

质量 (kg)

216 | 266

2.4 2.6

31 81

10 10 316 | 366

2.7 2.9

31 81

4 4

12 12 14 14 16 16

416 466

3.0 3.2

31 81 516 | 566 | 616

3.3 3.5 3.6

18

31 81 31

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 <del>号</del>	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			最大定位点数 512点	512点				
电磁阀模式	Ĥ		与电磁阀相同 的控制方法	7点				→ P643
现场网络型		SCON-CA-30D①-NP-2-⑩	可直接指定 数据进行移动	768点	单相 AC 100V 单相 AC	最大	_	→ P643
脉冲串输入 控制型			输入脉冲串 进行控制	(-)	200V 三相 AC	126VA ※详细规格请		
定位 多轴规格 现场网络型	問報	MSCON-C-1-30D()	支持最大6轴动作 支持直接数值指定	256 点	200V (仅限 XSEL-P/Q/ R/S)	参考控制器 使用说明书。	_	→ P655
程序控制 1-2轴型		SSEL-CS-1-30D①-NP-2-⑩	支持编程式动作 支持最大2轴动作	20000 点	11/3)		-	→ P685
程序控制 1-8轴型	Pilled	XSEL-@-1-30D①-N1-EEE-2-@	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)。

※①为编码器的种类(I:增量/A:绝对)

※⑪为XSEL的类型(J/K/P/Q/R/S)。 ※ ② 为现场总线网络记号

IAI

 $_{\text{RCS2CR-SA6D}}~492$ 

伺服