

标准型 RCS4  
无尘室型 RCS4CR



免电池绝对型编码器

NO 电池、NO 维护、NO 原点复位、

NO 价格提升！

再也不用增量型的了！

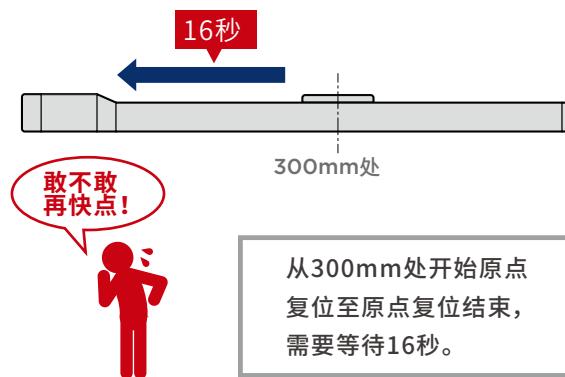
代理店

# RCS4 BENEFIT

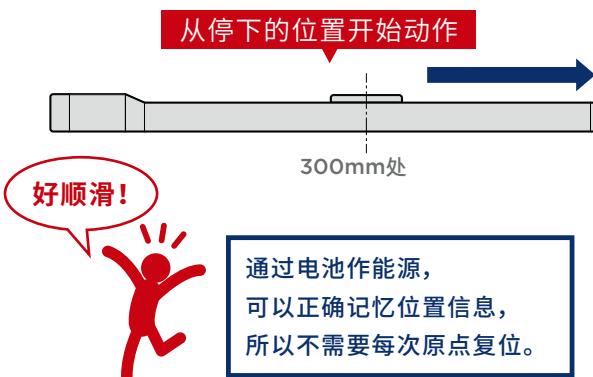
## 绝对型编码器的优点

## 不需要原点复位

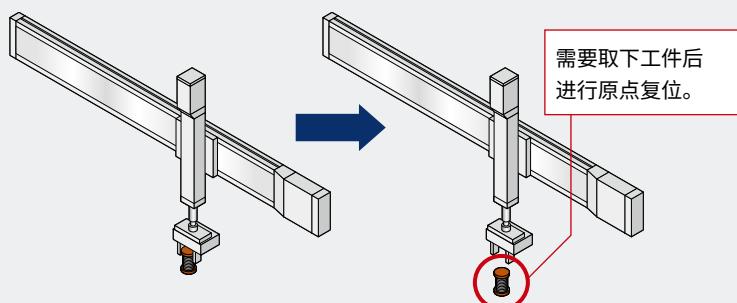
### 【增量型编码器时】



### 【绝对型编码器时】



## 如果突然紧急停止的话…



## 如果是绝对型编码器

因为无需原点复位，  
所以也不需要取下工件，  
再进行原点复位的作业。

- MERIT 1** 缩短设备停机后恢复运行需要的时间。  
**MERIT 2** 降低生产成本。

## 免电池的优点

## 不需要更换电池

- MERIT 1** 可以削减更换电池  
需要的成本和时间。



- MERIT 2** 不再发生因电池造成  
的「电池电压低下」等  
故障或不良。

绝对型编码器  
的优点

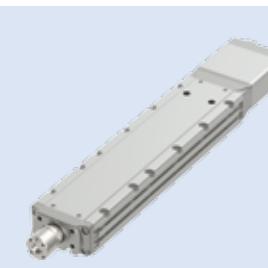


免电池  
的优点



免电池  
绝对型编码器

## 共54种机型的丰富产品阵容

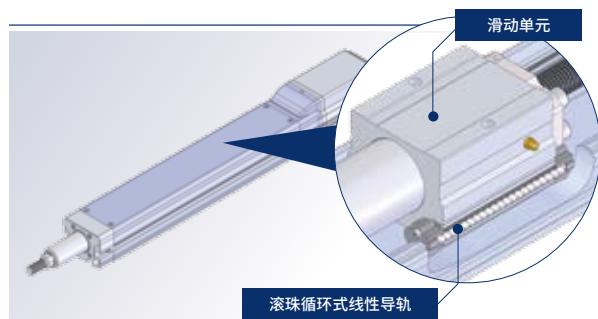
	<b>SA</b> 滑块型 本体上方的滑块前后动作。内置有基座一体型滚珠循环式线性导轨，可应对俯仰、偏摆、翻滚方向的力矩。		<b>WSA</b> 宽滑块型 本体上方的滑块前后动作。较宽的本体内置有滚珠循环式线性导轨。即使是负载伸出较大的场合也不需要外置导轨。
	<b>RA</b> 拉杆型 与拉杆型的气缸相同，拉杆前后动作。驱动轴内部没有线性导轨，是RCS4系列拉杆型中价格最低的类型。		<b>RRA</b> 径向拉杆 与拉杆型的气缸相同，拉杆前后动作。内置有滚珠循环式线性导轨，可以承受力矩负荷。不需要外置导轨。
	<b>WRA</b> 宽径向拉杆型 与拉杆型的气缸相同，拉杆前后动作。采用较宽的本体设计与高刚性拉杆，与径向拉杆型相比，拉杆末端允许扭矩提升最高达4倍。		<b>TA</b> 平台型 本体上面的平台前后动作。平台部内置有滚珠循环式线性导轨。还可以选择双导块选项，通过配置2个导轨块，提升了动态允许负载力矩。

注目!

### 径向拉杆型 RRA

不可置信的是…

**不需要导轨！**



拉杆型本体内置有滚珠循环式线性导轨，可以承受径向负荷和力矩负荷。

不需要外置导轨，可以使设备机械结构更简洁。

### 宽滑块型 WSA

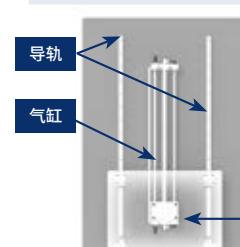
较宽的本体内置有滚珠循环式线性导轨，可以应对俯仰、偏摆、翻滚各方向的高负荷力矩。

扁平的结构设计十分适合高度方向空间有限的工况。

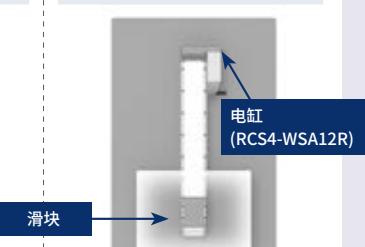
RCS4-SA4R



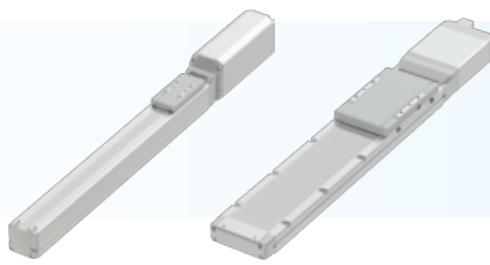
#### 使用气缸的设备



#### 使用电缸的设备



## 产品阵容



## 滑块型 SA

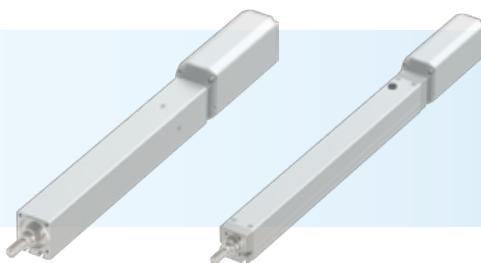
种类	类型	外观	本体宽 (mm)	马达功率 (W)	导程 (mm)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)	最高速度 (mm/s)	额定推力 (N)	最大负载质量 (kg)		刊载页	
										水平	垂直		
拉杆型	马达直联规格	SA4C	40mm	60	16		960	53	10	3		P11	
					10	±0.01	50~500 (每50st)	600	85	14	5		
					5	【±0.005】		300	170	17	8		
					2.5			150	340	20	12		
	SA6C		60mm	100	30	±0.01		1600	57	11	3.5	P13	
					20		50~800 (每50st)	1200	85	18	6		
					12	±0.01		720	142	30	11		
					6	【±0.005】		360	283	45	15		
	SA7C		70mm	200	36	±0.01		1800	95	7	4	P15	
					24		50~800 (每50st)	1500	142	30	7		
					16	±0.01		1000	214	40	12		
					8	【±0.005】		500	427	45	20		
	SA8C		90mm	400	48	±0.01		2200	141	8	-	P17	
					30		50~1100 (每50st)	1800	226	30	12		
					20	±0.01		1200	339	60	20		
					10	【±0.005】		600	678	80	35		
	SA4R		40mm	60	16			960	53	10	2.5	P19	
					10	±0.01	50~500 (每50st)	600	85	14	4.5		
					5			300	170	17	8		
					2.5			150	340	20	12		
	SA6R		60mm	100	30			1600	57	11	3	P21	
					20	±0.01	50~800 (每50st)	1200	85	18	5		
					12			720	142	30	9		
					6	±0.01		360	283	45	15		
	SA7R		70mm	200	36			1800	95	7	4	P23	
					24	±0.01	50~800 (每50st)	1500	142	30	6		
					16			1000	214	38	12		
					8	±0.01		500	427	45	18		
	SA8R		90mm	400	48			240	855	50	25	P25	
					30	±0.01	50~1100 (每50st)	2100	141	8	-		
					20			1800	226	30	12		
					10	±0.01		1200	339	60	20		
					5			600	678	80	35		
								300	1357	90	45		

【】内为选择高精度规格时

## 宽滑块型 WSA

种类	类型	外观	本体宽 (mm)	马达功率 (W)	导程 (mm)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)	最高速度 (mm/s)	额定推力 (N)	最大负载质量 (kg)		刊载页	
										水平	垂直		
宽滑块型	马达直联规格	WSA10C	100mm	60	16		960	53	7	-		P27	
					10	±0.01	50~500 (每50st)	600	85	16	3		
					5	【±0.005】		300	170	27	5		
					2.5			150	340	40	10		
	WSA12C		120mm	100	30	±0.01		1600	57	5	-	P29	
					20		50~800 (每50st)	1200	85	15	3		
					12	±0.01		720	142	25	8		
					6	【±0.005】		360	283	45	15		
	WSA14C		140mm	200	36	±0.01		1800	95	7	-	P31	
					24		50~800 (每50st)	1440	142	20	2.5		
					16	±0.01		960	214	45	8		
					8	【±0.005】		480	427	65	10		
	WSA16C		160mm	400	30	±0.01		1800	226	30	12	P33	
					20		50~1100 (每50st)	1200	339	60	20		
					10	±0.01		600	678	80	35		
					5	【±0.005】		300	1357	100	50		
控制器	马达直联规格	WSA10R	100mm	60	16		960	53	7	-		P35	
					10	±0.01	50~500 (每50st)	600	85	16	3		
					5			300	170	27	5		
					2.5			150	340	40	10		
	WSA12R		120mm	100	30		1600	57	5	-		P37	
					20	±0.01	50~800 (每50st)	1200	85	13	3		
					12			720	142	23	8		
					6	±0.01		360	283	43	15		
技术资料	WSA14R		140mm	200	36		1710	95	7	-		P39	
					24	±0.01	50~800 (每50st)	1440	142	20	2.5		
					16			960	214	45	8		
					8	±0.01		480	427	65	10		
选项	WSA16R		160mm	400	30		1800	226	30	12		P41	
					20	±0.01	50~1100 (每50st)	1200	339	60	18		
					10			600	678	80	35		
					5	±0.01		300	1357	100	50		

【】内为选择高精度规格时



## 拉杆型 RA

种类	类型	外观	本体宽 (mm)	马达功率 (W)	导程 (mm)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)	最高速度 (mm/s)	额定推力 (N)	最大负载质量(kg)		刊载页
										水平	垂直	
马达直联规格	RA4C			60	16	$\pm 0.01$	50~200 (每50st)	800	53	8	2	P43
					10			500	85	18	4	
					5			250	170	30	6	
					2.5			125	340	40	10	
	RA6C			100	20	$\pm 0.01$	50~300 (每50st)	1000	85	15	4	P45
					12			600	142	25	10	
					6			300	283	50	20	
					3			150	566	60	20	
	RA7C			200	24	$\pm 0.01$	50~300 (每50st)	1200	142	20	6	P47
					16			800	214	45	12	
					8			400	427	60	25	
					4			200	855	80	35	
	RA8C			400	20	$\pm 0.01$	50~300 (每50st)	1000	399	60	20	P49
					10			500	678	80	40	
					5			250	1357	100	72	
马达折返规格	RA4R			60	16	$\pm 0.01$	50~200 (每50st)	800	53	8	2	P51
					10			500	85	18	4	
					5			250	170	30	6	
					2.5			125	340	40	10	
	RA6R			100	20	$\pm 0.01$	50~300 (每50st)	1000	85	15	4	P53
					12			600	142	25	9	
					6			300	283	50	19	
					3			150	566	60	20	
	RA7R			200	24	$\pm 0.01$	50~300 (每50st)	1200	142	20	6	P55
					16			800	214	45	12	
					8			400	427	60	25	
					4			200	855	80	35	
	RA8R			400	20	$\pm 0.01$	50~300 (每50st)	1000	339	60	20	P57
					10			500	678	80	40	
					5			250	1357	100	72	

## 径向拉杆型 RRA

种类	类型	外观	本体宽 (mm)	马达功率 (W)	导程 (mm)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)	最高速度 (mm/s)	额定推力 (N)	最大负载质量(kg)		刊载页
										水平	垂直	
马达直联规格	RRA4C			60	16	$\pm 0.01$	60~410 (每50st)	960	53	8	2	P59
					10			600	85	18	4	
					5			300	170	30	6	
					2.5			150	340	40	10	
	RRA6C			100	20	$\pm 0.01$	65~415 (每50st)	1200	85	15	4	P61
					12			720	142	25	10	
					6			360	283	50	20	
					3			180	566	60	20	
	RRA7C			200	24	$\pm 0.01$	70~520 (每50st)	1440	142	20	6	P63
					16			960	214	45	12	
					8			480	427	60	25	
					4			240	855	80	35	
	RRA8C			400	30	$\pm 0.01$	50~700 (每50st)	1500	226	30	8	P65
					20			1100	339	60	20	
					10			550	678	80	40	
					5			275	1357	100	72	
马达折返规格	RRA4R			60	16	$\pm 0.01$	60~410 (每50st)	960	53	8	2	P67
					10			600	85	18	4	
					5			300	170	30	6	
					2.5			150	340	40	10	
	RRA6R			100	20	$\pm 0.01$	65~415 (每50st)	1200	85	15	4	P69
					12			720	142	25	9	
					6			360	283	50	19	
					3			180	566	60	20	
	RRA7R			200	24	$\pm 0.01$	70~520 (每50st)	1440	142	20	6	P71
					16			960	214	45	12	
					8			480	427	60	25	
					4			240	855	80	35	
	RRA8R			400	30	$\pm 0.01$	50~700 (每50st)	1300	226	30	8	P73
					20			1000	339	60	17	
					10			550	678	80	34	
					5			275	1357	100	72	

## 产品阵容



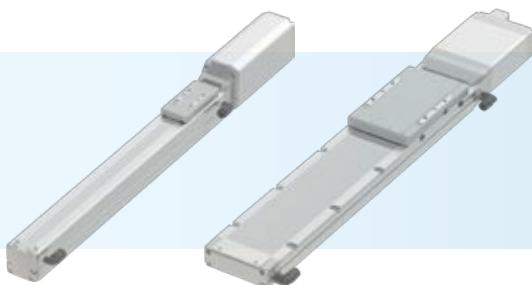
## 宽径向拉杆型 WRA

种类	类型	外观	本体宽 (mm)	马达功率 (W)	导程 (mm)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)	最高速度 (mm/s)	额定推力 (N)	最大负载质量 (kg)		刊载页
										水平	垂直	
拉杆型	马达直联规格	WRA10C	100mm	60	16	$\pm 0.01$	50~500 (每50st)	800	53	5	—	P75
					10			600	85	16	3	
					5			300	170	25	5	
					2.5			150	340	40	10	
	WRA12C	120mm	100	100	20	$\pm 0.01$	50~500 (每50st)	1000	85	12	2	P77
					12			720	142	25	6	
					6			360	283	40	15	
					3			180	566	60	20	
	WRA14C	140mm	200	200	24	$\pm 0.01$	50~600 (每50st)	1200	142	25	3	P79
					16			800	214	50	8	
					8			480	427	65	20	
					4			240	855	85	30	
	WRA16C	160mm	400	400	30	$\pm 0.01$	50~800 (每50st)	1300	226	30	6	P81
					20			1000	339	60	12	
					10			500	678	80	35	
					5			250	1357	100	50	
平台型	马达折返规格	WRA10R	100mm	60	16	$\pm 0.01$	50~500 (每50st)	800	53	5	—	P83
					10			600	85	13	2.5	
					5			300	170	25	5	
					2.5			150	340	40	10	
	WRA12R	120mm	100	100	20	$\pm 0.01$	50~500 (每50st)	1000	85	12	2	P85
					12			720	142	25	6	
					6			360	283	40	15	
					3			180	566	60	20	
	WRA14R	140mm	200	200	24	$\pm 0.01$	50~600 (每50st)	1200	142	25	3	P87
					16			800	214	50	8	
					8			480	427	65	20	
					4			240	855	85	30	
	WRA16R	160mm	400	400	30	$\pm 0.01$	50~800 (每50st)	1300	226	30	6	P89
					20			1000	339	60	12	
					10			500	678	80	35	
					5			250	1357	100	50	

## 平台型 TA

种类	类型	外观	本体宽 (mm)	马达功率 (W)	导程 (mm)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)	最高速度 (mm/s)	额定推力 (N)	最大负载质量 (kg)		刊载页
										水平	垂直	
平台型	马达直联规格	TA4C	40mm	60	16※	$\pm 0.01$	SB规格: 25~150 (每25st) DB规格: 40~90 (每25st) 140,190,240	900[-]	53[-]	4[-]	1.5[-]	P91 P93
					10			600	85	5[8]	3	
					5			300	170	5[10]	6	
					2.5			150	340	5[10]	9	
	TA6C	60mm	100	100	20※	$\pm 0.01$	SB规格: 25~200 (每25st) DB规格: 45~120 (每25st) 170~320 (每50st)	1100[-]	85[-]	8[-]	4[-]	P95 P97
					12			720	142	8[14]	6	
					6			360	283	8[20]	10	
					3			180	566	10[20]	12	
	TA7C	70mm	200	200	24※	$\pm 0.01$	SB规格: 25~200 (每25st) 250,300 DB规格: 40~90 (每25st) 140~390 (每50st)	1300[-]	142[-]	12[-]	5[-]	P99 P101
					16			960	214	15[25]	10[8]	
					8			480	427	15[30]	18	
					4			240	855	15[30]	20[24]	
	TA4R	40mm	60	60	16※	$\pm 0.01$	SB规格: 25~150 (每25st) DB规格: 40~90 (每25st) 140,190,240	800[-]	53[-]	4[-]	1.5[-]	P103 P105
					10			600	85	5[8]	3	
					5			300	170	5[10]	6	
					2.5			150	340	5[10]	9	
	TA6R	60mm	100	100	20※	$\pm 0.01$	SB规格: 25~200 (每25st) DB规格: 45~120 (每25st) 170~320 (每50st)	1000[-]	85[-]	8[-]	4[-]	P107 P109
					12			720	142	8[14]	6	
					6			360	283	8[20]	10	
					3			180	566	10[20]	12[12]	
	TA7R	70mm	200	200	24※	$\pm 0.01$	SB规格: 25~200 (每25st) 250,300 DB规格: 40~90 (每25st) 140~390 (每50st)	1200[-]	142[-]	12[-]	5[-]	P111 P113
					16			960	214	15[25]	10[8]	
					8			480	427	15[30]	18	
					4			240	855	15[30]	20[24]	

※仅限单导块(SB)规格。 [ ]内为双导块规格的参数。



## 滑块型 SA <无尘规格>

种类	类型	外观	本体宽 (mm)	马达功率 (W)	导程 (mm)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)	最高速度 (mm/s)	额定推力 (N)	最大负载质量(kg)		无尘度	刊载页
										水平	垂直		
马达直联规格	SA4C		40mm	60	16	$\pm 0.01$ 【 $\pm 0.005$ 】	50~500 (每50st)	960	53	10	3	Class10 (Fed.Std.209D规格)	P115
					10			600	85	14	5		
					5			300	170	17	8		
					2.5			150	340	20	12		
	SA6C		60mm	100	20	$\pm 0.01$ 【 $\pm 0.005$ 】	50~800 (每50st)	1200	85	18	6	Class2.5相当 (ISO14644-1规格)	P117
					12			720	142	30	11		
					6			360	283	45	15		
					3			180	566	45	15		
	SA7C		70mm	200	24	$\pm 0.01$ 【 $\pm 0.005$ 】	50~800 (每50st)	1500	142	30	7	Class10 (Fed.Std.209D规格)	P119
					16			1000	214	40	12		
					8			500	427	45	20		
					4			240	855	50	25		
	SA8C		90mm	400	20	$\pm 0.01$ 【 $\pm 0.005$ 】	50~1100 (每50st)	1200	339	60	20	Class2.5相当 (ISO14644-1规格)	P121
					10			600	678	80	35		
					5			300	1357	90	45		

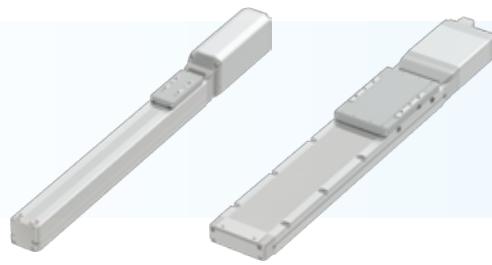
【 】内为选择高精度规格时

## 宽滑块型 WSA <无尘规格>

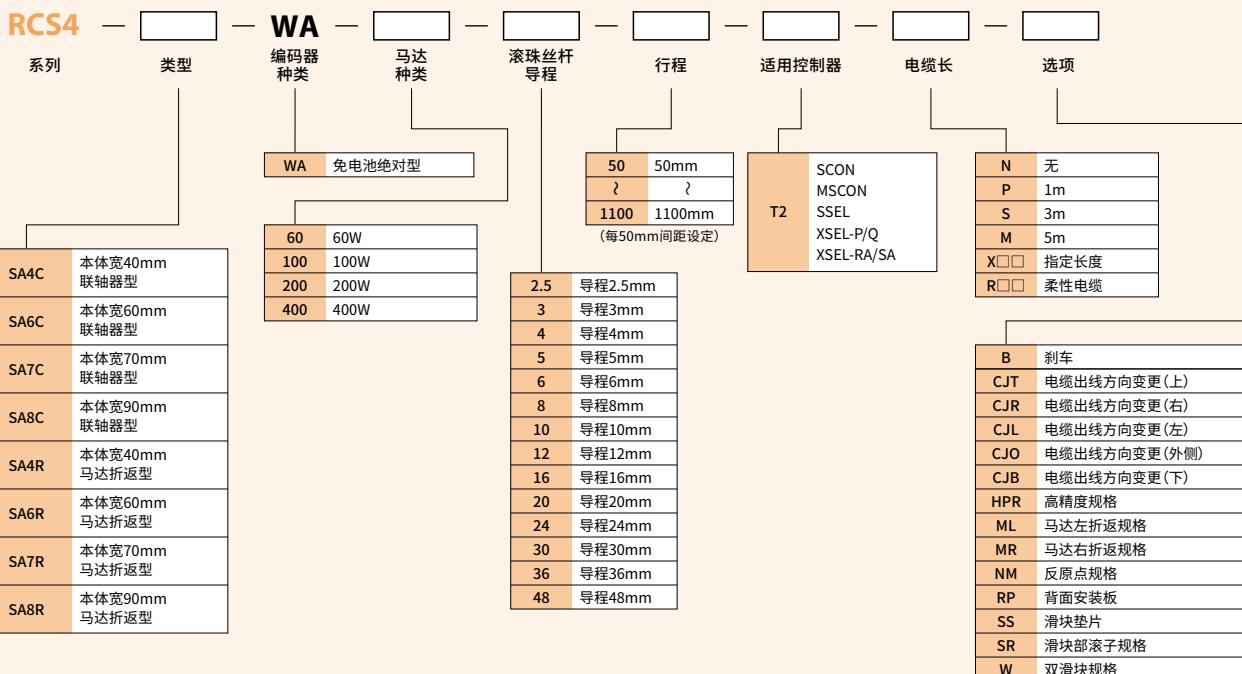
种类	类型	外观	本体宽 (mm)	马达功率 (W)	导程 (mm)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)	最高速度 (mm/s)	额定推力 (N)	最大负载质量(kg)		无尘度	刊载页
										水平	垂直		
马达直联规格	WSA10C		100mm	60	16	$\pm 0.01$ 【 $\pm 0.005$ 】	50~500 (每50st)	960	53	7	—	Class10 (Fed.Std.209D规格)	P123
					10			600	85	16	3		
					5			300	170	27	5		
					2.5			150	340	40	10		
	WSA12C		120mm	100	20	$\pm 0.01$ 【 $\pm 0.005$ 】	50~800 (每50st)	1200	85	15	3	Class10 (Fed.Std.209D规格)	P125
					12			720	142	25	8		
					6			360	283	45	15		
					3			180	566	55	15		
	WSA14C		140mm	200	24	$\pm 0.01$ 【 $\pm 0.005$ 】	50~800 (每50st)	1440	142	20	2.5	Class2.5相当 (ISO14644-1规格)	P127
					16			960	214	45	8		
					8			480	427	65	10		
					4			240	855	80	25		
	WSA16C		160mm	400	20	$\pm 0.01$ 【 $\pm 0.005$ 】	50~1100 (每50st)	1200	339	60	20	Class10 (Fed.Std.209D规格)	P129
					10			600	678	80	35		
					5			300	1357	100	50		

【 】内为选择高精度规格时

## 型号项目

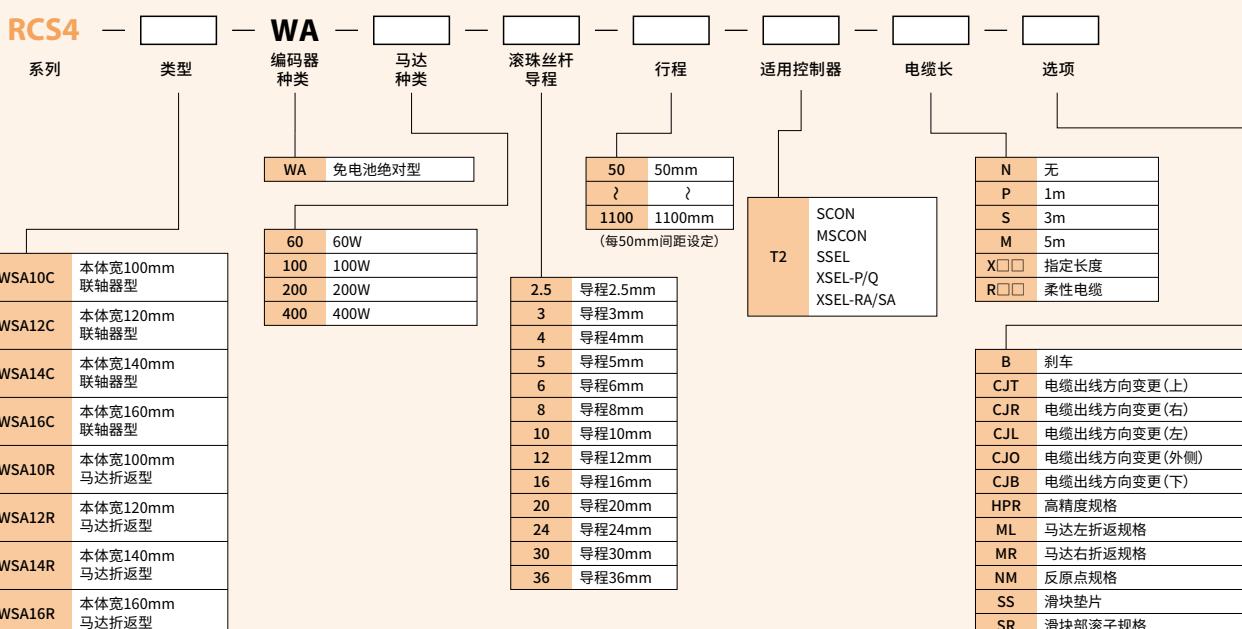


## 滑块型 SA



※根据不同的驱动轴,马达种类、滚珠丝杆导程、行程、选项的选择范围也不同。详细信息请参考各机型的刊载页面。

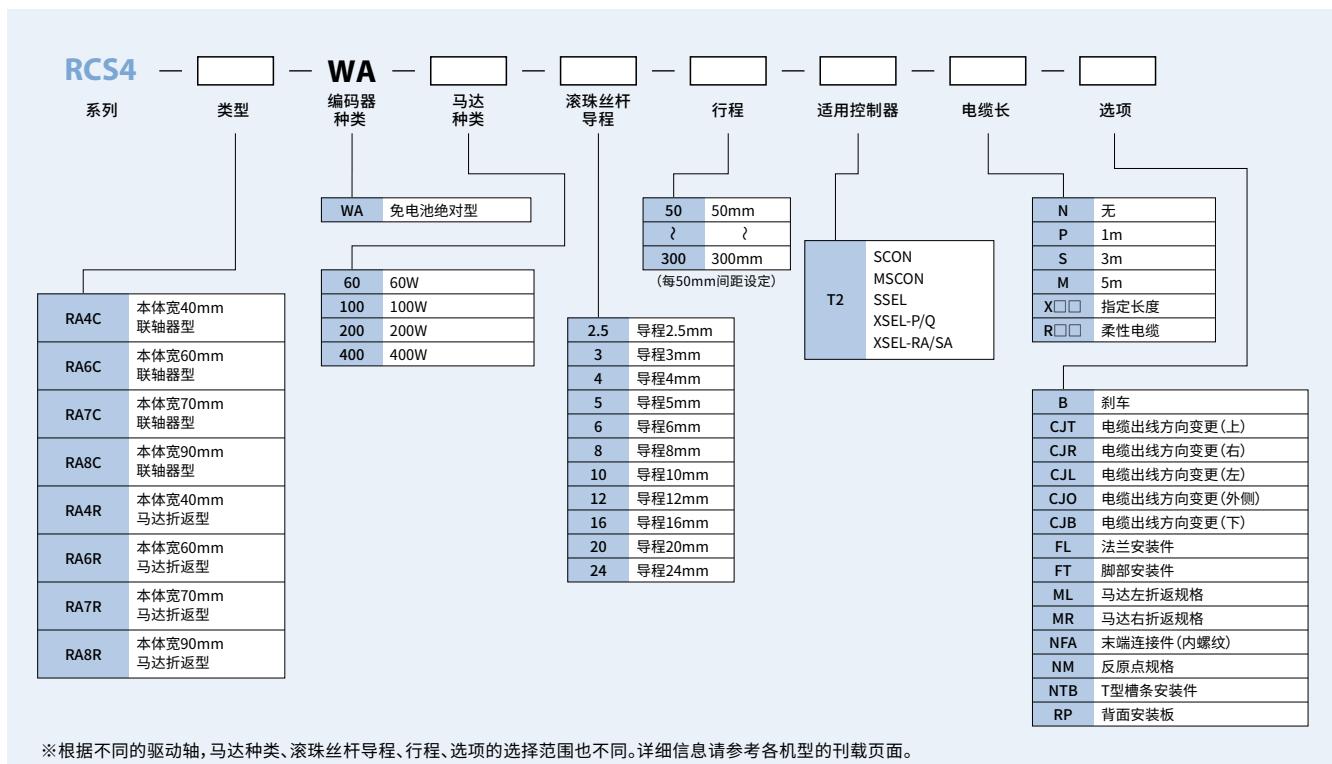
## 宽滑块型 WSA



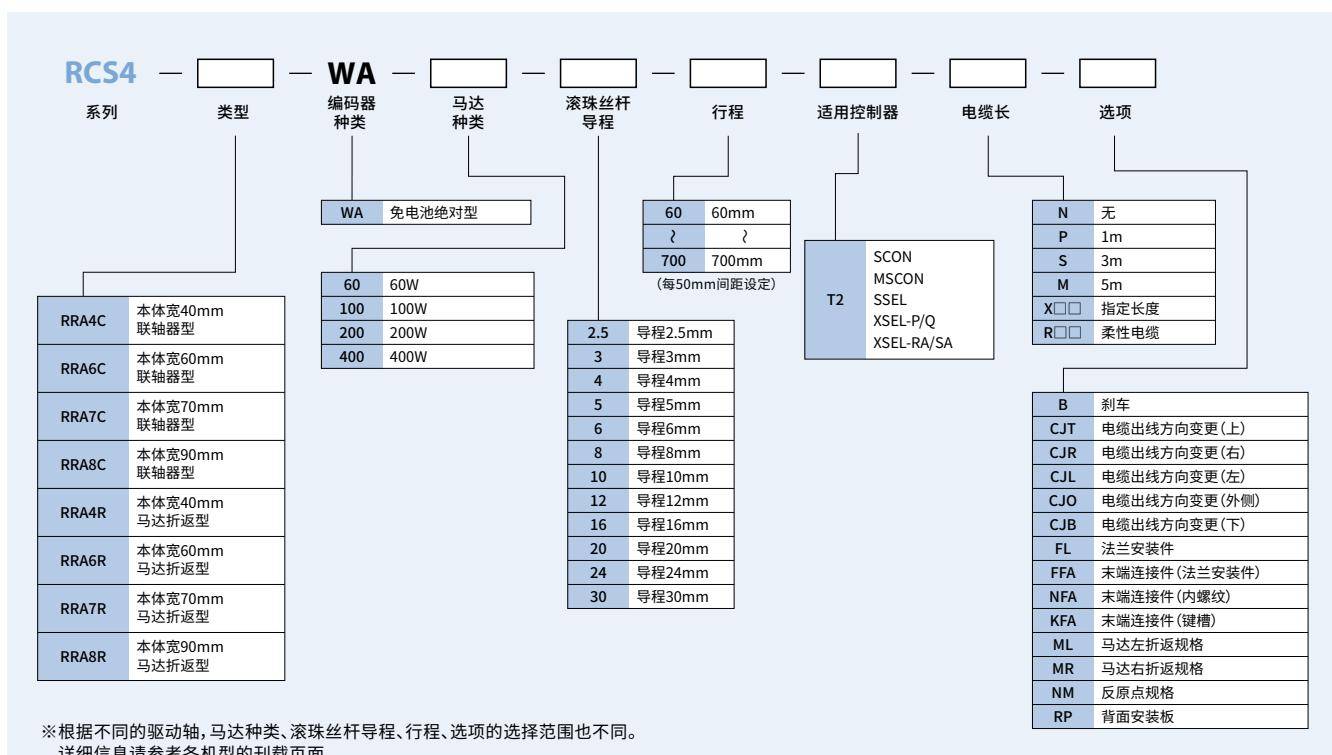
※根据不同的驱动轴,马达种类、滚珠丝杆导程、行程、选项的选择范围也不同。详细信息请参考各机型的刊载页面。



## 拉杆型 RA



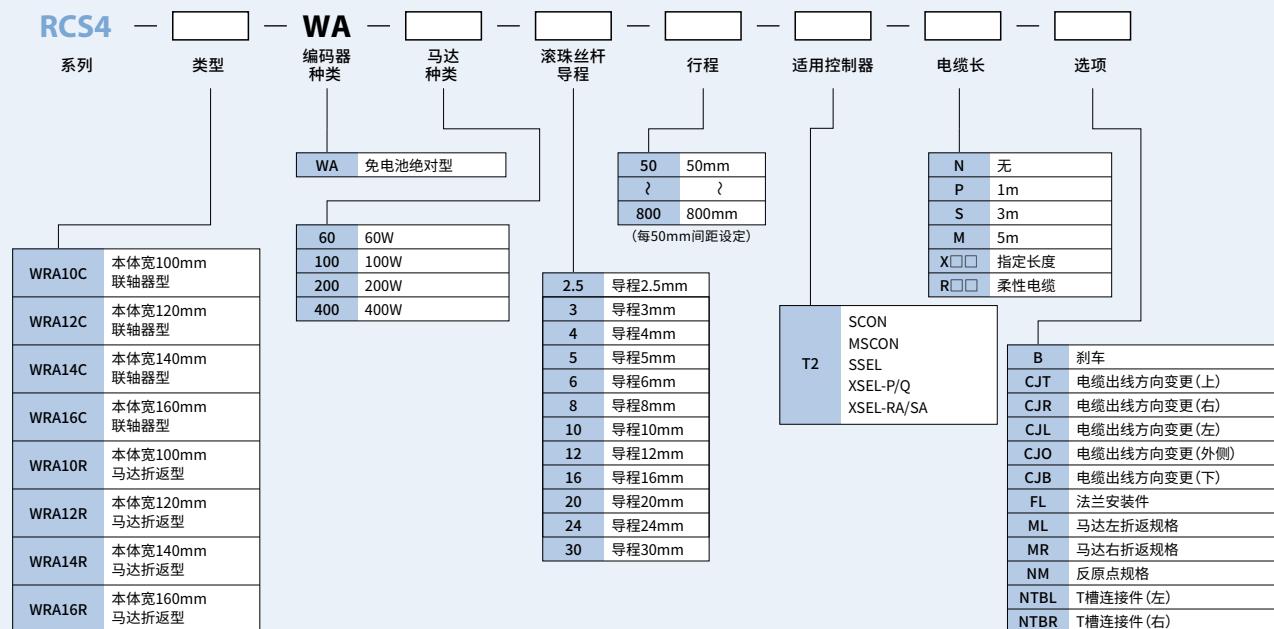
## 径向拉杆型 RRA





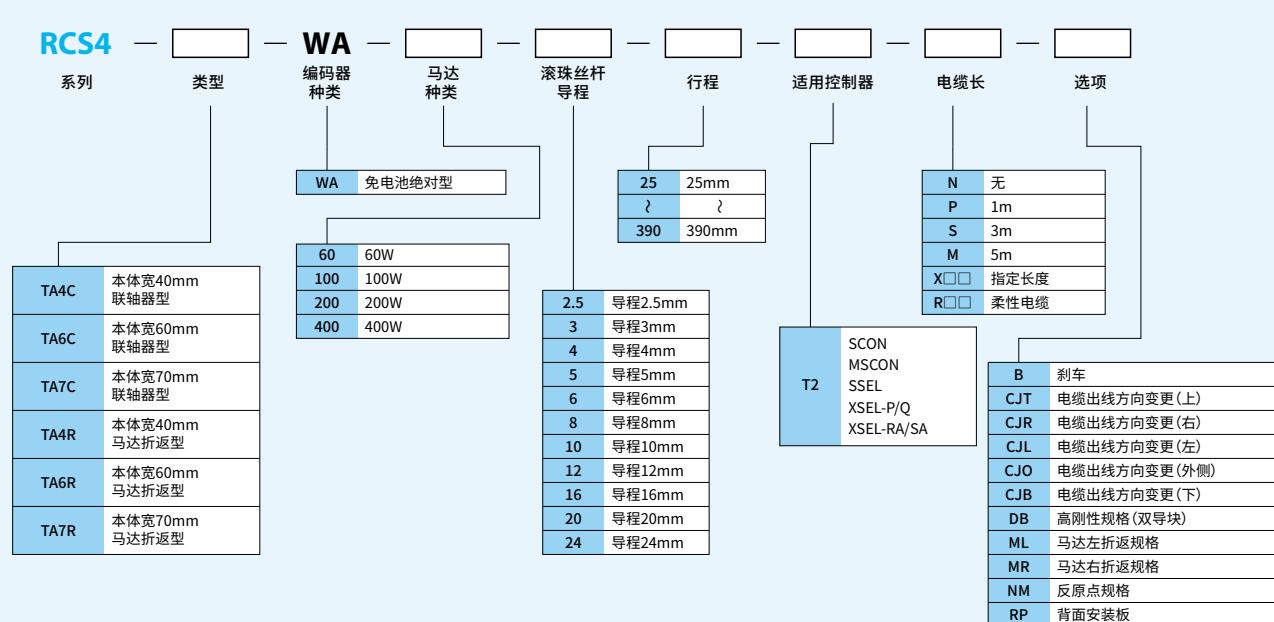
## 型号项目

### 宽径向拉杆型 WRA

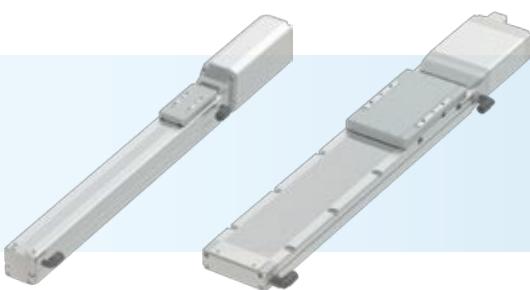


※根据不同的驱动轴, 马达种类、滚珠丝杆导程、行程、选项的选择范围也不同。详细信息请参考各机型的刊载页面。

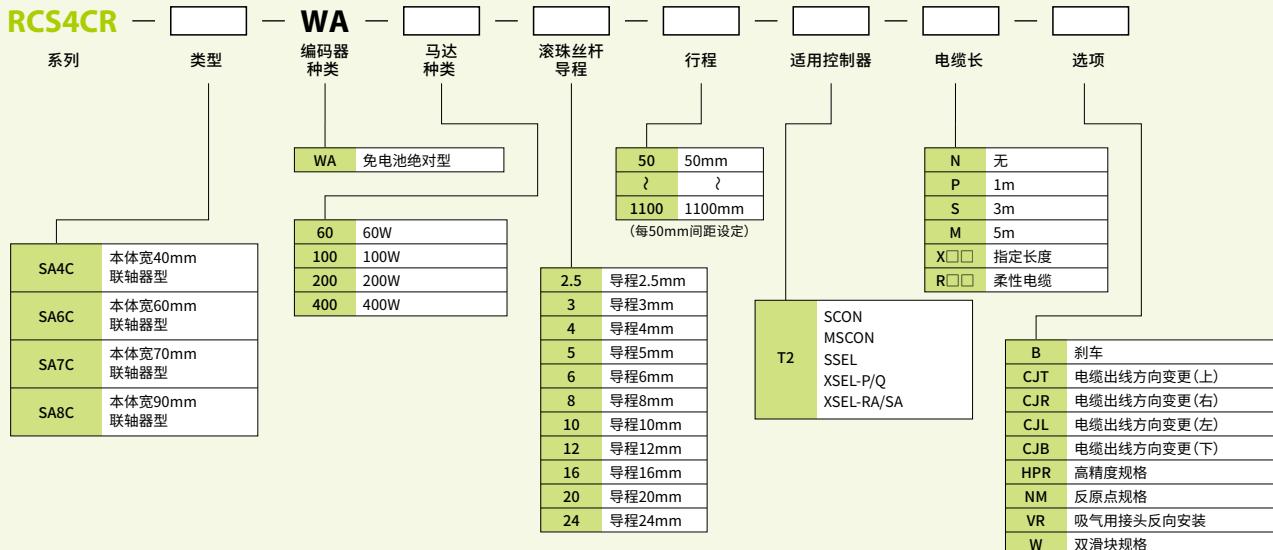
### 平台型 TA



※根据不同的驱动轴, 马达种类、滚珠丝杆导程、行程、选项的选择范围也不同。详细信息请参考各机型的刊载页面。

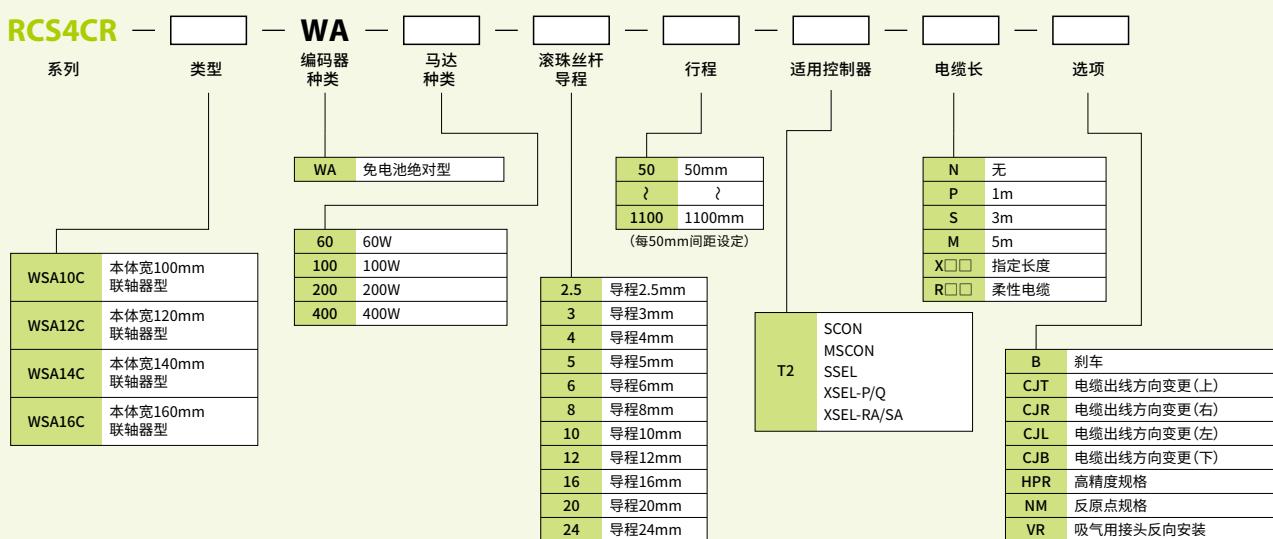


## 滑块型 SA <无尘规格>



※根据不同的驱动轴,马达种类、滚珠丝杆导程、行程、选项的选择范围也不同。详细信息请参考各机型的刊载页面。

## 宽滑块型 WSA <无尘规格>



※根据不同的驱动轴,马达种类、滚珠丝杆导程、行程、选项的选择范围也不同。详细信息请参考各机型的刊载页面。

# RCS4-SA4C

简易防尘  
规格免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
40 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4-SA4C-WA-60-T2-□-□

系列 —— 类型 ——

编码器种类 —— 马达种类 ——

导程 —— 行程 ——

适用控制器 —— 电缆长 ——

选项

WA:免电池绝对型

60:AC伺服马达

16:16mm

50:50mm

T2:SCON

N:无

60W

10:10mm

3:5mm

MSCON

P:1m

5:5mm

500:500mm

SSEL

S:3m

2.5:2.5mm

(每50mm)

XSEL-P/Q

M:5m

XSEL-RA/SA

X:□□:指定长度

R:□□:柔性电缆

参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速等)不同,适用的稼动率也不一样。  
详情请在第149页确认。

## 驱动轴性能

## ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力 N	行程 (mm)
RCS4-SA4C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	10	3	53
RCS4-SA4C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	14	5	85
RCS4-SA4C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	17	8	170
RCS4-SA4C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	20	12	340

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■ 行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~450 (每50mm)	500 (mm)
16	960	875	
10	600	555	
5	300	275	
2.5	150	135	

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	300	○
100	○	350	○
150	○	400	○
200	○	450	○
250	○	500	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格(※1)	HPR	→ P134
反原点规格	NM	→ P136
滑块部滑子规格	SR	→ P137
双滑块规格(※2)	W	→ P137

(※1) 双滑块规格时不能选择高精度规格。

(※2) 部分导程不能选择。(参考第150页)

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向:13.0N·m Mb方向:18.6N·m Mc方向:25.3N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向:5.0N·m Mb方向:7.1N·m Mc方向:9.7N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

• 参考负载伸出长 / Ma方向:150mm以下 / Mb·Mc方向:150mm以下

(※1) [ ] 内为高精度规格的数据。

(※2) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

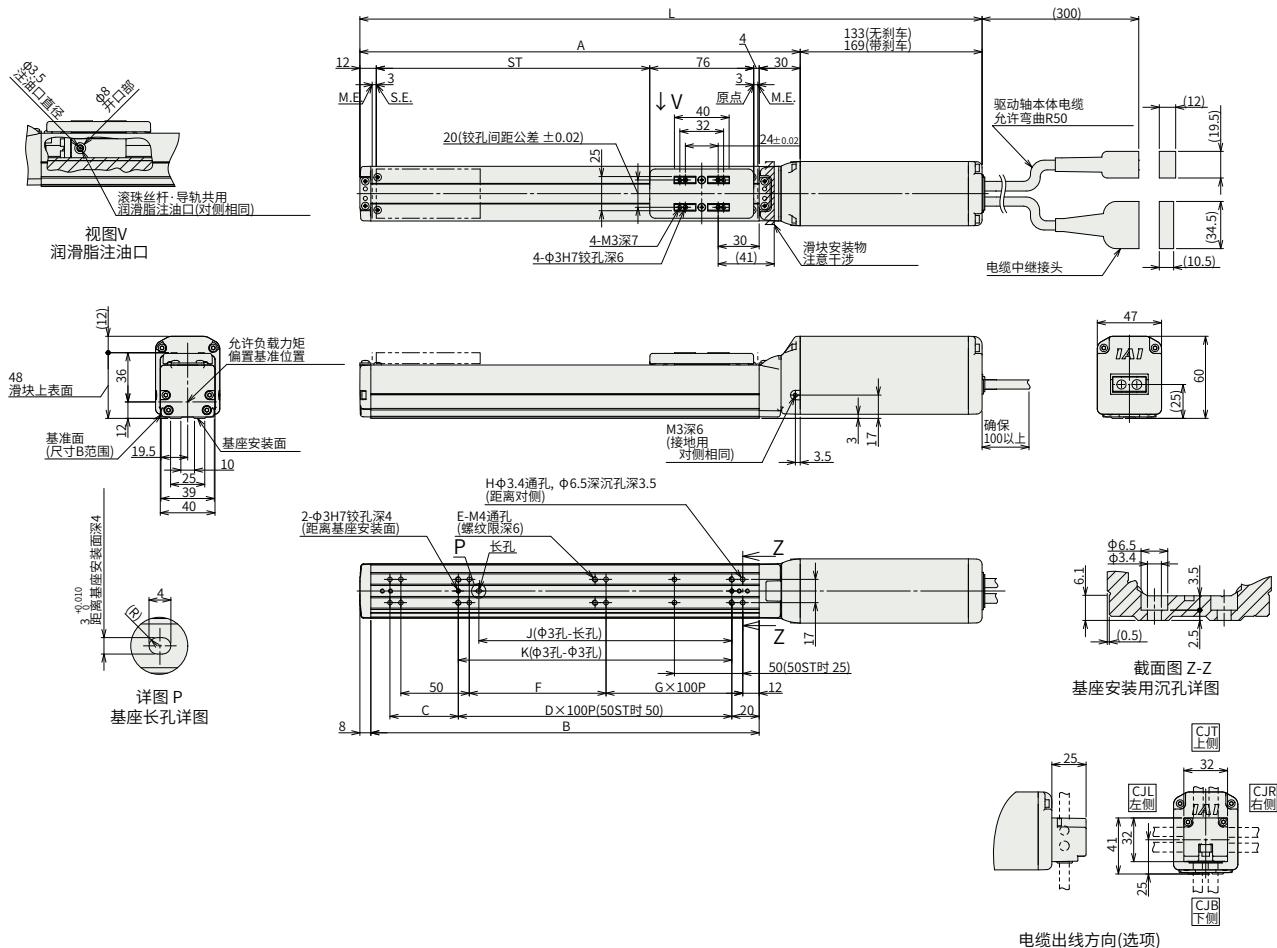
允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程/尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L 无刹车	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755
带刹车	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
质量 (kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
质量 (kg) 带刹车	1.4	1.5	1.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				●	●	—		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	—	●	512 (现场网络规格为768)	综合产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6	单相AC200V 三相AC200V	本机型 为现场网络专用控制器			256	综合产品目录 2017
SSEL-CS		2		●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●	55000 (因类型而异)	

# RCS4-SA6C

简易防尘  
规格免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
60  
mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 - SA6C - WA - 100 - □ - □ - T2 - □ - □

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

WA:免电池绝对型	100AC伺服马达 100W	30:30mm 20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm > 800:800mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆
-----------	-------------------	---	--------------------------------------	--	---

参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
 (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
 (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
 (4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
 详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-SA6C-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	11	3.5	57	50~800 (每50mm)
RCS4-SA6C-WA-100-20-①-T2-②-③		20	18	6	85	
RCS4-SA6C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	30	11	142	
RCS4-SA6C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	45	15	283	
RCS4-SA6C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	45	15	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~500 (每50mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
		1600	1450	1260	1100	970	860	
30	1600							
20	1200	1130	970	840	735	650	575	
12	720	620	535	460	405	355	315	
6	360	305	265	230	200	175	155	
3	180	150	130	115	100	85	75	

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格(※1)	HPR	→ P134
反原点规格	NM	→ P136
滑块部滚子规格	SR	→ P137
双滑块规格(※2)	W	→ P137

(※1) 导程30mm时不能选择高精度规格。

双滑块规格时不能选择高精度规格。

(※2) 部分导程不能选择。(参考第150页)

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向48.5N·m Mb方向69.3N·m Mc方向103N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向11.6N·m Mb方向16.6N·m Mc方向24.6N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

• 参考负载伸出长/Ma方向: 220mm以下/Mb-Mc方向: 220mm以下

(※1) [ ] 内为高精度规格(导程3, 6, 12, 20)的数值。

(※2) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

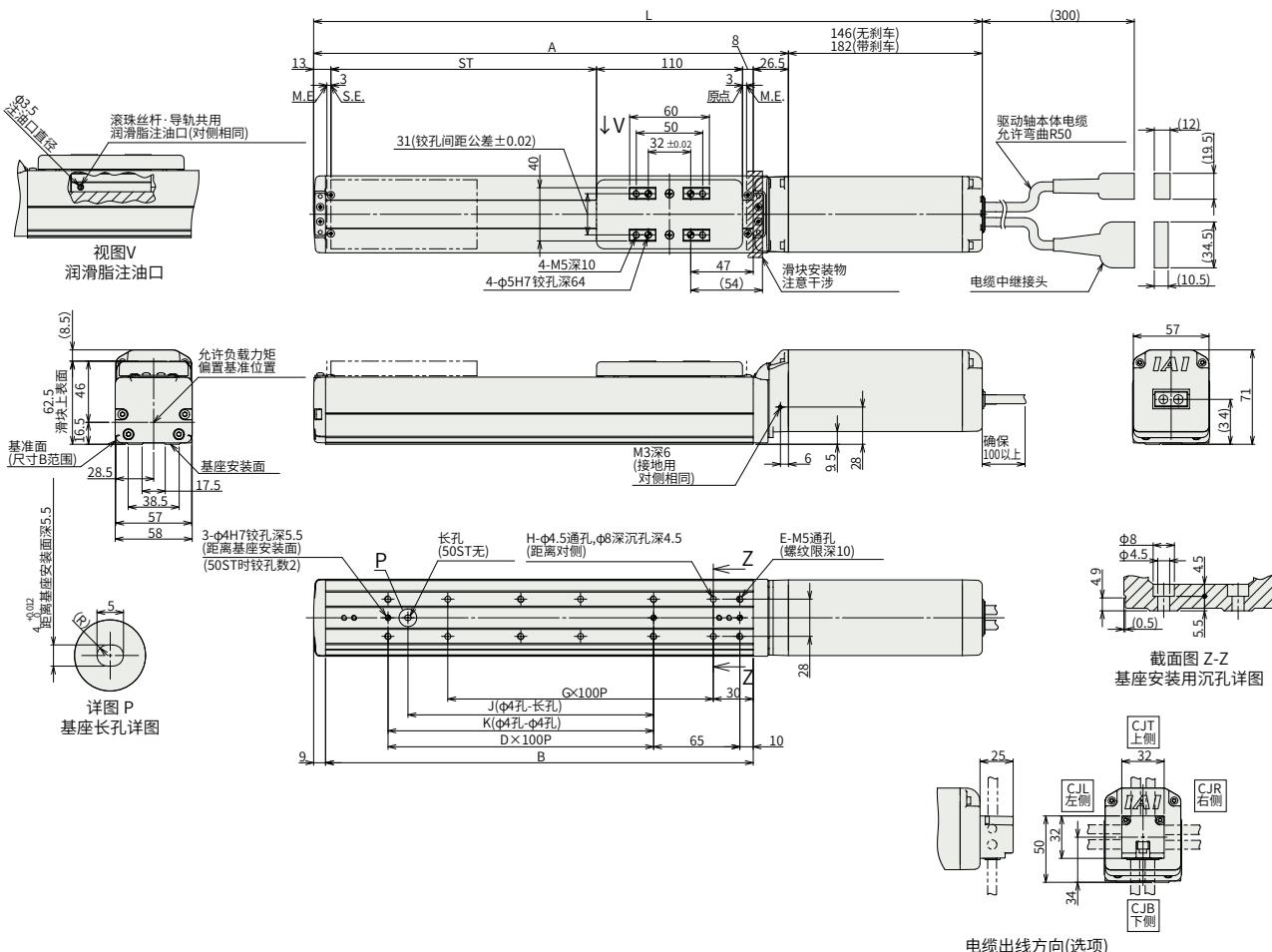
允许负载矩短方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



\*1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程／尺寸・质量

	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L 无刹车	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5
带刹车	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	1139.5
A	207.5	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	8	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
质量 (kg)	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7
质量 (kg) 带刹车	2.3	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8	5.0

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				●	●	-		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT CompoNet MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	EtherNet/IP Powerlink	512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	EtherCAT EtherNet/IP Powerlink	512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	-	●		20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		-	-	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	55000 (因类型而异)

## RCS4-SA7C

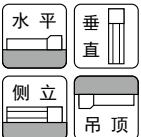
简易防尘  
规格免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
70 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 - SA7C - WA - 200 - □ - □ - T2 - □ - □

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

WA:免电池绝对型	200AC 伺服马达 200W	36:36mm 24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm 800:800mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆
-----------	--------------------	---	---------------------------------	--	---

参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
 详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
 详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

## ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg) 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-SA7C-WA-200-36-①-T2-②-③	200	36	7 4	95	50~800 (每50mm)
RCS4-SA7C-WA-200-24-①-T2-②-③		24	30 7	142	
RCS4-SA7C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	40 12	214	
RCS4-SA7C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	45 20	427	
RCS4-SA7C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	50 25	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

行程	50~500 (每50mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1800		1620	1420	1260	1120	
24	1500	1440	1240	1095	965	850	760
16	1000	965	830	720	635	560	500
8	500	475	410	355	315	275	245
4	240	235	205	175	155	135	120

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格(※1)	HPR	→ P134
反原点规格	NM	→ P136
滑块部漆子规格	SR	→ P137
双滑块规格(※2)	W	→ P137

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向115N·m Mb方向115N·m Mc方向229N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向44.7N·m Mb方向44.7N·m Mc方向89.1N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

•参考负载伸出长·Ma方向:300mm以下·Mb·Mc方向:300mm以下

(※1) 内为高精度规格(导程4、8、16)的数值。

(※2) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向·负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

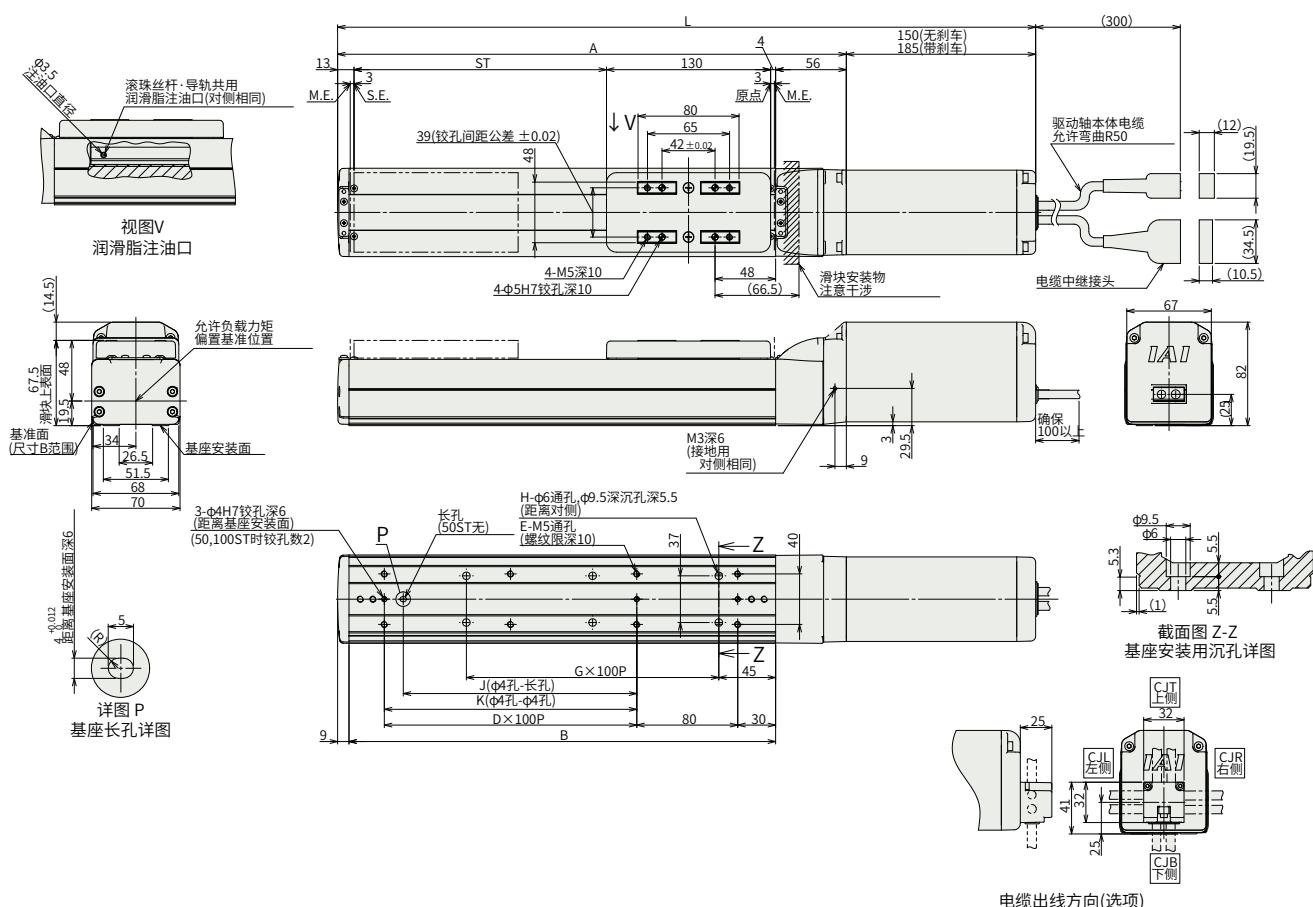
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程／尺寸・质量

	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	无刹车	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153
	带刹车	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188
A		253	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003
B		188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
质量 (kg)	无刹车	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.1
	带刹车	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.2	6.4	6.6	6.9	7.1	7.3	7.6

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录2017
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器			256	
SSEL-CS		2		●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●	55000 (因类型而异)	

# RCS4-SA8C



■型号项目 RCS4-SA8C-WA-400-T2-

系列 — 类型 —

编码器种类 — 马达种类 —

导程 — 行程 —

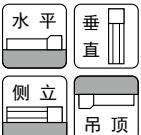
适用控制器 —

电缆长 —

选项

WA:免电池绝对型 400AC 伺服马达  
400W48:48mm  
30:30mm  
20:20mm  
10:10mm  
5: 5mmT2:SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SAN: 无  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 指定长度  
R□□: 柔性电缆

参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
 (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
 (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
 (4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
 详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。

## 驱动轴性能

## ■ 导程与负载质量

型号	马达输出(W)	导程(mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力(N)	行程(mm)
RCS4-SA8C-WA-400-48-①-T2-②-③	400	48	8	-	141
RCS4-SA8C-WA-400-30-①-T2-②-③		30	30	12	226
RCS4-SA8C-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	20	339
RCS4-SA8C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678
RCS4-SA8C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	90	45	1357

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■ 行程与最高速度

(单位为 mm/s)

行程 导程	50~600 (每50mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
48	2200		2180	1950	1760	1590	1450	1320	1210	1110	
30	1800	1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780	715	660
20	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440
10	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220
5	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	600	○
100	○	650	○
150	○	700	○
200	○	750	○
250	○	800	○
300	○	850	○
350	○	900	○
400	○	950	○
450	○	1000	○
500	○	1050	○
550	○	1100	○

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格(※1)	HPR	→ P134
反原点规格	NM	→ P136
滑块部滚子规格	SR	→ P137
双滑块规格(※2)	W	→ P137

(※1)行程30~48时不能选择高精度规格。双滑块规格时不能选择高精度规格。

(※2)部分导程不能选择。(参考第150页)

## ②电缆长

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

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ16mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向219N·m Mb方向219N·m Mc方向414N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向77.0N·m Mb方向77.0N·m Mc方向146N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

•参考负载伸出长/Ma方向:400mm以下/Mb/Mc方向:400mm以下

(※1)[ ]内为高精度规格(行程5、10、20)的数值。

(※2)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

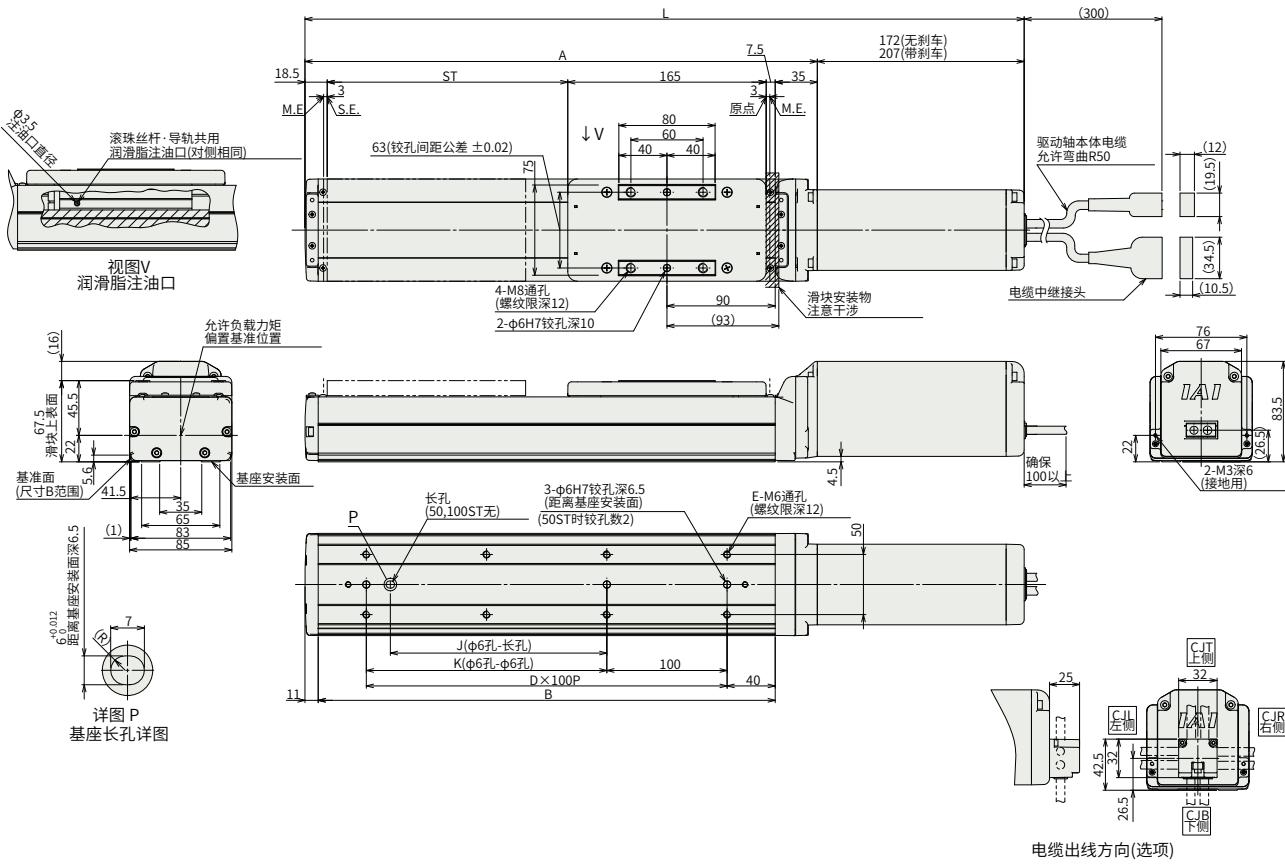
允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程/尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
	L 无刹车	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398	1448	1498
L 带刹车	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433	1483	1533	
A	276	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280	
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	780	780	880	880	980	980	1080		
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100	
质量 (kg)	无刹车	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.5	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.7	10.0	10.3	10.6	10.8
质量 (kg)	带刹车	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.5	10.8	11.1	11.3

## ■适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG				—	—	●		
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA				—	—	●		

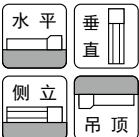
根据控制器类型不同,  
可选用的现场网络种类  
也不同。  
详情请在参考页确认。

# RCS4-SA4R



■型号项目	<b>RCS4 - SA4R - WA - 60 -</b>	<b>T2 -</b>	<b>电缆长 -</b>	<b>选项</b>
系列	类型	编码器种类	马达种类	导程
WA:免电池绝对型	60AC 伺服马达	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA
	60W			N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 柔性电缆

参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

### ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-SA4R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	10	2.5	53
RCS4-SA4R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	14	4.5	85
RCS4-SA4R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	17	8	170
RCS4-SA4R-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	20	12	340

### ■ 行程与最高速度

导程	行程	50~450 (每50mm)	500 (mm)
16	960	875	
10	600	555	
5	300	275	
2.5	150	135	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	300	○
100	○	350	○
150	○	400	○
200	○	450	○
250	○	500	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
背面安装板	RP	→ P137
滑块部滚子规格	SR	→ P137
滑块垫片	SS	→ P137
双滑块规格(※1)	W	→ P137

(※1) 部分导程不能选择。(参考第150页)

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向: 13.0N·m Mb方向: 18.6N·m Mc方向: 25.3N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向: 5.0N·m Mb方向: 7.1N·m Mc方向: 9.7N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

•参考负载伸出长/Ma方向:150mm以下/Mb/Mc方向:150mm以下

(※1) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

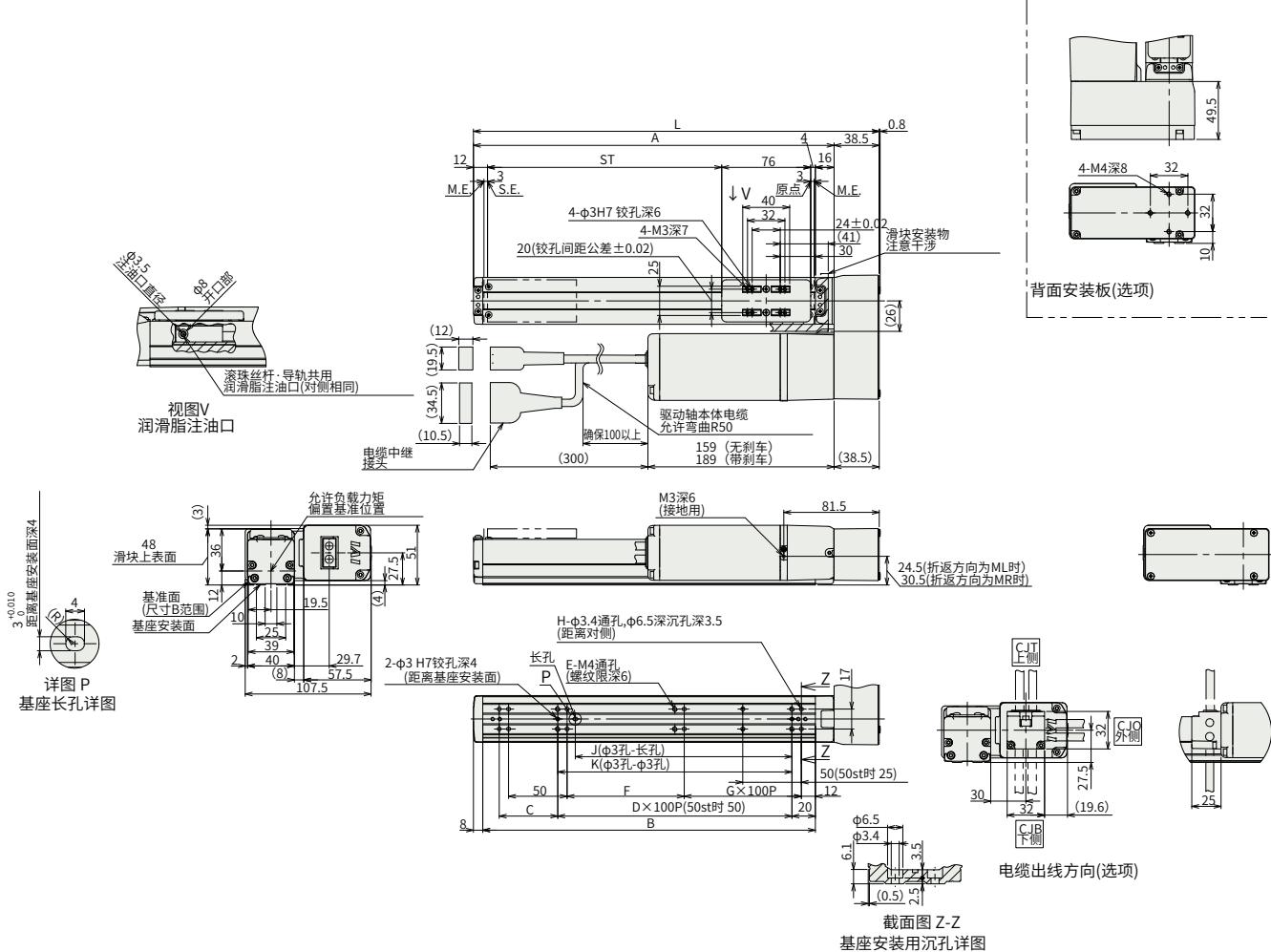
允许负载力矩方向/负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端

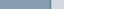


#### ■行程／尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	196.5	246.5	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5
A	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
质量	无刹车	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3
(kg)	带刹车	1.7	1.8	1.9	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.5

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页	
				定位	脉冲串	程序	现场网络			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	       	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017	
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)		
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)		
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256		
SSEL-CS		2		●	—	●		20000		
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	注 根据控制器类型不同， 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	55000 (因类型而异)		

# RCS4-SA6R



■型号项目 RCS4 - SA6R - WA - 100 - □ - □ - T2 - □ - □

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

WA:免电池绝对型	100AC 伺服马达 100W	30:30mm 20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm 800:800mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆
-----------	--------------------	---	---------------------------------	--	---

参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。
- (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-SA6R-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	11	3	57	50~800 (每50mm)
RCS4-SA6R-WA-100-20-①-T2-②-③		20	18	5	85	
RCS4-SA6R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	30	9	142	
RCS4-SA6R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	45	15	283	
RCS4-SA6R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	45	15	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

行程	50~500 (每50mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600	1450	1260	1100	970	860	
20	1200	1130	970	840	735	650	575
12	720	620	535	460	405	355	315
6	360	305	265	230	200	175	155
3	180	150	130	115	100	85	75

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
滑块部漆子规格	SR	→ P137
双滑块规格(※1)	W	→ P137

(※1)部分导程不能选择。(参考第150页)。

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向48.5N·m Mb方向69.3N·m Mc方向103N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向11.6N·m Mb方向16.6N·m Mc方向24.6N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

•参考负载伸出长/Ma方向:220mm以下Mb·Mc方向:220mm以下

(※1)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

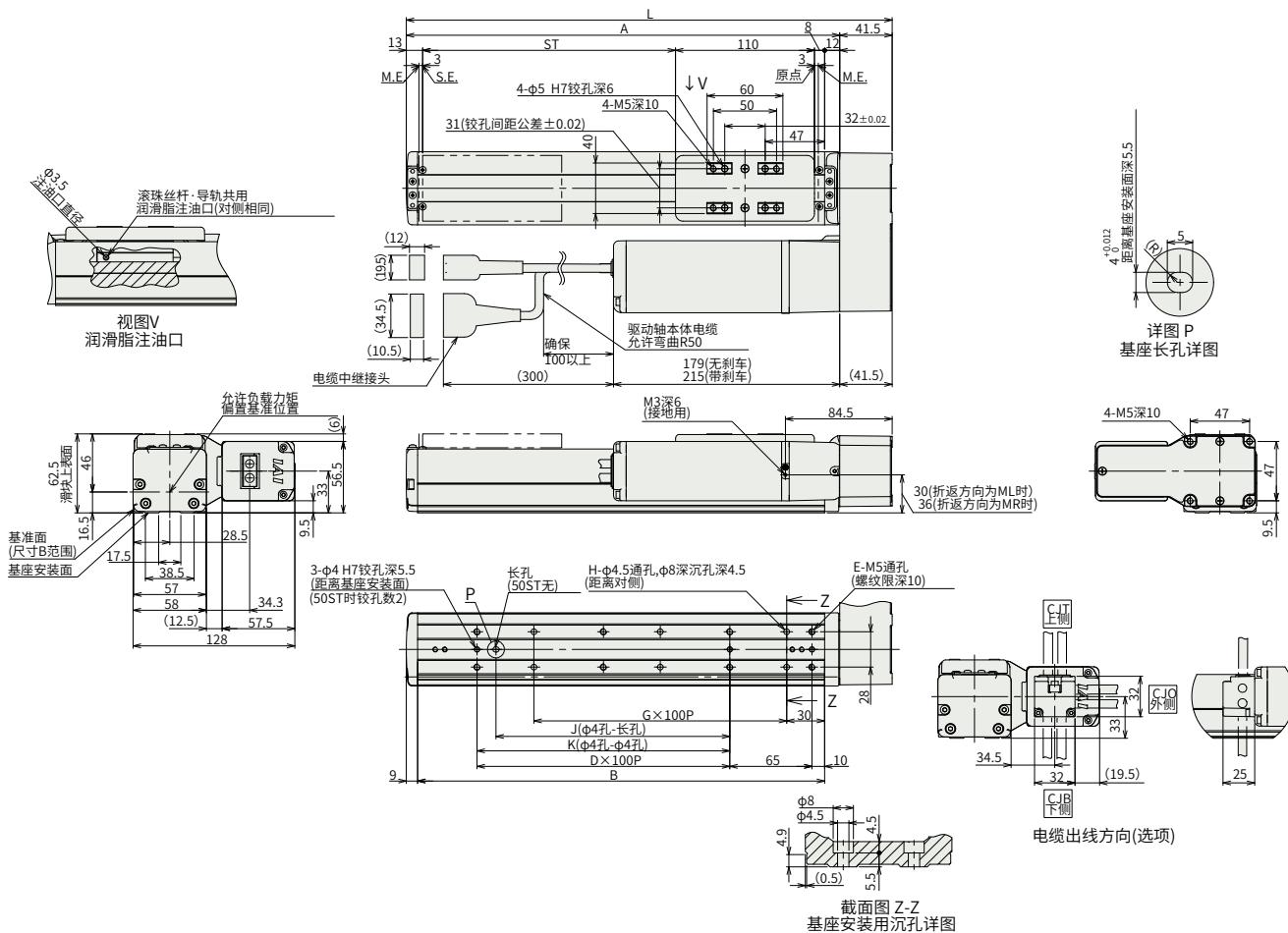
允许负载力矩方向·负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



#### ■行程／尺寸・质量

行程/尺寸/质量		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		234.5	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5	584.5	634.5	684.5	734.5	784.5	834.5	884.5	934.5	984.5
A		193	243	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943
B		172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922
D		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
E		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J		0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K		0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
质量 (kg)	无刹车	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5	4.7	4.9	5.0
	带刹车	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.4	4.6	4.8	5.0	5.2	5.3

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

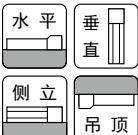
名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	        	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	注 根据控制器类型不同， 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	55000 (因类型而异)	

# RCS4-SA7R



■型号项目	<b>RCS4 - SA7R - WA - 200 -</b>	<b>T2</b>	—	—
系列	—	类型	—	编码器种类
WA:免电池绝对型	—	200AC 伺服马达	—	马达种类
	—	200W	—	导程
	—		—	行程
	—		—	适用控制器
	—		—	电缆长
	—		—	选项

WA:免电池绝对型 200AC 伺服马达 36:36mm  
24:24mm 50:50mm T2:SCON  
200W 16:16mm 800:800mm SSEL  
3:3mm XSEL-P/Q  
8: 8mm (每50mm) XSEL-RA/SA  
4: 4mm N: 无  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□:指定长度  
R□□:柔性电缆  
参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-SA7R-WA-200-36-①-T2-②-③	200	36	7	4	95	50~800 (每50mm)
RCS4-SA7R-WA-200-24-①-T2-②-③		24	30	6	142	
RCS4-SA7R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	38	12	214	
RCS4-SA7R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	45	18	427	
RCS4-SA7R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	50	25	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

行程	50~500 (每50mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1800		1620	1420	1260	1120	
24	1500	1440	1240	1095	965	850	760
16	1000	965	830	720	635	560	500
8	500	475	410	355	315	275	245
4	240	235	205	175	155	135	120

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
滑块部滚子规格	SR	→ P137
滑块垫片	SS	→ P137
双滑块规格(※1)	W	→ P137

(※1) 部分导程不能选择。(参考第150页)

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向115N·m Mb方向115N·m Mc方向229N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向47N·m Mb方向44.7N·m Mc方向89.1N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

•参考负载伸出长/Ma方向:300mm以下Mb·Mc方向:300mm以下

(※1)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

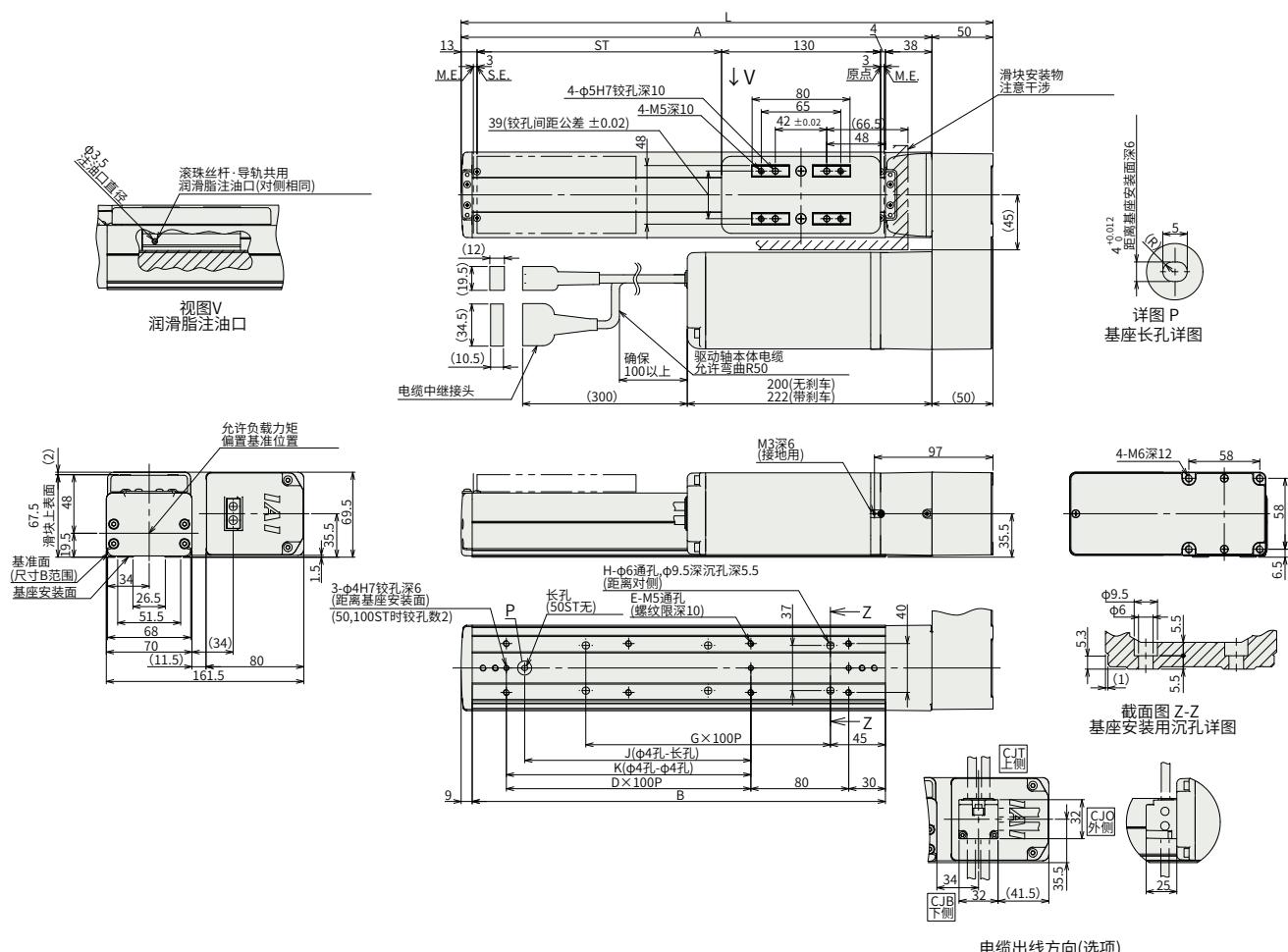
允许负载力矩方向·负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程／尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	
A	235	285	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
质量 (kg)	无刹车	4.3	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.8	6.0	6.2	6.5	6.7	6.9	7.2	7.4	7.6	7.9
	带刹车	4.8	5.1	5.3	5.5	5.8	6.0	6.3	6.5	6.7	7.0	7.2	7.4	7.7	8.1	8.4	

## ■适用控制器

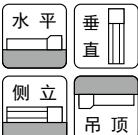
RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT EtherNet/IP MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6	单相AC200V 三相AC200V	本机型 为现场网络专用控制器			综合 产品目录 2017	256
SSEL-CS		2		●	-	●		20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		-	-	●		55000 (因类型而异)

# RCS4-SA8R



■型号项目	<b>RCS4 - SA8R - WA - 400 -</b>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<b>T2 -</b>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
系列	-	类型	- 编码器种类	- 马达种类	- 导程	- 行程
WA:免电池绝对型	400AC 伺服马达	400W	48:48mm 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5: 5mm	50:50mm 1100:1100mm (每50mm)	T2-SCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆
						参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
 详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
 详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出(W)	导程(mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力(N)	行程(mm)
RCS4-SA8R-WA-400-48-①-T2-②-③	400	48	8	-	141
RCS4-SA8R-WA-400-30-①-T2-②-③		30	30	12	226
RCS4-SA8R-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	20	339
RCS4-SA8R-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678
RCS4-SA8R-WA-400-5-①-T2-②-③		5	90	45	1357

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

行程 导程	50~600 (每50mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
48	2100				1950	1760	1590	1450	1320	1210	1110
30	1800	1640	1440	1280	1155	1040	940	855	780	715	660
20	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440
10	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220
5	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	600	○
100	○	650	○
150	○	700	○
200	○	750	○
250	○	800	○
300	○	850	○
350	○	900	○
400	○	950	○
450	○	1000	○
500	○	1050	○
550	○	1100	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
滑块部滚子规格	SR	→ P137
滑块垫片	SS	→ P137
双滑块规格(※1)	W	→ P137

(※1) 部分导程不能选择。(参考第150页)

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向219N·m Mb方向219N·m Mc方向414N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向77.0N·m Mb方向77.0N·m Mc方向146N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

•参考负载伸出长/Ma方向:400mm以下Mb·Mc方向:400mm以下

(※1)基准额定寿命为5,000km的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

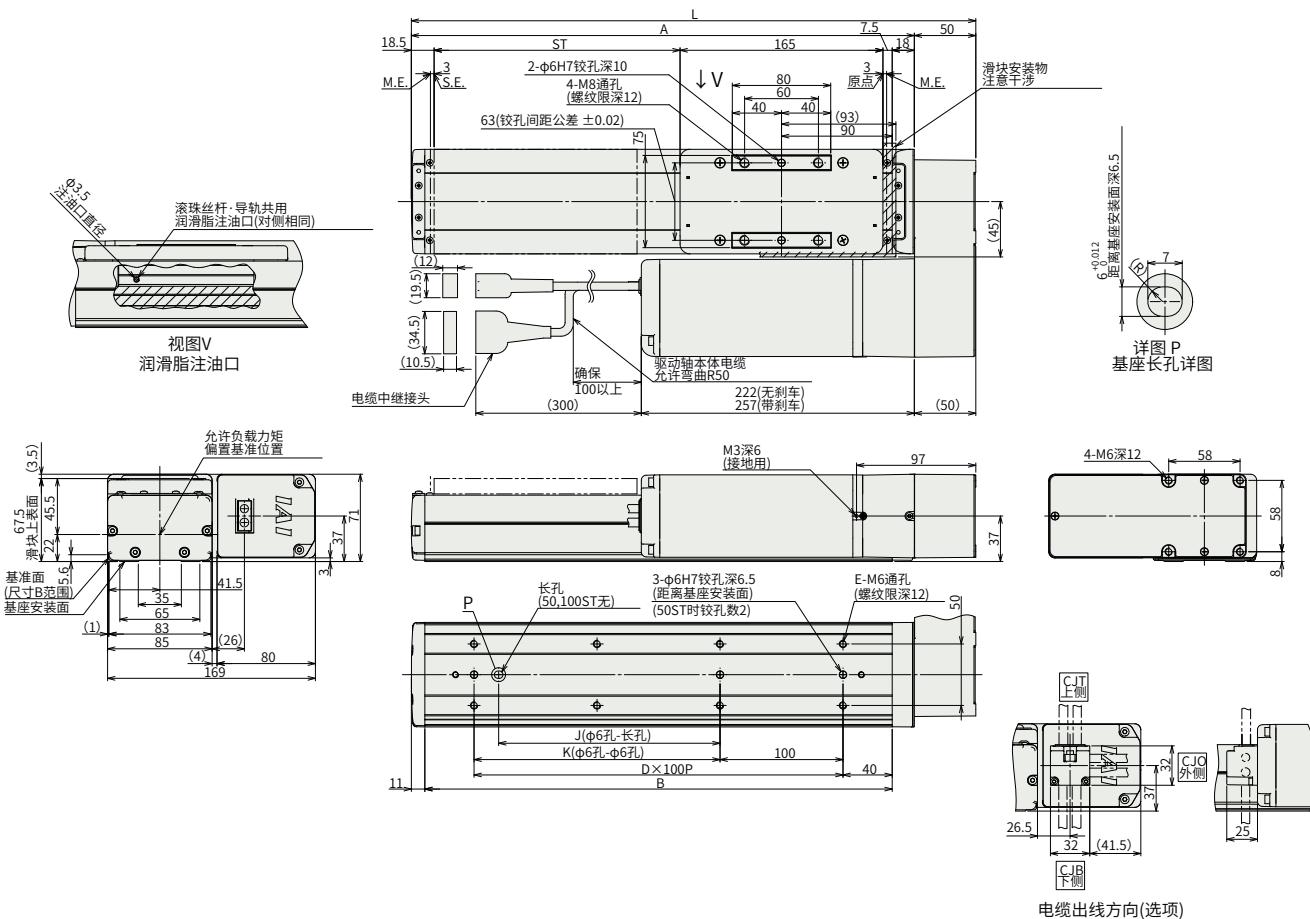
允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程／尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	309	359	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359
A	259	309	359	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309
B	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	1280
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
J	0	0	80	180	180	280	280	380	380	480	480	580	580	680	680	780	780	880	880	980	980	1080
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	800	900	900	1000	1000	1100
质量 (kg)	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.1	9.4	9.6	9.9	10.2	10.5	10.8	11.1	11.4	11.7
无刹车	6.1	6.4	6.7	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.6	9.9	10.1	10.4	10.7	11.0	11.3	11.6	11.9	12.2

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	512 (现场网络规格为768)	综合产品目录 2017
SCON-LC/LCG				—	—	●		
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA				—	—	●		
		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)	

## RCS4-WSA10C

简易防尘  
规格本体宽  
100  
mm  
200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 - WSA10C - WA - 60 - □ - □ - T2 - □ - □

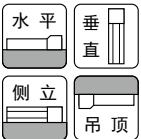
系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 导程 — 行程 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

WA:免电池绝对型 60:AC 伺服马达 16:16mm 50:50mm  
 60W 10:10mm  
 5:5mm 500:500mm  
 2.5:2.5mm (每50mm)

T2:SCON  
 MSCON  
 SSEL  
 XSEL-P/Q  
 XSEL-RA/SA

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

参考下述选项表  
 ※电缆出线方向必须  
 择一记入型号。



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
 详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
 (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
 (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
 详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
 (4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
 详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

## ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-WSA10C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	7	—	50~500 (每50mm)
RCS4-WSA10C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	16	3	
RCS4-WSA10C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	27	5	
RCS4-WSA10C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程 50~350 (每50mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	960	930	775	660
10	600	590	490	415
5	300	290	245	205
2.5	150	145	120	100

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	300	○
100	○	350	○
150	○	400	○
200	○	450	○
250	○	500	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→P131
高精度规格	HPR	→P134
反原点规格	NM	→P136
滑块部滚子规格	SR	→P137

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向271N·m Mb方向271N·m Mc方向553N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向65.4N·m Mb方向65.4N·m Mc方向134N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

\*参考负载伸出长, Ma方向:500mm以下, Mb·Mc方向:500mm以下

(※1) [ ] 内为高精度规格的数据。

(※2) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

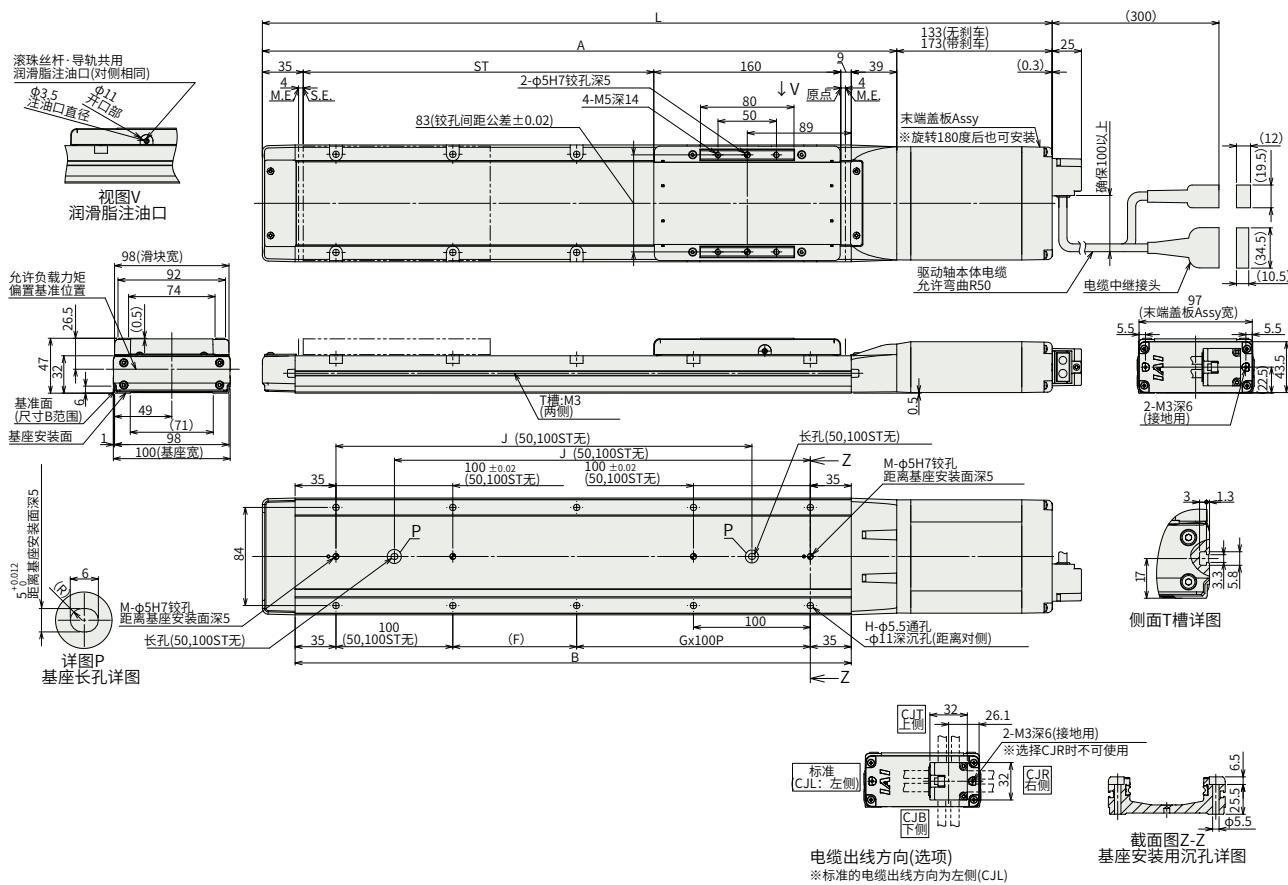
允许负载力矩方向·负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



■行程／尺寸・质量

行程 / 公里		质量									
行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	无刹车	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876
	带刹车	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676	
F	156	206	56	106	56	106	56	106	56	106	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	
J	—	—	206	256	306	356	406	456	506	556	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	
质量	无刹车	2.8	3.0	3.3	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0
(kg)	带刹车	3.1	3.3	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	      	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●		55000 (因类型而异)	

# RCS4-WSA12C



简易防尘  
规格

免电池  
绝对型

马达  
单元型

本体宽  
120mm

200V  
AC伺服  
马达

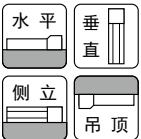
■型号项目 RCS4 - WSA12C - WA - 100 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

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

WA:免电池绝对型	100:AC 伺服马达	30:30mm	50:50mm	T2:SCON	N:无
	100W	20:20mm	800:800mm	MSCON	P: 1m
		12:12mm	XSEL-P/Q	S: 3m	
		6:6mm	XSEL-RA/SA	M: 5m	
		3:3mm		X□□:指定长度	

SSel  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

参考下述选项表  
※电缆出线方向必须  
择一记入型号。  
X□□:指定长度  
R□□:柔性电缆



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
 详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的驱动功率会发生变化。  
 详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出(W)	导程(mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力 N	行程 (mm)
RCS4-WSA12C-WA-100-30-[①]-T2-[②]-[③]	100	30	5	—	57
RCS4-WSA12C-WA-100-20-[①]-T2-[②]-[③]		20	15	3	85
RCS4-WSA12C-WA-100-12-[①]-T2-[②]-[③]		12	25	8	142
RCS4-WSA12C-WA-100-6-[①]-T2-[②]-[③]		6	45	15	283
RCS4-WSA12C-WA-100-3-[①]-T2-[②]-[③]		3	55	15	566

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

行程 导程	50~500 (每50mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600	1450	1260	1100	970	860	770
20	1200	970	840	740	650	580	520
12	720	535	465	405	355	315	285
6	360	265	230	200	175	155	140
3	180	130	115	100	85	75	70

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格	HPR	→ P134
原反点规格	NM	→ P136
滑块部滚子规格	SR	→ P137

\*导程30时不能选择高精度规格。

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向311N·m Mb方向311N·m Mc方向827N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向87.5N·m Mb方向87.5N·m Mc方向233N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

\*参考负载伸出长,Ma方向:450mm以下,Mb-Mc方向:450mm以下

(※1)[ ] 内为高精度规格(导程3, 6, 12, 20)的数值。

(※2)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向,负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

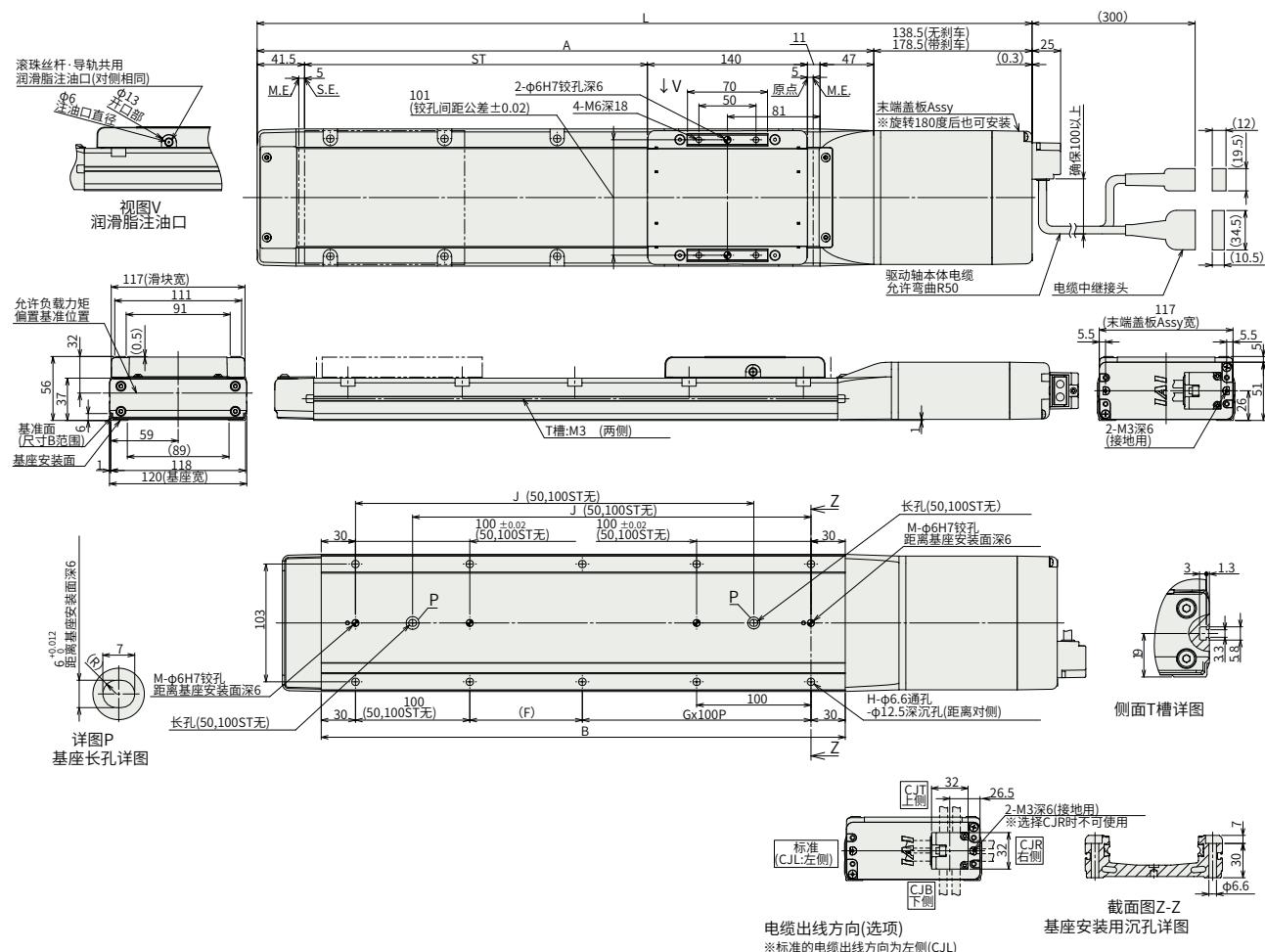
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程／尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L																	
无刹车	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	
带刹车	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	
A	289.5	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	
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	
F	148.5	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5		
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	—	—	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
质量 (kg)	无刹车	3.8	4.2	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.9
	带刹车	4.2	4.6	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.3

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				●	●	—		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT EtherNet/IP MELAKRONIK	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6	单相AC200V 三相AC200V	本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2		●	—	●		20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	55000 (因类型而异)

## RCS4-WSA14C

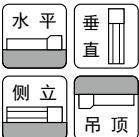
简易防尘  
规格本体宽  
140 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 - WSA14C - WA - 200 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

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

WA:免电池绝对型	200:AC 伺服马达	36:36mm	50:50mm	T2:SCON	N:无
	200W	24:24mm	800:800mm	MSCON	P: 1m
		16:16mm	XSEL-P/Q	S: 3m	
		8: 8mm	XSEL-RA/SA	M: 5m	
		4: 4mm		X□□:指定长度	

参考下述选项表  
※电缆出线方向必须  
择一记入型号。  
X□□:指定长度  
R□□:柔性电缆



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。
- (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

## ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直(kg)		
RCS4-WSA14C-WA-200-36-[1]-T2-[2]-[3]	200	36	7	—	95	50~800 (每50mm)
RCS4-WSA14C-WA-200-24-[1]-T2-[2]-[3]		24	20	2.5	142	
RCS4-WSA14C-WA-200-16-[1]-T2-[2]-[3]		16	45	8	214	
RCS4-WSA14C-WA-200-8-[1]-T2-[2]-[3]		8	65	10	427	
RCS4-WSA14C-WA-200-4-[1]-T2-[2]-[3]		4	80	25	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	50~550 (每50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1800	1590	1400	1240	1110	990
24	1440	1060	930	830	740	665
16	960	690	610	550	490	440
8	480	350	305	270	240	215
4	240	170	150	135	120	105

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格 ※	HPR	→ P134
反原点规格	NM	→ P136
滑块部滚子规格	SR	→ P137

※导程24~36时不能选择高精度规格。

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向462N·m Mb方向462N·m Mc方向1170N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向122N·m Mb方向122N·m Mc方向308N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

•参考负载伸出长/Ma方向:550mm以下Mb/Mc方向:550mm以下

(※1)[ ]内为高精度规格(导程4、8、16)的数值。

(※2)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

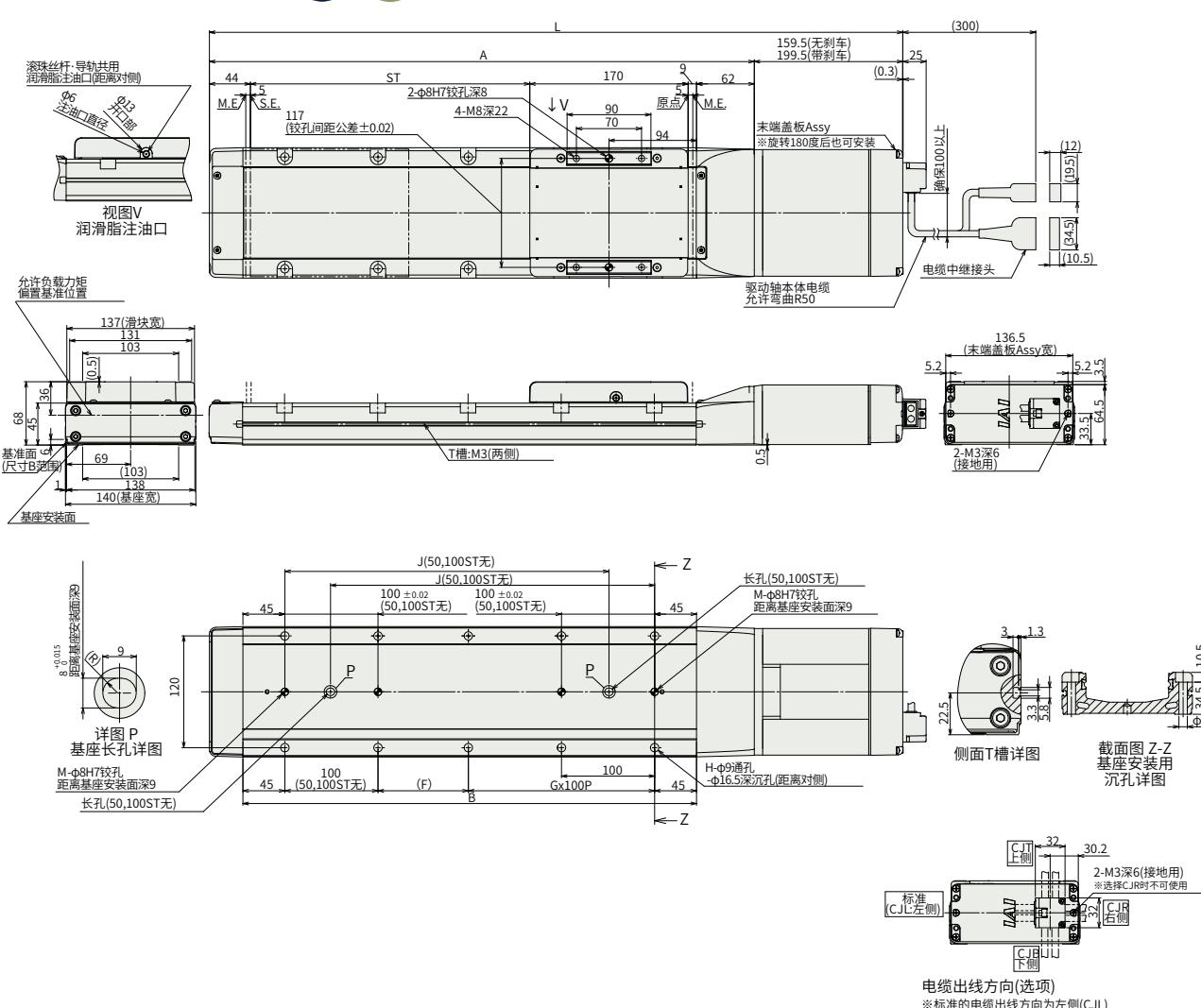
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程／尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	无刹车	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5
	带刹车	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
A		335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085
B		237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987
F	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	7
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	20
J	—	—	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	848
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
质量 (kg)	无刹车	6.5	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8
	带刹车	7.1	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.5	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4

## ■适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				●	●	—		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT CompoNet MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	EtherNet/IP Powerlink Modbus TCP	512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	EtherCAT EtherNet/IP Powerlink Modbus TCP	512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	—	●		20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	55000 (因类型而异)

# RCS4-WSA16C



200V  
AC servo  
motor

■型号项目 RCS4 - WSA16C - WA - 400 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

系列

类型

编码器种类

马达种类

导程

行程

适用控制器

电缆长

选项

WA:免电池绝对型 400:AC 伺服马达 30:30mm  
400W 20:20mm  
10:10mm 1100:1100mm  
5: 5mm (每50mm)

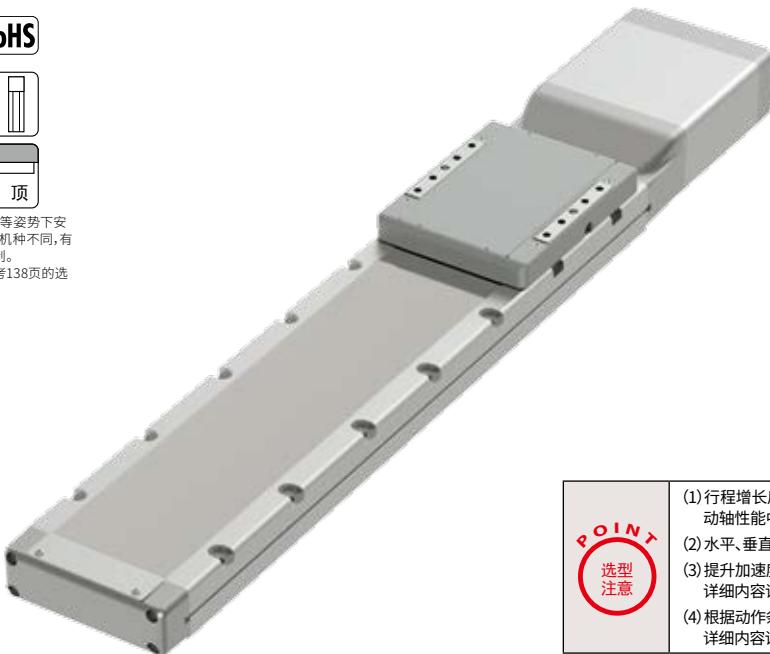
T2:SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

参考下述选项表  
※电缆出线方向必须  
择一记入型号。



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度下的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

### ■ 导程与负载质量

型号	驱动轴(W)	导程(mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程(mm)
RCS4-WSA16C-WA-400-30-[①]-T2-[②]-[③]	400	30	30	12	226	50~1100 (每50mm)
RCS4-WSA16C-WA-400-20-[①]-T2-[②]-[③]		20	60	20	339	
RCS4-WSA16C-WA-400-10-[①]-T2-[②]-[③]		10	80	35	678	
RCS4-WSA16C-WA-400-5-[①]-T2-[②]-[③]		5	100	50	1357	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■ 行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~550 (每50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
30	1800	1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670	620	
20	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415	
10	600	560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205	
5	300	280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100	

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	600	○
100	○	650	○
150	○	700	○
200	○	750	○
250	○	800	○
300	○	850	○
350	○	900	○
400	○	950	○
450	○	1000	○
500	○	1050	○
550	○	1100	○

### ②电缆长

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

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ16mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向642N·m Mb方向642N·m Mc方向1610N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向161N·m Mb方向161N·m Mc方向404N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

• 参考负载伸出长, Ma方向:650mm以下, Mb·Mc方向:650mm以下

(※1) [ ] 内为高精度规格(行程5、10、20)的数值。

(※2) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向·负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格 ※	HPR	→ P134
反原点规格	NM	→ P136
滑块部滚子规格	SR	→ P137

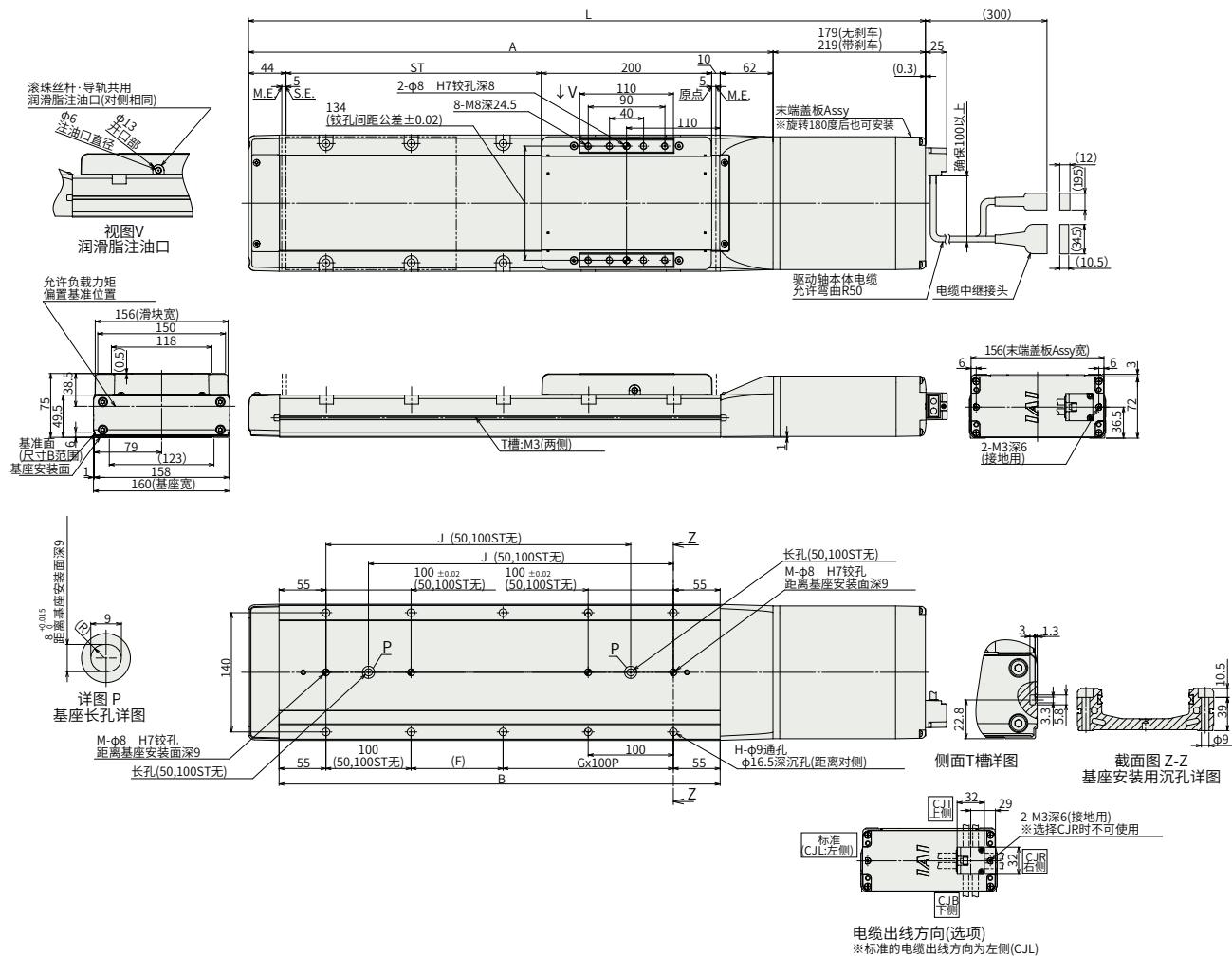
\* 导程30时不能选择高精度规格。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程／尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	无刹车	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595
	带刹车	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	
B	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	
F	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	
J	—	—	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
质量 (kg)	无刹车	9.1	9.8	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.6	20.2	20.8	21.4	22.0
	带刹车	9.7	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.6	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.5	20.2	20.8	21.4	22.0	22.6

## ■适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT EtherNet/IP Modbus CompoNet MECHATROLINK	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG				—	—	●		
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000	综合 产品目录 2017
XSEL-P/Q/RA/SA				—	—	●		

# RCS4-WSA10R

±10μm  
标准简易防尘  
规格免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
100mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4 - WSA10R - WA - 60 -	□ - □ - T2 -	□ - □ -					
系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	行程	适用控制器	电缆长	选项
WA:免电池绝对型	60:AC伺服马达	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	60W	50:50mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 柔性电缆	参考下述选项表	



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

## ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力 N	行程 (mm)
RCS4-WSA10R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	7	53	50~500 (每50mm)
RCS4-WSA10R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	16	85	
RCS4-WSA10R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	27	170	
RCS4-WSA10R-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■ 行程与最高速度

导程	行程 50~350 (每50mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	960	930	775	660
10	600	590	490	415
5	300	290	245	205
2.5	150	145	120	100

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	300	○
100	○	350	○
150	○	400	○
200	○	450	○
250	○	500	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
滑块部漆子规格	SR	→ P137
滑块垫片	SS	→ P137

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向271N·m Mb方向271N·m Mc方向553N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向65.4N·m Mb方向65.4N·m Mc方向134N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

•参考负载伸出长/Ma方向:500mm以下/Mb·Mc方向:500mm以下

(※1)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

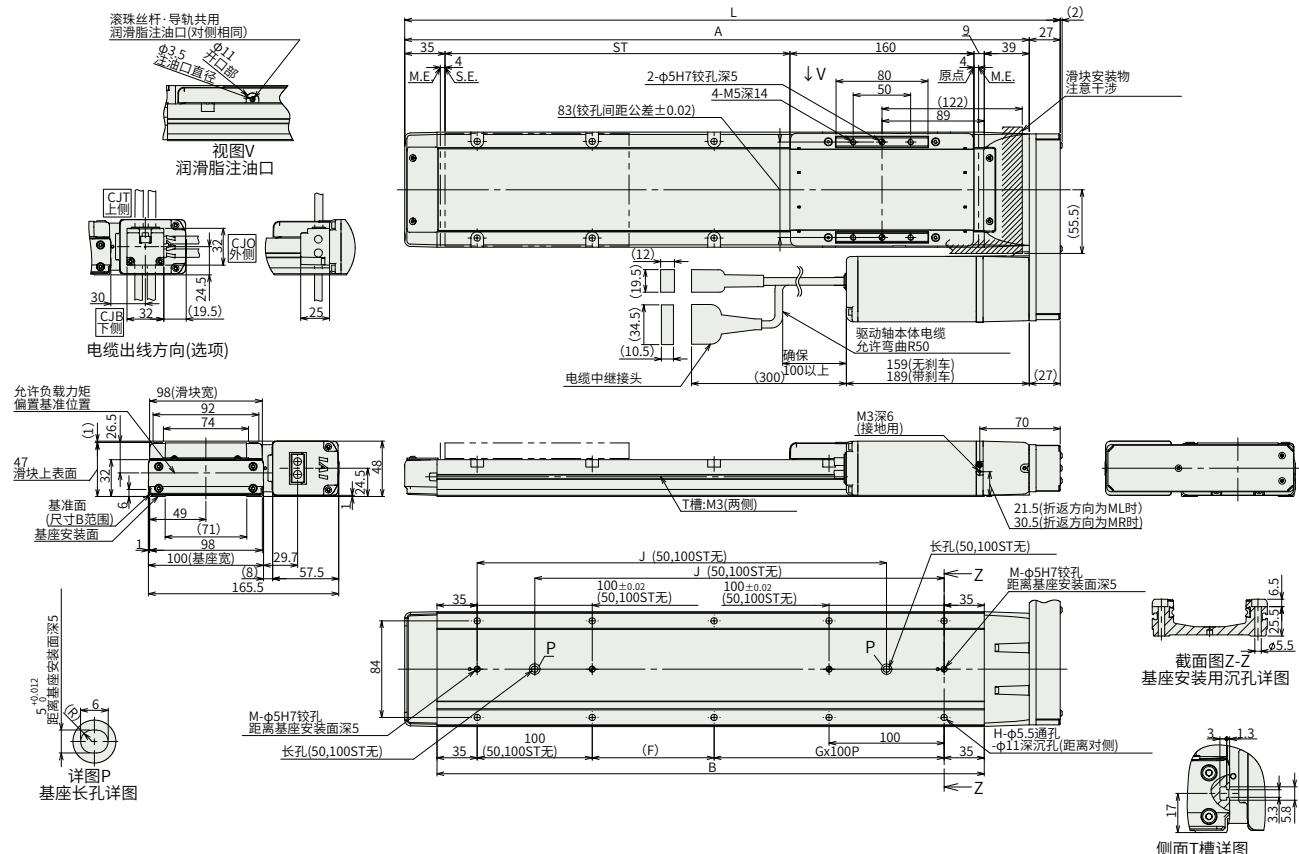
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程／尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F	156	206	56	106	56	106	56	106	56	106
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J	—	—	206	256	306	356	406	456	506	556
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2
质量 (kg)	3.2	3.5	3.7	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.2	5.4
质量 (kg) 带刹车	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		单相AC 100V/200V	1	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP Powerlink MELPRO	512 (现场网络规格为768) 512 (现场网络规格为768) 512 (现场网络规格为768) 256 20000 55000 (因类型而异)
SCON-LC/LCG				—	—	●		
SCON-CAL/CGAL				●	—	—		
MSCON-C				本机型 为现场网络专用控制器				
SSEL-CS		单相AC200V 三相AC200V	8	●	—	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	综合 产品目录 2017
XSEL-P/Q/RA/SA				—	—	●		

# RCS4-WSA12R

±10μm  
标准简易防尘  
规格免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
120mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 - WSA12R - WA - 100 - □ - □ - T2 - □ - □

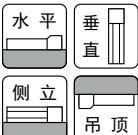
系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 导程 — 行程 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

WA:免电池绝对型 100:AC 伺服马达 30:30mm 50:50mm  
100W 20:20mm  
12:12mm 800:800mm  
6: 6mm (每50mm)  
3: 3mm

T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

参考下述选项表



\*垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
 (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
 (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
 (4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
 详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
 详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平 (kg)	垂直 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-WSA12R-WA-100-30-①-T2-②-③	100	30	5	—	57	50~800 (每50mm)
RCS4-WSA12R-WA-100-20-①-T2-②-③		20	13	3	85	
RCS4-WSA12R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	23	8	142	
RCS4-WSA12R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	43	15	283	
RCS4-WSA12R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	55	15	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程 50~500 (每50mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1600	1450	1260	1100	970	860	770
20	1200	970	840	740	650	580	520
12	720	535	465	405	355	315	285
6	360	265	230	200	175	155	140
3	180	130	115	100	85	75	70

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
滑块部滚子规格	SR	→ P137

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向311N·m Mb方向311N·m Mc方向827N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向87.5N·m Mb方向87.5N·m Mc方向233N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

•参考负载伸出长/Ma方向:450mm以下/Mb·Mc方向:450mm以下

(※1)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

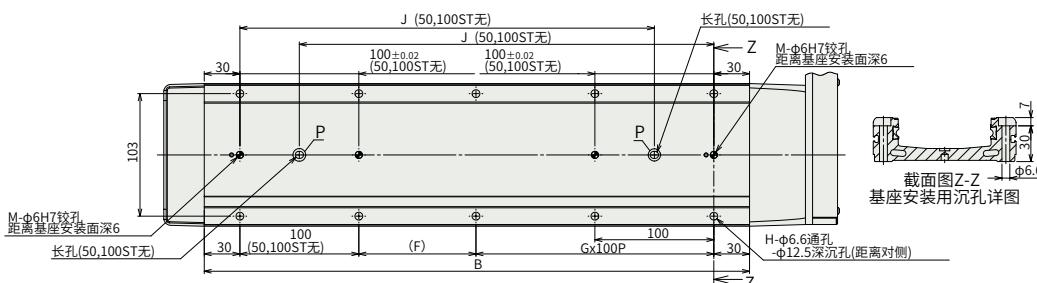
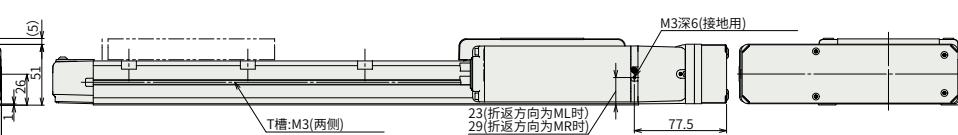
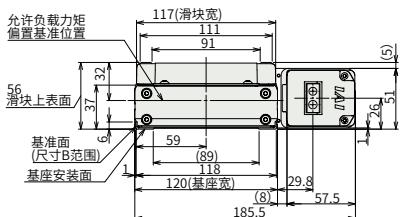
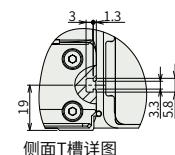
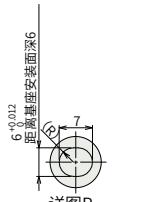
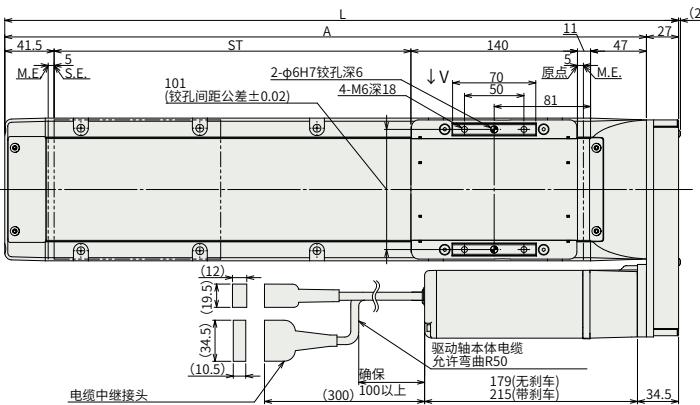
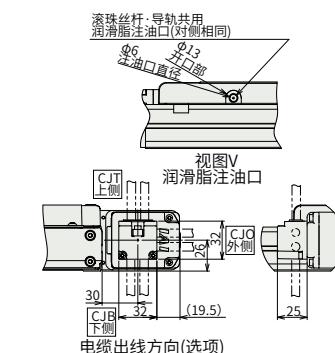
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程/尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	316.5	366.5	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
A	289.5	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
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5
F	148.5	198.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
J	—	—	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
质量 (kg)	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.3
无刹车	4.2	4.5	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.3
带刹车	4.5	4.8	5.2	5.5	5.9	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.2	9.6

## ■适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1		●	●	—	512 (现场网络规格为768)	
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器			256	
SSEL-CS		2		●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)	

# RCS4-WSA14R

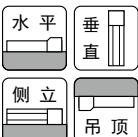
±10µm  
标准简易防尘  
规格免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
140mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 - WSA14R - WA - 200 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

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

WA:免电池绝对型	200:AC 伺服马达	36:36mm	50:50mm	T2:SCON	N:无
	200W	24:24mm	800:800mm	MSCON	P: 1m
		16:16mm	XSEL-P/Q	S: 3m	
		8: 8mm	XSEL-RA/SA	M: 5m	
		4: 4mm		X□□:指定长度	

参考下述选项表  
N:无  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□:指定长度  
R□□:柔性电缆



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1)行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2)水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3)提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4)根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出(W)	导程(mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-WSA14R-WA-200-36-[1]-T2-[2]-[3]	200	36	7	—	95
RCS4-WSA14R-WA-200-24-[1]-T2-[2]-[3]		24	20	2.5	142
RCS4-WSA14R-WA-200-16-[1]-T2-[2]-[3]		16	45	8	214
RCS4-WSA14R-WA-200-8-[1]-T2-[2]-[3]		8	65	10	427
RCS4-WSA14R-WA-200-4-[1]-T2-[2]-[3]		4	75	25	855

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~550 (每50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
36	1710	1590	1400	1240	1110	990	
24	1440	1060	930	830	740	665	
16	960	690	610	550	490	440	
8	480	350	305	270	240	215	
4	240	170	150	135	120	105	

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
滑块部漆子规格	SR	→ P137
滑块垫片	SS	→ P137

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向462N·m Mb方向462N·m Mc方向1170N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向122N·m Mb方向122N·m Mc方向308N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

•参考负载伸出长/Ma方向:550mm以下Mb·Mc方向:550mm以下

(※1)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

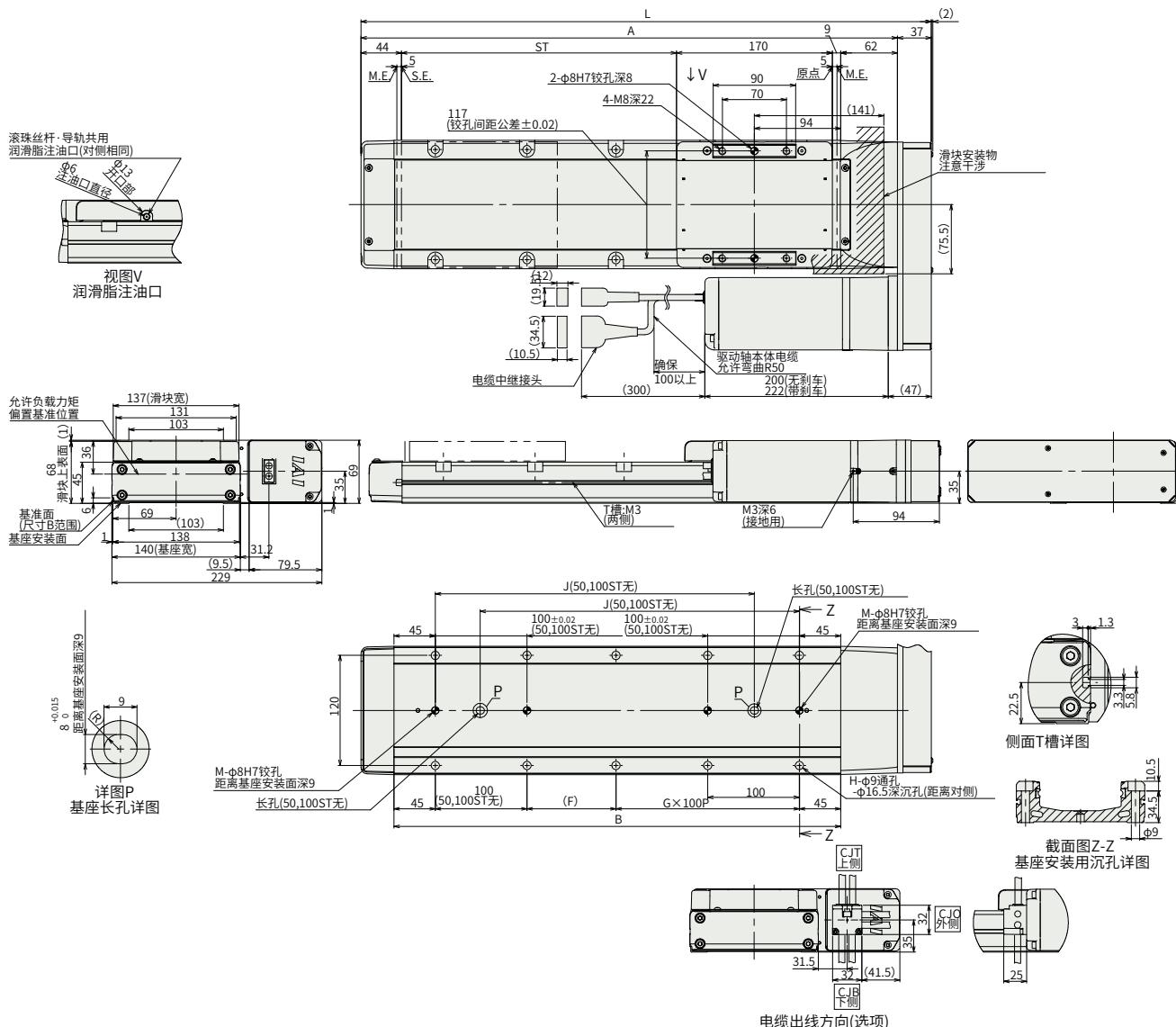
允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程/尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1022	1072	1122	
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	
F	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	—	—	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
质量 (kg)	无刹车	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2	14.7
(kg)	带刹车	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.5	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	14.4	14.8	15.3	

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT CompoNet MECHATROLINK EtherNet/IP Powerlink	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6	单相AC200V 三相AC200V	本机型 为现场网络专用控制器			综合 产品目录 2017	256
SSEL-CS		2		●	—	●		20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●		55000 (因类型而异)

# RCS4-WSA16R

±10μm  
标准简易防尘  
规格免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
160mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 - WSA16R - WA - 400 - □ - □ - T2 - □ - □

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

WA:免电池绝对型 400:AC 伺服马达 30:30mm 50:50mm  
400W 20:20mm  
10:10mm 1100:1100mm  
5: 5mm (每50mm)

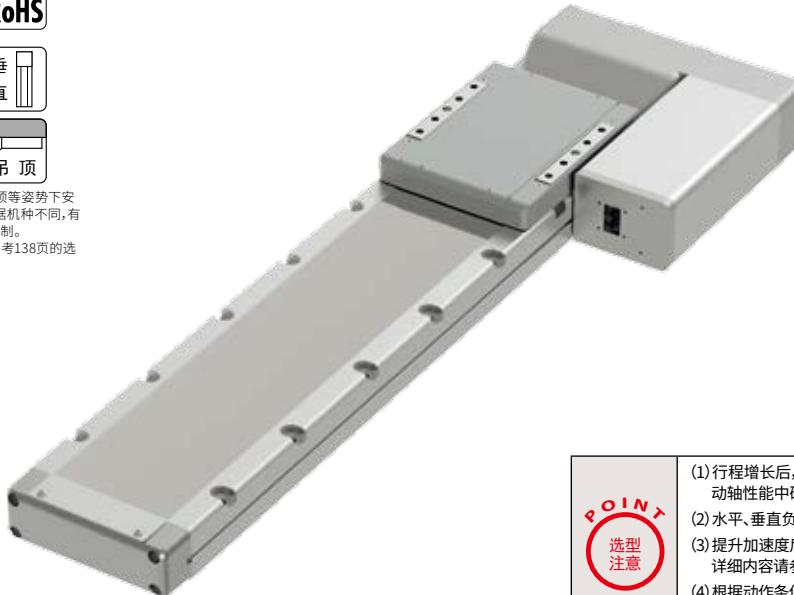
T2:SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

参考下述选项表



\*垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

## ■导程与负载质量

型号	驱动轴(W)	导程(mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力(N)	行程(mm)
RCS4-WSA16R-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	12	226	50~1100 (每50mm)
RCS4-WSA16R-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	18	339	
RCS4-WSA16R-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678	
RCS4-WSA16R-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	50	1357	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~550 (每50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)
30	1800	1680	1480	1320	1180	1060	960	870	790	730	670	620	
20	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415	
10	600	560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205	
5	300	280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100	

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	600	○
100	○	650	○
150	○	700	○
200	○	750	○
250	○	800	○
300	○	850	○
350	○	900	○
400	○	950	○
450	○	1000	○
500	○	1050	○
550	○	1100	○

## ②电缆长

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

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向642N·m Mb方向642N·m Mc方向1610N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向161N·m Mb方向161N·m Mc方向404N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

・参考负载伸出长/Ma方向:650mm以下/Mb/Mc方向:650mm以下

(※1)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化,请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## ③选项

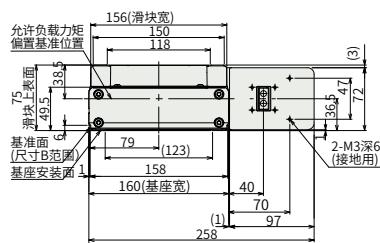
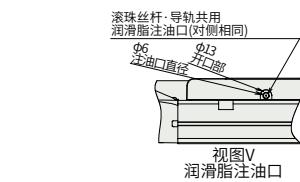
名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
滑块部滚子规格	SR	→ P137

## 尺寸图

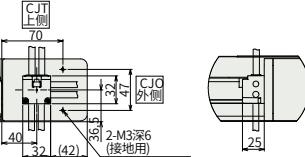
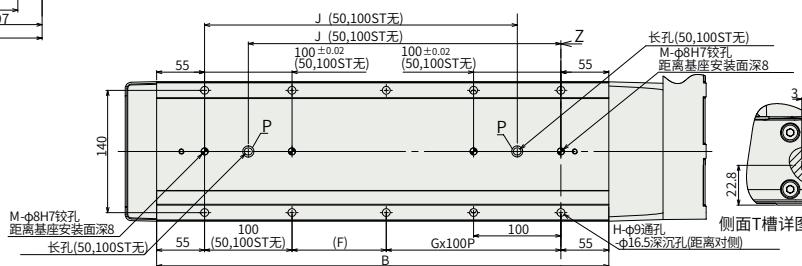
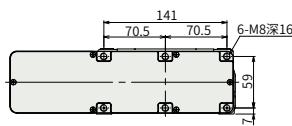
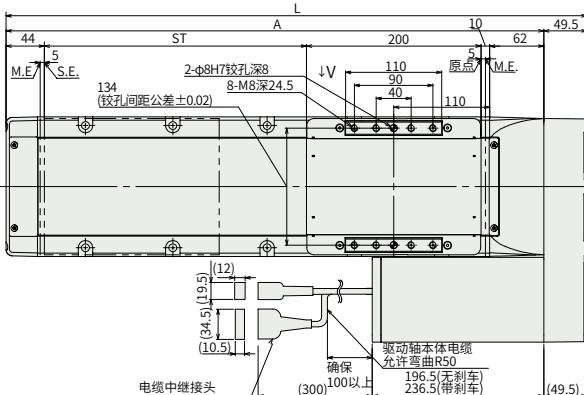
CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



详图P  
基座长孔详图



电缆出线方向(选项)

## ■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	1050	1100	
L	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5	1015.5	1065.5	1115.5	1165.5	1215.5	1265.5	1315.5	1365.5	1415.5	1465.5	
A	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	
B	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	
F	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	
J	—	—	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
质量 (kg)	无刹车	10.6	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.9	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.5	19.1	19.8	20.4	21.0	21.6	22.2	22.8	23.4
	带刹车	11.2	11.8	12.4	13.0	13.6	14.2	14.8	15.5	16.1	16.7	17.3	17.9	18.5	19.1	19.7	20.4	21.0	21.6	22.2	22.8	23.4	24.0

## ■适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG				—	—	●		
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA				—	—	●		

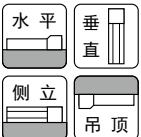
根据控制器类型不同,  
可选用的现场网络种类  
也不同。  
详情请在参考页确认。

# RCS4-RA4C



**200V**  
AC servo  
motor

■型号项目	<b>RCS4-RA4C-WA-60-T2-</b>	<input type="checkbox"/>					
系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—
WA:免电池绝对型	60:AC伺服马达	16:16mm	50:50mm	T2:SCON	N:无	参考下述选项表	
	60W	10:10mm	200:200mm	MSCON	P: 1m		
		5: 5mm	(每50mm)	SSEL	S: 3m		
		2.5:2.5mm		XSEL-P/Q	M: 5m		
				XSEL-R/A/S	X□□:指定长度		
					R□□:柔性电缆		



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
 详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(3) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
 详细内容请参考149页。  
(4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止旋结构的损坏,敬请注意。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出(W)	导程(mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力(N)	行程(mm)
RCS4-RA4C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	8	2	53	50~200 (每50mm)
RCS4-RA4C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	18	4	85	
RCS4-RA4C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	30	6	170	
RCS4-RA4C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~200 (每50mm)
16		800
10		500
5		250
2.5		125

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	150	○
100	○	200	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件	NTB	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ20mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	1.0N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±1.0度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

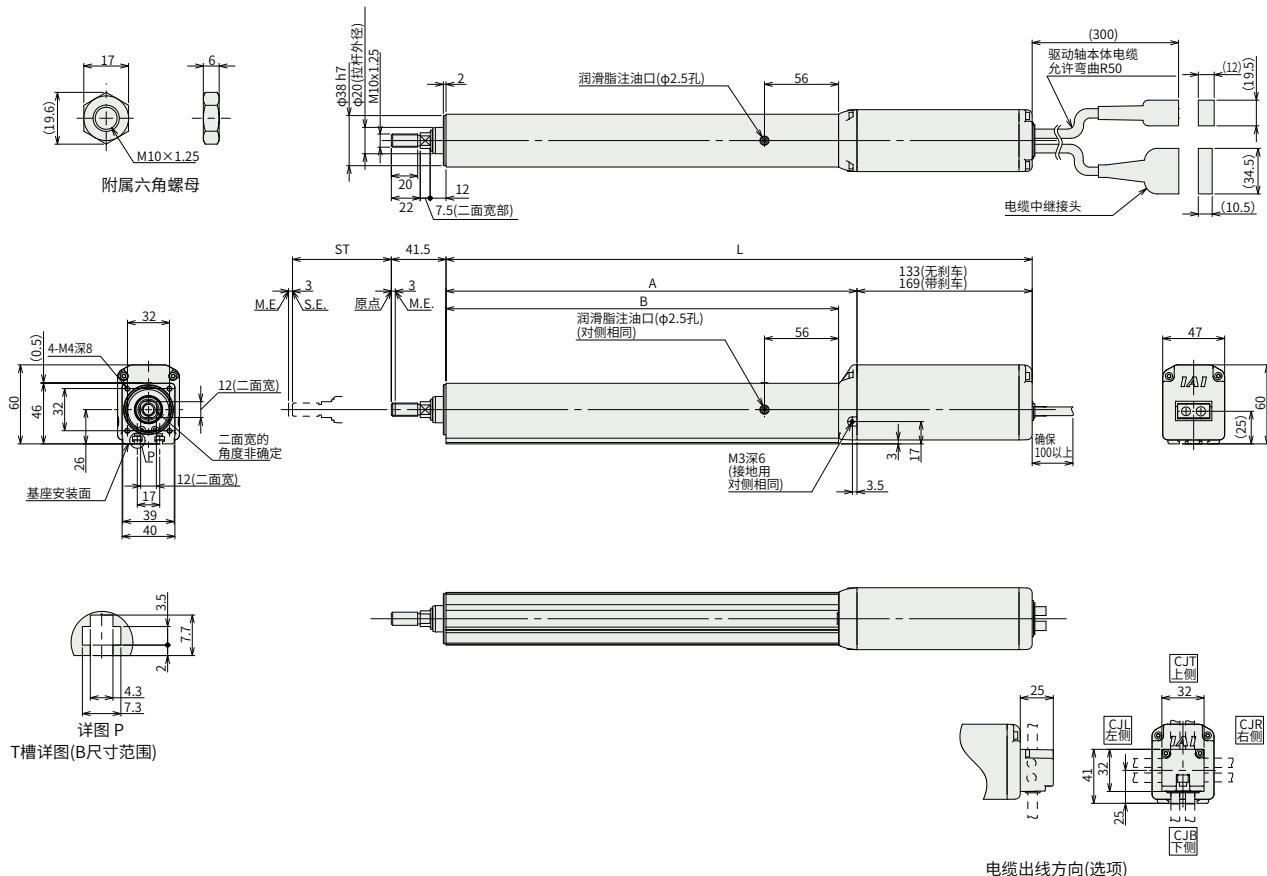
(※1) 在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

行程	50	100	150	200
L 无刹车	295	345	395	445
带刹车	331	381	431	481
A	162	212	262	312
B	148	198	248	298
质量 无刹车 (kg)	1.5	1.7	1.9	2.0
带刹车	1.7	1.9	2.1	2.2

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		单相AC 100V/200V	6	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG				—	—	●	CompoNet MECHATROLINK 注：根据控制器类型不同，可选用的现场网络种类也不同。详情请在参考页确认。	512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL				●	—	—	EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)
MSCON-C				本机型为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	—	●		20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●		55000 (因类型而异)

# RCS4-RA6C



■型号项目	<b>RCS4 - RA6C - WA - 100 -</b>	<b>T2 -</b>	<b>□ - □ -</b>	<b>□ -</b>	<b>□ -</b>	<b>□ -</b>	<b>□ -</b>
系列	—	类型	— 编码器种类	— 马达种类	— 导程	— 行程	— 适用控制器
WA:免电池绝对型	100AC 伺服马达	20:20mm	50:50mm	T2:SCON	N: 无	P: 1m	参考下述选项表
	100W	12:12mm	7:	MSCON	S: 3m	M: 5m	
		6: 6mm	300:300mm	SSEL	X: 10m	□: 指定长度	
		3: 3mm	(每50mm)	XSEL-P/Q	R: 20m	□: 柔性电缆	
				XSEL-RA/SA			



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1)水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2)提升加速度后,会使负载能力降低。  
(3)根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
(4)最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止锁结构的损坏,敬请注意。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-RA6C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15	4	85	50~300 (每50mm)
RCS4-RA6C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	10	142	
RCS4-RA6C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	50	20	283	
RCS4-RA6C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~300 (每50mm)
20		1000
12		600
6		300
3		150

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	200	○
100	○	250	○
150	○	300	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件	NTB	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ25mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	1.5N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±1.0度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

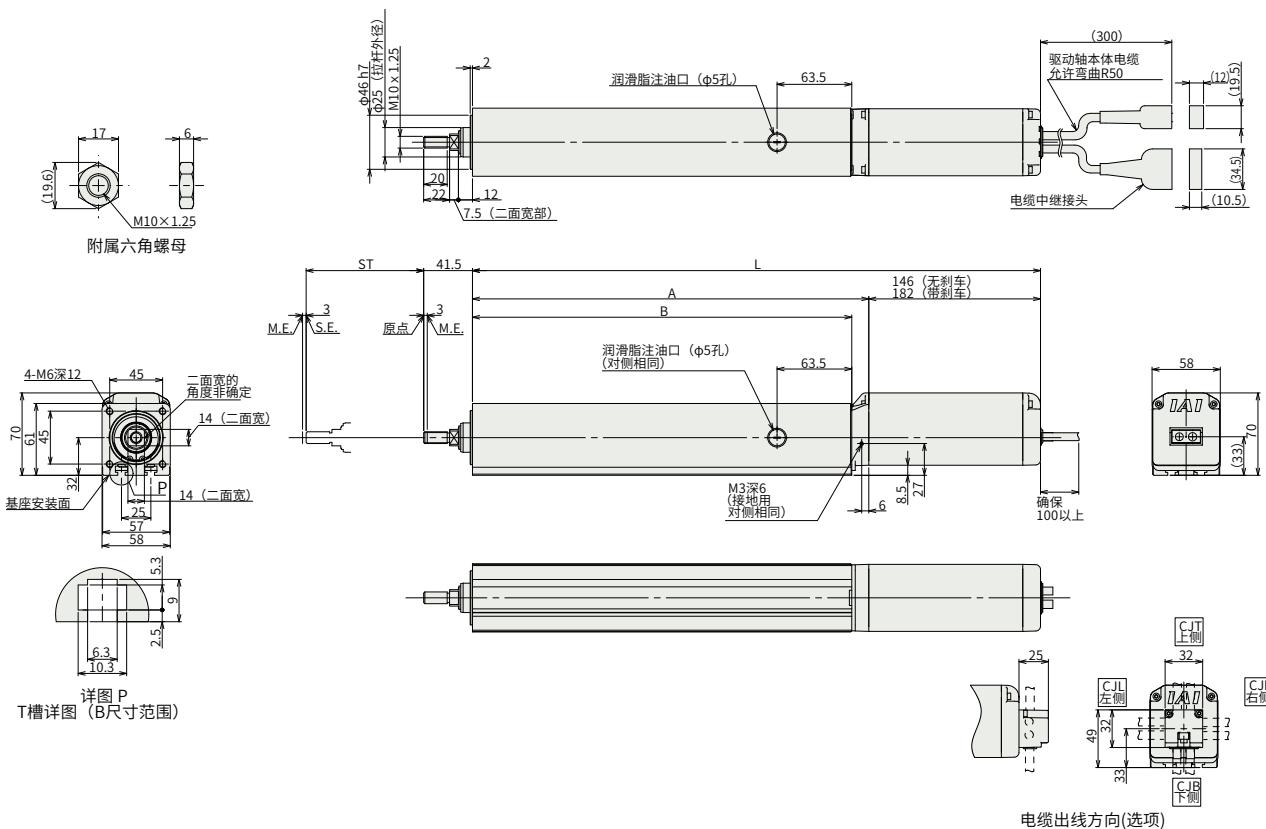
(※1)在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

	50	100	150	200	250	300
L	333	383	433	483	533	583
无刹车	369	419	469	519	569	619
带刹车	187	237	287	337	387	437
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5
质量 (kg)	2.6	3.0	3.4	3.8	4.1	4.5
带刹车	2.9	3.3	3.7	4.1	4.4	4.8

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

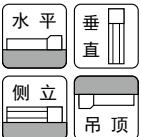
名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		单相AC 100V/200V	1	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT CompoNet MECHATROLINK EtherNet/IP PowerLine	综合产品目录 2017
SCON-LC/LCG				—	—	●		
SCON-CAL/CGAL				●	—	—		
MSCON-C				本机型为现场网络专用控制器				
SSEL-CS		单相AC200V 三相AC200V	6	●	—	●	256	综合产品目录 2017
XSEL-P/Q/RA/SA				—	—	●		

注  
根据控制器类型不同,  
可选用的现场网络种类  
也不同。  
详情请在参考页确认。

# RCS4-RA7C

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
**70**  
mm**200**  
V  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4 - RA7C - WA - 200 -</b>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	-	<b>T2</b>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
系列	-	类型	-	编码器种类	-	马达种类	-
WA:免电池绝对型	200	AC 伺服马达	24:24mm	50:50mm	T2:SCON	N: 无	参考下述选项表
	200W	200W	16:16mm	8: 8mm	MSCON	P: 1m	
			4: 4mm	300:300mm (每50mm)	SSEL	S: 3m	
					XSEL-P/Q	M: 5m	
					XSEL-RA/SA	X□□:指定长度	
						R□□:柔性电缆	



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(3) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。  
(4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止锁结构的损坏,敬请注意。

## 驱动轴性能

## ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-RA7C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	20	6	142	50~300 (每50mm)
RCS4-RA7C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	12	214	
RCS4-RA7C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	60	25	427	
RCS4-RA7C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	35	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■ 行程与最高速度

导程	行程	50~300 (每50mm)
24		1200
16		800
8		400
4		200

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	200	○
100	○	250	○
150	○	300	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件	NTB	→ P136

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ30mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	2.5N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±0.8度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

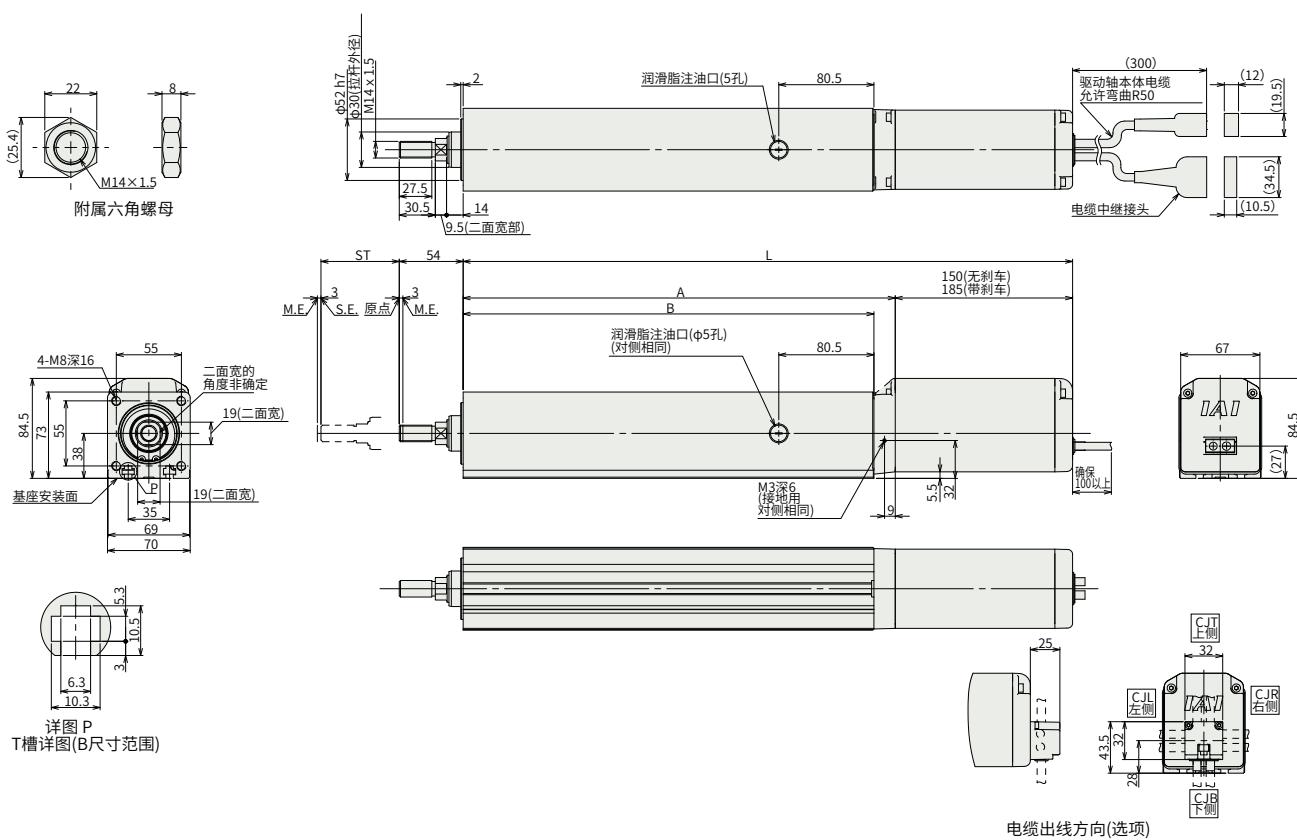
(※1) 在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

	行程	50	100	150	200	250	300
L	无刹车	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5
	带刹车	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5
A		215.5	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5
B		197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
质量 (kg)	无刹车	4.6	5.2	5.7	6.3	6.9	7.5
	带刹车	5.1	5.7	6.2	6.8	7.4	8.0

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

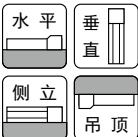
名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		单相AC 100V/200V	1	●	●	—	DeviceNet      EtherNet/IP	综合产品目录 2017
SCON-LC/LCG				—	—	●		
SCON-CAL/CGAL				●	—	—		
MSCON-C				本机型为现场网络专用控制器				
SSEL-CS		单相AC200V 三相AC200V	2	●	—	●	根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	256
XSEL-P/Q/RA/SA				—	—	●		

# RCS4-RA8C



200V  
AC servo  
motor

■型号项目	<b>RCS4-RA8C-WA-400-T2</b>	—	□	—	□	—	T2	—	□	—	□
系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—
WA:免电池绝对型	400W	400AC伺服马达	20:20mm	50:50mm	T2:SCON	N:无					
			10:10mm	300:300mm	SSEL	P: 1m					
			5: 5mm	(每50mm)	XSEL-P/Q	S: 3m					
					XSEL-RA/SA	M: 5m					
						X□□:指定长度					
						R□□:柔性电缆					
							参考下述选项表				



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1)水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G(导程5垂直使用为0.2G)下动作的数值。  
 (2)提升加速度后,会使负载能力降低。  
 (3)根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
 (4)最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止旋结构的损坏,敬请注意。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出(W)	导程(mm)	最大负载质量	额定推力(N)	行程(mm)
RCS4-RA8C-WA-400-20-①-T2-②-③	400	20	60	20	339
RCS4-RA8C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	40	678
RCS4-RA8C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	72	1357

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~300 (每50mm)
20		1000
10		500
5		250

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	200	○
100	○	250	○
150	○	300	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件	NTB	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ40mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	5.0N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±0.8度
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

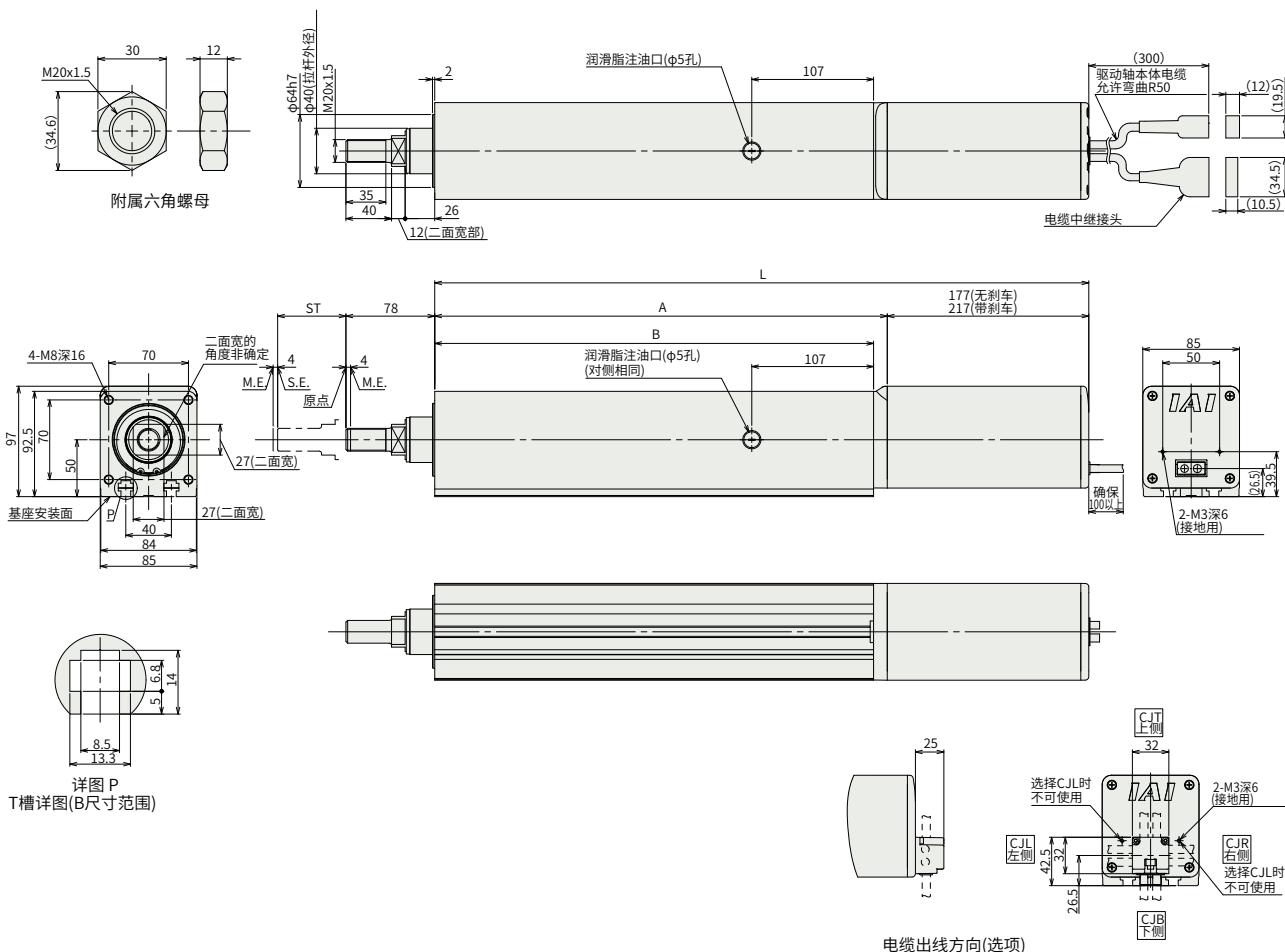
(※1)在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

	行程	50	100	150	200	250	300
L	无刹车	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5
	带刹车	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5
A	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	
B	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	
质量 (kg)	无刹车	8.3	9.2	10.0	10.8	11.7	12.5
	带刹车	8.9	9.8	10.6	11.4	12.3	13.1

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

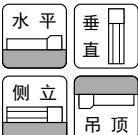
名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	512 (现场网络规格为768)	综合产品目录 2017
SCON-LC/LCG				—	—	●		
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA				—	—	●		

注：根据控制器类型不同，可选用的现场网络种类也不同。详情请在参考页确认。

# RCS4-RA4R



■型号项目	<b>RCS4-RA4R-WA-60-T2-</b>	<b>WA</b>	<b>60</b>	<b>T2</b>	<b>电缆长</b>	<b>选项</b>
系列	—	类型	— 编码器种类	— 马达种类	— 导程	— 行程
WA:免电池绝对型	60:AC伺服马达	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆	参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
(3) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
(4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止锁结构的损坏,敬请注意。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出(W)	导程(mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力(N)	行程(mm)
RCS4-RA4R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	8	2	53	50~200 (每50mm)
RCS4-RA4R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	18	4	85	
RCS4-RA4R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	30	6	170	
RCS4-RA4R-WA60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~200 (每50mm)
16		800
10		500
5		250
2.5		125

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	150	○
100	○	200	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件规格	NTB	→ P136
背面安装板	RP	→ P137

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ20mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	1.0N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±1.0度
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

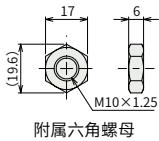
(※1) 在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

## 尺寸图

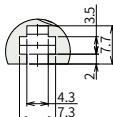
CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



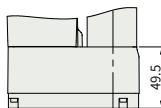
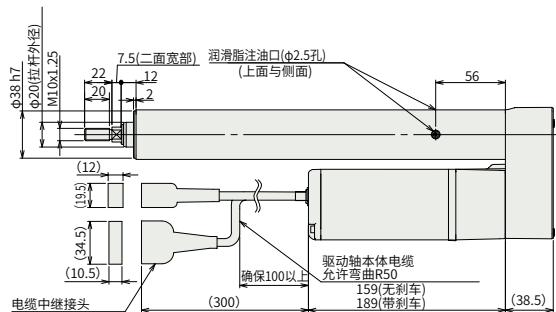
\*1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



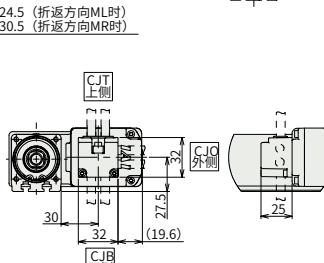
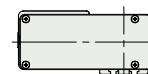
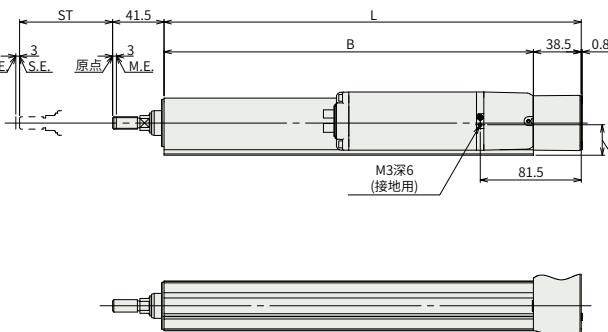
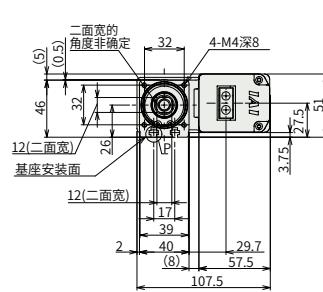
附属六角螺母



### 详图F T槽详图(B尺寸范围)



背面安装板(选项)



**电缆出线方向(选项)**

■行程／尺寸・质量

行程		50	100	150	200
质量 (kg)	L	186.5	236.5	286.5	336.5
	B	148	198	248	298
无刹车		1.8	2.0	2.1	2.3
带刹车		2.0	2.2	2.3	2.5

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	         	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●		55000 (因类型而异)	

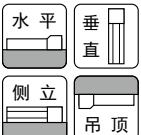
# RCS4-RA6R

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
60 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 - RA6R - WA - 100 - □ - □ - T2 - □ - □

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

WA:免电池绝对型	100AC 伺服马达	20:20mm	50:50mm	T2:SCON	N:无	参考下述选项表
	100W	12:12mm	7:	MSCON	P: 1m	
		6: 6mm	300:300mm	SSEL	S: 3m	
		3: 3mm	(每50mm)	XSEL-P/Q	M: 5m	
				XSEL-RA/SA	X□□:指定长度	
					R□□:柔性电缆	



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
    详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(3) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
    详细内容请参考149页。  
(4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止旋结构的损坏,敬请注意。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-RA6R-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15	4	85	50~300 (每50mm)
RCS4-RA6R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	9	142	
RCS4-RA6R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	50	19	283	
RCS4-RA6R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

导程	行程	50~300 (每50mm)
20		1000
12		600
6		300
3		150

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	200	○
100	○	250	○
150	○	300	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件规格	NTB	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ25mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	1.5N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±1.0度
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

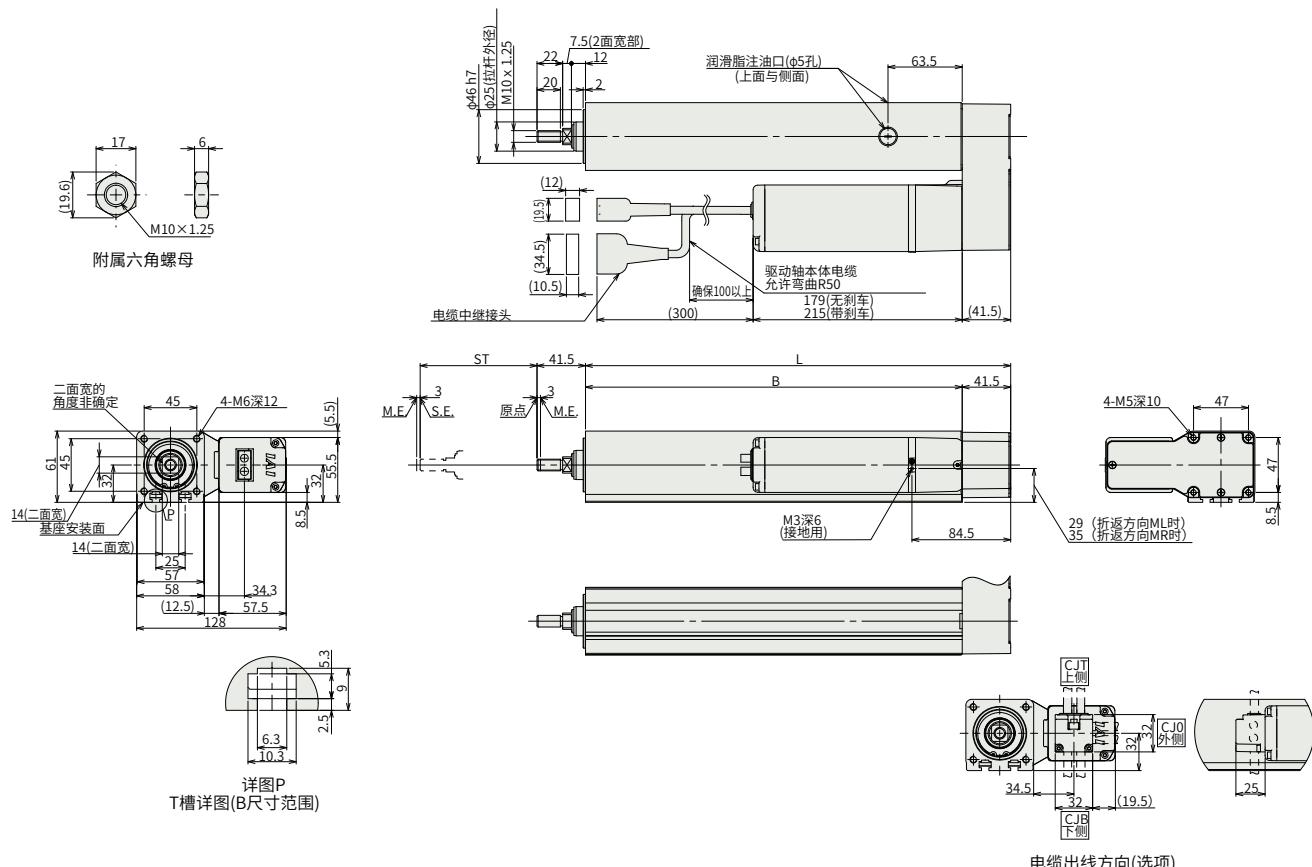
(※1) 在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300
L	214	264	314	364	414	464
B	172.5	222.5	272.5	322.5	372.5	422.5
质量 (kg)	2.9	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9
无刹车	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8	5.2

## 适用控制器

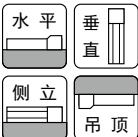
RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP PowerLine	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	—	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●		55000 (因类型而异)

# RCS4-RA7R

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
70 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4 - RA7R - WA - 200 -</b>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	-	<b>T2 -</b>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
系列	-	类型	-	编码器种类	-	马达种类	-
WA:免电池绝对型	200AC 伺服马达	24:24mm	50:50mm	T2:SCON	N:无		参考下述选项表
	200W	16:16mm	8: 8mm	MSCON	P: 1m		
		300:300mm	(每50mm)	SSEL	S: 3m		
		4: 4mm		XSEL-P/Q	M: 5m		
				XSEL-RA/SA	X□□:指定长度		
					R□□:柔性电缆		



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
(3) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
(4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止旋结构的损坏,敬请注意。

## 驱动轴性能

## ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-RA7R-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	20	6	142	50~300 (每50mm)
RCS4-RA7R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	12	214	
RCS4-RA7R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	60	25	427	
RCS4-RA7R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	35	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■ 行程与最高速度

导程	行程	50~300 (每50mm)
24		1200
16		800
8		400
4		200

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	200	○
100	○	250	○
150	○	300	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件规格	NTB	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ30mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	2.5N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±0.8度
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

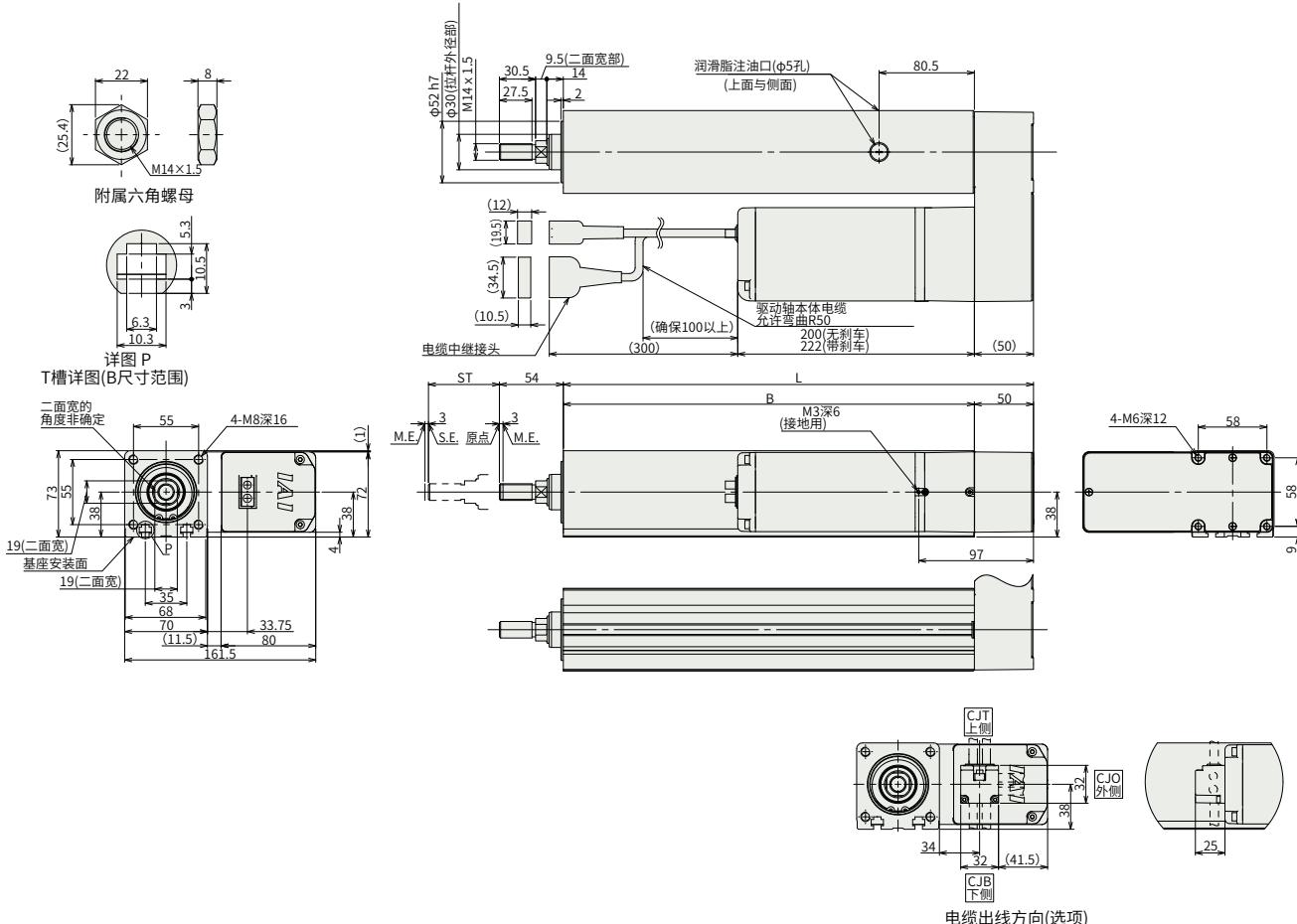
(※1) 在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300
L	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5
B	197.5	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5
质量 (kg)	5.4	6.0	6.5	7.1	7.7	8.3
	5.9	6.5	7.0	7.6	8.2	8.8

## 适用控制器

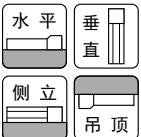
RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		单相AC 100V/200V	512 (现场网络规格为768) 512 (现场网络规格为768) 512 (现场网络规格为768) 256 20000 55000 (因类型而异)	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT CompoNet MECHATROLINK EtherNet/IP	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG				—	—	●		
SCON-CAL/CGAL				●	—	—		
MSCON-C				本机型 为现场网络专用控制器				
SSEL-CS				●	—	●		
XSEL-P/Q/RA/SA				—	—	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	

# RCS4-RA8R

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
90 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4 - RA8R - WA - 400 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]</b>	—	系列	类型	— 编码器种类	— 马达种类	— 导程	— 行程	— 适用控制器	— 电缆长	— 选项
WA:免电池绝对型	400:AC 伺服马达	20:20mm	50:50mm	T2:SCON	N: 无						参考下述选项表
	400W	10:10mm	300:300mm	SSEL	P: 1m						
		5: 5mm	(每50mm)	XSEL-P/Q	S: 3m						
				XSEL-RA/SA	M: 5m						
					X□□:指定长度						
					R□□:柔性电缆						



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G(导程5垂直使用为0.2G)下动作的数据。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 最大负载质量是使用了外置导轨后的数值。如果在拉杆上施加除拉杆移动方向以外的负载,可能造成止旋结构的损坏,敬请注意。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直 (kg)		
RCS4-RA8R-WA-400-20-[①]-T2-[②]-[③]	400	20	60	20	339	50~300 (每50mm)
RCS4-RA8R-WA-400-10-[①]-T2-[②]-[③]		10	80	40	678	
RCS4-RA8R-WA-400-5-[①]-T2-[②]-[③]		5	100	72	1357	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~300 (每50mm)
20	1000	
10	500	
5	250	

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	200	○
100	○	250	○
150	○	300	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
脚部安装件	FT	→ P133
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件规格	NTB	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ40mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆末端静态允许扭矩	5.0N·m
拉杆末端最大变位角(※1)	±0.8度
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

(※1) 在拉杆全部收纳到本体内的状态下,受到静态允许扭矩时的拉杆末端变位角度。(出厂时数值)

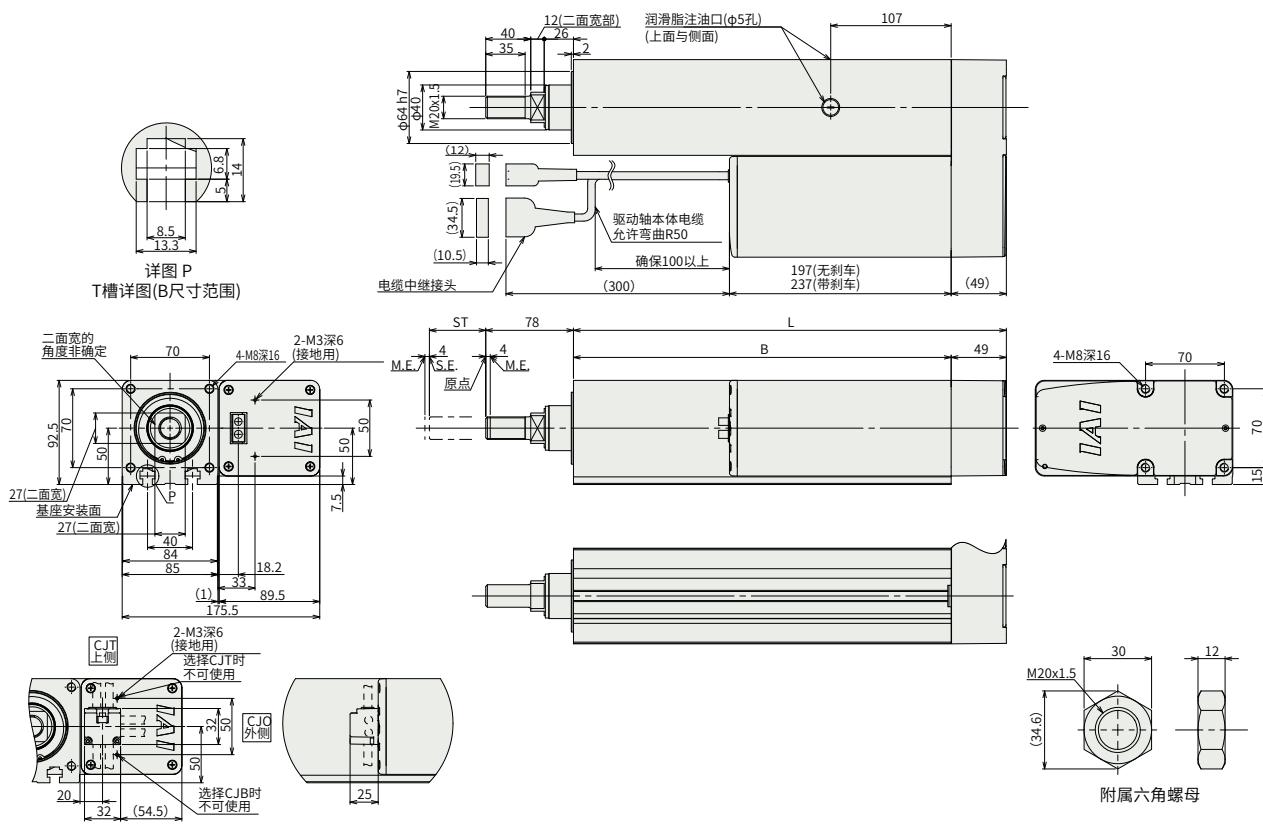
\*选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■ 行程／尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300
L	284.5	334.5	384.5	434.5	484.5	534.5
B	235.5	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5
质量 (kg)	9.6	10.4	11.2	12.1	12.9	13.8
	10.2	11.0	11.8	12.7	13.5	14.4

## ■ 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

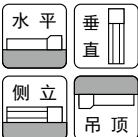
名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选		
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	      	512 (现场网络规格为768)	综合产品目录 2017
SCON-LC/LCG				—	—	●			
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	      	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA				—	—	●			

根据控制器类型不同,  
可选用的现场网络种类  
也不同。  
详情请在参考页确认。

# RCS4-RRA4C

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
40 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4 - RRA4C -	WA	60			T2		
系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	行程	适用控制器	电缆长	选项
WA:免电池绝对型		60AC 伺服马达 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	60:60mm 410:410mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆	参考下述选项表	



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1)水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2)提升加速度后,会使负载能力降低。  
    详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(3)根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的移动率会发生变化。  
    详细内容请参考149页。  
(4)径向拉杆的导轨是内置式的。  
    其允许负载质量请参考145页的图表。

## 驱动轴性能

## ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-RRA4C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	8	2	53	60~410 (每50mm)
RCS4-RRA4C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	18	4	85	
RCS4-RRA4C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	30	6	170	
RCS4-RRA4C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■行程与最高速度

导程	行程	60~410 (每50mm)
16		960
10		600
5		300
2.5		150

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
60	○	260	○
110	○	310	○
160	○	360	○
210	○	410	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(法兰安装件)	FFA	→ P131
末端连接件(键槽)	KFA	→ P134
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ20mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考60页
拉杆末端伸出距离	100mm
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

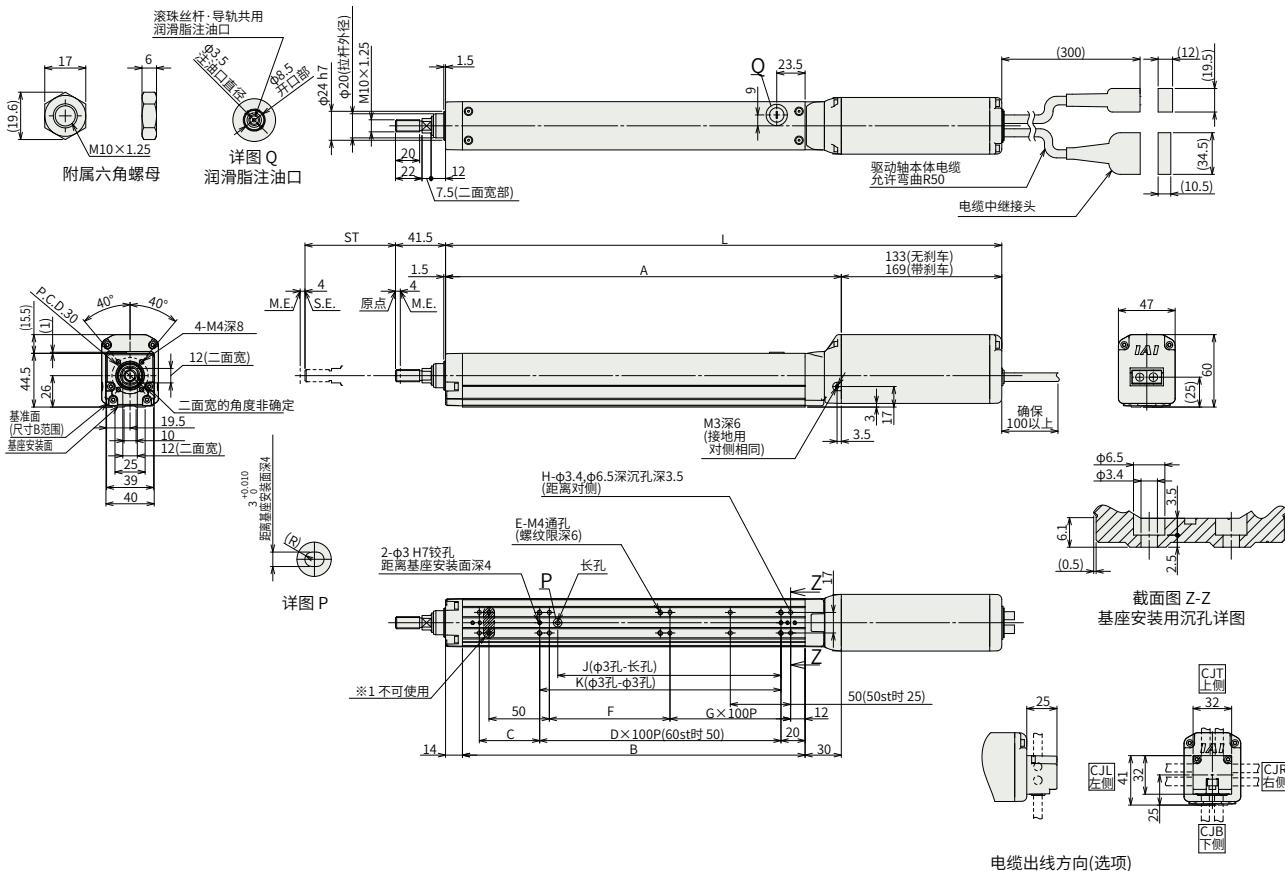
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 上面安装孔(H)在拉杆侧的2个孔位无法使用。  
(注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端

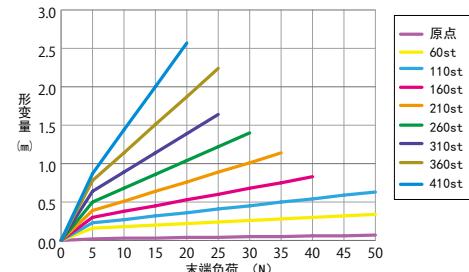


## ■行程／尺寸・质量

	行程	60	110	160	210	260	310	360	410
L	无刹车	311	361	411	461	511	561	611	661
	带刹车	347	397	447	497	547	597	647	697
A		178	228	278	328	378	428	478	528
B		134	184	234	284	334	384	434	484
C		50	50	100	50	100	50	100	50
D		0	1	1	2	2	3	3	4
E		6	6	6	8	8	10	10	12
F		50	100	50	100	50	100	50	100
G		0	0	1	1	2	2	3	3
H ※2		6	6	8	8	10	10	12	12
J		35	85	85	185	185	285	285	385
K		50	100	100	200	200	300	300	400
拉杆末端静态允许负荷 (N)		63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
拉杆末端动态允许负荷 (N)	偏置0mm (5000km寿命)	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4	8.2
	偏置100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0	7.1
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)		6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)		1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7
质量 (kg)	无刹车	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
	带刹车	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2

※2 不可使用的孔位除外。

## ■RCS4-RRA4C 拉杆形变量(参考值)



## ■适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法	最大定位点数	参考页
SCON-CB/CGB		1		● 脉冲串 — 程序	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT EtherNet/IP MECHATROLINK CompoNet	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		— — 程序	512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1	单相AC 100V/200V	● — —	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器		256
SSEL-CS		2		● — ●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	— — ●	55000 (因类型而异)	

# RCS4-RRA6C

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
60 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4	-	RRA6C	-	WA	-	100	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
系列		类型		编码器种类		马达种类		导程		行程		适用控制器		电缆长		选项	
WA:免电池绝对型	100:AC 伺服马达	20:20mm	65:65mm	T2:SCON	N: 无	参考下述选项表											
	100W	12:12mm	415:415mm	MSCON	P: 1m												
		6: 6mm	(每50mm)	SSEL	S: 3m												
		3: 3mm		XSEL-P/Q	M: 5m												
				XSEL-RA/SA	X□□:指定长度												
					R□□:柔性电缆												



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1)水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2)提升加速度后,会使负载能力降低。  
    详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(3)根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的移动率会发生变化。  
    详细内容请参考149页。  
(4)径向拉杆的导轨是内置式的。  
    其允许负载质量请参考145页的图表。

## 驱动轴性能

## ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg) 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-RRA6C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15 4	85	65~415 (每50mm)
RCS4-RRA6C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25 10	142	
RCS4-RRA6C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	50 20	283	
RCS4-RRA6C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60 20	566	

## ■ 行程与最高速度

导程	行程	(单位为 mm/s)
20	1200	65~415 (每50mm)
12	720	
6	360	
3	180	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
65	○	265	○
115	○	315	○
165	○	365	○
215	○	415	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(法兰安装件)	FFA	→ P131
末端连接件(键槽)	KFA	→ P134
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

## 驱动轴规格

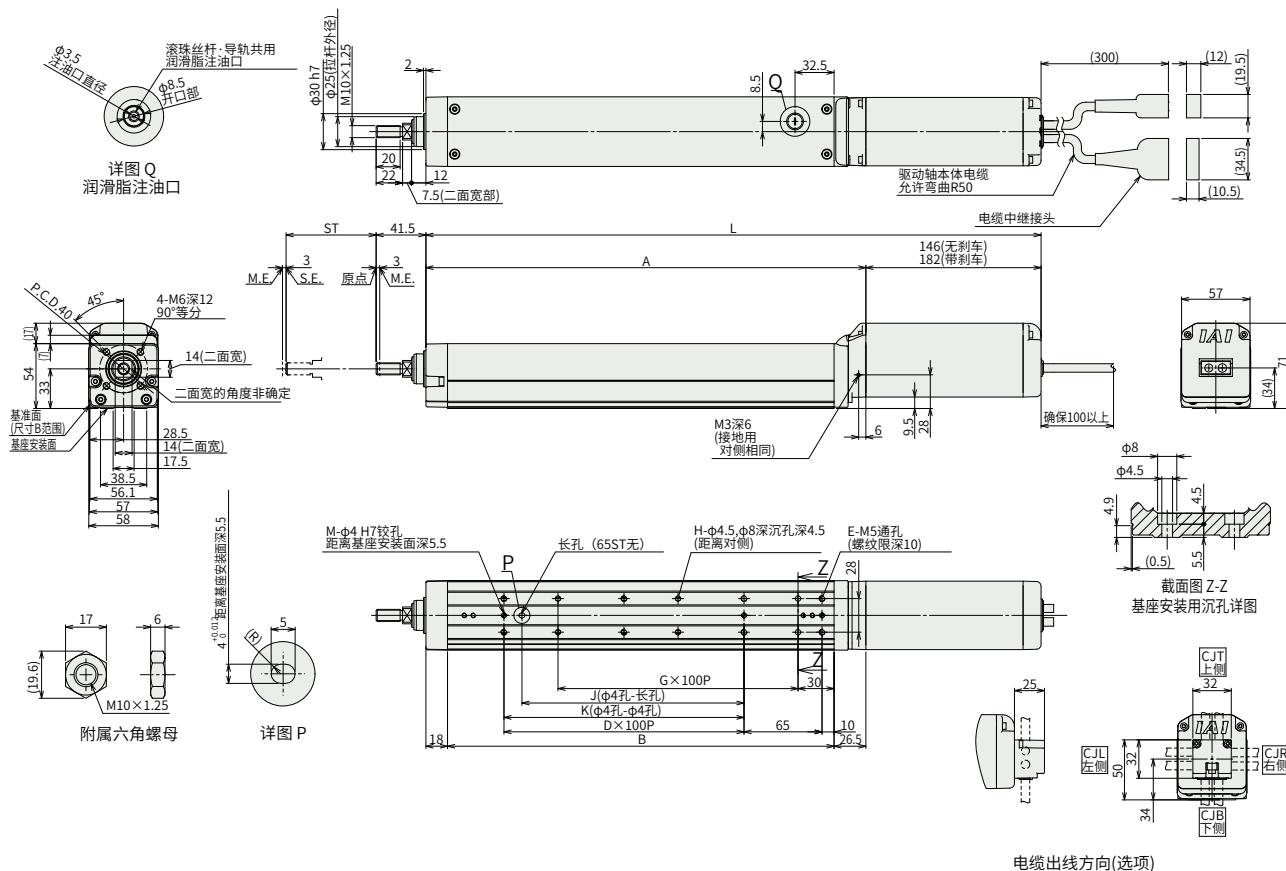
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ25mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考62页
拉杆末端伸出距离	100mm
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



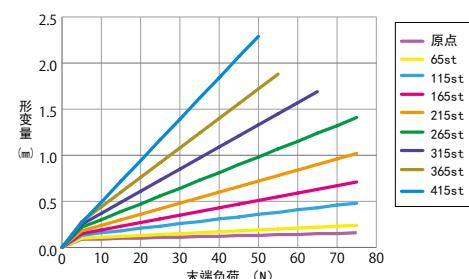
※1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## 行程／尺寸·质量

行程	65	115	165	215	265	315	365	415
L	无刹车	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5
	带刹车	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5
A	216.5	266.5	316.5	366.5	416.5	466.5	516.5	566.5
B	172	222	272	322	372	422	472	522
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10	10	12
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	0	85	85	185	185	285	285	385
K	0	100	100	200	200	300	300	400
M	2	3	3	3	3	3	3	3
拉杆末端静态允许负荷 (N)	144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
拉杆末端动态允许负荷 (N·m)	偏置0mm (5000km寿命)	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	19.2
	偏置100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	16.8
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	3.8	3.3	2.9	2.6	2.3	2.0	1.8	1.6
质量 (kg)	无刹车	2.1	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.7
	带刹车	2.4	2.7	2.9	3.1	3.4	3.6	4.0

## RCS4-RRA6C 拉杆形变量(参考值)



## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFINET EtherCAT CompoNet MECHATROLINK EtherNet/IP DOPOF OPEN-DOPOF	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	—	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●		55000 (因类型而异)

# RCS4-RRA7C

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
70 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4 - RRA7C - WA - 200 -</b>	<b>T2 -</b>	<b>参考下述选项表</b>
系列	类型	编码器种类	马达种类
WA:免电池绝对型	200:AC 伺服马达	24:24mm	70:70mm
	200W	16:16mm	T2:SCON
		8: 8mm	MSCON
		4: 4mm	SSEL
		(每50mm)	XSEL-P/Q
			XSEL-RA/SA
			N: 无
			P: 1m
			S: 3m
			M: 5m
			X□□: 指定长度
			R□□: 柔性电缆



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1)水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2)提升加速度后,会使负载能力降低。  
(3)根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的移动率会发生变化。  
(4)径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考145页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-RRA7C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	20	6	142	70~520 (每50mm)
RCS4-RRA7C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	12	214	
RCS4-RRA7C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	60	25	427	
RCS4-RRA7C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	35	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

导程	行程	70~520 (每50mm)
24		1440
16		960
8		480
4		240

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
70	○	320	○
120	○	370	○
170	○	420	○
220	○	470	○
270	○	520	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(法兰安装件)	FFA	→ P131
末端连接件(键槽)	KFA	→ P134
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ30mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考64页
拉杆末端伸出距离	150mm
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

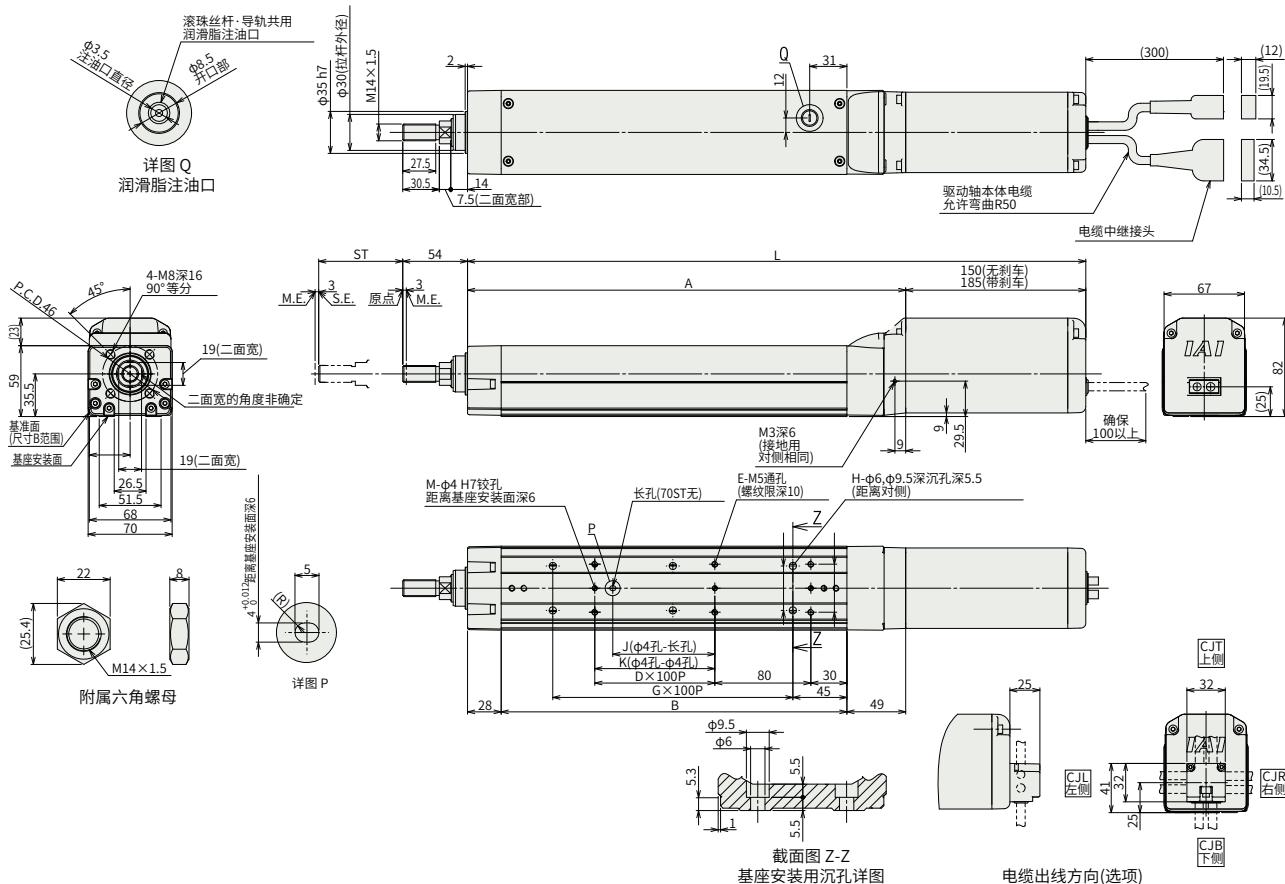
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

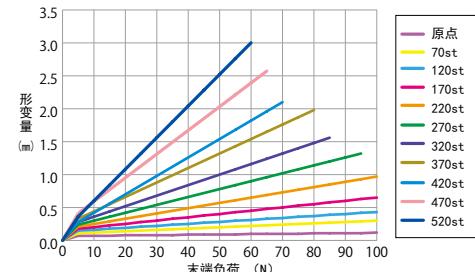
※1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

行程	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900
A	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
拉杆末端静态允许负荷 (N)	175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63
拉杆末端动态允许负荷 (N·m)	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
(5000km寿命) (N)	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.94	6.45
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16
质量 (kg)	3.7	4.0	4.2	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1
无刹车	4.2	4.5	4.7	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6
带刹车										

## ■RCS4-RRA7C 拉杆形变量(参考值)



## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

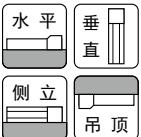
名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1		●	●	—	512 (现场网络规格为768)	
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1	单相AC 100V/200V	●	—	—	512 (现场网络规格为768)	综合产品目录 2017
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器			256	
SSEL-CS		2		●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)	

# RCS4-RRA8C

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
90 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	<b>RCS4 - RRA8C - WA - 400 -</b>	<b>T2 -</b>	<b>—</b>	<b>—</b>
系列	类型	编码器种类	马达种类	导程
WA:免电池绝对型	400:AC 伺服马达	30:30mm	50:50mm	适用控制器
	400W	20:20mm	700:700mm	T2:SCON
		10:10mm	(每50mm)	SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA
		5: 5mm		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 指定长度 R□□: 柔性电缆

参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G(导程5为0.2G)下动作的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。  
(5) 最大负载质量是使用了外置导轨,  
并且拉杆未受到除行进以外方向外力时的数值。  
(6) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许可负载质量请参考145页的图表。

## 驱动轴性能

### ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 (kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-RRA8C-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	8	226
RCS4-RRA8C-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	20	339
RCS4-RRA8C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	40	678
RCS4-RRA8C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	72	1357

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■ 行程与最高速度

(单位为 mm/s)

行程 导程	50~250 (每50mm)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
30	1500	1500	1230	970	790	650	540	460	400	350
20	1100	1070	820	650	520	430	360	310	260	230
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	400	○
100	○	450	○
150	○	500	○
200	○	550	○
250	○	600	○
300	○	650	○
350	○	700	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

### 驱动轴规格

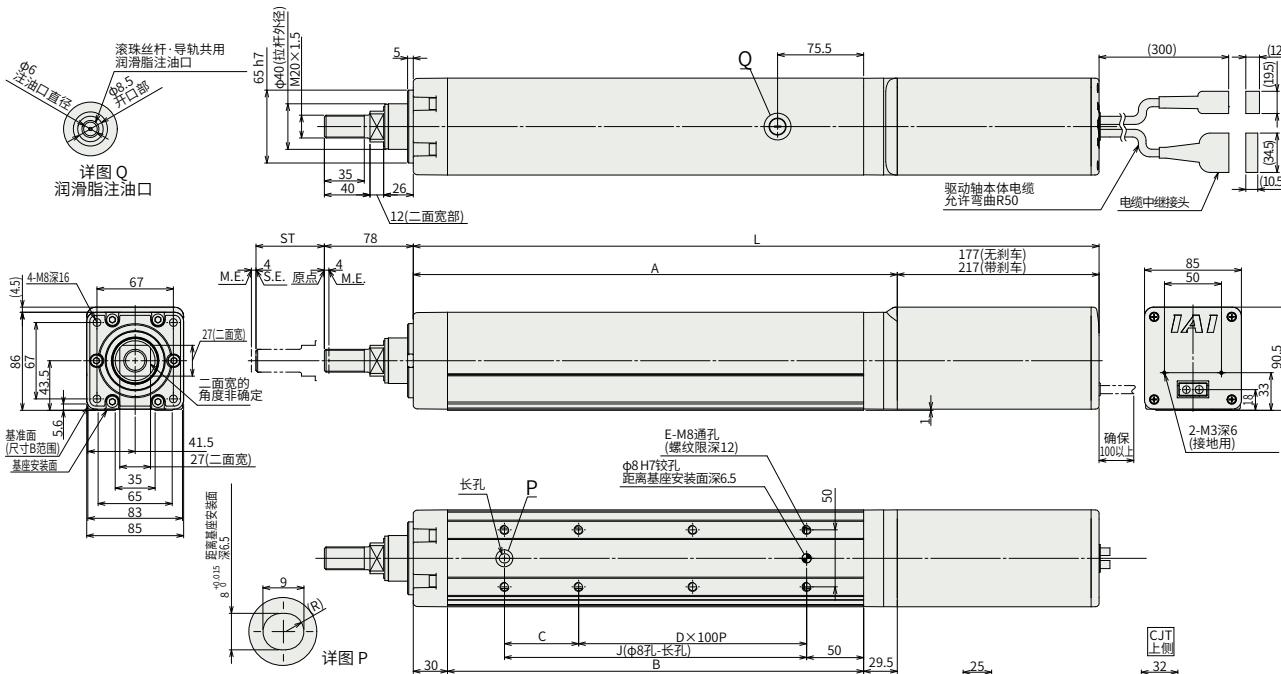
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ40mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考66页
拉杆末端伸出距离	150mm
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

## 尺寸图

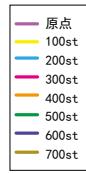
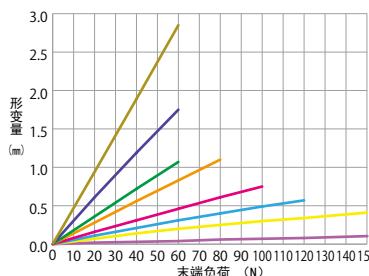
CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



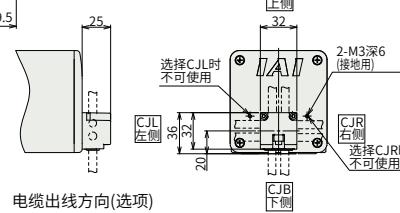
※1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



### ■RCS4-RRA8C 拉杆形变量(参考值)



附属六角螺母



电缆出线方向(选项)

### ■行程／尺寸・质量

行程	50		100		150		200		250		300		350		400		450		500		550		600		650		700					
	L	无刹车	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5	1051.5	1101.5	A	带刹车	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5
A	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5			B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	
C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	5	6	6	7
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	14	14	16	16	18	J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815
拉杆末端静态允许负载 (N)																																
拉杆末端动态允许负载 (N)																																
偏置 0mm (5000km 寿命) (N)																																
偏置 100mm (N)																																
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)																																
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)																																
质量 (kg)																																
无刹车																																
带刹车																																

### 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	-	512 (现场网络规格为768)	
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	512 (现场网络规格为768)	综合产品目录 2017
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	-	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (因类型而异)	

# RCS4-RRA4R

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
40 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 — RRA4R — WA — 60 — — — T2 — — —

系列

类型

编码器种类

马达种类

导程

行程

适用控制器

电缆长

—

—

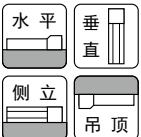
—

WA:免电池绝对型 60:AC伺服马达 16:16mm  
60W 10:10mm  
5: 5mm 410:410mm  
2.5:2.5mm (每50mm)

T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1)水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2)提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3)根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的移动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4)径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考145页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-RRA4R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	8	2	53	60~410 (每50mm)
RCS4-RRA4R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	18	4	85	
RCS4-RRA4R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	30	6	170	
RCS4-RRA4R-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	10	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

导程	行程	60~410 (每50mm)
16		960
10		600
5		300
2.5		150

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
60	○	260	○
110	○	310	○
160	○	360	○
210	○	410	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(法兰安装件)	FFA	→ P131
末端连接件(键槽)	KFA	→ P134
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
背面安装板	RP	→ P137

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ20mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考68页
拉杆末端伸出距离	100mm
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

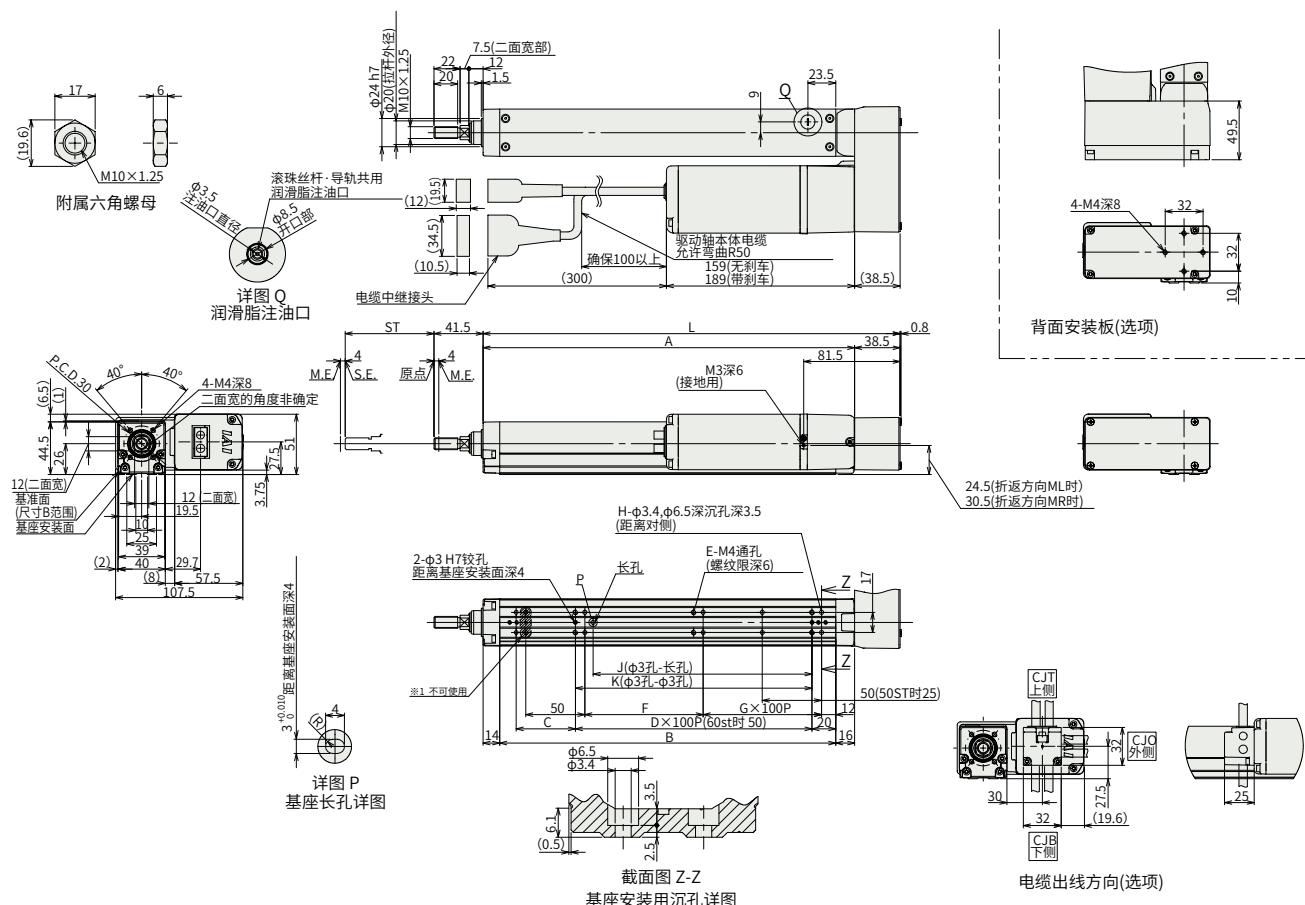
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 上面安装孔(H)在拉杆侧的2个孔位无法使用。  
(注) 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端

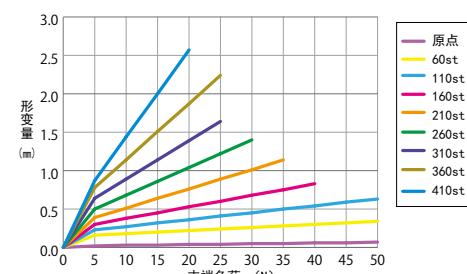


## ■行程／尺寸・质量

行程	60	110	160	210	260	310	360	410
L	202.5	252.5	302.5	352.5	402.5	452.5	502.5	552.5
A	164	214	264	314	364	414	464	514
B	134	184	234	284	334	384	434	484
C	50	50	100	50	100	50	100	50
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	6	6	6	8	8	10	10	12
F	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3
H ※2	6	6	8	8	10	10	12	12
J	35	85	85	185	185	285	285	385
K	50	100	100	200	200	300	300	400
拉杆末端静态允许负荷 (N)	63.4	50.7	42.1	36.0	31.3	27.6	24.6	22.2
拉杆末端动态允许负荷 (N)	偏置0mm (5000km寿命)	28.9	22.2	17.9	14.8	12.6	10.8	9.4
	偏置100mm	17.9	15.5	13.4	11.6	10.2	9.0	8.0
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	6.4	5.1	4.3	3.7	3.2	2.9	2.6	2.3
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	1.7	1.5	1.3	1.1	1.0	0.9	0.7	0.7
质量 (kg)	无刹车	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.5
	带刹车	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.8

※2 不可使用的孔除外。

## ■RCS4-RRA4R 拉杆形变量(参考值)



## ■适用控制器

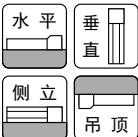
RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT CompoNet MECHATROLINK EtherNet/IP Powerlink	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6	单相AC200V 三相AC200V	本机型 为现场网络专用控制器			综合 产品目录 2017	256
SSEL-CS		2		●	-	●		20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		-	-	●		55000 (因类型而异)

# RCS4-RRA6R

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
60 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4	-	RRA6R	-	WA	-	100	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
系列		类型		编码器种类		马达种类	<th>导程</th> <td></td> <th>行程</th> <td></td> <th>适用控制器</th> <td></td> <th>电缆长</th> <td></td> <th>选项</th> <td></td>	导程		行程		适用控制器		电缆长		选项	
WA:免电池绝对型	100:AC 伺服马达	20:20mm	65:65mm	T2:SCON	N: 无	参考下述选项表											
	100W	12:12mm	415:415mm	MSCON	P: 1m												
		6: 6mm	(每50mm)	SSEL	S: 3m												
		3: 3mm		XSEL-P/Q	M: 5m												
				XSEL-RA/SA	X□□:指定长度												
					R□□:柔性电缆												



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1)水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2)提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3)根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的移动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4)径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考145页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-RRA6R-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15	4	85	65~415 (每50mm)
RCS4-RRA6R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	9	142	
RCS4-RRA6R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	50	19	283	
RCS4-RRA6R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	60	20	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

导程	行程	65~415 (每50mm)
20		1200
12		720
6		360
3		180

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
65	○	265	○
115	○	315	○
165	○	365	○
215	○	415	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(法兰安装件)	FFA	→ P131
末端连接件(键槽)	KFA	→ P134
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ25mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考70页
拉杆末端伸出距离	100mm
适用环境温度/湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

\*选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

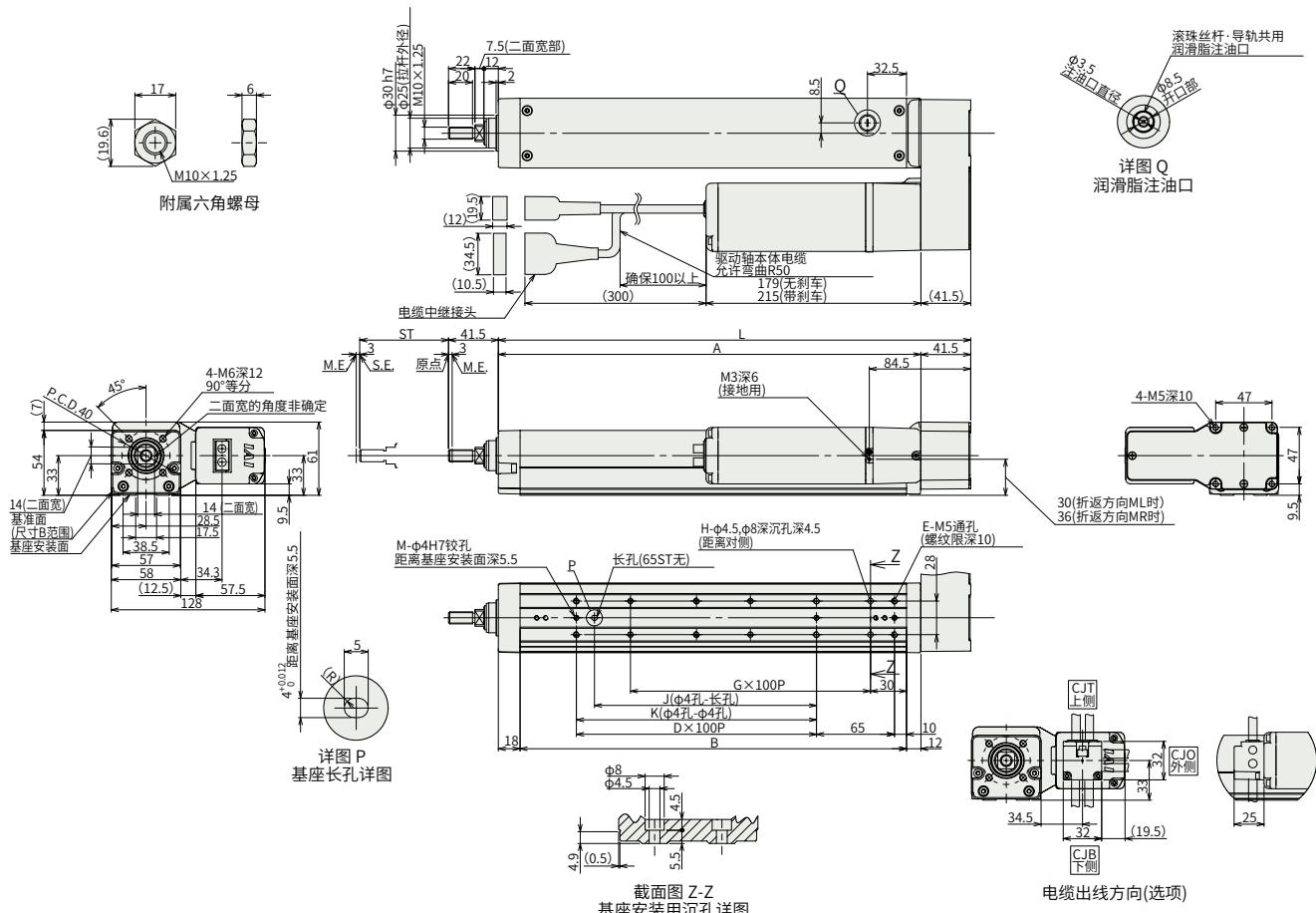
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

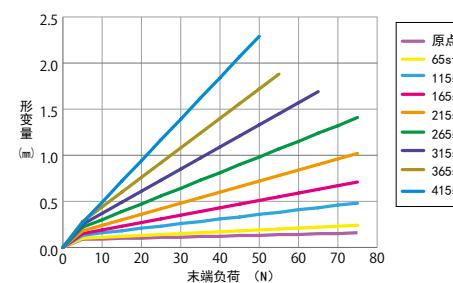
※1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

行程	65	115	165	215	265	315	365	415
L	243.5	293.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
A	202	252	302	352	402	452	502	552
B	172	222	272	322	372	422	472	522
D	0	1	1	2	2	3	3	4
E	4	6	6	8	8	10	10	12
G	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	6	6	8	8	10	10
J	0	85	85	185	185	285	285	385
K	0	100	100	200	200	300	300	400
M	2	3	3	3	3	3	3	4
拉杆末端静态允许负荷 (N)	144	117	99	85.4	75	66.7	59.9	54.3
拉杆末端动态允许负荷 (N·m)	偏置0mm (5000km寿命)	58.1	46.4	38.3	32.4	27.9	24.4	19.2
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	偏置100mm	38.8	34.0	29.7	26.2	23.2	20.8	16.8
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	14.5	11.8	10.0	8.7	7.6	6.8	6.2	5.6
质量 (kg)	无刹车	2.5	2.7	2.9	3.2	3.4	3.6	4.1
	带刹车	2.8	3.0	3.2	3.5	3.7	3.9	4.4

## ■RCS4-RRA6R 拉杆形变量(参考值)



## ■适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

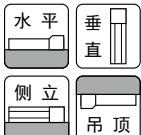
名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		单相AC 100V/200V	1	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT CompoNet MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG				-	-	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL				●	-	-		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C				本机型 为现场网络专用控制器			EtherNet/IP Powerlink Modbus TCP PROFINET DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT CompoNet MECHATROLINK	256
SSEL-CS				●	-	●		20000
XSEL-P/Q/RA/SA				-	-	●		55000 (因类型而异)

综合  
产品目录  
2017

# RCS4-RRA7R

免电池  
绝对型 马达  
单元型 马达  
折返 本体宽  
70 mm 200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4	-	RRA7R	-	WA	-	200	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项	
WA:免电池绝对型	200:AC 伺服马达	24:24mm	70:70mm	T2:SCON	N: 无	参考下述选项表											
	200W	16:16mm	8: 8mm	MSCON	P: 1m												
		2: 4mm	520:520mm (每50mm)	SSEL	S: 3m												
				XSEL-P/Q	M: 5m												
				XSEL-RA/SA	X□□:指定长度												
					R□□:柔性电缆												



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的移动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考145页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-RRA7R-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	20	6	142	70~520 (每50mm)
RCS4-RRA7R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	45	12	214	
RCS4-RRA7R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	60	25	427	
RCS4-RRA7R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	80	35	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

导程	行程	70~520 (每50mm)
24		1440
16		960
8		480
4		240

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
70	○	320	○
120	○	370	○
170	○	420	○
220	○	470	○
270	○	520	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(法兰安装件)	FFA	→ P131
末端连接件(键槽)	KFA	→ P134
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ30mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考72页
拉杆末端伸出距离	150mm
适用环境温度/湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

\*选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

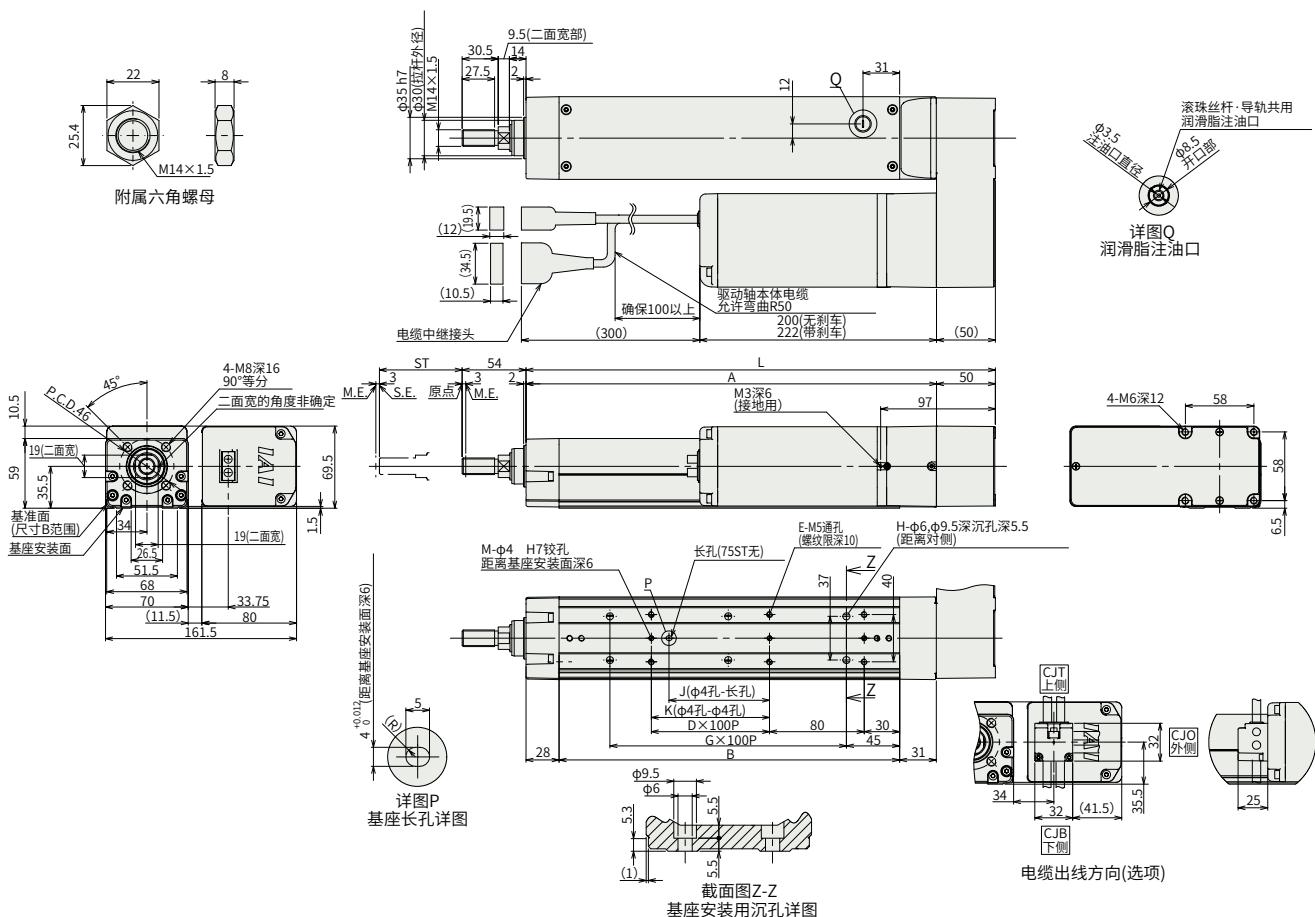
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

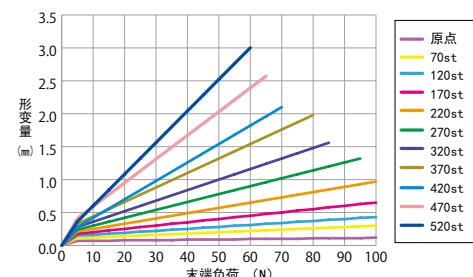
※1 进行原点复位时，拉杆会移动至ME，请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

行程	70	120	170	220	270	320	370	420	470	520
L	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
A	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500
M	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
拉杆末端静态允许负荷 (N)	175	147	126	111	98.6	88.7	80.6	73.8	68	63
拉杆末端动态允许负荷 (N·mm)	75.7	62.6	53.1	46.0	40.5	36.1	32.5	29.4	26.9	24.7
(5000km 寿命) (N)	49.8	45.1	40.5	36.5	33.1	30.2	27.7	25.5	23.6	21.9
偏置 100mm	17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.9	6.45
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	17.6	14.7	12.7	11.2	9.9	9.0	8.2	7.5	6.9	6.45
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	5.0	4.5	4.0	3.6	3.3	3.0	2.8	2.5	2.32	2.16
质量 (kg)	无刹车	4.5	4.8	5.0	5.3	5.6	5.8	6.1	6.4	6.6
	带刹车	5.0	5.3	5.5	5.8	6.1	6.3	6.6	6.9	7.4

## ■RCS4-RRA7R 拉杆形变量(参考值)



## ■适用控制器

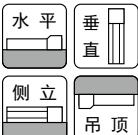
RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1		●	●	—	512 (现场网络规格为768)	
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	512 (现场网络规格为768)	综合产品目录 2017
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器			256	
SSEL-CS		2		●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)	

# RCS4-RRA8R

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
90 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4	-	RRA8R	-	WA	-	400	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
系列		类型		编码器种类		马达种类		导程		行程		适用控制器		电缆长		选项	
WA:免电池绝对型	400:AC 伺服马达	30:30mm	50:50mm	T2:SCON	N: 无												参考下述选项表
	400W	20:20mm	700:700mm	SSEL	P: 1m												
		10:10mm	XSEL-P/Q	S: 3m													
		5: 5mm	XSEL-RA/SA	M: 5m													
		(每50mm)		X□□:指定长度													
				R□□:柔性电缆													



\*垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G(导程5为0.2G)下动作的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。  
(5) 最大负载质量是使用了外置导轨,并且拉杆未受到除行进以外方向外力时的数值。  
(6) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许可负载质量请参考145页的图表。

## 驱动轴性能

### ■ 导程与负载质量

型号	马达输出(W)	导程(mm)	最大负载质量	额定推力(N)	行程(mm)
RCS4-RRA8R-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	8	226
RCS4-RRA8R-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	17	339
RCS4-RRA8R-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	34	678
RCS4-RRA8R-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	72	1357
50~700 (每50mm)					

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■ 行程与最高速度

(单位为 mm/s)

行程导程	50~250 (每50mm)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)
30	1300	1230	970	790	650	540	460	400	350	
20	1000	820	650	520	430	360	310	260	230	
10	550	520	400	310	250	210	180	150	130	110
5	275	250	190	150	120	100	80	70	60	55

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	400	○
100	○	450	○
150	○	500	○
200	○	550	○
250	○	600	○
300	○	650	○
350	○	700	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
末端连接件(内螺纹)	NFA	→ P135
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

### 驱动轴规格

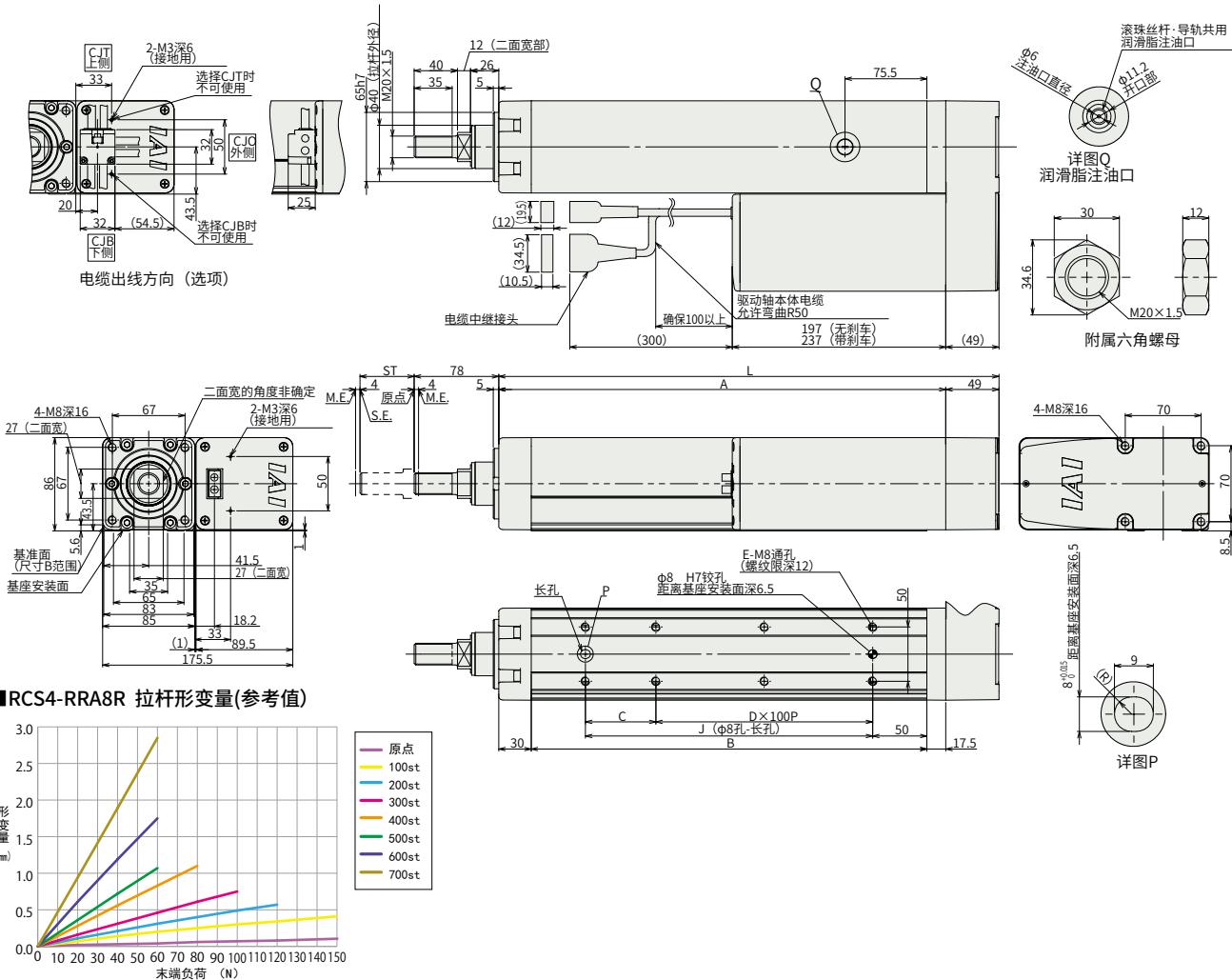
项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ40mm 材质:铝 表面硬质耐酸铝处理
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考74页
拉杆末端伸出距离	150mm
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

## 尺寸图

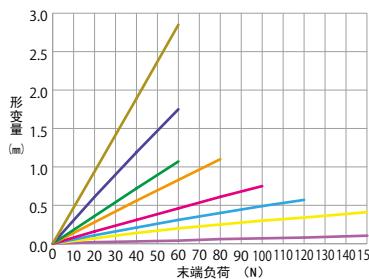
CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时，拉杆会移动至ME，请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E. : 机械末端 S.E. : 行程末端



### ■ RCS4-RRA8R 拉杆形变量(参考值)

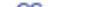
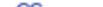


#### ■行程／尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
A	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865
C	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65	115	65
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
拉杆末端静态允许负荷 (N)	222	186	159	139	124	111	101	92	84.7	78.4	72.8	68	63.7	59.8
拉杆末端动态允许负荷 (5000km 寿命) (N)	偏置0mm	93	76.3	64.7	56	49.2	43.8	39.3	35.6	32.4	29.7	27.3	25.2	23.3
偏置100mm		72	61.6	53.9	48	43	38.9	35.4	32.3	29.7	27.4	25.3	23.5	21.9
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	22.3	18.7	16.1	14.1	12.6	11.3	10.3	9.4	8.7	8.1	7.6	7.1	6.7	6.3
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)	7.2	6.2	5.4	4.8	4.3	3.9	3.5	3.2	3	2.7	2.5	2.4	2.2	2
质量 (kg)	无刹车	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.7
	带刹车	8.5	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8	14.3

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络※可选		
SCON-CB/CGB		1	单相AC200V	●	●	—	        	512 (现场网络规格为768)	综合产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	        	512 (现场网络规格为768)	
SSEL-CS		2		●	—	●	        	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	根据控制器类型不同，可选用的现场网络种类也不同。详情请在参考页确认。	55000 (因类型而异)	

# RCS4-WRA10C



■型号项目 RCS4 - WRA10C - WA - 60 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

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

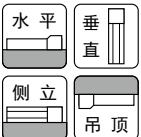
WA:免电池绝对型  
60:AC伺服马达  
60W  
16:16mm  
10:10mm  
5:5mm  
2.5:2.5mm

50:50mm  
500:500mm  
(每50mm)

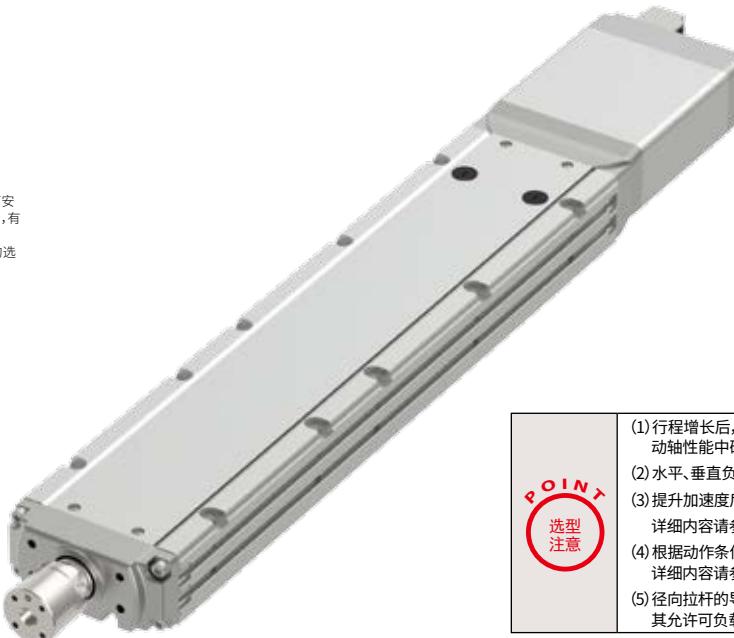
T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

参考下述选项表  
※电缆出线方向必须  
择一记入型号。



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- POINT**
- 选型注意
- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。
  - (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
  - (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
  - (4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的移动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
  - (5) 径向拉杆的导轨是内置式。  
其允许负载质量请参考147页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-WRA10C-WA-60-16-[①]-T2-[③]	60	16	5	—	53
RCS4-WRA10C-WA-60-10-[①]-T2-[③]		10	16	3	85
RCS4-WRA10C-WA-60-5-[①]-T2-[②]-[③]		5	25	5	170
RCS4-WRA10C-WA-60-2.5-[①]-T2-[②]-[③]		2.5	40	10	340

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~400 (每50mm)	450 (mm)	500 (mm)
16		800		770
10		600	580	490
5		300	290	240
2.5		150	145	120

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	300	○
100	○	350	○
150	○	400	○
200	○	450	○
250	○	500	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ25mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考76页
拉杆末端伸出距离	100mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

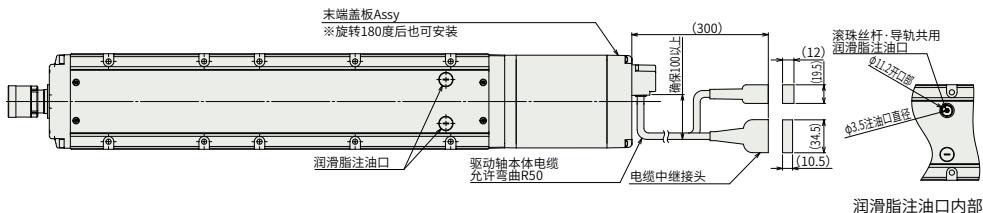
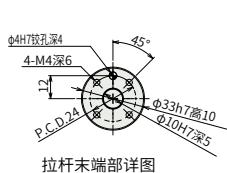
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

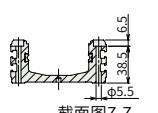
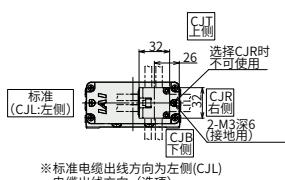
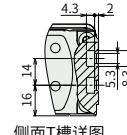
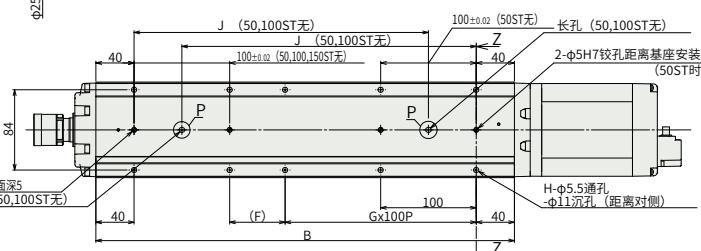
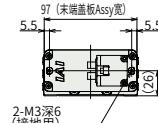
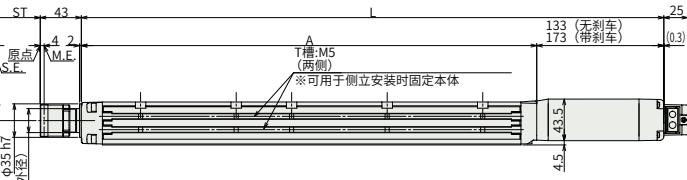
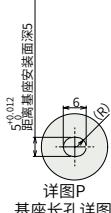
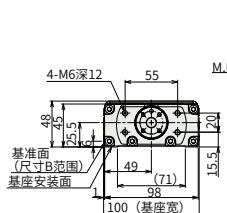
2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时，拉杆会移动至ME，请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



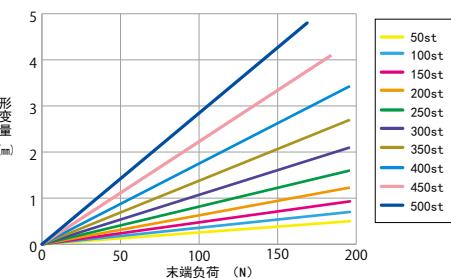
润滑脂注油口内部



## 行程 / 尺寸 · 质量

ST	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	无刹车车	359.5	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5	659.5	709.5	759.5	809.5
	带刹车	399.5	449.5	499.5	549.5	599.5	649.5	699.5	749.5	799.5	849.5
A	226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
J	—	—	158	208	258	308	358	408	458	508	
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
拉杆末端静态允许负荷 (N)	196	196	196	196	196	196	196	184	169		
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	10	10	10	10	10	10	10	10	10		
3000km 拉杆末端	偏置0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52
允许负荷质量(N)	偏置100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	49	
5000km 拉杆末端	偏置0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43
允许负荷质量(N)	偏置100mm	50	50	50	50	50	50	48	44	40	
质量 (kg)	无刹车	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4
	带刹车	3.6	4.1	4.5	5.0	5.4	5.9	6.3	6.8	7.2	7.7

## RCS4-WRA10C 拉杆形变量(参考值)



## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1		●	●	—	512 (现场网络规格为768)	
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器			256	
SSEL-CS		2		●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)	

# RCS4-WRA12C

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
120 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 - WRA12C - WA - 100 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

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

WA:免电池绝对型 100:AC 伺服马达 20:20mm 50:50mm  
100W 12:12mm  
6:6mm 500:500mm  
3:3mm (每50mm)

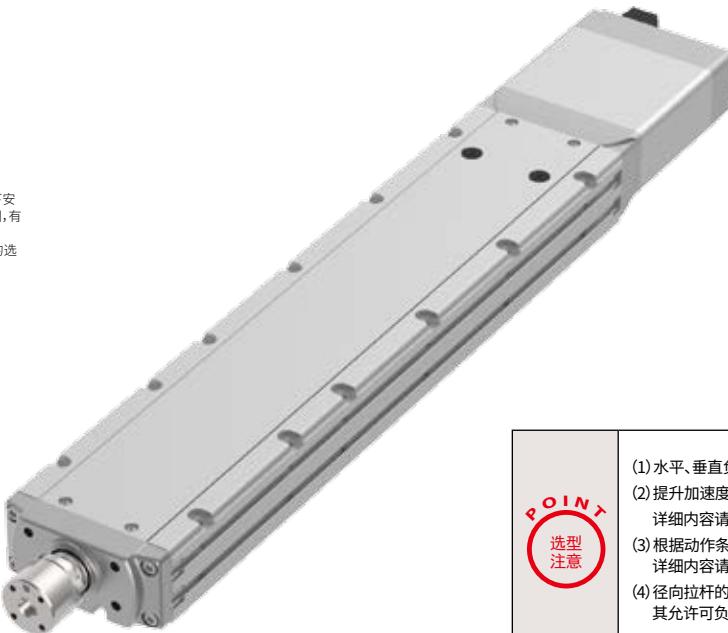
T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

参考下述选项表  
※电缆出线方向必须  
择一记入型号。



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1)水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2)提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(3)根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。  
(4)径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考147页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-WRA12C-WA-100-20-[①]-T2-[②]-[③]	100	20	12	2	85	50~500 (每50mm)
RCS4-WRA12C-WA-100-12-[①]-T2-[②]-[③]		12	25	6	142	
RCS4-WRA12C-WA-100-6-[①]-T2-[②]-[③]		6	40	15	283	
RCS4-WRA12C-WA-100-3-[①]-T2-[②]-[③]		3	60	20	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

导程	行程	(单位为 mm/s) 50~500 (每50mm)
20		1000
12		720
6		360
3		180

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	300	○
100	○	350	○
150	○	400	○
200	○	450	○
250	○	500	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ30mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考78页
拉杆末端伸出距离	100mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

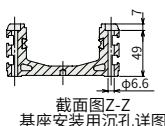
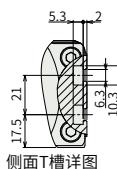
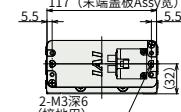
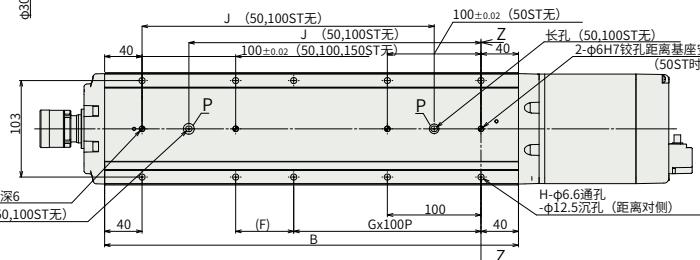
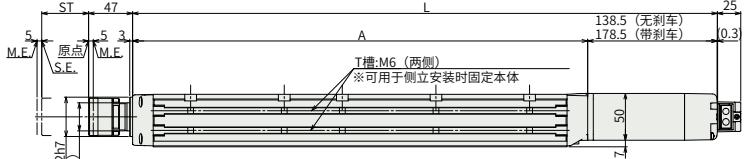
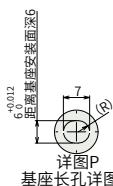
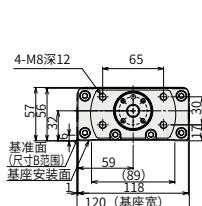
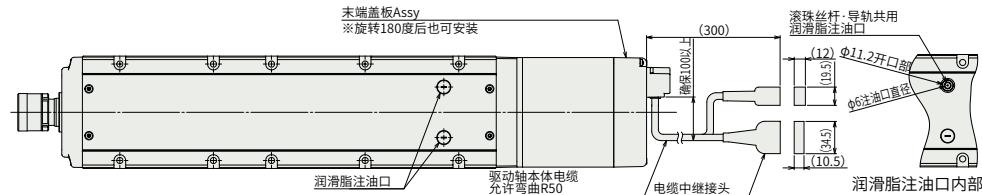
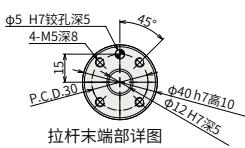
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端

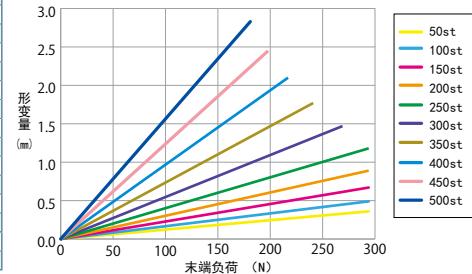


电缆出线方向 (选项)  
※标准电缆出线方向为左侧(CJL)

## 行程 / 尺寸 · 质量

ST	行程 (mm)									
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	无刹车车	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5
	带刹车	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5
A		236	286	336	386	436	486	536	586	636
B		192	242	292	342	392	442	492	542	642
F		112	62	112	62	112	62	112	62	112
G		0	1	1	1	2	2	3	3	4
H		4	6	6	8	8	10	10	12	14
J		—	—	162	212	262	312	362	412	462
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2
拉杆末端静态允许负荷 (N)		294	294	294	294	269	241	218	198	181
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)		20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km 拉杆末端	偏置0mm	147	147	137	121	107	96	87	79	72
允许负荷质量(N)	偏置100mm	100	100	100	100	99	90	82	75	68
拉杆末端动态允许扭矩 (N·m)		10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8
5000km 拉杆末端	偏置0mm	147	133	115	101	90	80	72	65	59
允许负荷质量(N)	偏置100mm	100	100	100	92	83	75	68	62	56
质量 (kg)	无刹车	4.8	5.5	6.1	6.8	7.4	8.1	8.7	9.4	10.0
	带刹车	5.1	5.8	6.4	7.1	7.7	8.4	9.0	9.7	10.3

## RCS4-WRA12C 拉杆形变量(参考值)



## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1		●	●	—	512 (现场网络规格为768)	
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器			256	
SSEL-CS		2		●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)	

# RCS4-WRA14C

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
140 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 - WRA14C - WA - 200 - □ - □ - T2 - □ - □

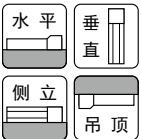
系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 导程 — 行程 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

WA:免电池绝对型 200:AC 伺服马达 24:24mm  
200W 16:16mm  
8: 8mm 600:600mm  
4: 4mm (每50mm)

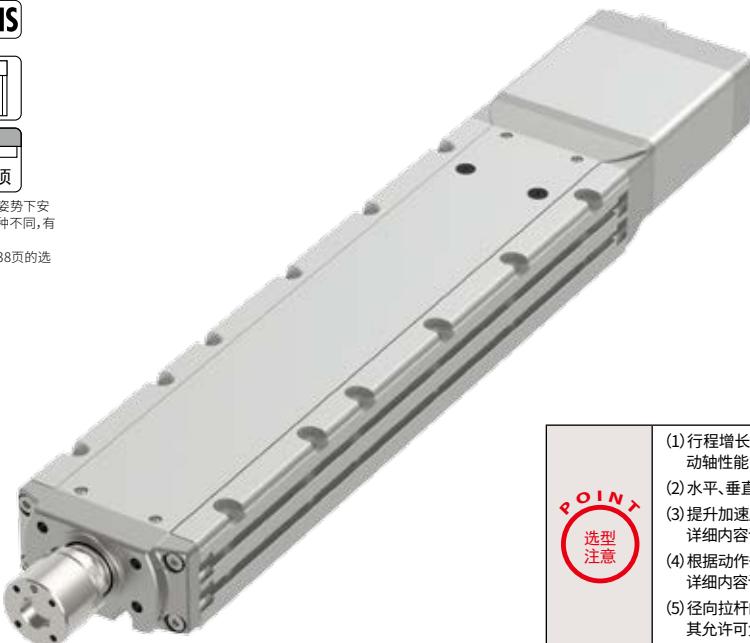
T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

参考下述选项表  
※电缆出线方向必须  
择一记入型号。



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
 详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。  
 详细内容请参考149页。  
(5) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
 其允许可负载质量请参考147页的图表。

## 驱动轴性能

### ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力 N	行程 (mm)
RCS4-WRA14C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	25	3	50~600 (每50mm)
RCS4-WRA14C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	50	8	
RCS4-WRA14C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	65	20	
RCS4-WRA14C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	85	30	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■ 行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程 50~500 (每50mm)	550 (mm)	600 (mm)
24	1200	1200	1200
16	800	800	800
8	480	450	390
4	240	220	190

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	350	○
100	○	400	○
150	○	450	○
200	○	500	○
250	○	550	○
300	○	600	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1以下
拉杆	Φ40mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考80页
拉杆末端伸出距离	150mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

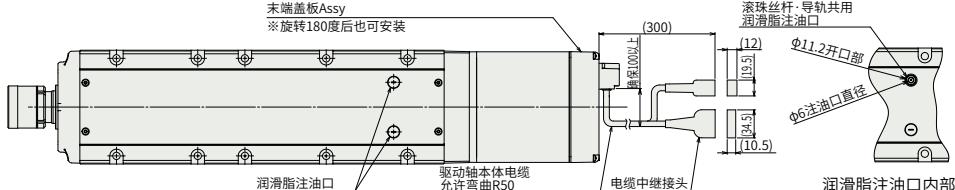
2次元  
CAD

3次元  
CAD

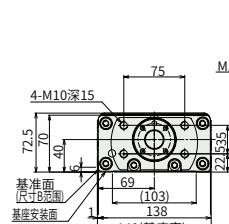
※1 进行原点复位时，拉杆会移动至ME，请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



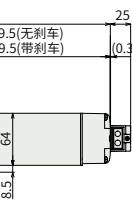
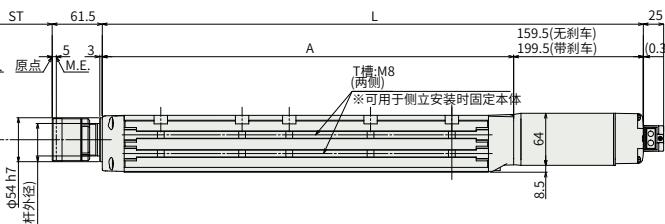
拉杆末端部详图



润滑脂油口内部



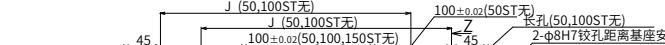
基座孔长孔详图



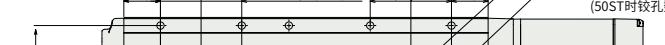
ST



61.5



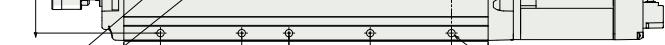
M.E.



S.E. 原点



5



5



3



A



L



159.5(无刹车)  
199.5(带刹车)



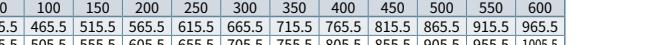
(0.3)



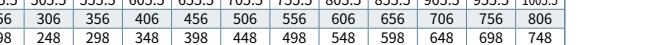
64



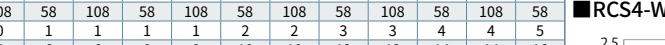
8.5



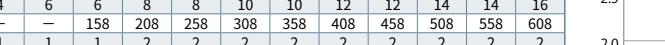
136.4(末端盖板Assy宽)



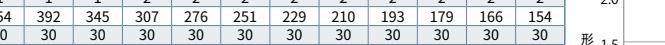
5.2



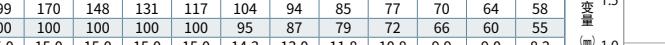
5.2



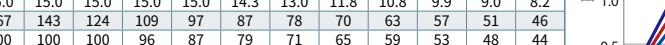
13.3



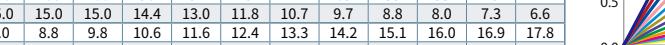
2-M3深6(接地用)



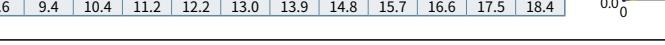
侧面T槽详图



6.8



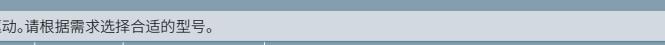
23



8.5



13.3



6.8



30.2



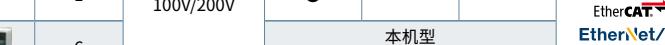
选择CJR时不可使用



2-M3深6(CJR右侧)



2-M3深6(CJR下侧)



电缆出线方向(选项)

※标准电缆出线方向为左侧(CJL)

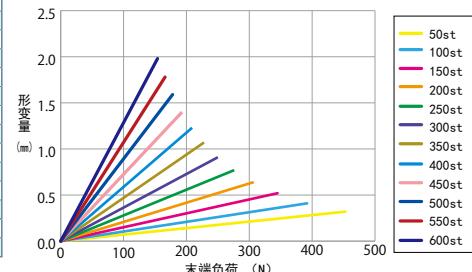
基座安装用沉孔详图

Z-Z 截面图

## 行程 / 尺寸 · 质量

	ST	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	无刹车	415.5	465.5	515.5	565.5	615.5	665.5	715.5	765.5	815.5	865.5	915.5	965.5
	带刹车	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5	905.5	955.5	1005.5
A		256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
B		198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
F		108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G		0	1	1	1	2	2	3	3	4	4	4	5
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
J		—	—	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
拉杆末端静态允许负荷 (N)		454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)		30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000km 允许负荷量 (N)	偏置0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
3000km 允许负荷量 (N)	偏置100mm	100	100	100	100	100	95	87	79	72	66	60	55
5000km 允许负荷量 (N)	偏置0mm	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.3	13.0	11.8	10.8	9.9	9.0	8.2
5000km 允许负荷量 (N)	偏置100mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
质量 (kg)	无刹车	8.0	8.8	9.8	10.6	11.6	12.4	13.3	14.2	15.1	16.0	16.9	17.8
质量 (kg)	带刹车	8.6	9.4	10.4	11.2	12.2	13.0	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.4

## RCS4-WRA14C 拉杆形变量(参考值)



## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	512 (现场网络规格为768)	
SCON-LC/LCG		1	三相AC200V	—	—	●	512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1	三相AC200V	●	—	—	512 (现场网络规格为768)	综合产品目录 2017
MSCON-C		6	三相AC200V	本机型 为现场网络专用控制器			256	
SSEL-CS		2	单相AC200V	●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)	

# RCS4-WRA16C

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
160 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 - WRA16C - WA - 400 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

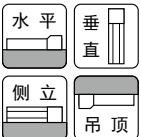
系列 —— 类型 —— 编码器种类 —— 马达种类 —— 导程 —— 行程 —— 适用控制器 —— 电缆长 —— 选项

WA:免电池绝对型 400:AC 伺服马达 30:30mm  
400W 20:20mm  
10:10mm 800:800mm  
5: 5mm (每50mm)

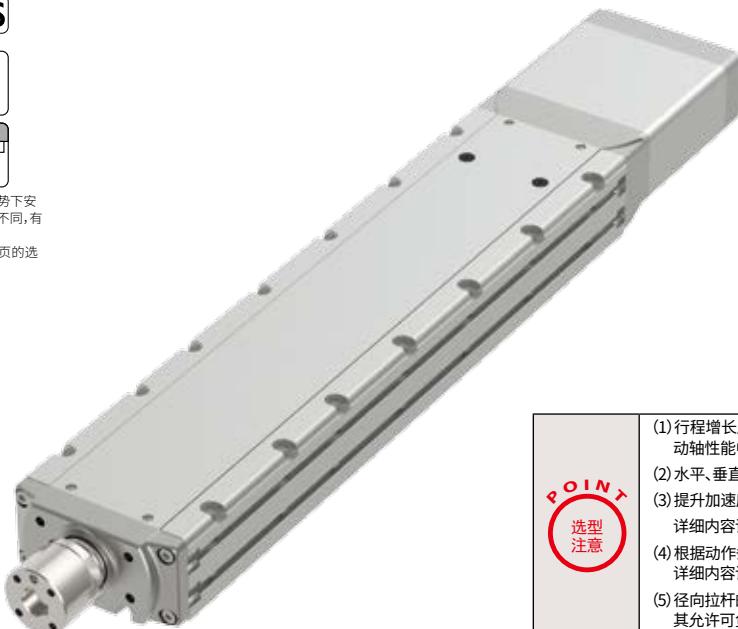
T2:SCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

参考下述选项表  
※电缆出线方向必须  
择一记入型号。



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。  
(5) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考147页的图表。

## 驱动轴性能

### ■ 导程与负载质量

型号	驱动轴(W)	导程(mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力(N)	行程(mm)
RCS4-WRA16C-WA-400-30-[①]-T2-[②]-[③]	400	30	30	6	226	50~800 (每50mm)
RCS4-WRA16C-WA-400-20-[①]-T2-[②]-[③]		20	60	12	339	
RCS4-WRA16C-WA-400-10-[①]-T2-[②]-[③]		10	80	35	678	
RCS4-WRA16C-WA-400-5-[①]-T2-[②]-[③]		5	100	50	1357	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■ 行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~250 (每50mm)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270		
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180	
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90	
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45	

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ45mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考82页
拉杆末端伸出距离	150mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

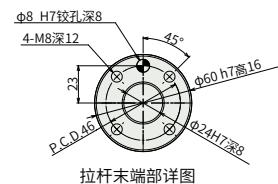
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

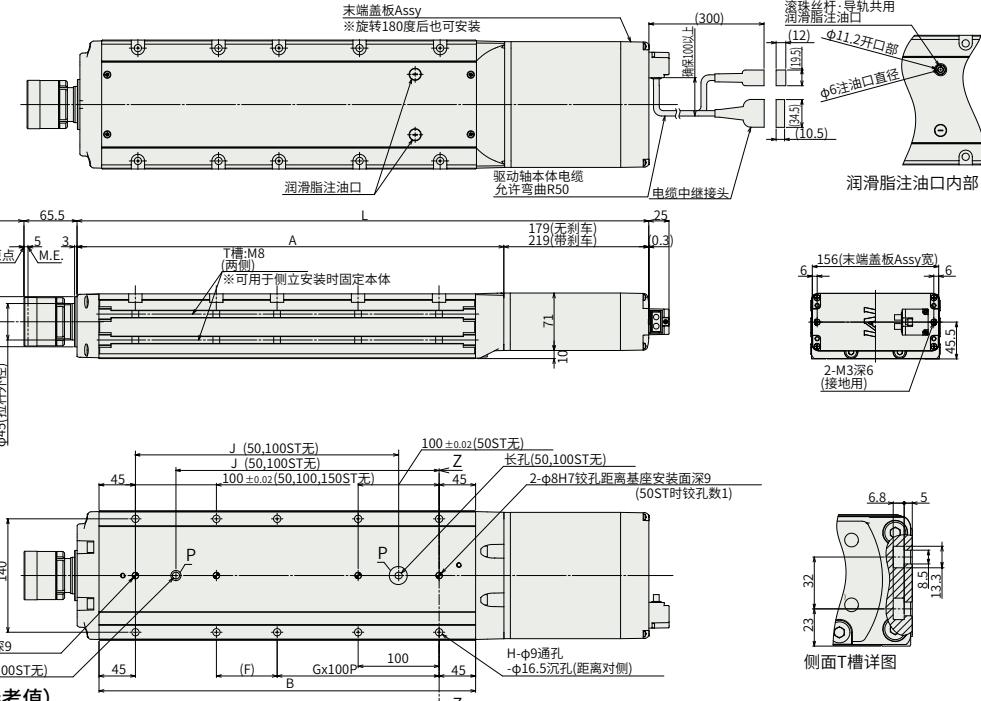
2次元  
CAD

3次元  
CAD

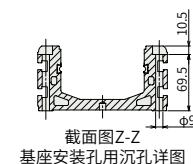
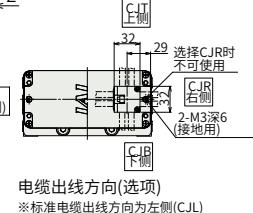
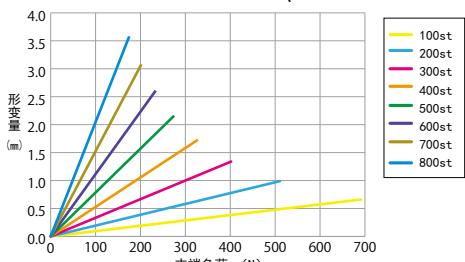
※1 进行原点复位时，拉杆会移动至ME，请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



拉杆末端部详图



■RCS4-WRA16C 拉杆形变量(参考值)



## 行程 / 尺寸 · 质量

ST	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	无刹车车	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206
	带刹车车	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1046	1096	1146	1196	1246
A	277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	
B	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965	
F	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	
G	0	1	1	1	2	2	3	3	4	4	4	5	5	6	6	7	
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
J	—	—	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	825	
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
拉杆末端静态允许负荷 (N)	588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176	
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	
拉杆末端	偏置0mm	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
3000km	允许负荷质量(N)	133	133	133	133	133	122	111	101	92	84	77	70	64	58	53	48
	偏置100mm	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.3	16.7	15.2	13.8	12.6	11.5	10.5	9.6	8.7	7.9	7.1
5000km	允许负荷质量(N)	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
	偏置100mm	20.0	20.0	20.0	18.6	16.8	15.2	13.7	12.4	11.3	10.2	9.2	8.4	7.5	6.8	6.0	5.3
质量 (kg)	无刹车车	11.4	12.5	13.6	14.8	15.9	17.1	18.2	19.4	20.5	21.7	22.8	24.0	25.1	26.3	27.4	28.6
	带刹车车	12.0	13.1	14.2	15.4	16.5	17.7	18.8	20.0	21.1	22.3	23.4	24.6	25.7	26.9	28.0	29.2

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				●	●	—		
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	512 (现场网络规格为768)	综合产品目录 2017
SCON-LC/LCG				—	—	●		
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)	

# RCS4-WRA10R



■型号项目	RCS4 - WRA10R - WA - 60 -	□ - □ - T2 -	□ - □ -					
系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	行程	适用控制器	电缆长	选项
WA:免电池绝对型	60W	60AC 伺服马达 60W	16:16mm 10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆	参考下述选项表	



\*垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- POINT** **选型注意**
- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。
  - (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
  - (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
  - (4) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
  - (5) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许可负载质量请参考147页的图表。

## 驱动轴性能

### ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-WRA10R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	5	53	50~500 (每50mm)
RCS4-WRA10R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	13	85	
RCS4-WRA10R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	25	170	
RCS4-WRA10R-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■ 行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程 50~400 (每50mm)	450 (mm)	500 (mm)
16	800	770	
10	600	580	490
5	300	290	240
2.5	150	145	120

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	300	○
100	○	350	○
150	○	400	○
200	○	450	○
250	○	500	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ25mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考84页
拉杆末端伸出距离	100mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

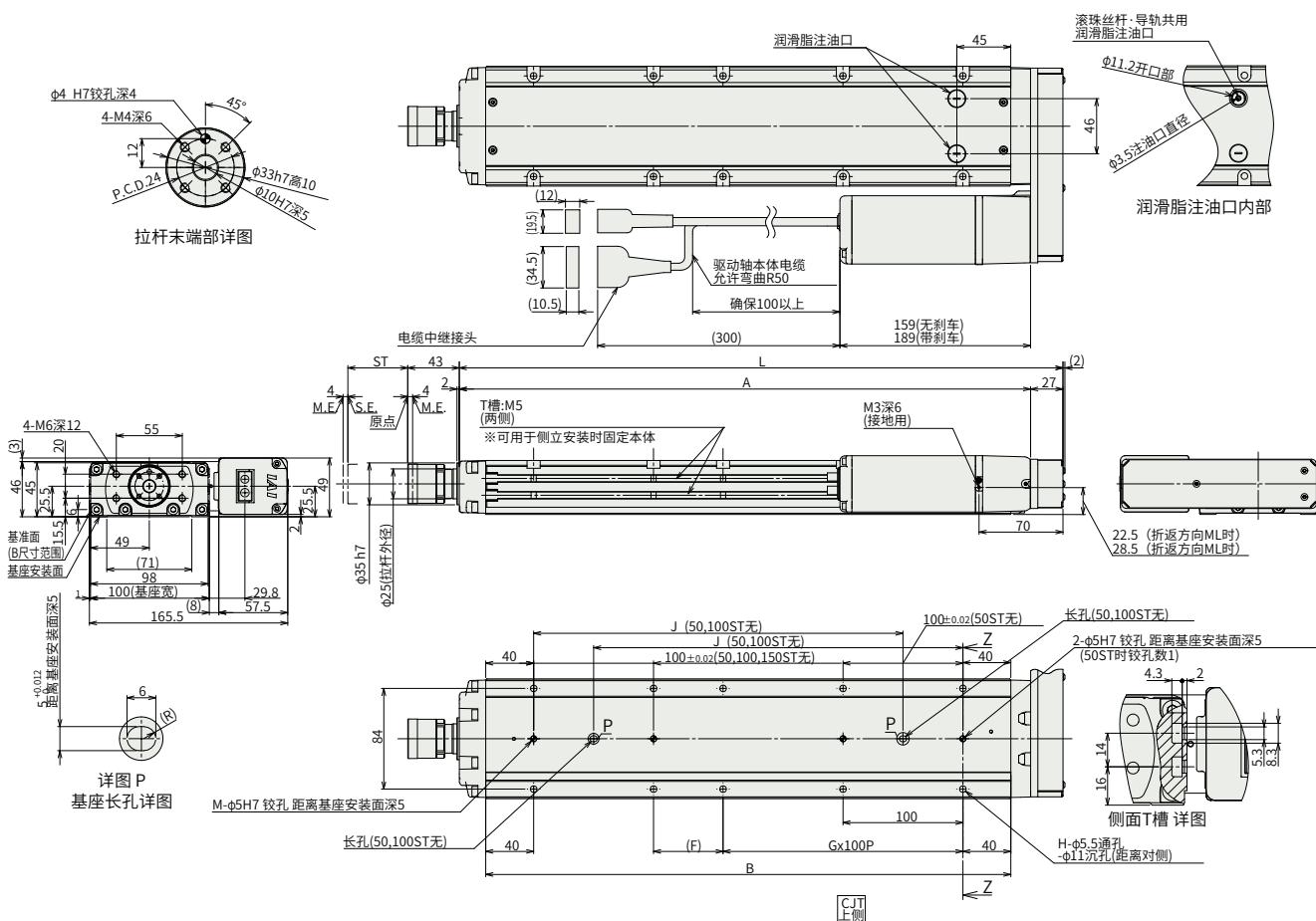
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时，拉杆会移动至ME，请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端

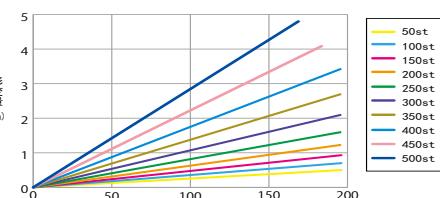


## ■行程／尺寸・质量

ST	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	253.5	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	
A	226.5	276.5	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	
F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	
G	0	1	1	1	2	2	3	3	4		
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
J	—	—	158	208	258	308	358	408	458	508	
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	
拉杆末端静态允许负荷 (N)	196	196	196	196	196	196	196	196	184	169	
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10	
3000km 拉杆末端 允许负荷质量(N) 偏置0mm	98	98	98	95	85	76	68	62	57	52	
3000km 拉杆末端 动态允许扭矩 (N·m) 偏置100mm	50	50	50	50	50	50	50	50	50	49	
5000km 拉杆末端 允许负荷质量(N) 偏置0mm	98	98	91	80	71	63	57	52	47	43	
5000km 拉杆末端 动态允许扭矩 (N·m) 偏置100mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.9		
质量 (kg)	无刹车	3.7	4.2	4.6	5.1	5.6	6.0	6.5	6.9	7.4	7.8
质量 (kg)	带刹车	4	4.5	4.9	5.4	5.9	6.3	6.8	7.2	7.7	8.1

电缆出线方向(选项)

## ■RCS4-WRA10R 拉杆形变量(参考值)



## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT EtherNet/IP MECHATROLINK CompoNet	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	—	●	注 根据控制器类型不同， 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●		55000 (因类型而异)

# RCS4-WRA12R

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
120 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 - WRA12R - WA - 100 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

系列

类型

编码器种类

WA - 100

[ ]

[ ]

T2

[ ]

[ ]

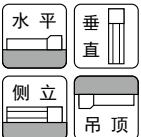
适用控制器

T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SAN: 无  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 指定长度  
R□□: 柔性电缆

电缆长

参考下述选项表

WA:免电池绝对型 100:AC 伺服马达 20:20mm  
100W 12:12mm  
6: 6mm 50:500mm  
3: 3mm (每50mm)



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考147页的图表。

## 驱动轴性能

### ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直 (kg)		
RCS4-WRA12R-WA-100-20-[ ]-T2-[ ]-[ ]	100	20	12	2	85	50~500 (每50mm)
RCS4-WRA12R-WA-100-12-[ ]-T2-[ ]-[ ]		12	25	6	142	
RCS4-WRA12R-WA-100-6-[ ]-T2-[ ]-[ ]		6	40	15	283	
RCS4-WRA12R-WA-100-3-[ ]-T2-[ ]-[ ]		3	60	20	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■ 行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~500 (每50mm)
20	1000	
12	720	
6	360	
3	180	

### ① 行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	300	○
100	○	350	○
150	○	400	○
200	○	450	○
250	○	500	○

### ② 电缆长

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

### ③ 选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ30mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考86页
拉杆末端伸出距离	100mm以下
适用环境温度/湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

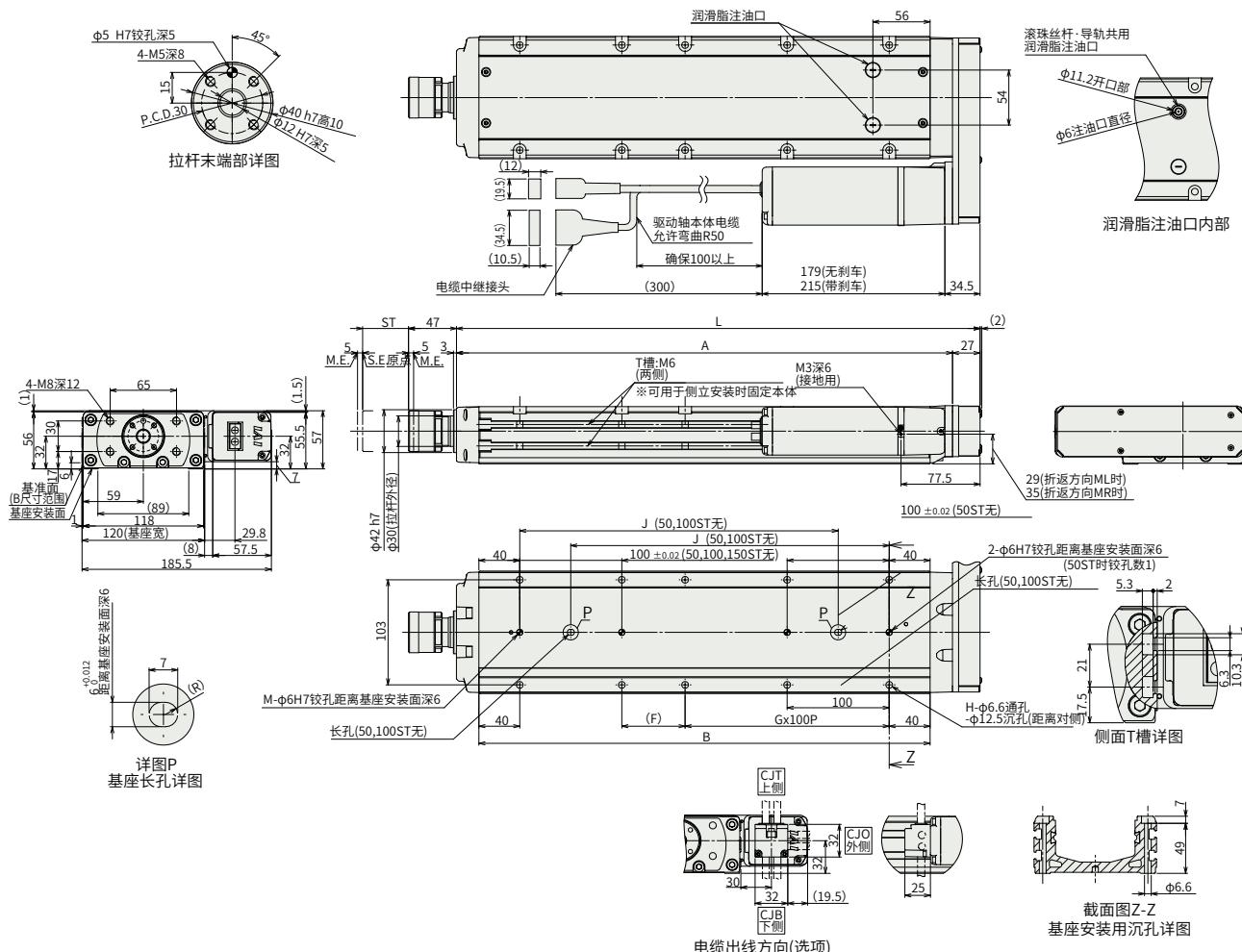
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

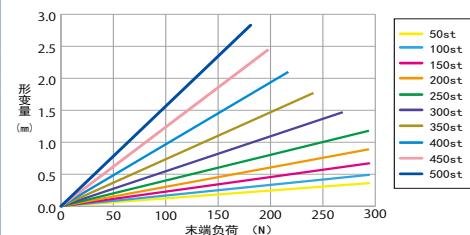
※1 进行原点复位时，拉杆会移动至ME，请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

ST	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713
A	236	286	336	386	436	486	536	586	636	686
B	192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
F	112	62	112	62	112	62	112	62	112	62
G	0	1	1	1	1	2	2	3	3	4
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
J	—	—	162	212	262	312	362	412	462	512
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2
拉杆末端静态允许负荷 (N)	294	294	294	294	294	269	241	218	198	181
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20
3000km 拉杆末端 偏置0mm 允许负荷质量(N)	147	147	137	121	107	96	87	79	72	65
拉杆末端 动态允许扭矩 (N·m)	10.0	10.0	10.0	10.0	9.9	9.0	8.2	7.5	6.8	6.3
5000km 拉杆末端 偏置0mm 允许负荷质量(N)	147	133	115	101	90	80	72	65	59	54
拉杆末端 动态允许扭矩 (N·m)	10.0	10.0	10.0	9.2	8.3	7.5	6.8	6.2	5.6	5.1
质量 (kg)	5.2	5.9	6.5	7.2	7.8	8.5	9.1	9.8	10.4	11.1
质量 (kg) 带刹车	5.5	6.2	6.8	7.5	8.1	8.8	9.4	10.1	10.7	11.4

## ■RCS4-WRA12R 拉杆形变量(参考值)



## ■适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1		●	●	—	512 (现场网络规格为768)	
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	512 (现场网络规格为768)	综合产品目录 2017
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器			256	
SSEL-CS		2		●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)	

# RCS4-WRA14R

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
140 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4 - WRA14R - WA - 200 -	□	□	- T2 -	□	□	— 选项 —
系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	行程	适用控制器	电缆长
WA:免电池绝对型	200:AC 伺服马达	24:24mm	50:50mm	T2:SCON	N: 无	参考下述选项表	
	200W	16:16mm	8: 8mm	MSCON	P: 1m		
		600:600mm	4: 4mm (每50mm)	SSEL	S: 3m		
				XSEL-P/Q	M: 5m		
				XSEL-RA/SA	X□□:指定长度		
					R□□:柔性电缆		



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



**POINT** 选型注意

- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。
- (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (4) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (5) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许可负载质量请参考147页的图表。

## 驱动轴性能

### ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力 N	行程 (mm)
RCS4-WRA14R-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	25	3	142
RCS4-WRA14R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	50	8	214
RCS4-WRA14R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	65	20	427
RCS4-WRA14R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	85	30	855
50~600 (每50mm)					

### ■ 行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程 50~500 (每50mm)	550 (mm)	600 (mm)
24		1200	
16		800	
8	480	450	390
4	240	220	190

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	350	○
100	○	400	○
150	○	450	○
200	○	500	○
250	○	550	○
300	○	600	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1以下
拉杆	Φ40mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考88页
拉杆末端伸出距离	150mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

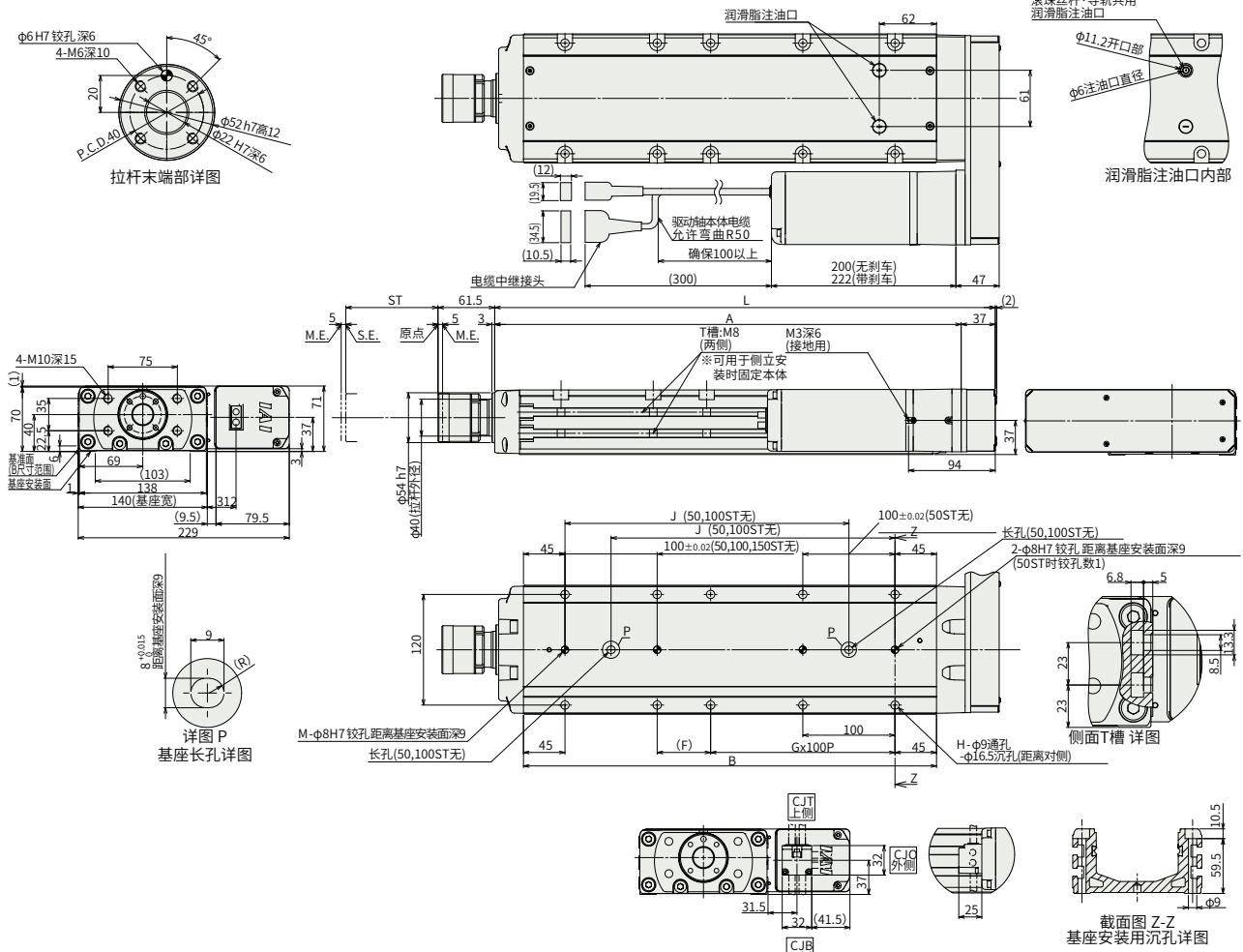
※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元 CAD  
3次元 CAD

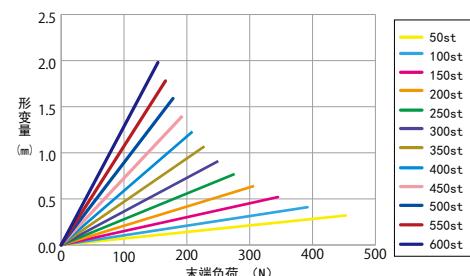
\*1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## 行程／尺寸・质量

	电缆出线方向(选项)											
ST	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843
A	256	306	356	406	456	506	556	606	656	706	756	806
B	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
F	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58
G	0	1	1	1	2	2	3	3	4	4	4	5
H	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
J	—	—	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608
M	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
拉杆末端静态允许负荷 (N)	454	392	345	307	276	251	229	210	193	179	166	154
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
3000km 拉杆末端 允许负荷质量(N) 偏置0mm	199	170	148	131	117	104	94	85	77	70	64	58
3000km 拉杆末端 动态允许扭矩 (N·m)	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	9.5	8.7	7.9	7.2	6.6	6.0	5.5
5000km 拉杆末端 允许负荷质量(N) 偏置0mm	167	143	124	109	97	87	78	70	63	57	51	46
5000km 拉杆末端 动态允许扭矩 (N·m)	15.0	15.0	15.0	14.4	13.0	11.8	10.7	9.7	8.8	8.0	7.3	6.6
质量 (kg)	无刹车	8.9	9.8	10.7	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.1	17.0	17.9
	带刹车	9.5	10.4	11.3	12.2	13.1	14.0	14.9	15.8	16.7	17.6	18.5

## RCS4-WRA14R 拉杆形变量(参考值)



## 适用控制器

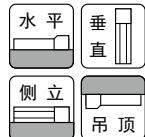
RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT CompoNet MECHATROLINK EtherNet/IP Powerlink	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	—	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●		55000 (因类型而异)

# RCS4-WRA16R

免电池  
绝对型  
马达  
单元型  
马达  
折返  
本体宽  
160 mm  
200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4	-	WRA16R	-	WA	-	400	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项	
WA:免电池绝对型	400:AC 伺服马达	30:30mm	50:50mm	T2:SCON	N: 无	参考下述选项表											
	400W	20:20mm	800:800mm	SSEL	P: 1m												
		10:10mm	(每50mm)	XSEL-P/Q	S: 3m												
		5: 5mm		XSEL-RA/SA	M: 5m												



\*垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- POINT** (选型注意)
- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。
  - (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
  - (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“加速度的负载质量表”。
  - (4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
  - (5) 径向拉杆的导轨是内置式的。  
其允许负载质量请参考147页的图表。

## 驱动轴性能

### ■ 导程与负载质量

型号	驱动轴 (N)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4-WRA16R-WA-400-30-①-T2-②-③	400	30	30	6	226	50~800 (每50mm)
RCS4-WRA16R-WA-400-20-①-T2-②-③		20	60	12	339	
RCS4-WRA16R-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678	
RCS4-WRA16R-WA-400-5-①-T2-②-③		5	100	50	1357	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■ 行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	50~250 (每50mm)	300 (mm)	350 (mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)
30	1300	1050	860	710	600	510	440	390	340	300	270		
20	1000	880	700	570	470	400	340	295	260	225	200	180	
10	500	430	340	280	230	195	165	145	125	110	100	90	
5	250	210	170	130	115	95	80	70	60	55	50	45	

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
法兰安装件	FL	→ P132
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
T槽连接件(左)	NTBL	→ P136
T槽连接件(右)	NTBR	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ16mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
空转	0.1mm以下
拉杆	Φ45mm 不锈钢
拉杆不旋转精度	0度
拉杆末端允许负荷/允许扭矩	参考P90页
拉杆末端伸出距离	150mm以下
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

※选择选项时请务必确认「选型注意事项(P138)」。

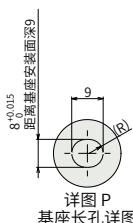
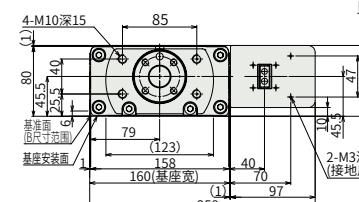
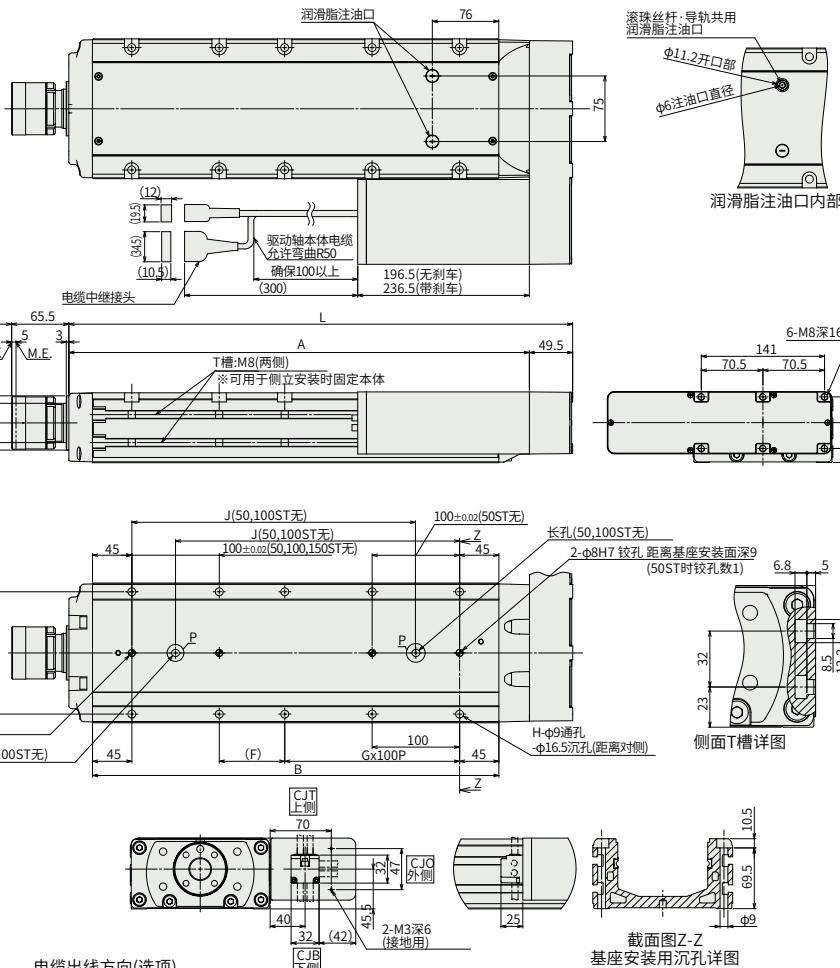
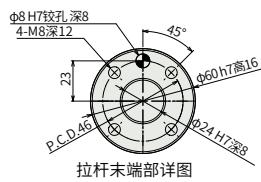
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

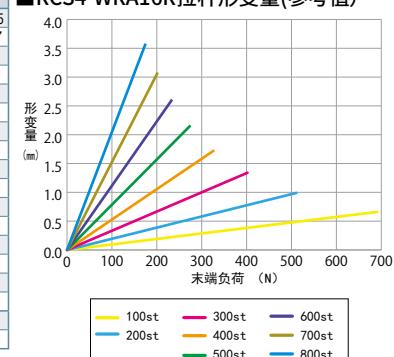
※1 进行原点复位时, 拉杆会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## 行程/尺寸·质量

	ST	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5
A		277	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
B		215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
F		125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75	125	75
G		0	1	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
H		4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
J		—	—	158	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808
M		1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
拉杆末端静态允许负荷 (N)		588	588	588	511	451	402	362	329	300	275	254	235	217	202	188	176
拉杆末端静态允许扭矩 (N·m)		40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40	40
3000km	拉杆末端 偏置0mm 允许负荷量(N)	255	220	191	168	149	134	120	109	99	90	81	74	67	61	55	50
5000km	拉杆末端 偏置0mm 允许负荷量(N)	214	184	160	140	124	111	99	89	80	72	65	59	53	47	42	37
质量 (kg)	无刹车	12.8	13.9	15.1	16.2	17.4	18.5	19.7	20.8	22.0	23.1	24.3	25.4	26.6	27.7	28.9	30.0
	带刹车	13.4	14.5	15.7	16.8	18	19.1	20.3	21.4	22.6	23.7	24.9	26	27.2	28.3	29.5	30.6

## RCS4-WRA16R拉杆形变量(参考值)



## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG				—	—	●		
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000	55000 (因类型而异)
XSEL-P/Q/RA/SA				—	—	●		

## RCS4-TA4C

&lt;单导块规格&gt;

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
40 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4	-	TA4C	-	WA	-	60	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
系列		类型		编码器种类		马达种类		导程		行程		适用控制器		电缆长		选项	
WA:免电池绝对型	60:AC伺服马达	16:16mm	25:25mm	T2:SCON	N:无												参考下述选项表
60W	60W	10:10mm	150:150mm	MSCON	P: 1m												
		5: 5mm	XSEL-P/Q	S: 3m													
		2.5: 2.5mm	XSEL-RA/SA	M: 5m													
		(每25mm)		X□□:指定长度													
				R□□:柔性电缆													



\*垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会降低负载能力。详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。详细内容请参考149页。
- (4) 关于允许负载质量请参考第148页的图表。

## 驱动轴性能

## ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS4-TA4C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	4	1.5	53	25~150 (每25mm)
RCS4-TA4C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	5	3	85	
RCS4-TA4C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	5	6	170	
RCS4-TA4C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	5	9	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■ 行程与最高速度 (单位为 mm/s)

导程	行程	25 ~ 150 (mm)
16	900	
10	600	
5	300	
2.5	150	

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
25	○	100	○
50	○	125	○
75	○	150	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
反原点规格	NM	→ P136

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向13N·m Mb方向18.6N·m Mc方向25.3N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向4.98N·m Mb方向7.11N·m Mc方向9.68N·m
适用环境温度·湿度	0~+40°C、85%RH以下(无结露)

(※1) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向·负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

关于平台的形变量请参考使用说明书。

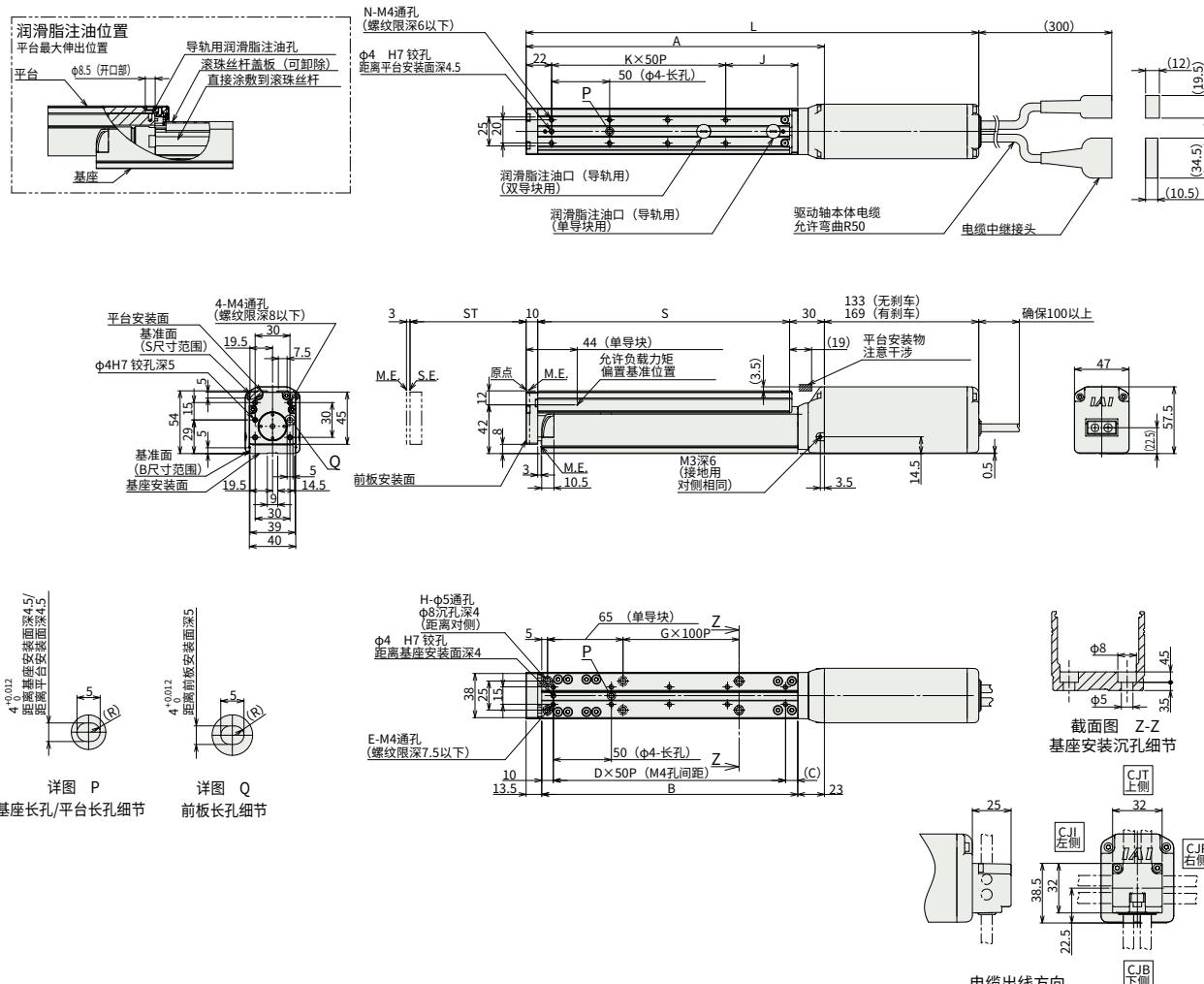
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时，平台会移动至ME，请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

	ST	25	50	75	100	125	150
L	无刹车	265	290	315	340	365	390
	带刹车	301	326	351	376	401	426
A		132	157	182	207	232	257
B		95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5
C		35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5
D	1	2	2	3	3	3	4
E	4	6	6	8	8	8	10
G	0	0	0	0	1	1	
H	4	4	4	4	6	6	
J	37	62	37	62	37	62	
K	1	1	2	2	3	3	
N	4	4	6	6	8	8	
S	92	117	142	167	192	217	
质量	无刹车	1.3	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7
(kg)	带刹车	1.6	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

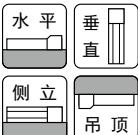
名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT EtherNet/IP MECHATROLINK CompoNet	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	-	●	注 根据控制器类型不同， 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		-	-	●		55000 (因类型而异)

# RCS4-TA4C

〈双导块规格〉

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
40 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4	-	TA4C	-	WA	-	60	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	DB	-	□
系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项			
WA:免电池绝对型	60W	60W	10:10mm	5: 5mm	2.5: 2.5mm	40:40mm	240:240mm	T2:SCON	N:无	P:1m	S: 3m	M:5m	XSEL-P/Q	XSEL-RA/SA	X□□:指定长度	R□□:柔性电缆	参考下述选项表		



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1)水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2)提升加速度后,会使负载能力降低。  
    详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(3)根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
    详细内容请参考149页。  
(4)关于允许负载质量请参考第148页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS4-TA4C-WA-60-10-①-T2-②-DB-③	60	10	8	3	85	40~90 (每25mm) 140~240 (每50mm)
RCS4-TA4C-WA-60-5-①-T2-②-DB-③		5	10	6	170	
RCS4-TA4C-WA-60-2.5-①-T2-②-DB-③		2.5	10	9	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	40 ~ 240 (mm)
10	600	
5	300	
2.5	150	

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
40	○	140	○
65	○	190	○
90	○	240	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
反原点规格	NM	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向76.8N·m Mb方向110N·m Mc方向50.5N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向23.9N·m Mb方向34.1N·m Mc方向15.7N·m
适用环境温度·湿度	0~+40°C、85%RH以下(无结露)

(※1) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

关于平台的形变量请参考使用说明书。

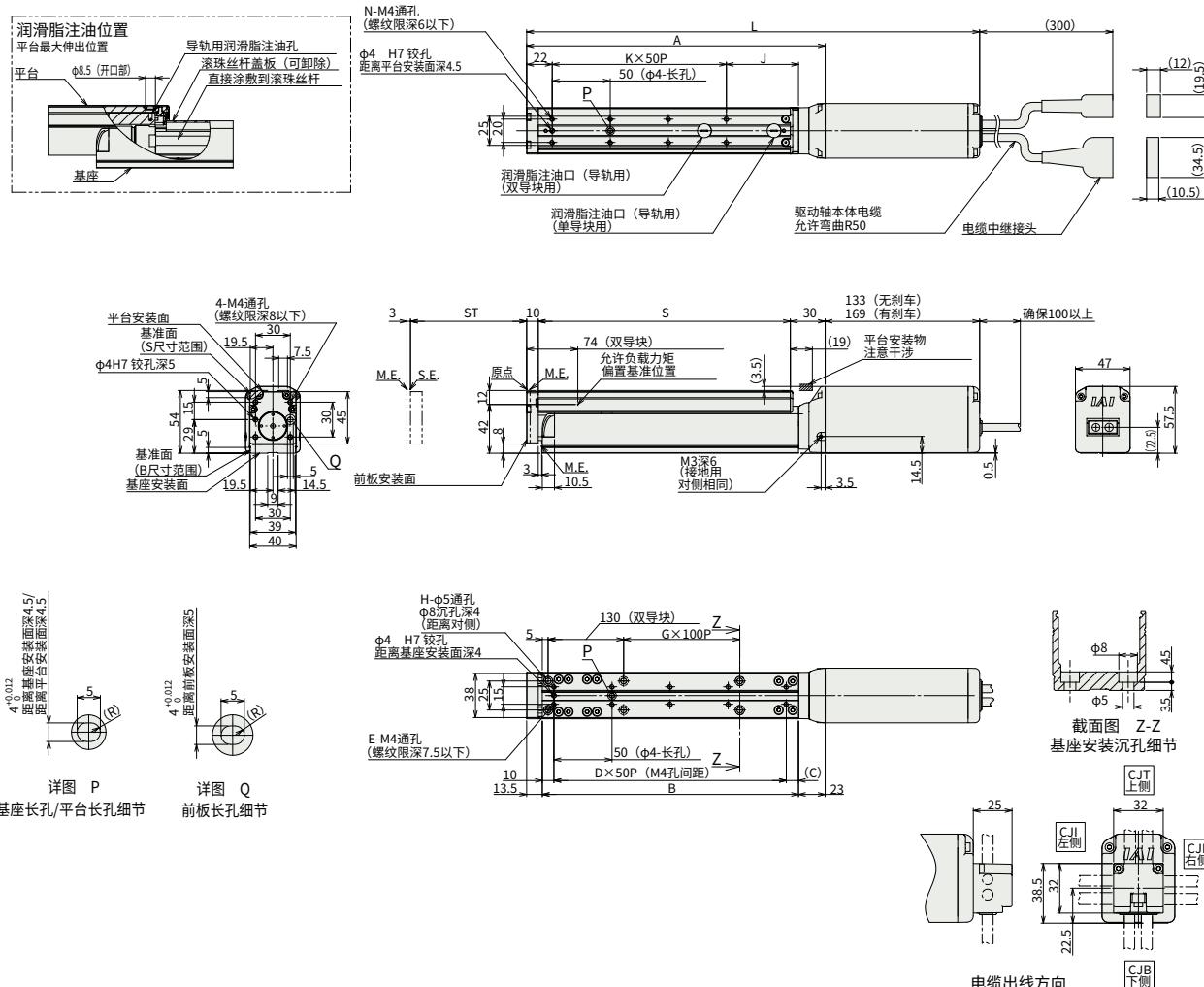
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时，平台会移动至ME，请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

	ST	40	65	90	140	190	240
L	无刹车	340	365	390	440	490	540
	带刹车	376	401	426	476	526	576
A	207	232	257	307	357	407	
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5	
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5	
D	3	3	4	5	6	7	
E	8	8	10	12	14	16	
G	0	0	0	1	1	2	
H	4	4	4	6	6	8	
J	62	37	62	62	62	62	
K	2	3	3	4	5	6	
N	6	8	8	10	12	14	
S	167	192	217	267	317	367	
质量 (kg)	无刹车	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3
	带刹车	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

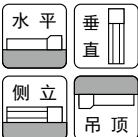
名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	—	●	注 根据控制器类型不同， 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●		55000 (因类型而异)

# RCS4-TA6C

〈单导块规格〉

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
60 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4	-	TA6C	-	WA	-	100	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
系列		类型		编码器种类		马达种类		导程		行程		适用控制器		电缆长		选项	
WA:免电池绝对型	100:AC 伺服马达	20:20mm	25:25mm	T2:SCON	N: 无	参考下述选项表											
100W	12:12mm	6:6mm	200:200mm	MSCON	P: 1m												
	3:3mm	(每25mm)	XSEL-P/Q	S: 3m													
			XSEL-RA/SA	M: 5m													
				X□□:指定长度													
				R□□:柔性电缆													



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 关于允许负载质量请参考第148页的图表。

## 驱动轴性能

## ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS4-TA6C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	8	4	85	25~200 (每25mm)
RCS4-TA6C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	8	6	142	
RCS4-TA6C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	8	10	283	
RCS4-TA6C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	10	12	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■ 行程与最高速度 (单位为 mm/s)

导程	行程	25 ~ 200 (mm)
20	1100	
12	720	
6	360	
3	180	

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
25	○	125	○
50	○	150	○
75	○	175	○
100	○	200	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
反原点规格	NM	→ P136

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向 32.3N·m Mb方向 46.2N·m Mc方向 68.3N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向 11.6N·m Mb方向 16.6N·m Mc方向 24.6N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※1) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

关于平台的形变量请参考使用说明书。

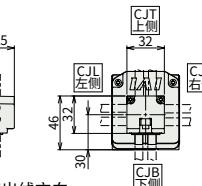
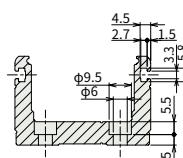
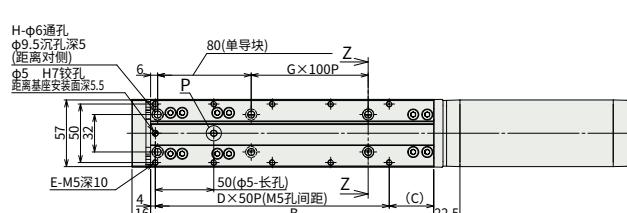
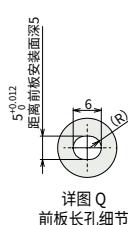
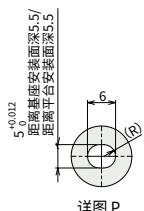
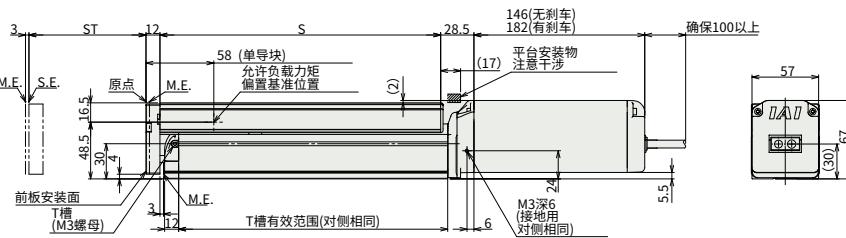
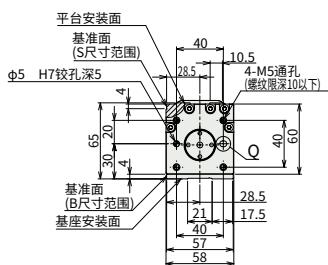
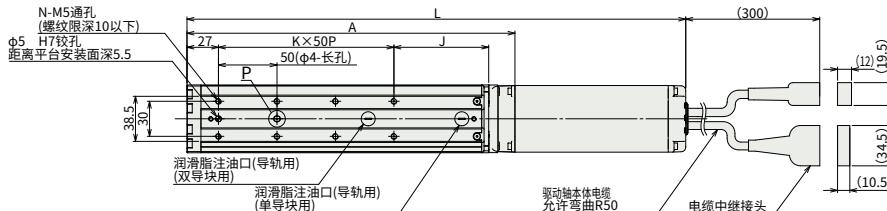
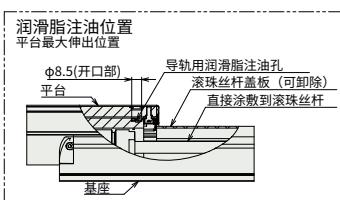
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时, 平台会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

	ST	25	50	75	100	125	150	175	200
L	无刹车	301.5	326.5	351.5	376.5	401.5	426.5	451.5	476.5
	带刹车	337.5	362.5	387.5	412.5	437.5	462.5	487.5	512.5
A		155.5	180.5	205.5	230.5	255.5	280.5	305.5	330.5
B		117	142	167	192	217	242	267	292
C		13	38	13	38	13	38	13	38
D		2	2	3	3	4	4	5	5
E		6	6	8	8	10	10	12	12
G		0	0	0	0	1	1	1	1
H		4	4	4	4	6	6	6	6
J		56	81	56	81	56	81	56	81
K		1	1	2	2	3	3	4	4
N		4	4	6	6	8	8	10	10
S		115	140	165	190	215	240	265	290
质量 (kg)	无刹车	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.2
	带刹车	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.4	3.5

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

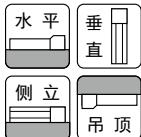
名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT EtherNet/IP MECHATROLINK CompoNet	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	—	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●		55000 (因类型而异)

# RCS4-TA6C

〈双导块规格〉

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
60 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4	-	TA6C	-	WA	-	100	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	DB	-	□
系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项			
WA:免电池绝对型	100:AC 伺服马达	12:12mm	45:45mm	T2:SCON	N:无	P:1m	S:3m	M:5m	X□□:指定长度	R□□:柔性电缆								参考下述选项表	
100W	6: 6mm	3: 3mm	320:320mm	MSCON															



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使得负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。  
(5) 关于允许负载质量请参考第148页的图表。

## 驱动轴性能

## ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS4-TA6C-WA-100-12-①-T2-②-DB-③	100	12	14	6	142	45~120 (每25mm) 170~320 (每50mm)
RCS4-TA6C-WA-100-6-①-T2-②-DB-③		6	20	10	283	
RCS4-TA6C-WA-100-3-①-T2-②-DB-③		3	20	12	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■ 行程与最高速度 (单位为 mm/s)

导程	行程	45~270 (mm)	320 (mm)
12	720	575	
6	360	285	
3	180	140	

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
45	○	170	○
70	○	220	○
95	○	270	○
120	○	320	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
反原点规格	NM	→ P136

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向169N·m Mb方向242N·m Mc方向137N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向49.5N·m Mb方向70.7N·m Mc方向40N·m
适用环境温度·湿度	0~+40°C, 85%RH以下(无结露)

(※1) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向·负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

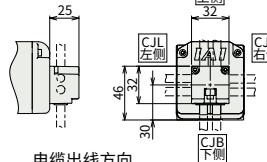
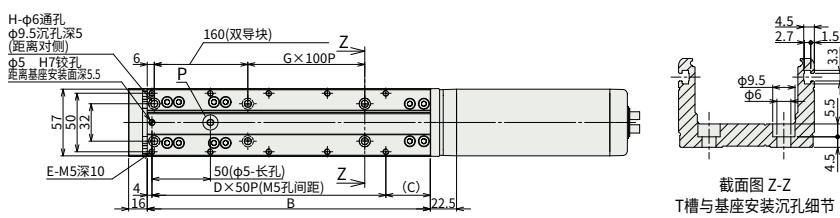
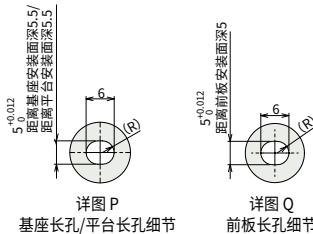
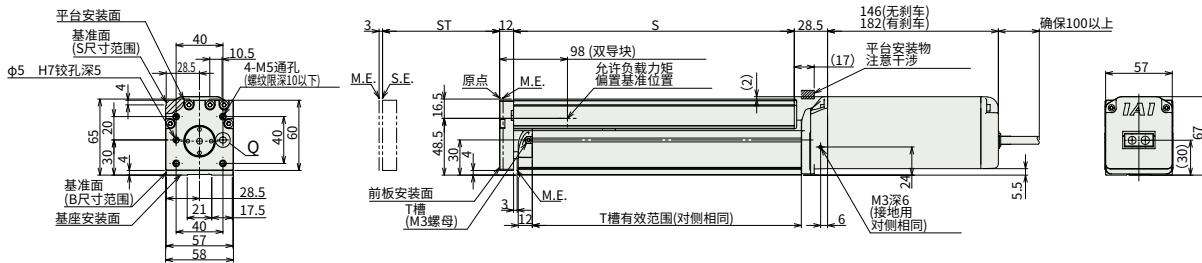
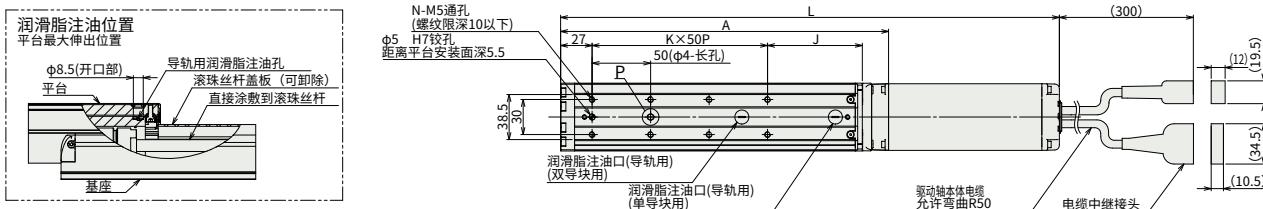
关于平台的形变量请参考使用说明书。

尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



\*1 进行原点复位时,平台会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



T槽与基座安装沉孔细节

电缆出线方向

#### ■行程／尺寸・质量

ST		45	70	95	120	170	220	270	320
L	无刹车	401.5	426.5	451.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5
	带刹车	437.5	462.5	487.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
A	255.5	280.5	305.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	
B	217	242	267	292	342	392	442	492	
C	13	38	13	38	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9	
E	10	10	12	12	14	16	18	20	
G	0	0	0	0	1	1	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	8	8	
J	56	81	56	81	81	81	81	81	
K	3	3	4	4	5	6	7	8	
N	8	8	10	10	12	14	16	18	
S	215	240	265	290	340	390	440	490	
质量 (kg)	无刹车	2.9	3.1	3.3	3.4	3.7	4.1	4.4	4.7
	带刹车	3.2	3.4	3.6	3.7	4	4.4	4.7	5

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

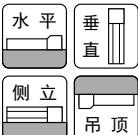
名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络※可选		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	       	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●		55000 (因类型而异)	

# RCS4-TA7C

〈单导块规格〉



■型号项目	RCS4	-	TA7C	-	WA	-	200	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
系列		类型		编码器种类		马达种类		导程		行程		适用控制器		电缆长		选项	
WA:免电池绝对型 200W		200:AC 伺服马达 200W		24:24mm 16:16mm 8: 8mm 4: 4mm		25:25mm 300:300mm		T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA		N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆		参考下述选项表					



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(3) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。  
(4) 关于允许负载质量请参考第148页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量	额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直 (kg)	
RCS4-TA7C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	12	5	142
RCS4-TA7C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	15	10	214
RCS4-TA7C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	15	18	427
RCS4-TA7C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	15	20	855

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

行程 导程	25~300 (mm)
24	1300
16	960
8	480
4	240

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
25	○	150	○
50	○	175	○
75	○	200	○
100	○	250	○
125	○	300	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
反原点规格	NM	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向115N·m Mb方向115N·m Mc方向229N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向44.7N·m Mb方向44.7N·m Mc方向89.1N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

(※1) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

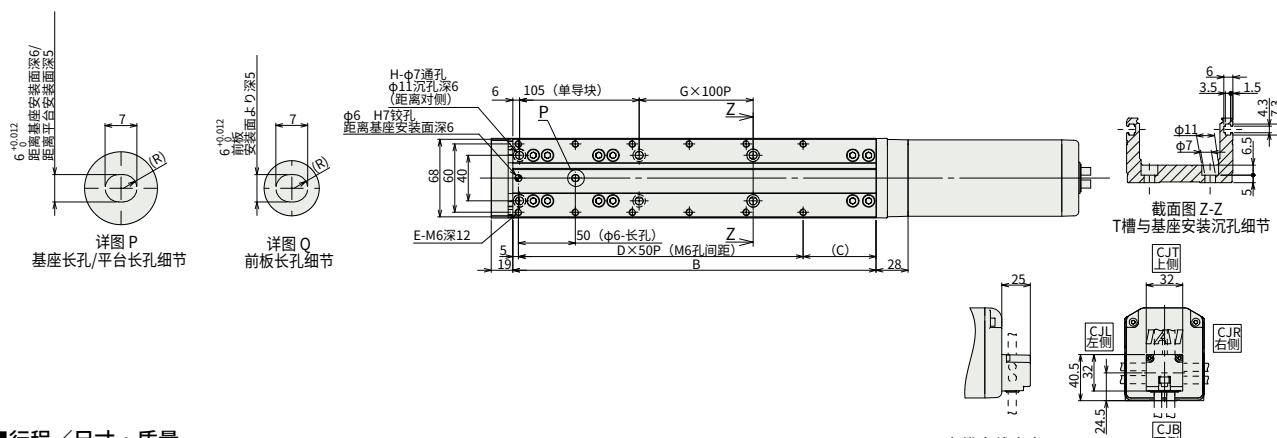
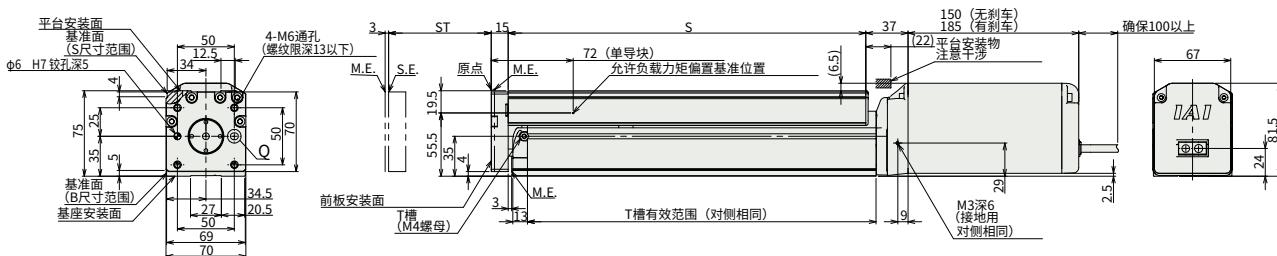
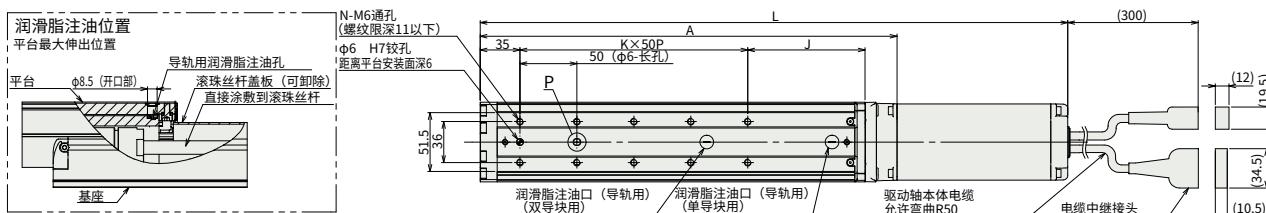
关于平台的形变量请参考使用说明书。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时, 平台会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

	ST	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
L	无刹车	341	366	391	416	441	466	491	516	566	616
	带刹车	376	401	426	451	476	501	526	551	601	651
A		191	216	241	266	291	316	341	366	416	466
B		144	169	194	219	244	269	294	319	369	419
C		39	64	39	64	39	64	39	64	64	64
D		2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
E		6	6	8	8	10	10	12	12	14	16
G		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2
H		4	4	4	4	6	6	6	6	8	8
J		78	103	78	103	78	103	78	103	103	103
K		1	1	2	2	3	3	4	4	5	6
N		4	4	6	6	8	8	10	10	12	14
S		139	164	189	214	239	264	289	314	364	414
质量 (kg)	无刹车	3.8	4.0	4.2	4.5	4.7	4.9	5.1	5.4	5.8	6.3
	带刹车	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.6	5.9	6.3	6.8

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT EtherNet/IP MECHATROLINK 注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	-	●	综合 产品目录 2017	20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		-	-	●		55000 (因类型而异)

# RCS4-TA7C <双导块规格>

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
70 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4	-	TA7C	-	WA	-	200	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	DB	-	□
系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项			
WA:免电池绝对型	200:AC 伺服马达	16:16mm	40:40mm	T2:SCON	N: 无														
200W	8: 8mm	8: 8mm	390:390mm	MSCON	P: 1m														
	4: 4mm	4: 4mm	XSEL-P/Q	S: 3m															
			XSEL-RA/SA	M: 5m															
				XSEL-RA/SA	X□□:指定长度														
					R□□:柔性电缆														

参考下述选项表



\*垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。  
请通过下述行程与最高速度表,确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平·垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量·加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。  
(5) 关于允许负载质量请参考第148页的图表。

## 驱动轴性能

### ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS4-TA7C-WA-200-16-①-T2-②-DB-③	200	16	25	8	214	40~90 (每25mm) 140~390 (每50mm)
RCS4-TA7C-WA-200-8-①-T2-②-DB-③		8	30	18	427	
RCS4-TA7C-WA-200-4-①-T2-②-DB-③		4	30	24	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■ 行程与最高速度 (单位为 mm/s)

导程	行程	40~290 (mm)	340	390
		16	960	730
8	480	365	300	
	240	180	150	

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
40	○	240	○
65	○	290	○
90	○	340	○
140	○	390	○
190	○		

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
反原点规格	NM	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向620N·m Mb方向620N·m Mc方向458N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向196N·m Mb方向196N·m Mc方向145N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※1)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向·负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

关于平台的形变量请参考使用说明书。

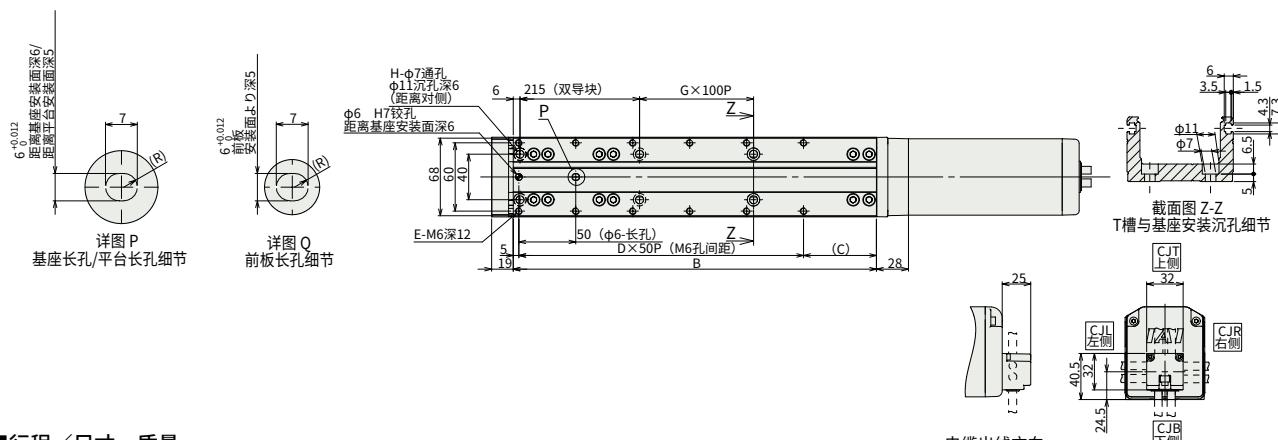
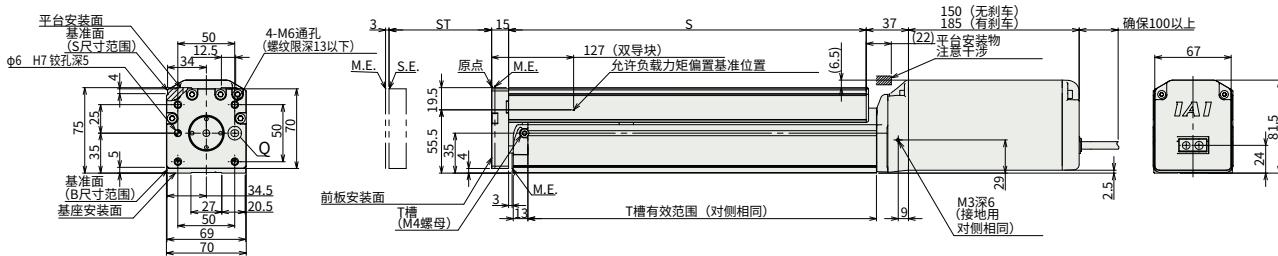
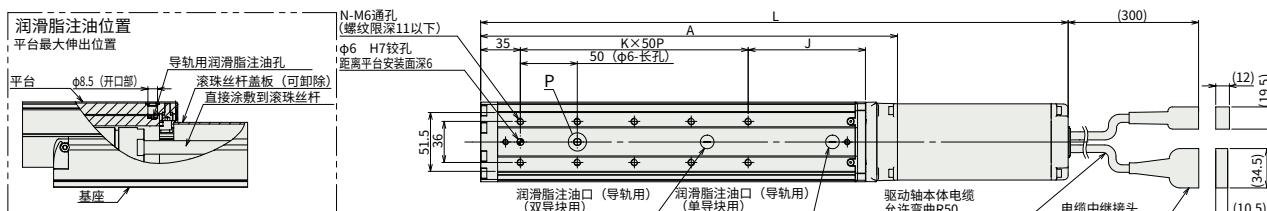
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时，平台会移动至ME，请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

	ST	40	65	90	140	190	240	290	340	390
L	无刹车	466	491	516	566	616	666	716	766	816
	带刹车	501	526	551	601	651	701	751	801	851
A		316	341	366	416	466	516	566	616	666
B		269	294	319	369	419	469	519	569	619
C		64	39	64	64	64	64	64	64	64
D		4	5	5	6	7	8	9	10	11
E		10	12	12	14	16	18	20	22	24
G		0	0	0	1	1	2	2	3	3
H		4	4	4	6	6	8	8	10	10
J		103	78	103	103	103	103	103	103	103
K		3	4	4	5	6	7	8	9	10
N		8	10	10	12	14	16	18	20	22
S		264	289	314	364	414	464	514	564	614
质量 (kg)	无刹车	5.3	5.5	5.7	6.2	6.6	7.1	7.5	8.0	8.4
	带刹车	5.8	6.0	6.2	6.7	7.1	7.6	8.0	8.5	8.9

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT EtherNet/IP MECHATROLINK CompoNet	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6	单相AC200V 三相AC200V	本机型 为现场网络专用控制器			256	综合 产品目录 2017
SSEL-CS		2		●	-	●		
XSEL-P/Q/RA/SA		8		-	-	●	20000	

注：根据控制器类型不同，可选用的现场网络种类也不同。详情请在参考页确认。

# RCS4-TA4R

单导块规格

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
40 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4	-	TA4R	-	WA	-	60	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
系列		类型		编码器种类		马达种类		导程		行程		适用控制器		电缆长		选项	
WA:免电池绝对型	60:AC伺服马达	16:16mm	25:25mm	T2:SCON	N:无											参考下述选项表	
60W	60W	10:10mm	150:150mm	MSCON	P: 1m												
		5: 5mm	XSEL-P/Q	S: 3m													
		2.5:2.5mm	(每25mm)	XSEL-RA/SA	M: 5m												
					X□□:指定长度												
					R□□:柔性电缆												



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
 详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(3) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。  
 详细内容请参考149页。  
(4) 关于允许负载质量请参考第148页的图表。

## 驱动轴性能

## ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量	额定推力 (N)	行程 (mm)
		水平(kg)	垂直 (kg)		
RCS4-TA4R-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	4	1.5	53
RCS4-TA4R-WA-60-10-①-T2-②-③		10	5	3	85
RCS4-TA4R-WA-60-5-①-T2-②-③		5	5	6	170
RCS4-TA4R-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	5	9	340

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■ 行程与最高速度

(单位为 mm/s)

行程 导程	25~150 (mm)
16	800
10	600
5	300
2.5	150

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
25	○	100	○
50	○	125	○
75	○	150	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
背面安装板	RP	→ P137

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向13N·m Mb方向18.6N·m Mc方向25.3N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向4.98N·m Mb方向7.11N·m Mc方向9.68N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

(※1)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

关于平台的形变量请参考使用说明书。

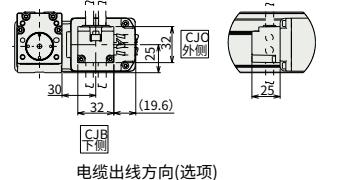
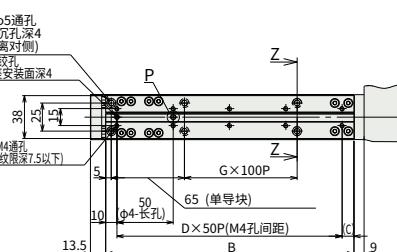
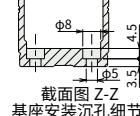
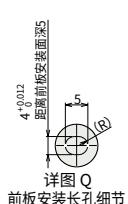
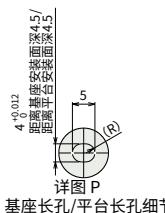
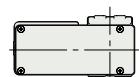
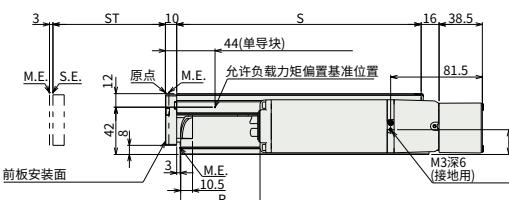
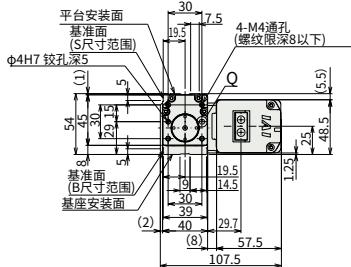
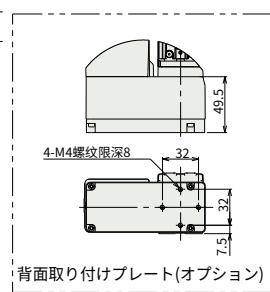
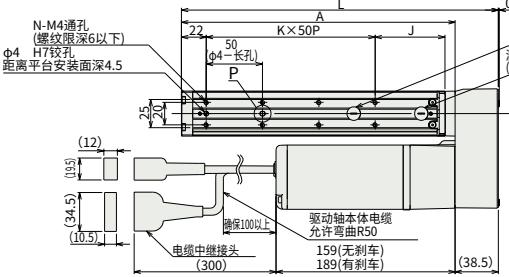
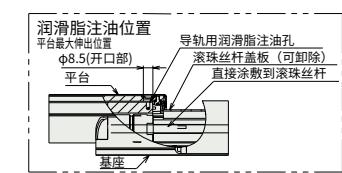
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时, 平台会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程/尺寸·质量

	ST	25	50	75	100	125	150
L	156.5	181.5	206.5	231.5	256.5	281.5	
A	118	143	168	193	218	243	
B	95.5	120.5	145.5	170.5	195.5	220.5	
C	35.5	10.5	35.5	10.5	35.5	10.5	
D	1	2	2	3	3	4	
E	4	6	6	8	8	10	
G	0	0	0	0	1	1	
H	4	4	4	4	6	6	
J	37	62	37	62	37	62	
K	1	1	2	2	3	3	
N	4	4	6	6	8	8	
R <sup>(2)</sup>	无刹车	-54.5	-29.5	-4.5	20.5	45.5	70.5
	带刹车	-84.5	-59.5	-34.5	-9.5	15.5	40.5
S	92	117	142	167	192	217	
质量	无刹车	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
(kg)	带刹车	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

(注) R 尺寸为负值时, 代表马达单元末端比基座末端更长。

## 适用控制器

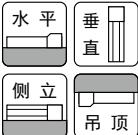
RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				●	●	-		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT CompoNet MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	EtherNet/IP Powerlink	512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	EtherCAT EtherNet/IP Powerlink	512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	-	●		20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		-	-	●	根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	55000 (因类型而异)

# RCS4-TA4R (双导块规格)

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
40 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4	-	TA4R	-	WA	-	60	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	DB	-	□
系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项			
WA:免电池绝对型	60:AC伺服马达	10:10mm	40:40mm	T2:SCON	N:无	P:1m	S:3m	M:5m	XSEL-P/Q	XSEL-RA/SA	X□□:指定长度	R□□:柔性电缆						参考下述选项表	
60W	5:5mm	2.5:2.5mm	240:240mm	MSCON															



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (4) 关于允许负载质量请参考第148页的图表。

## 驱动轴性能

### ■ 导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS4-TA4R-WA-60-10-①-T2-②-DB-③	60	10	8	3	85	40~90 (每25mm) 140~240 (每50mm)
RCS4-TA4R-WA-60-5-①-T2-②-DB-③		5	10	6	170	
RCS4-TA4R-WA-60-2.5-①-T2-②-DB-③		2.5	10	9	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■ 行程与最高速度

(单位为 mm/s)

导程	行程	40~240 (mm)
10		600
5		300
2.5		150

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
40	○	140	○
65	○	190	○
90	○	240	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136
背面安装板	RP	→ P137

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向76.8N·m Mb方向110N·m Mc方向50.5N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向23.9N·m Mb方向34.1N·m Mc方向15.7N·m
适用环境温度·湿度	0~+40°C、85%RH以下(无结露)

(※1)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

关于平台的形变量请参考使用说明书。

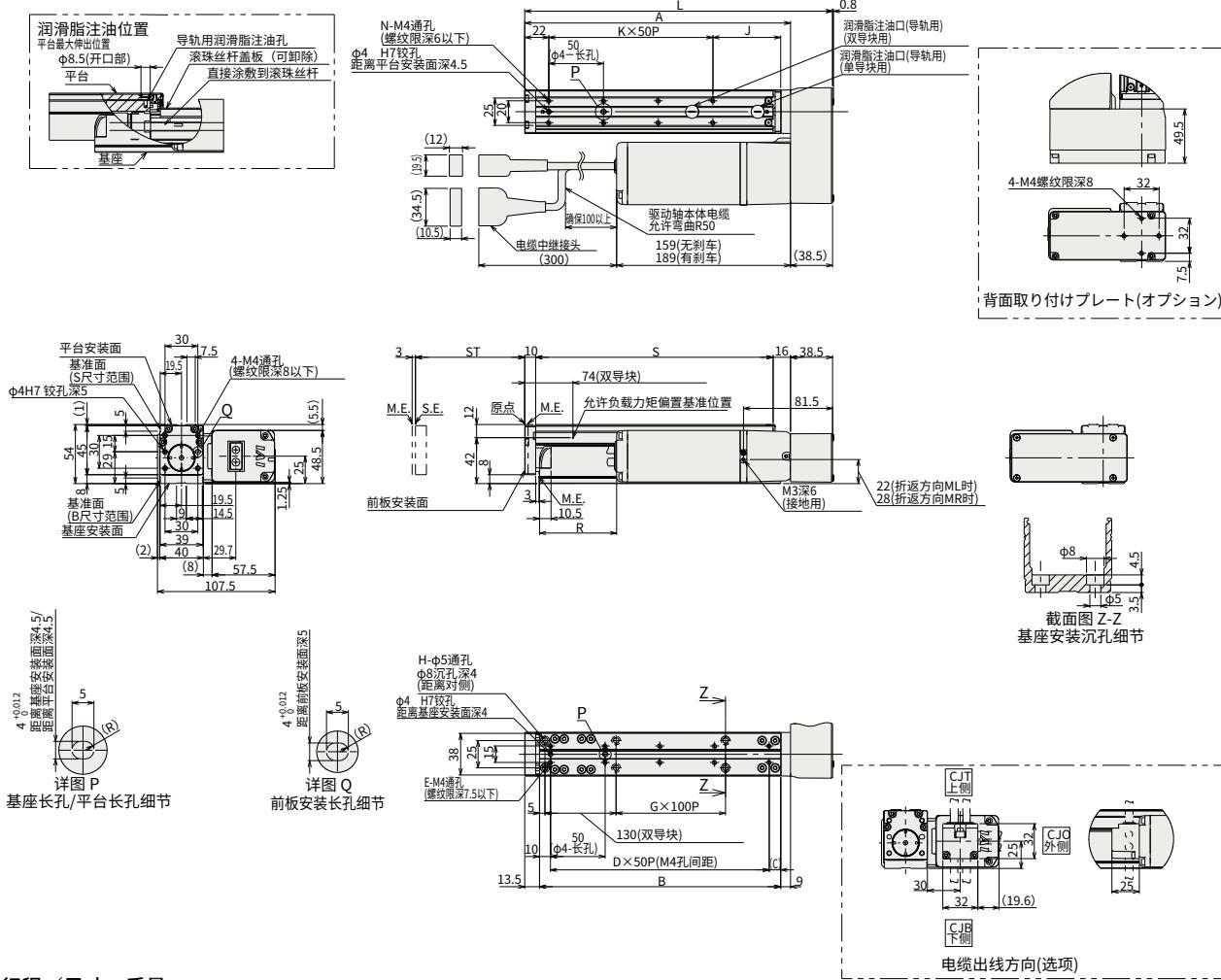
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时，平台会移动至ME，请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程／尺寸・质量

	ST	40	65	90	140	190	240
L	231.5	256.5	281.5	331.5	381.5	431.5	
A	193	218	243	293	343	393	
B	170.5	195.5	220.5	270.5	320.5	370.5	
C	10.5	35.5	10.5	10.5	10.5	10.5	
D	3	3	4	5	6	7	
E	8	8	10	12	14	16	
G	0	0	0	1	1	2	
H	4	4	4	6	6	8	
J	62	37	62	62	62	62	
K	2	3	3	4	5	6	
N	6	8	8	10	12	14	
R <sup>(注)</sup>	无刹车	20.5	45.5	70.5	120.5	170.5	220.5
	带刹车	-9.5	15.5	40.5	90.5	140.5	190.5
S	167	192	217	267	317	367	
质量 (kg)	无刹车	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6
	带刹车	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9

(注) R 尺寸为负值时，代表马达单元末端比基座末端更长。

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT CompoNet MECHATROLINK EtherNet/IP Powerlink	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		-	-	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	-	●	根据控制器类型不同， 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		-	-	●		55000 (因类型而异)

综合  
产品目录  
2017

目  
录

滑块型

宽滑块型

拉杆型

径向拉杆型

宽径向拉杆型

平台型

无尘滑块型格

宽无尘滑块型格

选项

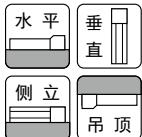
技术资料

控制器

# RCS4-TA6R (单导块规格)



■型号项目	RCS4	-	TA6R	-	WA	-	100	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	□
系列		类型		编码器种类		马达种类		导程		行程		适用控制器		电缆长		选项	
WA:免电池绝对型		100:AC 伺服马达		20:20mm		25:25mm		T2:SCON		N: 无		MSCON		P: 1m		参考下述选项表	
		100W		12:12mm		3: 3mm		SSEL		S: 3m		XSEL-P/Q		M: 5m			
				6: 6mm		200:200mm		XSEL-RA/SA		XSEL:指定长度				X□□:指定长度			
				3: 3mm		(每25mm)				R□□:柔性电缆							



\*垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(3) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。  
(4) 关于允许负载质量请参考第148页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量	额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直 (kg)	
RCS4-TA6R-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	8	4	85
RCS4-TA6R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	8	6	142
RCS4-TA6R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	8	10	283
RCS4-TA6R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	10	10	566

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

行程 导程	25~200 (mm)
20	1000
12	720
6	360
3	180

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
25	○	125	○
50	○	150	○
75	○	175	○
100	○	200	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向32.3N·m Mb方向46.2N·m Mc方向68.3N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向11.6N·m Mb方向16.6N·m Mc方向24.6N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※1) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

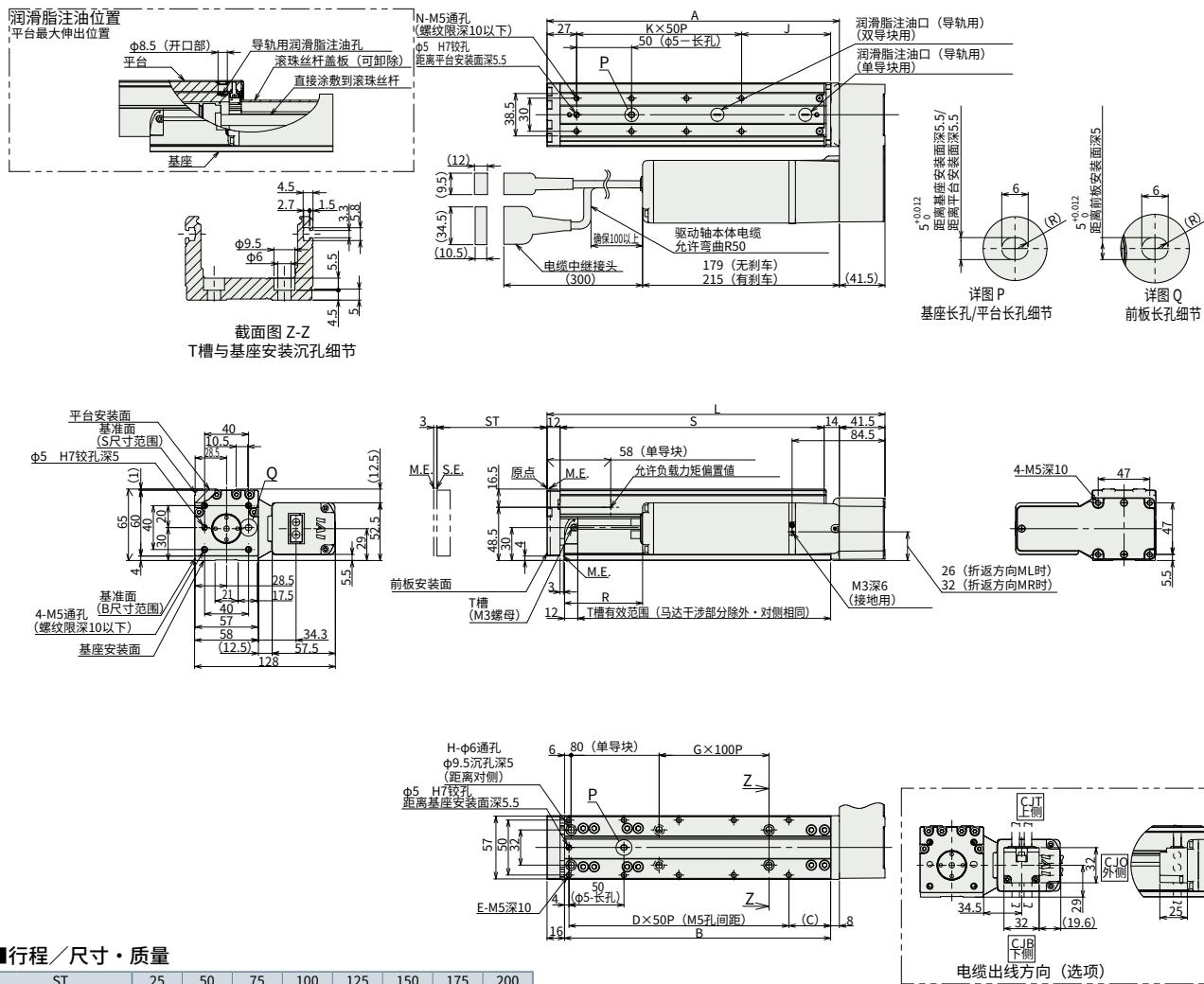
关于平台的形变量请参考使用说明书。

尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



\*1 进行原点复位时,平台会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



#### ■行程／尺寸・质量

	ST	25	50	75	100	125	150	175	200
L	182.5	207.5	232.5	257.5	282.5	307.5	332.5	357.5	
A	141	166	191	216	241	266	291	316	
B	117	142	167	192	217	242	267	292	
C	13	38	13	38	13	38	13	38	
D	2	2	3	3	4	4	5	5	
E	6	6	8	8	10	10	12	12	
G	0	0	0	0	1	1	1	1	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	
J	56	81	56	81	56	81	56	81	
K	1	1	2	2	3	3	4	4	
N	4	4	6	6	8	8	10	10	
R <sup>(注)</sup>	无刹车	-54	-29	-4	21	46	71	96	121
	带刹车	-90	-65	-40	-15	10	35	60	85
	S	115	140	165	190	215	240	265	290
质量 (kg)	无刹车	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6
	带刹车	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9

(注) R 尺寸为负值时, 代表马达单元末端比基座末端更长。

适用控制器

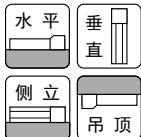
RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	        	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256	
SSEL-CS		2		●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●		55000 (因类型而异)	

# RCS4-TA6R (双导块规格)

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
60 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目	RCS4	-	TA6R	-	WA	-	100	-	□	-	□	-	T2	-	□	-	DB	-	□
系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项			
WA:免电池绝对型	100:AC 伺服马达	12:12mm	45:45mm	T2:SCON	N:无	P:1m	S:3m	M:5m	XSEL-P/Q	XSEL-RA/SA	X□□:指定长度	R□□:柔性电缆	参考下述选项表						
100W	6:6mm	3:3mm	320:320mm	MSCON															



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。  
请通过下述行程与最高速度表,确认所需行程的最高速度。
- (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。
- (5) 关于允许负载质量请参考第148页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平 (kg)	垂直 (kg)		
RCS4-TA6R-WA-100-12-[①]-T2-[②]-DB-[③]	100	12	14	6	142	45~120 (每25mm) 170~320 (每50mm)
RCS4-TA6R-WA-100-6-[①]-T2-[②]-DB-[③]		6	20	10	283	
RCS4-TA6R-WA-100-3-[①]-T2-[②]-DB-[③]		3	20	12	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度 (单位为 mm/s)

导程	行程 45~270 (mm)	320 (mm)
12	720	575
6	360	285
3	180	140

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
45	○	170	○
70	○	220	○
95	○	270	○
120	○	320	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向169N·m Mb方向242N·m Mc方向137N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向49.5N·m Mb方向70.7N·m Mc方向40N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

(※1)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向·负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

关于平台的形变量请参考使用说明书。

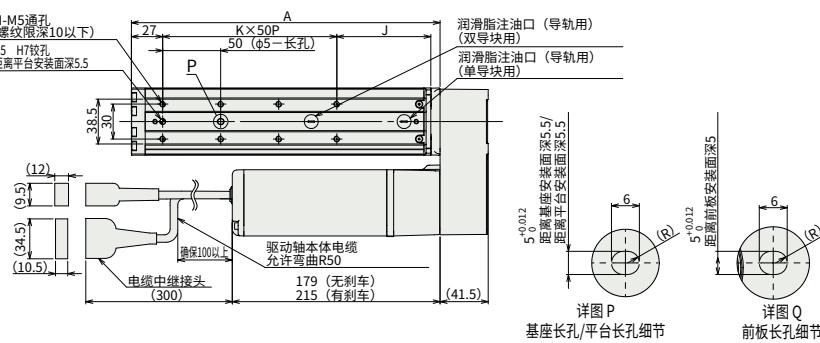
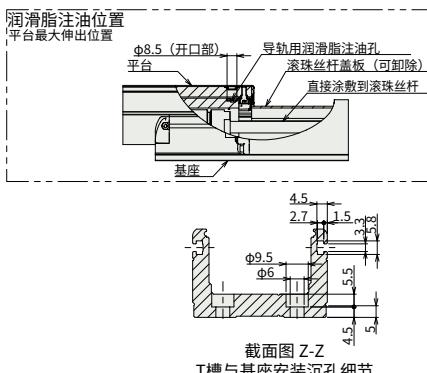
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

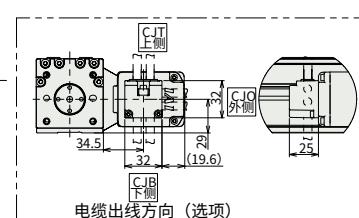
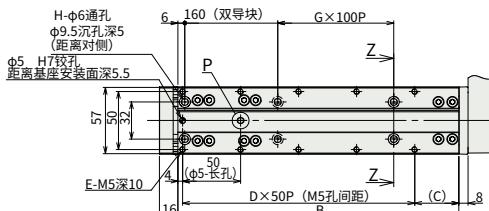
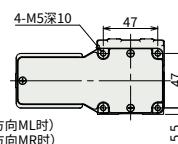
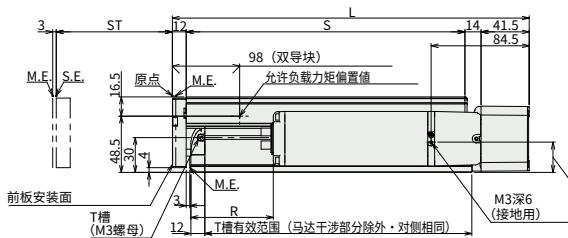
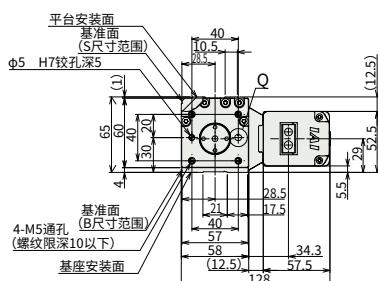
3次元  
CAD

※1 进行原点复位时，平台会移动至ME，请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



详图 P 基座长孔/平台长孔细节

详图 Q 前板长孔细节



## ■行程/尺寸·质量

ST	45	70	95	120	170	220	270	320
L	282.5	307.5	332.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
A	241	266	291	316	366	416	466	516
B	217	242	267	292	342	392	442	492
C	13	38	13	38	38	38	38	38
D	4	4	5	5	6	7	8	9
E	10	10	12	12	14	16	18	20
G	0	0	0	0	1	1	2	2
H	4	4	4	4	6	6	8	8
J	56	81	56	81	81	81	81	81
K	3	3	4	4	5	6	7	8
N	8	8	10	10	12	14	16	18
R <sup>(注)</sup>	无刹车	46	71	96	121	171	221	271
	带刹车	10	35	60	85	135	185	235
S	215	240	265	290	340	390	440	490
质量 (kg)	3.3	3.4	3.6	3.8	4.1	4.4	4.8	5.1
质量 (kg)	3.6	3.7	3.9	4.1	4.4	4.7	5.1	5.4

(注) R 尺寸为负值时，代表马达单元末端比基座末端更长。

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				●	●	-		
SCON-CB/CGB		1					512 (现场网络规格为768)	
SCON-LC/LCG		1				●	512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器			256	
SSEL-CS		2		●	-	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	-	-	●	55000 (因类型而异)	

# RCS4-TA7R 〈单导块规格〉

免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
折返本体宽  
70 mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4 — TA7R — WA — 200 — — — — — T2 — — — — —

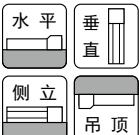
系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 导程 — 行程 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

WA:免电池绝对型 200:AC 伺服马达 24:24mm 25:25mm  
200W 16:16mm  
8: 8mm 300:300mm  
4: 4mm

T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(2) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
 详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(3) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。  
 详细内容请参考149页。  
(4) 关于允许负载质量请参考第148页的图表。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量	额定推力 (N)	行程 (mm)
			水平(kg)	垂直 (kg)	
RCS4-TA7R-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	12	5	142
RCS4-TA7R-WA-200-16-①-T2-②-③		16	15	10	214
RCS4-TA7R-WA-200-8-①-T2-②-③		8	15	18	427
RCS4-TA7R-WA-200-4-①-T2-②-③		4	15	20	855

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度

(单位为 mm/s)

行程 导程	25~300 (mm)
24	1200
16	960
8	480
4	240

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
25	○	150	○
50	○	175	○
75	○	200	○
100	○	250	○
125	○	300	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
电缆出线方向变更(外侧)	CJO	→ P131
马达左折返规格	ML	→ P135
马达右折返规格	MR	→ P135
反原点规格	NM	→ P136

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度	±0.01mm
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方向115N·m Mb方向115N·m Mc方向229N·m
动态允许负载力矩(※1)	Ma方向44.7N·m Mb方向44.7N·m Mc方向89.1N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C, 85%RH以下(无结露)

(※1)基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

允许负载力矩方向·负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

关于平台的形变量请参考使用说明书。

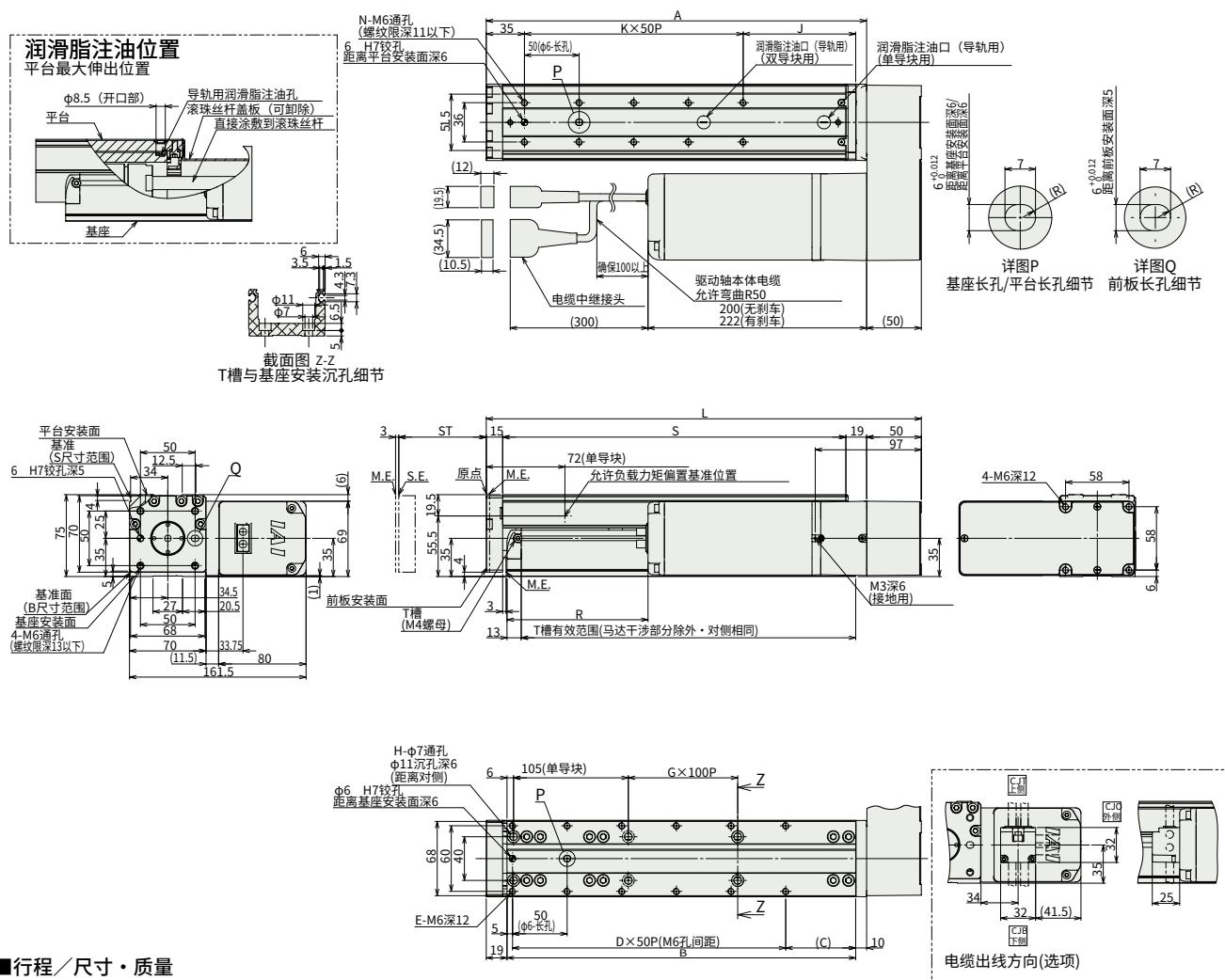
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时, 平台会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程/尺寸·质量

ST	25	50	75	100	125	150	175	200	250	300
L	223	248	273	298	323	348	373	398	448	498
A	173	198	223	248	273	298	323	348	398	448
B	144	169	194	219	244	269	294	319	369	419
C	39	64	39	64	39	64	39	64	64	64
D	2	2	3	3	4	4	5	5	6	7
E	6	6	8	8	10	10	12	12	14	16
G	0	0	0	0	1	1	1	2	2	
H	4	4	4	4	6	6	6	6	8	8
J	78	103	78	103	78	103	78	103	103	103
K	1	1	2	2	3	3	4	4	5	6
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	14
R <sup>(注)</sup>	-46	-21	4	29	54	79	104	129	179	229
	-68	-43	-18	7	32	57	82	107	157	207
S	139	164	189	214	239	264	289	314	364	414
质量 (kg)	4.6	4.8	5.0	5.2	5.5	5.7	5.9	6.1	6.6	7.0
质量 (kg)	5.1	5.3	5.5	5.7	6	6.2	6.4	6.6	7.1	7.5

(注) R 尺寸为负值时, 代表马达单元末端比基座末端更长。

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				●	●	-		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	-	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT EtherNet/IP MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CompoNet	512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器			EtherCAT EtherNet/IP MECHATROLINK	
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	-	●	256	
XSEL-P/Q/RA/SA		8		-	-	●	20000	
				注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。			55000 (因类型而异)	



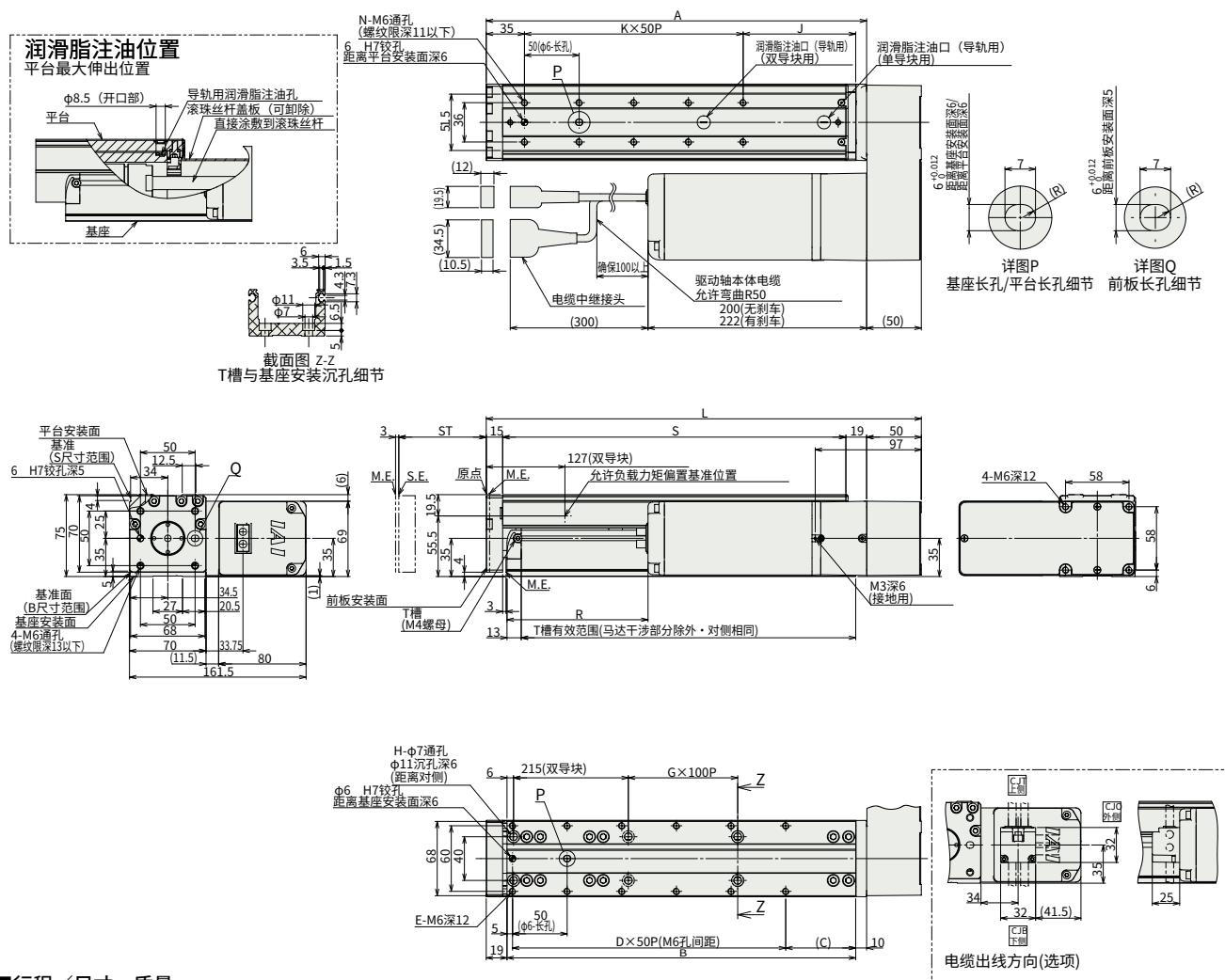
## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD

3次元  
CAD

※1 进行原点复位时, 平台会移动至ME, 请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.: 机械末端 S.E.: 行程末端



## ■行程/尺寸·质量

ST	40	65	90	140	190	240	290	340	390	
L	348	373	398	448	498	548	598	648	698	
A	298	323	348	398	448	498	548	598	648	
B	269	294	319	369	419	469	519	569	619	
C	64	39	64	64	64	64	64	64	64	
D	4	5	5	6	7	8	9	10	11	
E	10	12	12	14	16	18	20	22	24	
G	0	0	0	1	1	2	2	3	3	
H	4	4	4	6	6	8	8	10	10	
J	103	78	103	103	103	103	103	103	103	
K	3	4	4	5	6	7	8	9	10	
N	8	10	10	12	14	16	18	20	22	
R	无刹车	79	104	129	179	229	279	329	379	429
	带刹车	57	82	107	157	207	257	307	357	407
S	无刹车	264	289	314	364	414	464	514	564	614
(kg)	带刹车	6.6	6.8	7	7.5	7.9	8.4	8.8	9.3	9.7

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				●	●	-		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	-	-	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		-	-	●	CompoNet MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	-	-	EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器			PROFIBUS EtherCAT EtherNet/IP	256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	-	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		-	-	●		55000 (因类型而异)

# RCS4CR-SA4C



■型号项目 RCS4CR-SA4C-WA-60-T2

系列

类型

编码器种类

马达种类

导程

行程

—

—

—

T2

—

—

—

—

WA:免电池绝对型 60:AC 伺服马达

16:16mm  
10:10mm  
5: 5mm  
2.5:2.5mm50:50mm  
(每50mm)T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SAN: 无  
P: 1m  
S: 3m  
M: 5m  
X□□: 指定长度  
R□□: 柔性电缆

参考下述选项表

60W

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

?

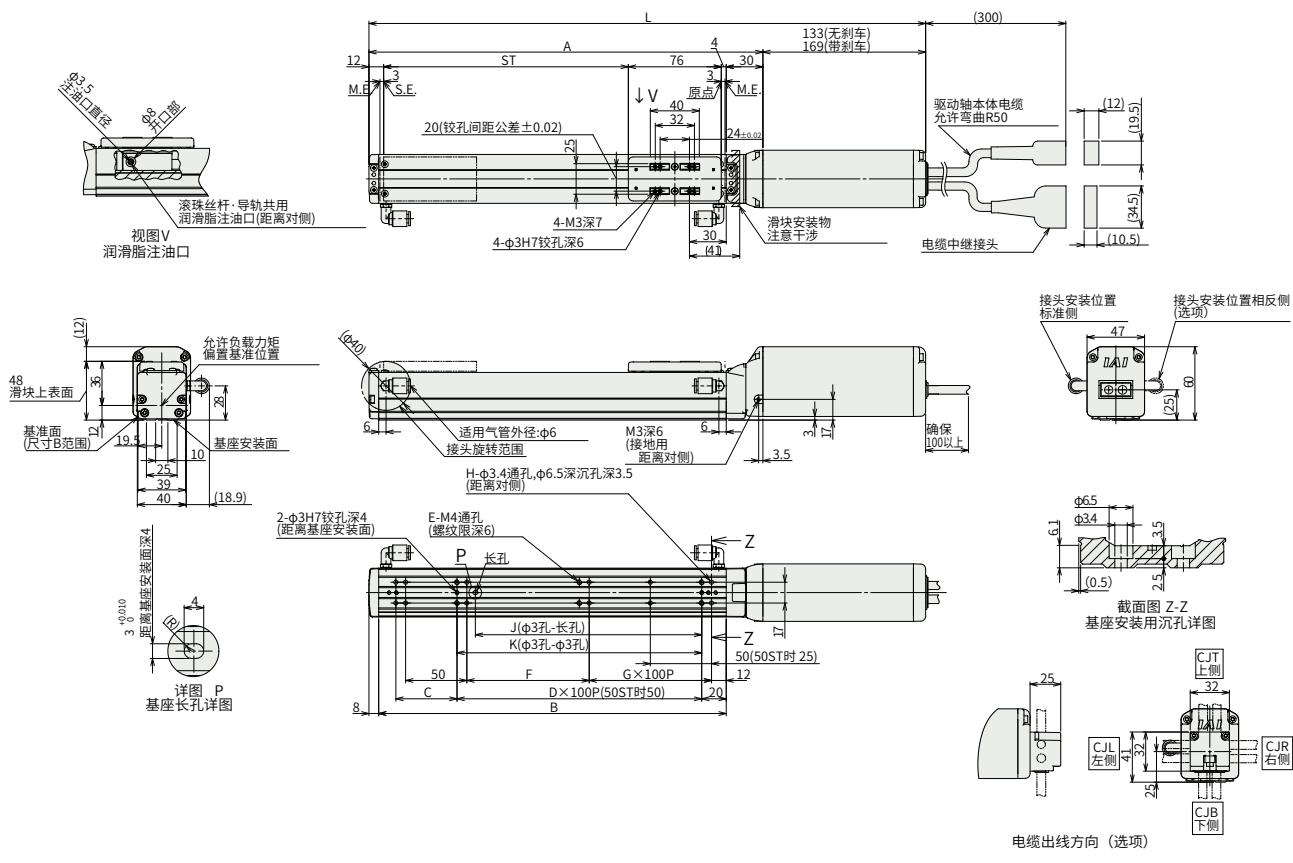
?

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程/尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L 无刹车	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755
带刹车	341	391	441	491	541	591	641	691	741	791
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
B	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584
C	50	50	100	50	100	50	100	50	100	50
D	—	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14
F	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
质量 (kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
质量 (kg)	1.4	4.5	4.6	1.7	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				●	●	—		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT CompoNet MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	EtherNet/IP Powerlink	512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	EtherCAT EtherNet/IP Powerlink	512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6		本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2	单相AC200V 三相AC200V	●	—	●		20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	55000 (因类型而异)

# RCS4CR-SA6C



■型号项目 RCS4CR-SA6C-WA-100

系列

类型

编码器种类

马达种类

导程

行程

适用控制器

电缆长

选项

WA:免电池绝对型

100:AC伺服马达

20:20mm

50:50mm

T2:SCON

N:无

100W

12:12mm

MSCON

P:1m

6:6mm

S:3m

M:5m

3:3mm

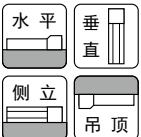
XSEL-P/Q

XSEL-RA/SA

X□□:指定长度

R□□:柔性电缆

参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
 详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
 详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

## ■ 导程与负载质量

型号	马达输出(W)	导程(mm)	最大负载质量 水平(kg)	最大负载质量 垂直(kg)	额定推力(N)	行程(mm)
RCS4CR-SA6C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	18	6	85	50~800 (每50mm)
RCS4CR-SA6C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	30	11	142	
RCS4CR-SA6C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	45	15	283	
RCS4CR-SA6C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	45	15	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■ 行程与最高速度/吸气量

(单位为 mm/s)

行程 导程	50~500 (每50mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸气量 (Nm/min)
20	1200	1130	970	840	735	650	575	100
12	720	620	535	460	405	355	315	70
6	360	305	265	230	200	175	155	30
3	180	150	130	115	100	85	75	15

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格(※1)	HPR	→ P134
反原点规格	NM	→ P136
吸气用接头反向安装	VR	→ P137
双滑块规格(※2)	W	→ P137

(※1) 双滑块规格时不能选择高精度规格。

(※2) 部分导程不能选择。(参考第150页)

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向48.5N·m Mb方向69.3N·m Mc方向103N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向11.6N·m Mb方向16.6N·m Mc方向24.6N·m
无尘等级	Class10(Fed.Std.209D)、Class2.5相当(ISO14644-1规格)
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

• 参考负载伸出长/Ma方向:220mm以下/Mb-Mc方向:220mm以下

(※1) [ ] 内为高精度规格的数据。

(※2) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

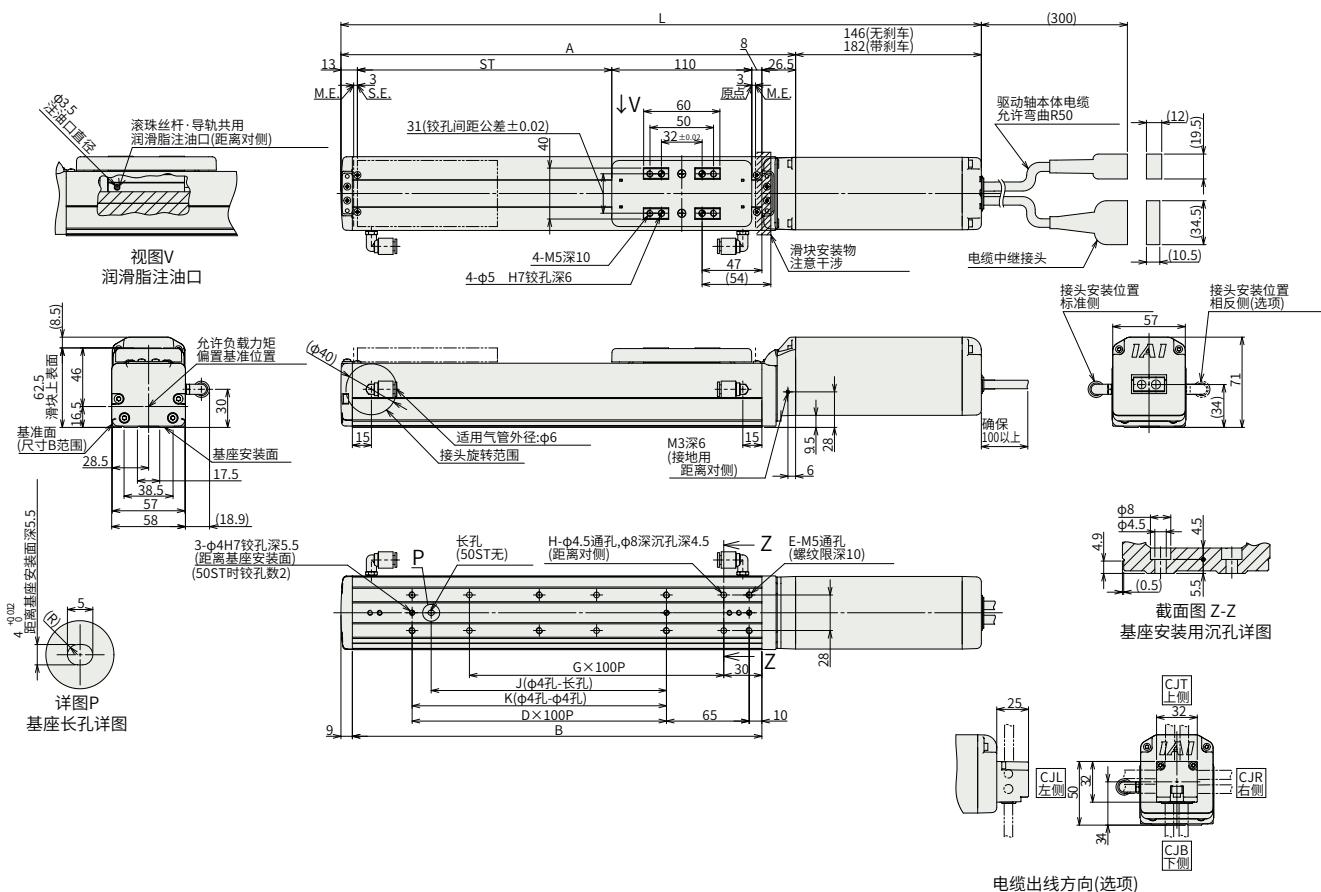
允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



\*1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程／尺寸・质量

	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L 无刹车	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5	
带刹车	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	1139.5	
A	207.5	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	
B	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	8	8	8	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785	
K	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800	
质量 (kg)	无刹车	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.3	4.5	4.7
	带刹车	2.3	2.5	2.7	2.9	3	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8	5

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		单相AC 100V/200V	1	●	●	-	DeviceNet CC-Link PROFINET MODBUS CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP        	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG				-	-	●		
SCON-CAL/CGAL				●	-	-		
MSCON-C		单相AC200V 三相AC200V	6	本机型 为现场网络专用控制器			256	综合 产品目录 2017
SSEL-CS				●	-	●		
XSEL-P/Q/RA/SA				-	-	●		

# RCS4CR-SA7C

±10μm  
标准±5μm  
选项设定无尘  
规格免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
70 mm  
200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4CR - SA7C - WA - 200 - □ - □ - T2 - □ - □ - 选项

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

WA:免电池绝对型 200:AC 伺服马达 24:24mm 50:50mm T2:SCON N: 无  
200W 16:16mm P: 1m  
8: 8mm S: 3m  
4: 4mm 800:800mm M: 5m  
(每50mm) XSEL-P/Q XSEL-RA/SA X□□:指定长度  
XSEL-RS/SA R□□:柔性电缆



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

## ■导程与负载质量

型号	马达输出(W)	导程(mm)	最大负载质量 水平(kg)	垂直(kg)	额定推力(N)	行程(mm)
RCS4CR-SA7C-WA-200-24-①-T2-②-③	200	24	30	7	142	50~800 (每50mm)
RCS4CR-SA7C-WA-200-16-①-T2-②-③		16	40	12	214	
RCS4CR-SA7C-WA-200-8-①-T2-②-③		8	45	20	427	
RCS4CR-SA7C-WA-200-4-①-T2-②-③		4	50	25	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

## ■行程与最高速度/吸气量

(单位为 mm/s)

行程 导程	50~500 (每50mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸气量 (Nm/min)
24	1500	1440	1240	1095	965	850	760	90
16	1000	965	830	720	635	560	500	70
8	500	475	410	355	315	275	245	40
4	240	235	205	175	155	135	120	30

## ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

## ②电缆长

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

## ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格(※1)	HPR	→ P134
反原点规格	NM	→ P136
吸气用接头反向安装	VR	→ P137
双滑块规格(※2)	W	→ P137

(※1) 导程24时不能选择高精度规格。双滑块规格时不能选择高精度规格。

(※2) 部分导程不能选择。(参考第150页)

## 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向115N·m Mb方向115N·m Mc方向229N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向44.7N·m Mb方向44.7N·m Mc方向89.1N·m
无尘等级	Class10 (Fed.Std.209D)、Class2.5相当 (ISO14644-1规格)
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

\*参考负载伸出长/Ma方向:300mm以下Mb-Mc方向:300mm以下

(※1) [ ]内为高精度规格(导程4、8、16)的数值。

(※2) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

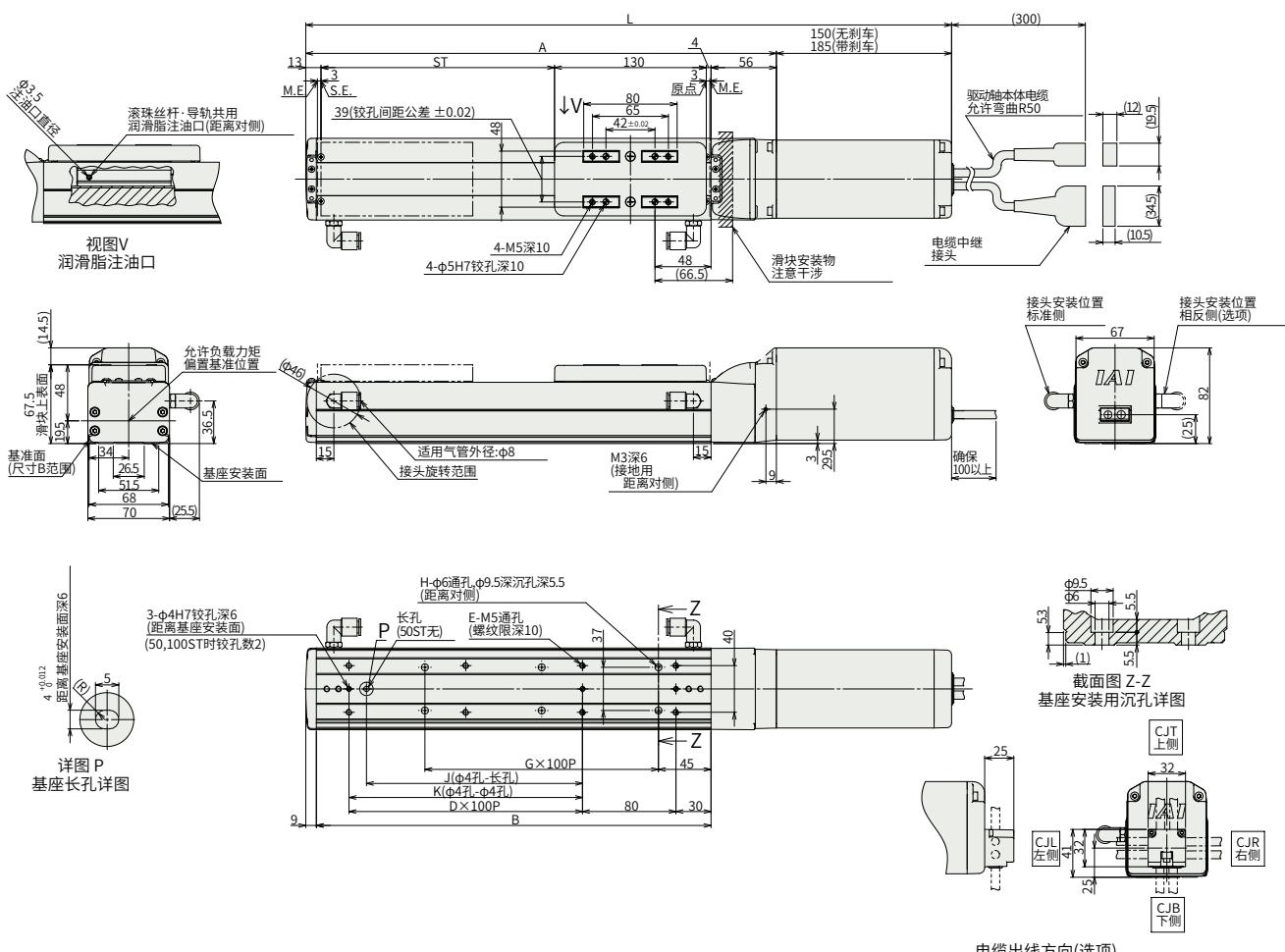
允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)

2次元  
CAD  
3次元  
CAD

※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程／尺寸・质量

	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L 无刹车	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153
带刹车	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188
A	253	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003
B	188	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938
D	0	1	1	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	
E	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
G	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
H	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
J	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
K	0	0	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
质量 (kg)	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.7	5.0	5.2	5.4	5.7	5.9	6.1	6.4	6.6	6.8	7.1
无刹车	4	4.3	4.5	4.8	5	5.2	5.5	5.7	5.9	6.2	6.4	6.6	6.9	7.1	7.3	7.6

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT CompoNet MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6	单相AC200V 三相AC200V	本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2		●	—	●		20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●		55000 (因类型而异)

注  
根据控制器类型不同,  
可选用的现场网络种类  
也不同。  
详情请在参考页确认。

# RCS4CR-SA8C



■型号项目 RCS4CR - SA8C - WA - 400

系列

类型

编码器种类

马达种类

导程

行程

适用控制器

电缆长

—

—

—

—

—

—

WA:免电池绝对型

400:AC伺服马达

20:20mm

50:50mm

T2:SCON

N:无

400W

10:10mm

SSEL

P:1m

5:5mm

XSEL-P/Q

S:3m

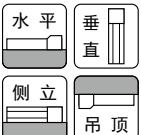
XSEL-RA/SA

M:5m

X□□:指定长度

R□□:柔性电缆

参考下述选项表



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。
- (2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。
- (3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。
- (4) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的移动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	驱输出(N)	导程(mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4CR-SA8C-WA-400-20-①-T2-②-③	400	20	60	20	339
RCS4CR-SA8C-WA-400-10-①-T2-②-③		10	80	35	678 (每50mm)
RCS4CR-SA8C-WA-400-5-①-T2-②-③		5	90	45	1357

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度/吸气量

(单位为 mm/s)

行程 导程	50~600 (每50mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)	吸气量 (Nm/min)
20	1200	1090	960	860	770	695	630	570	520	480	440	160
10	600	540	480	430	385	345	310	285	260	235	220	80
5	300	270	240	215	190	175	155	140	130	120	110	40

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	600	○
100	○	650	○
150	○	700	○
200	○	750	○
250	○	800	○
300	○	850	○
350	○	900	○
400	○	950	○
450	○	1000	○
500	○	1050	○
550	○	1100	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格(※1)	HPR	→ P134
反原点规格	NM	→ P136
吸气用接头反向安装	VR	→ P137
双滑块规格(※2)	W	→ P137

(※1) 双滑块规格时不能选择高精度规格。

(※2) 部分导程不能选择。(参考第150页)

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ16mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向219N·m Mb方向219N·m Mc方向414N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向77.0N·m Mb方向77.0N·m Mc方向146N·m
无尘等级	Class10 (Fed.Std.209D)、Class2.5相当 (ISO14644-1规格)
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

\*参考负载伸出长/Ma方向:400mm以下/Mb-Mc方向:400mm以下

(※1) [ ]内为高精度规格(导程5、10、20)的数值。

(※2) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

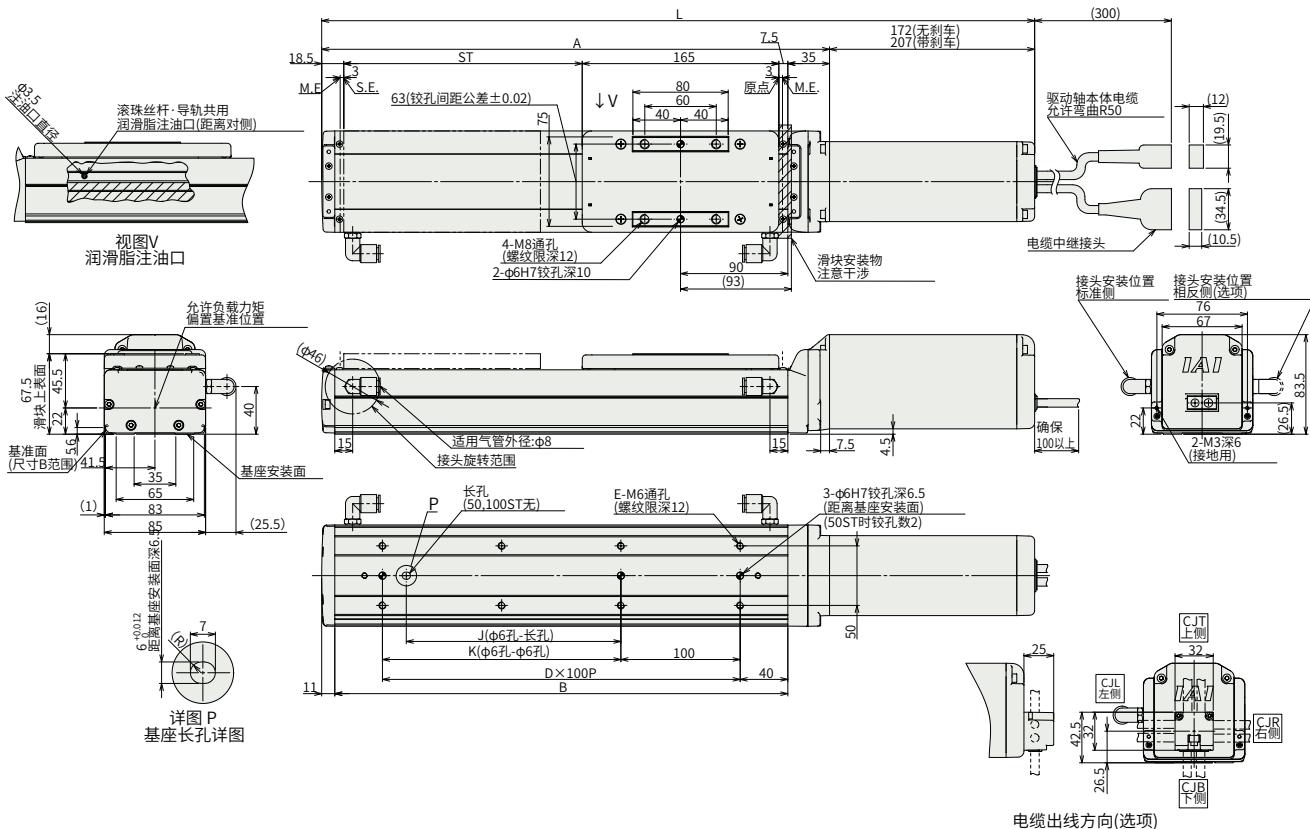
允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



■行程／尺寸・质量

适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法				最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序	现场网络※可选		
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	   	512 (现场网络规格为768)	综合 产品目录 2017
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	 	512 (现场网络规格为768)	
SSEL-CS		2		单相AC 100V/200V	●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8		单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)	

# RCS4CR-WSA10C

±10μm  
标准±5μm  
选项设定无尘  
规格免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
100mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4CR - WSA10C	WA	60	—	—	T2	—	—
系列	类型	编码器种类	马达种类	导程	行程	适用控制器	电缆长
WA:免电池绝对型	60:AC 伺服马达	16:16mm 60W	50:50mm	T2:SCON MSCON SSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N:无 P: 1m S: 3m M: 5m	参考下述选项表 ※电缆出线方向必 须择一记入型号。	
		10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	500:500mm (每50mm)		X□□:指定长度 R□□:柔性电缆		



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4CR-WSA10C-WA-60-16-①-T2-②-③	60	16	7	53	50~500 (每50mm)
RCS4CR-WSA10C-WA-60-10-①-T2-②-③		10	16	85	
RCS4CR-WSA10C-WA-60-5-①-T2-②-③		5	27	170	
RCS4CR-WSA10C-WA-60-2.5-①-T2-②-③		2.5	40	340	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度/吸气量

(单位为 mm/s)

导程	行程 50~350 (每50mm)	400 (mm)	450 (mm)	500 (mm)	吸气量 (N/min)
16	960	930	775	660	105
10	600	590	490	415	60
5	300	290	245	205	30
2.5	150	145	120	100	25

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	300	○
100	○	350	○
150	○	400	○
200	○	450	○
250	○	500	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格	HPR	→ P134
反原点规格	NM	→ P136
吸气用接头反向安装	VR	→ P137

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ8mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向271N·m Mb方向271N·m Mc方向553N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向65.4N·m Mb方向65.4N·m Mc方向134N·m
无尘等级	Class10 (Fed.Std.209D)、Class2.5相当 (ISO14644-1规格)
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

•参考负载伸出长/Ma方向:500mm以下Mb-Mc方向:500mm以下

(※1) [ ]内为高精度规格的数据。

(※2) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

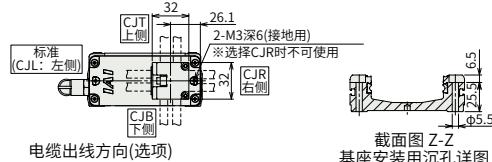
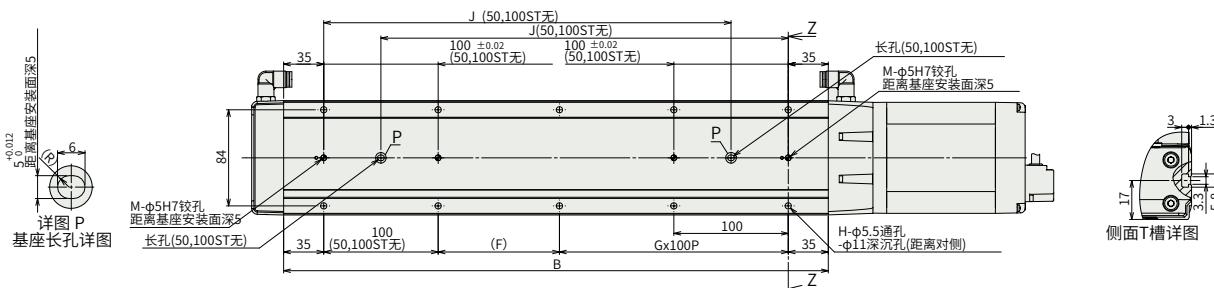
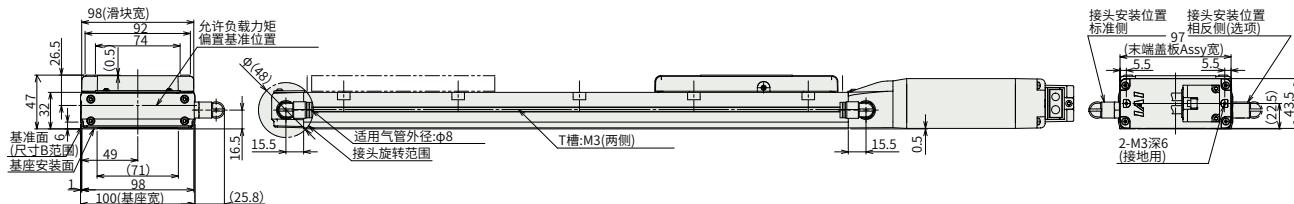
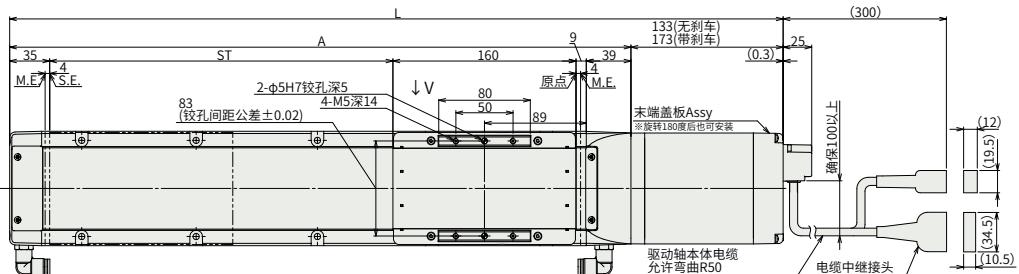
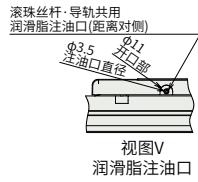
允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程／尺寸・质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876
无刹车	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876
带刹车	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916
A	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743
B	226	276	326	376	426	476	526	576	626	676
F	156	206	256	306	356	406	456	506	556	606
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14
J	—	—	206	256	306	356	406	456	506	556
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2
质量 (kg)	2.8	3.0	3.3	3.5	3.8	4.0	4.3	4.5	4.8	5.0
带刹车	3.1	3.3	3.6	3.8	4.1	4.3	4.6	4.8	5.1	5.3

## 适用控制器

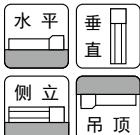
RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				●	●	—		
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	—	●	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT CompoNet MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)
SCON-LC/LCG		1		—	—	●	EtherNet/IP PowerLine	512 (现场网络规格为768)
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—	EtherCAT EtherNet/IP PowerLine	512 (现场网络规格为768)
MSCON-C		6	单相AC200V 三相AC200V	本机型 为现场网络专用控制器				256
SSEL-CS		2		●	—	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	20000
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●		55000 (因类型而异)

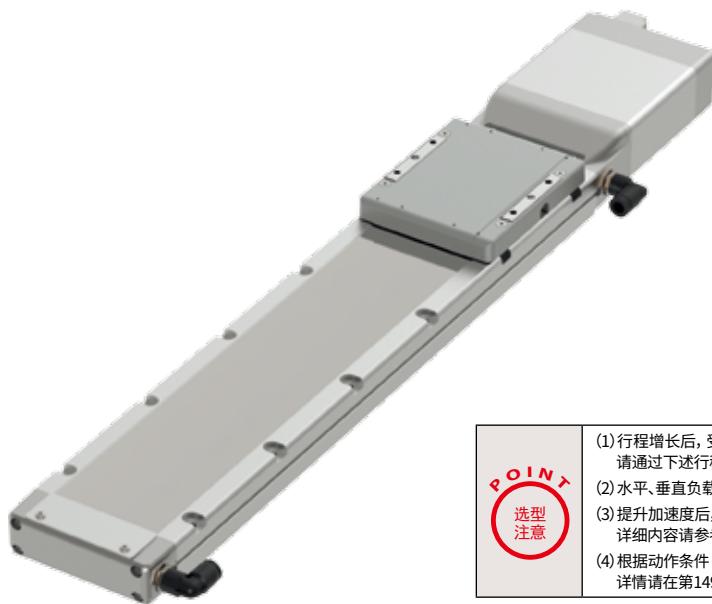
# RCS4CR-WSA12C



■型号项目	RCS4CR - WSA12C	- WA -	100	-		-	T2	-		-	选项					
系列	—	类型	—	编码器种类	—	马达种类	—	导程	—	行程	—	适用控制器	—	电缆长	—	选项
WA:免电池绝对型	100W AC伺服马达	100W	20:20mm 12:12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm (每50mm)	T2:SCON MSCON SSSEL XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	N: 无 P: 1m S: 3m M: 5m X□□:指定长度 R□□:柔性电缆									参考下述选项表 ※电缆出线方向必须择一记入型号。	



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



- (1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。  
请通过下述行程与最高速度表,确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速等)不同,适用的稼动功率也不一样。  
详情请在第149页确认。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出(W)	导程(mm)	最大负载质量 水平(kg)	垂直(kg)	额定推力(N)	行程(mm)
RCS4CR-WSA12C-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	15	3	85	50~800 (每50mm)
RCS4CR-WSA12C-WA-100-12-①-T2-②-③		12	25	8	142	
RCS4CR-WSA12C-WA-100-6-①-T2-②-③		6	45	15	283	
RCS4CR-WSA12C-WA-100-3-①-T2-②-③		3	55	15	566	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度/吸气量

(单位为 mm/s)

行程 导程	50~500 (每50mm)	550 (mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸气量 (N/min)
20	1200	970	840	740	650	580	520	130
12	720	535	465	405	355	315	285	80
6	360	265	230	200	175	155	140	40
3	180	130	115	100	85	75	70	25

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格	HPR	→ P134
反原点规格	NM	→ P136
吸气用接头反向安装	VR	→ P137

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ10mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向 111N·m Mb方向 111N·m Mc方向 237N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向 87.5N·m Mb方向 87.5N·m Mc方向 233N·m
无尘等级	Class10 (Fed.Std.209D)、Class2.5相当 (ISO14644-1规格)
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)

•参考负载伸出长/Ma方向:450mm以下/Mb-Mc方向:450mm以下

(※1) [ ]内为高精度规格的数据。

(※2) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

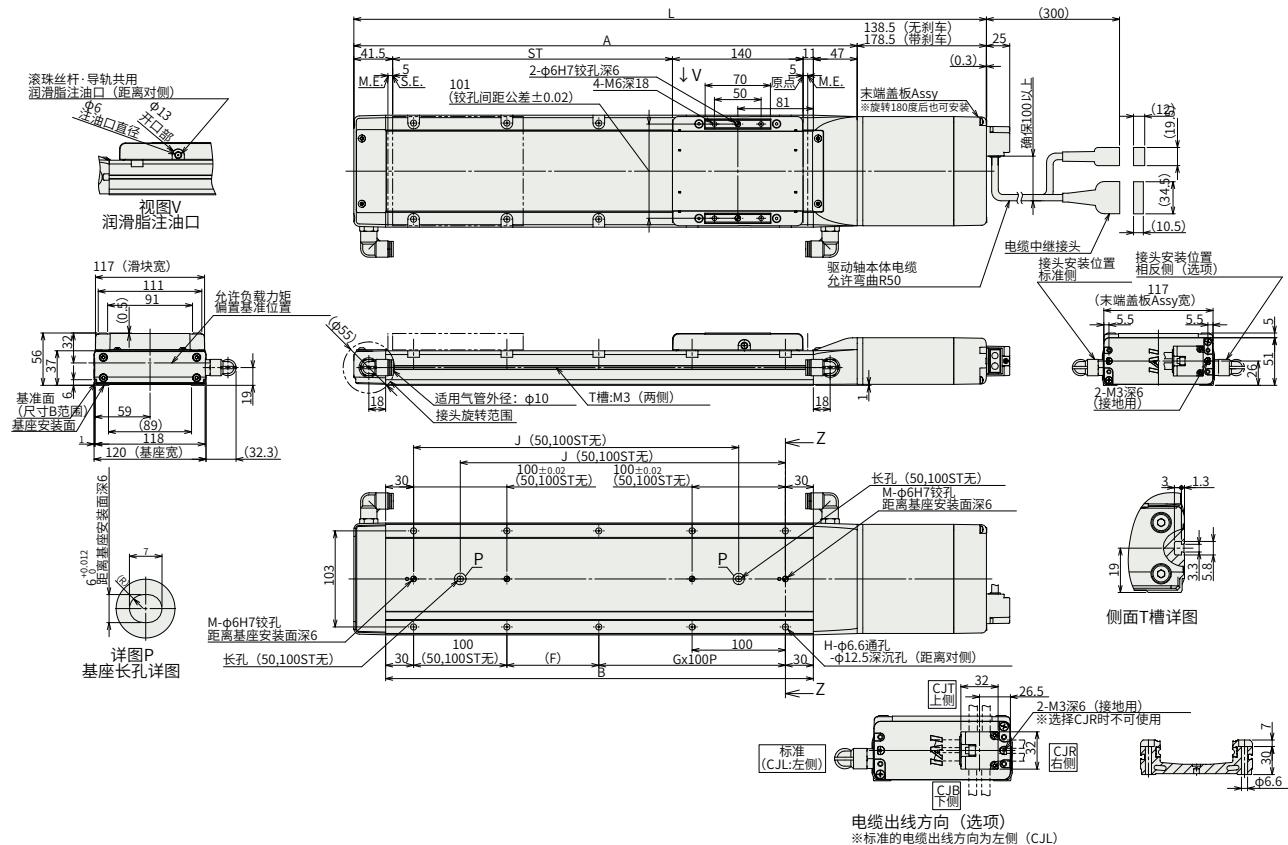
允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程/尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	无刹车	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178
	带刹车	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218
A	289.5	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	
B	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	
F	148.5	198.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	48.5	98.5	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	—	—	198.5	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5	548.5	598.5	648.5	698.5	748.5	798.5	848.5	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
质量 (kg)	无刹车	3.8	4.2	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.9
	带刹车	4.2	4.6	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.3

## ■适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		单相AC 100V/200V	1	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT EtherNet/IP MECHATROLINK CompoNet	512 (现场网络规格为768) 512 (现场网络规格为768) 512 (现场网络规格为768) 256 20000 55000 (因类型而异)
SCON-LC/LCG				—	—	●		
SCON-CAL/CGAL				●	—	—		
MSCON-C				本机型 为现场网络专用控制器				
SSEL-CS		单相AC200V 三相AC200V	8	●	—	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	综合 产品目录 2017
XSEL-P/Q/RA/SA				—	—	●		

# RCS4CR-WSA14C

±10μm  
标准±5μm  
选项设定无尘  
规格免电池  
绝对型马达  
单元型马达  
直联本体宽  
140mm200V  
AC伺服  
马达

■型号项目 RCS4CR - WSA14C - WA - 200 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

系列

类型

编码器种类

马达种类

导程

行程

适用控制器

电缆长

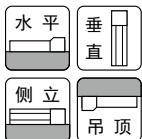
选项

WA:免电池绝对型 200:AC伺服马达 24:24mm  
200W 16:16mm 50:50mm  
8: 8mm 800:800mm  
4: 4mm (每50mm)

T2:SCON  
MSCON  
SSEL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

参考下述选项表  
※电缆出线方向必  
须择一记入型号。



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安  
装使用时,根据机种不同,有  
不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选  
型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
 详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速度等),适用的稼动率会发生变化。  
 详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

### ■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	垂直(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4CR-WSA14C-WA-200-24-[①]-T2-[②]-[③]	200	24	20	2.5	142	50~800 (每50mm)
RCS4CR-WSA14C-WA-200-16-[①]-T2-[②]-[③]		16	45	8	214	
RCS4CR-WSA14C-WA-200-8-[①]-T2-[②]-[③]		8	65	10	427	
RCS4CR-WSA14C-WA-200-4-[①]-T2-[②]-[③]		4	80	25	855	

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■行程与最高速度/吸气量

(单位为 mm/s)

行程 导程	50~550 (每50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	吸气量 (Nm/min)
24	1440	1060	930	830	740	665	135
16	960	690	610	550	490	440	110
8	480	350	305	270	240	215	70
4	240	170	150	135	120	105	45

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	450	○
100	○	500	○
150	○	550	○
200	○	600	○
250	○	650	○
300	○	700	○
350	○	750	○
400	○	800	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格 ※	HPR	→ P134
反原点规格	NM	→ P136
吸气用接头反向安装	VR	→ P137

※导程24时不能选择高精度规格。

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ12mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm [±0.005mm]
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方向462N·m Mb方向462N·m Mc方向1170N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向122N·m Mb方向122N·m Mc方向308N·m
无尘等级	Class10 (Fed.Std.209D)、Class2.5相当 (ISO14644-1规格)
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

※参考负载伸出长/Ma方向:550mm以下/Mb-Mc方向:550mm以下

(※1) [ ] 内为高精度规格(导程4、8、16)的数值。

(※2) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

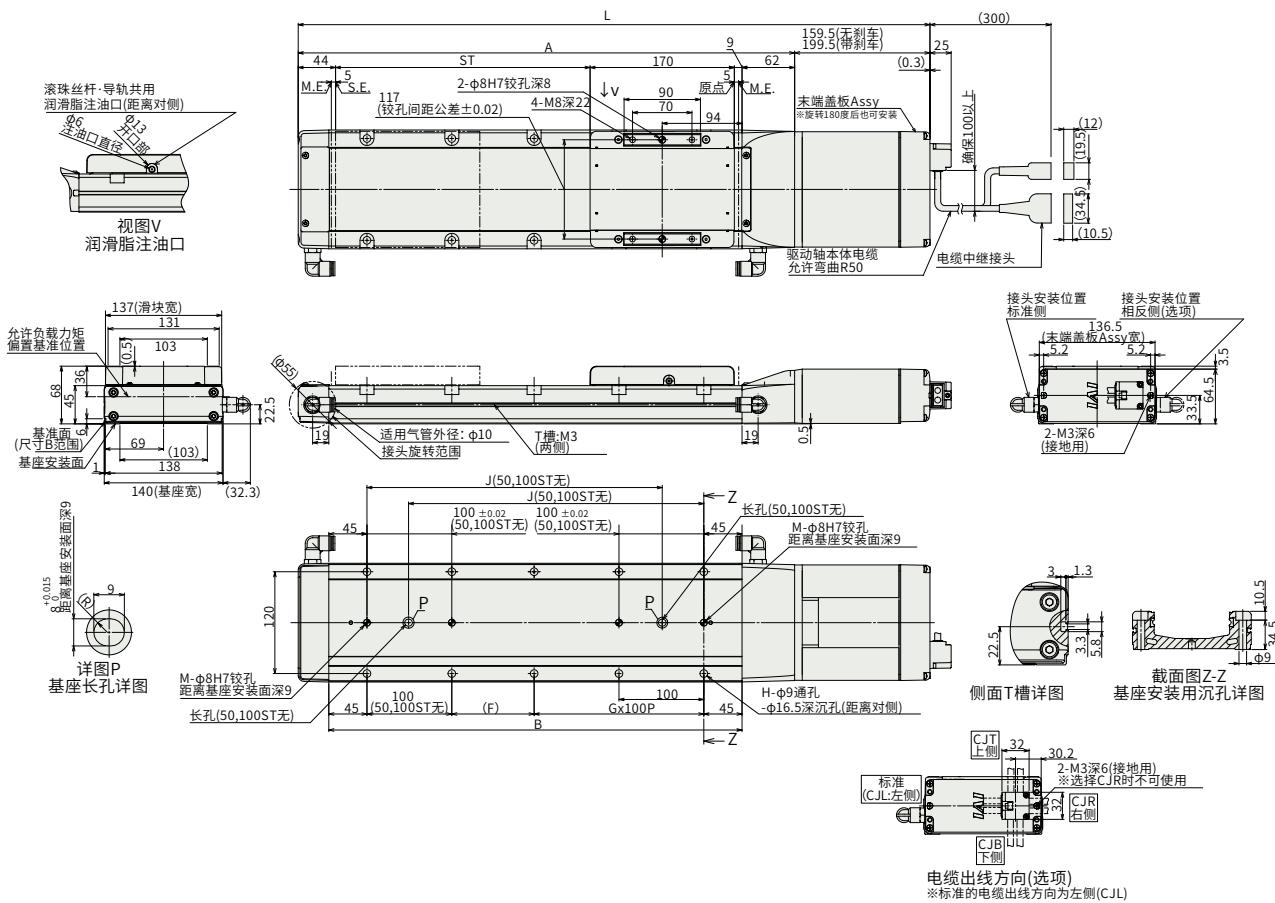
允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



※1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程/尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L 无刹车	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5	
带刹车	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	
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	
B	237	287	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	
F	147	197	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	47	97	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
J	—	—	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
质量 (kg)	无刹车	6.5	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3	12.8	13.3	13.8
质量 (kg)	带刹车	7.1	7.5	8	8.5	9	9.5	10	10.5	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4

## 适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络 ※可选	最大定位点数	参考页
				●	●	—			
SCON-CB/CGB		单相AC 100V/200V	1	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFIBUS EtherCAT CompoNet MECHATROLINK	512 (现场网络规格为768)	综合产品目录 2017
SCON-LC/LCG				—	—	●	EtherNet/IP PowerLine	512 (现场网络规格为768)	
SCON-CAL/CGAL				●	—	—	EtherCAT EtherNet/IP PowerLine	512 (现场网络规格为768)	
MSCON-C		单相AC200V 三相AC200V	6	本机型 为现场网络专用控制器			注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类 也不同。 详情请在参考页确认。	256	20000 55000 (因类型而异)
SSEL-CS				●	—	●		20000	
XSEL-P/Q/RA/SA				—	—	●		55000 (因类型而异)	

# RCS4CR-WSA16C



■型号项目 RCS4CR - WSA16C - WA - 400 - [ ] - [ ] - T2 - [ ] - [ ]

系列

类型

编码器种类

马达种类

导程

行程

适用控制器

电缆长

选项

WA:免电池绝对型 400W AC伺服马达  
400W 20:20mm  
10:10mm  
5:5mm 50:50mm  
1100:1100mm  
(每50mm)

T2:SCON  
SSFL  
XSEL-P/Q  
XSEL-RA/SA

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

参考下述选项表  
※电缆出线方向必须择一记入型号。



※垂直·侧立·吊顶等姿势下安装使用时,根据机种不同,有不同的使用限制。  
详细内容请参考138页的选型注意。



(1) 行程增长后,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请在下面的驱动轴性能中确认所需行程的最高速度。  
(2) 水平、垂直负载质量都是在加速度0.3G下动作时的数值。  
(3) 提升加速度后,会使负载能力降低。  
详细内容请参考139页的“各加速度的负载质量表”。  
(4) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等),适用的稼动率会发生变化。  
详细内容请参考149页。

## 驱动轴性能

### ■ 导程与负载质量

型号	驱动 (W)	导程 (mm)	最大负载质量 水平(kg)	额定推力 (N)	行程 (mm)
RCS4CR-WSA16C-WA-400-20-[①]-T2-[②]-[③]	400	20	60	20	339
RCS4CR-WSA16C-WA-400-10-[①]-T2-[②]-[③]		10	80	35	678 (每50mm)
RCS4CR-WSA16C-WA-400-5-[①]-T2-[②]-[③]		5	100	50	1357

记号说明 ①行程 ②电缆长 ③选项

### ■ 行程与最高速度/吸气量

导程	行程 50~550 (每50mm)	600 (mm)	650 (mm)	700 (mm)	750 (mm)	800 (mm)	850 (mm)	900 (mm)	950 (mm)	1000 (mm)	1050 (mm)	1100 (mm)	吸气量 (l/min)
20	1200	1120	990	880	780	715	645	590	535	490	450	415	130
10	600	560	490	440	395	355	320	290	265	240	225	205	80
5	300	280	240	220	195	175	160	145	130	120	110	100	50

①行程 ②电缆长 ③选项

### ①行程阵容

①行程 (mm)	对应	①行程 (mm)	对应
50	○	600	○
100	○	650	○
150	○	700	○
200	○	750	○
250	○	800	○
300	○	850	○
350	○	900	○
400	○	950	○
450	○	1000	○
500	○	1050	○
550	○	1100	○

### ②电缆长

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

### ③选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→ P131
电缆出线方向变更(上侧)	CJT	→ P131
电缆出线方向变更(右侧)	CJR	→ P131
电缆出线方向变更(左侧)	CJL	→ P131
电缆出线方向变更(下侧)	CJB	→ P131
高精度规格	HPR	→ P134
反原点规格	NM	→ P136
吸气用接头反向安装	VR	→ P137

### 驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 Φ16mm 滚珠C10
重复定位精度(※1)	±0.01mm【±0.005mm】
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方向642N·m Mb方向642N·m Mc方向1610N·m
动态允许负载力矩(※2)	Ma方向161N·m Mb方向161N·m Mc方向404N·m
无尘等级	Class10(Fed.Std.209D)、Class2.5相当(ISO14644-1规格)
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)

•参考负载伸出长/Ma方向:650mm以下Mb-Mc方向:650mm以下

(※1) [ ]内为高精度规格(行程5,10,20)的数值。

(※2) 基准额定寿命为5,000km时的力矩值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

请在2017综合目录1-328页确认行走寿命。

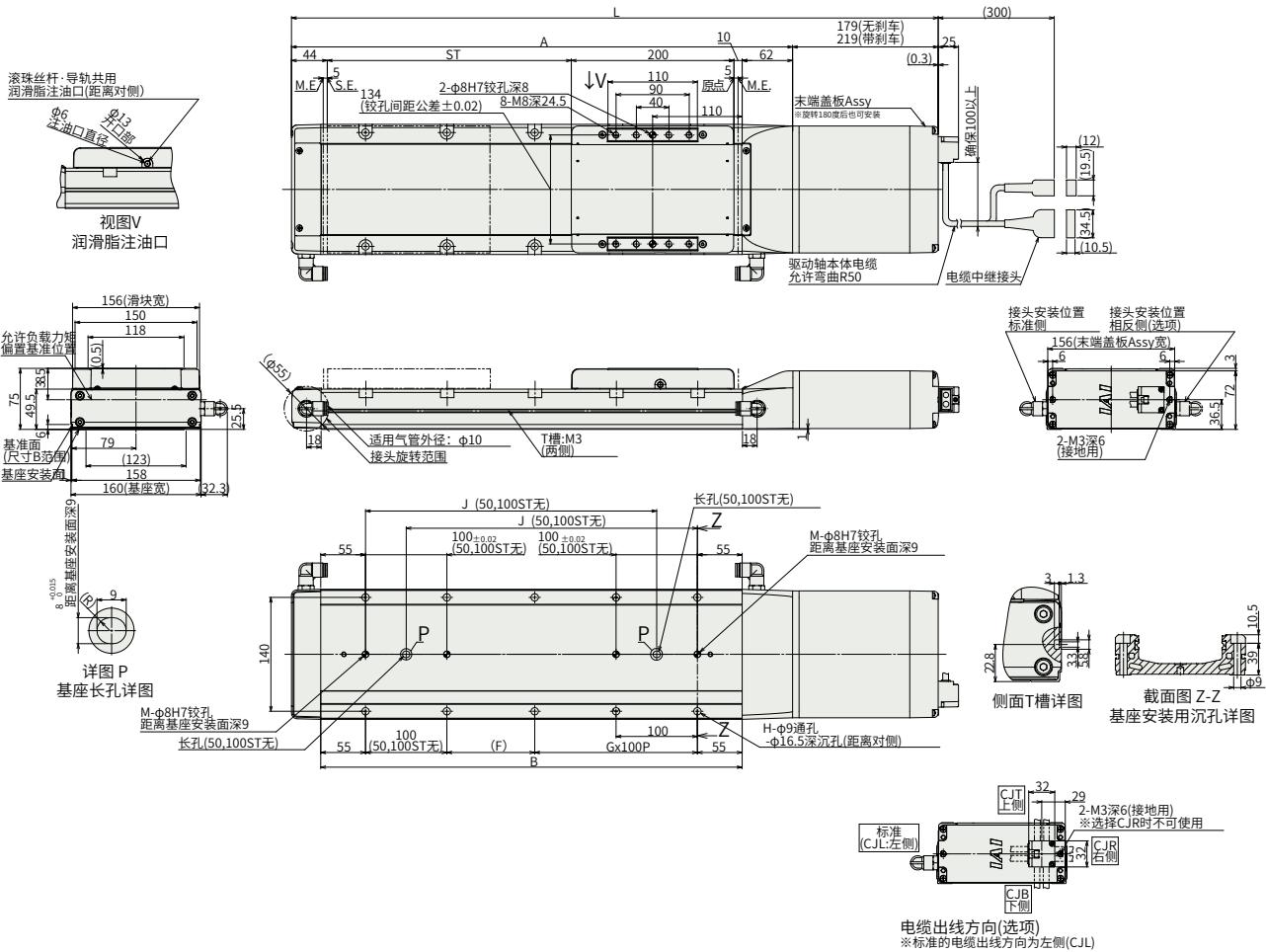
允许负载力矩方向、负载伸出长请在2017综合目录1-92页的图表确认。

## 尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。  
[www.iai-robot.co.jp](http://www.iai-robot.co.jp)



\*1 进行原点复位时,滑块会移动至ME,请注意不要与周围物品产生干涉。  
M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



## ■行程/尺寸·质量

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	无刹车	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595
	带刹车	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635
A		366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416
B		268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
F	158	208	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	58	108	
G	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
H	4	4	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	
J	—	—	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	
M	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
质量 (kg)	无刹车	9.1	9.8	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.7	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.6	20.2	20.8	21.4	22.0
	带刹车	9.7	10.4	11.0	11.6	12.2	12.8	13.4	14.0	14.6	15.3	15.9	16.5	17.1	17.7	18.3	18.9	19.5	20.2	20.8	21.4	22.0	22.6

## ■适用控制器

RCS4系列的驱动轴可以使用以下控制器驱动。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序		
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	512 (现场网络规格为768)	综合产品目录 2017
SCON-LC/LCG				—	—	●		
SSEL-CS		2	单相AC 100V/200V	●	—	●	20000	
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (因类型而异)	

## RCS4 系列 选项

刹车

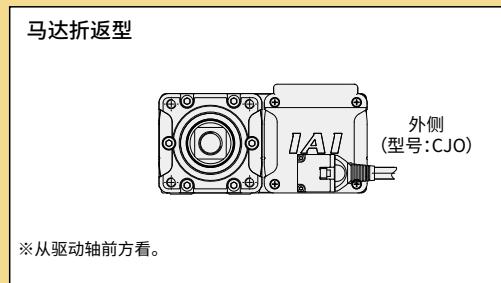
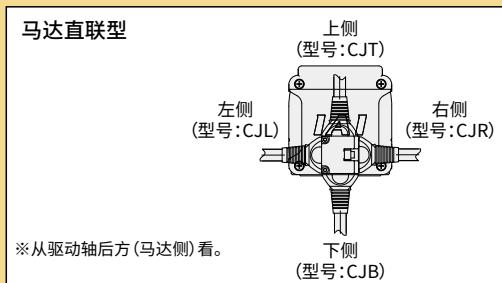
型 号 B

**说明** 驱动轴垂直使用且电源 OFF 或伺服 OFF 时，为了防止滑块、拉杆或平台落下与安装物碰撞损坏或造成安全事故的保护机构。

电缆出线方向变更

**型 号 CJT / CJR / CJL / CJB / CJO**

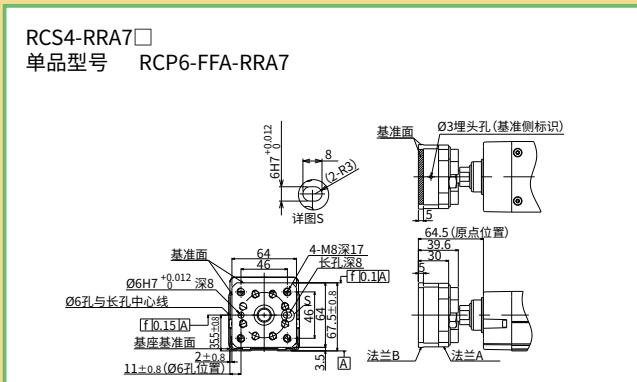
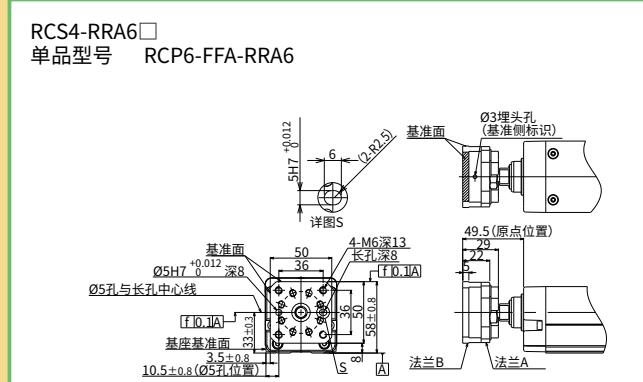
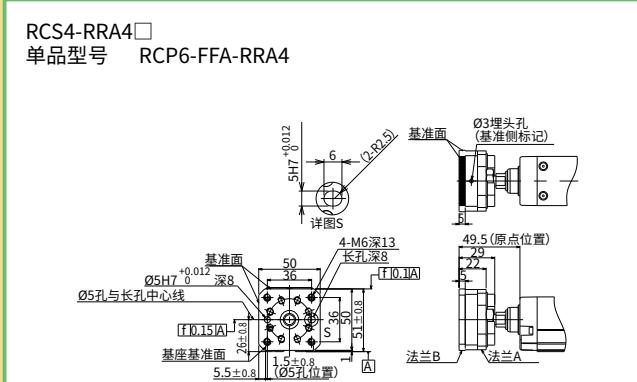
**说 明** 连接到驱动轴本体上的马达·编码器电缆的安装方向可以在上、下、左、右四个方向中选择。



## 末端连接件（法兰安装件）

型 号 FFA

**说 明** 安装在拉杆末端的,可以通过4根螺栓固定治具等的连接件。



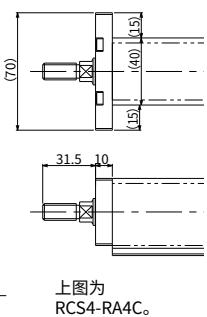
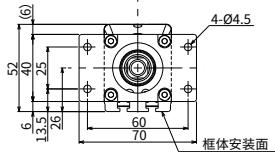
## 法兰安装件

型号 FL

说明 在驱动轴本体侧通过螺栓固定用的安装件。※选型上的注意事项请务必参考(P138)。

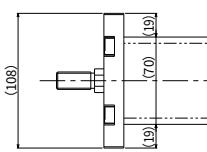
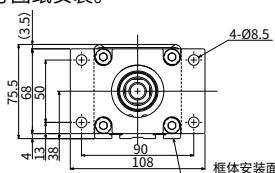
RCS4-RA4□

单品型号 RCP6-FL-RA4

※附属品、  
请参考图纸安装。上图为  
RCS4-RA4C。

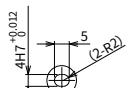
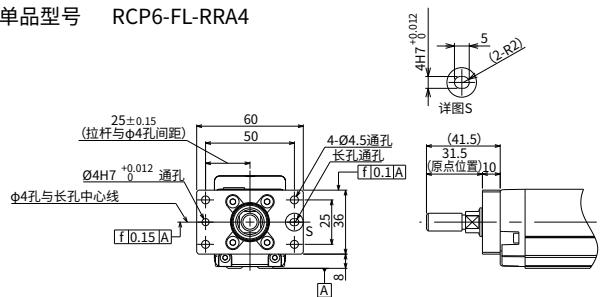
RCS4-RA7□

单品型号 RCP6-FL-RA7

※附属品、  
请参考图纸安装。上图为  
RCS4-RA7C。

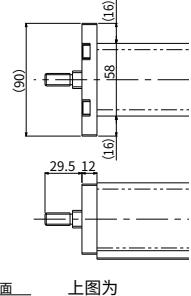
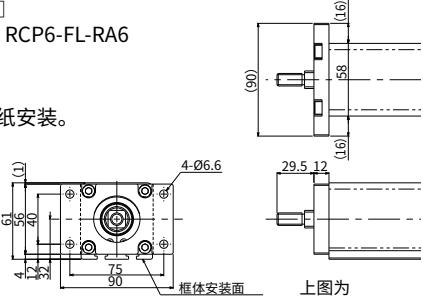
RCS4-RRA4□

单品型号 RCP6-FL-RRA4

上图为  
RCS4-RRA4。

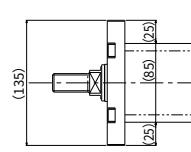
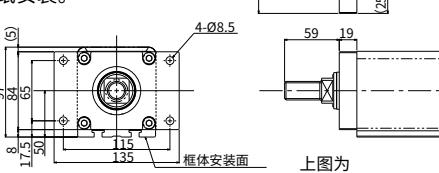
RCS4-RA6□

单品型号 RCP6-FL-RA6

※附属品、  
请参考图纸安装。上图为  
RCS4-RA6C。

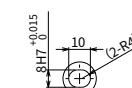
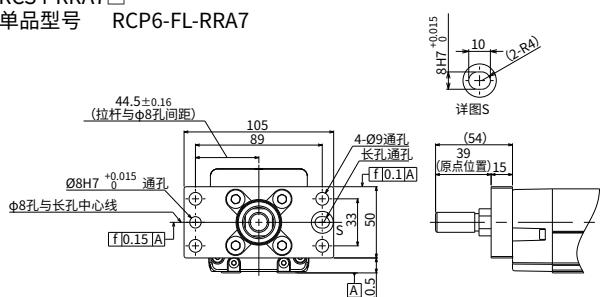
RCS4-RA8□

单品型号 RCP6-FL-RA8

※附属品、  
请参考图纸安装。上图为  
RCS4-RA8C。

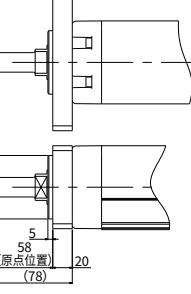
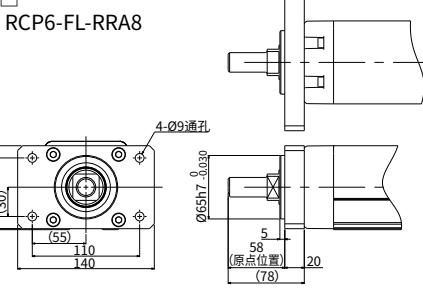
RCS4-RRA7□

单品型号 RCP6-FL-RRA7

上图为  
RCS4-RRA7。

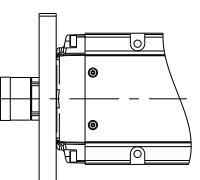
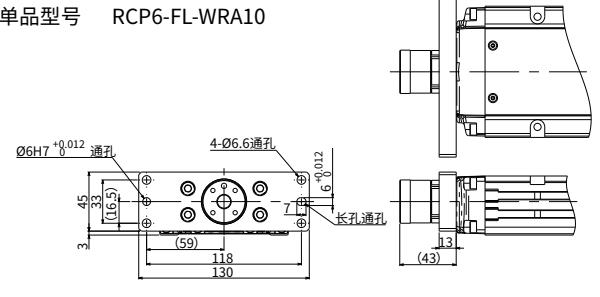
RCS4-RRA8□

单品型号 RCP6-FL-RRA8

上图为  
RCS4-RRA8。

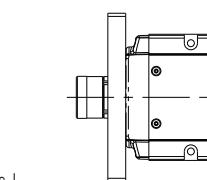
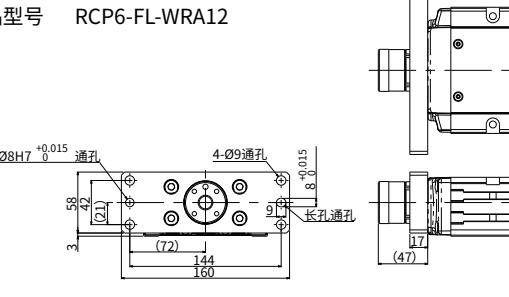
RCS4-WRA10□

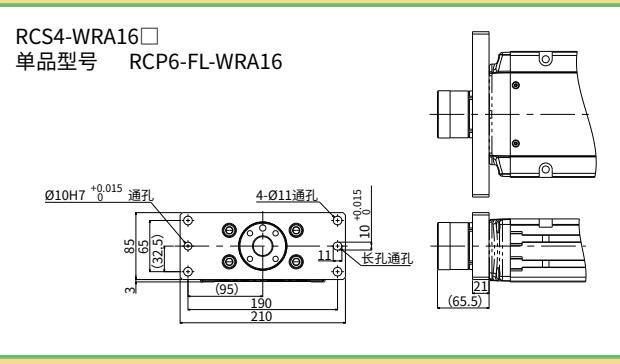
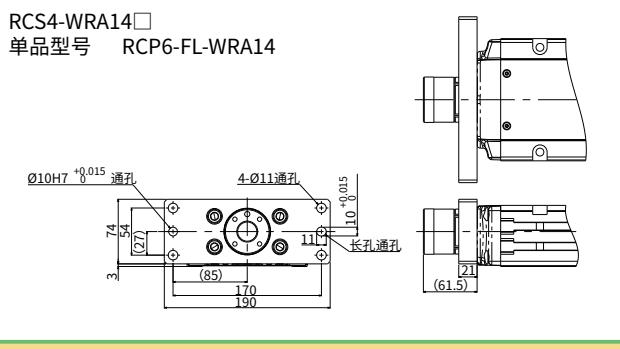
单品型号 RCP6-FL-WRA10



RCS4-WRA12□

单品型号 RCP6-FL-WRA12

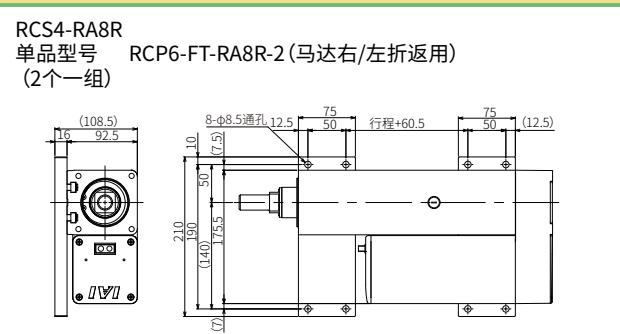
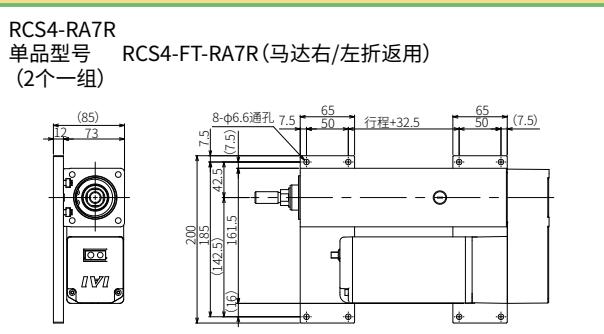
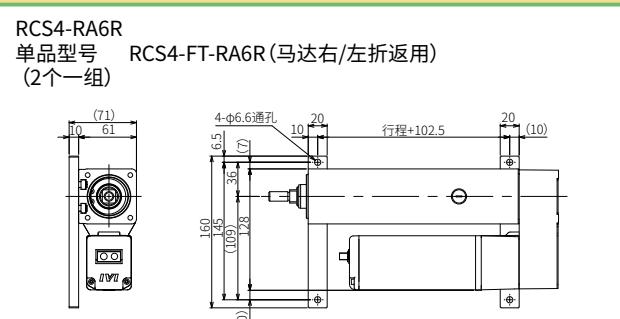
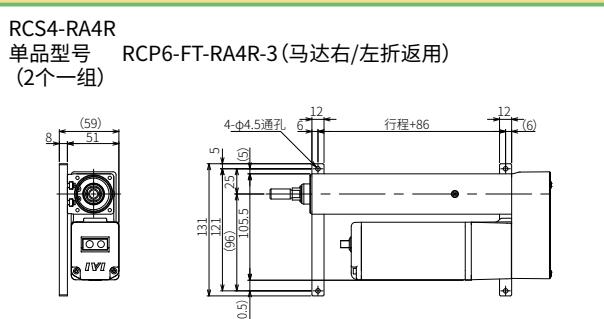
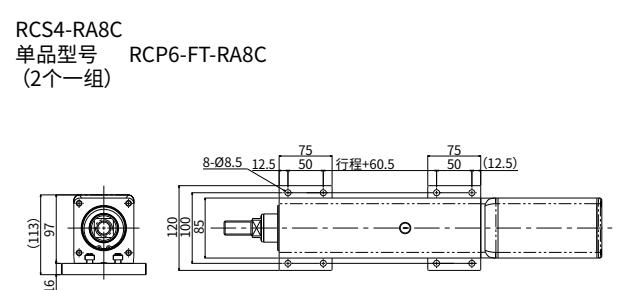
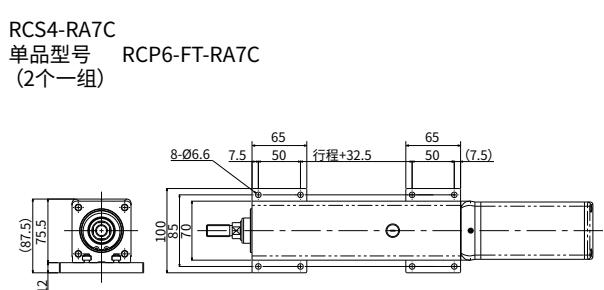
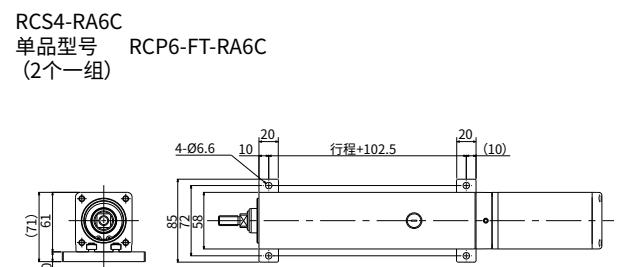
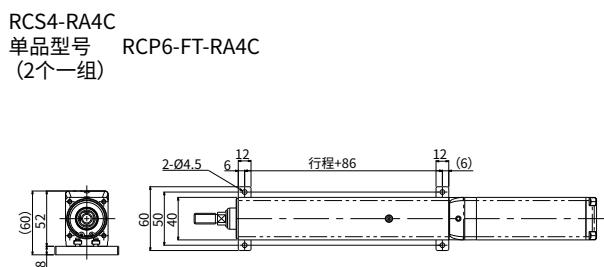




## 脚部安装件

型号 **FT**

**说 明** 从上方通过螺栓固定驱动轴本体用的安装件。  
 如果是滑块型且负载力矩较大时，使用脚部安装件时请将本体所有的安装孔都用上本安装件。  
 如果安装件过少，可能造成本体形变，使用寿命缩短。  
 ※ 脚部安装件的安装间距尺寸请参考驱动轴图纸的安装间距尺。



## 高精度规格

## 型号 HPR

说明 滑块型、宽滑块型的标准规格重复定位精度为 $\pm 0.01\text{mm}$ 。

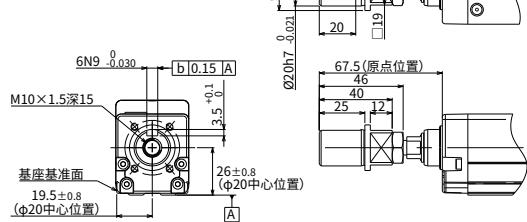
选择本选项的机型，重复定位精度提升为 $\pm 0.005\text{mm}$ 。※仅导程20mm及以下，且为马达联轴器型可选。

## 末端连接件(键槽)

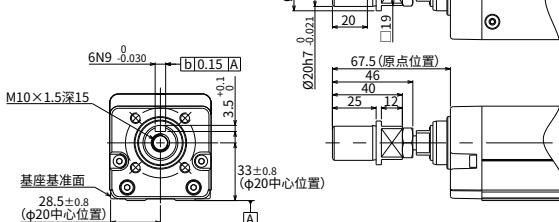
## 型号 KFA

说明 在拉杆末端上，只需1根螺栓与平行键槽，用于固定工装的连接件。

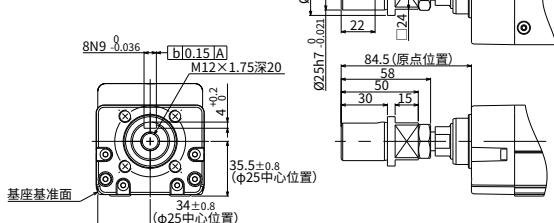
RCS4-RRA4□  
单品型号 RCP6-KFA-RRA4



RCS4-RRA6□  
单品型号 RCP6-KFA-RRA6



RCS4-RRA7□  
单品型号 RCP6-KFA-RRA7



## 马达折返方向

型号 **ML / MR**

**说明** 指定马达折返型马达折返方向的记号。  
从马达侧看，左侧折返为 ML、右侧折返为 MR。

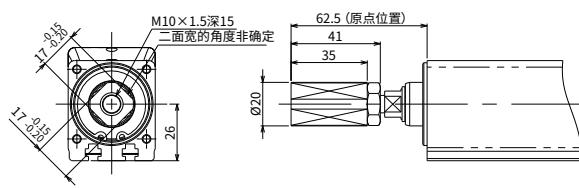
**L** (LEFT)    **本体**    **R** (RIGHT)

## 末端连接件(内螺纹)

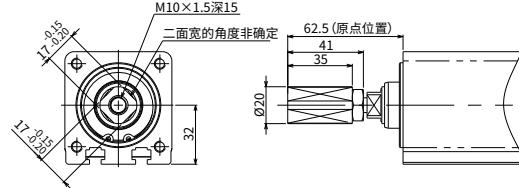
型号 **NFA**

**说明** 在拉杆末端，用1根螺栓安装工装用的连接件。

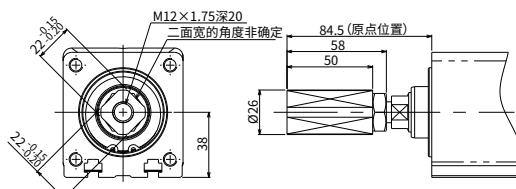
RCS4-RA4□  
单品型号 RCP6-NFA-RA4



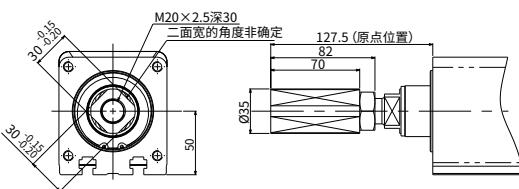
RCS4-RA6□  
单品型号 RCP6-NFA-RA6



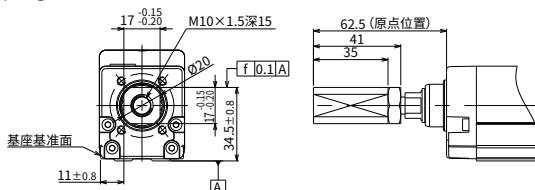
RCS4-RA7□  
单品型号 RCP6-NFA-RA7



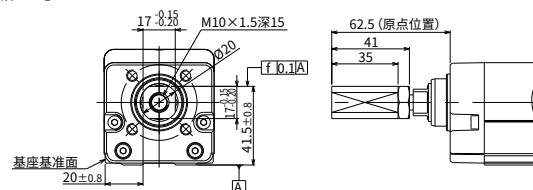
RCS4-RA8□  
单品型号 RCP6-NFA-RA8



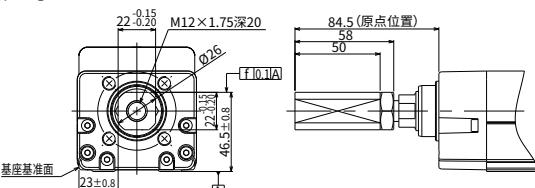
RCS4-RRA4□  
单品型号 RCP6-NFA-RRA4



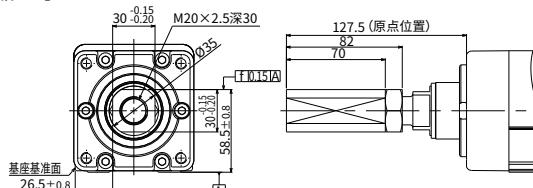
RCS4-RRA6□  
单品型号 RCP6-NFA-RRA6



RCS4-RRA7□  
单品型号 RCP6-NFA-RRA7



RCS4-RRA8□  
单品型号 RCP6-NFA-RRA8



## 反原点规格

## 型号 NM

**说明** 滑块·拉杆·平台的普通原点位置标准都设定为马达侧,如果需要将原点位置安装在另一侧,选择本选项即可将原点方向安装为反向。(原点位置在工厂都经过调整后再出货,如果客户收货后再需要更改原点方向,可能需要返厂进行调整,敬请知悉。)

## T槽连接件

## 型号 NTB / NTBL / NTBR

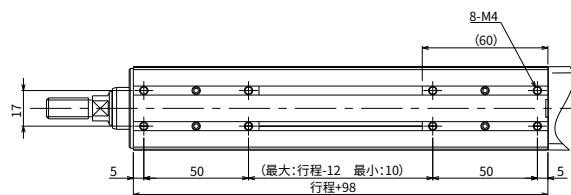
**说明** 插入驱动轴的T型槽内的板状安装件。T型槽条连接件上设有螺母孔。

从马达侧看,NTBL从左侧插入,NTBR从右侧插入。

※拉杆型(RA)只有NTB,宽径向拉杆(内置导轨)(WRA)则1可选NTBL(马达右折返)/NTBR(马达左折返)。

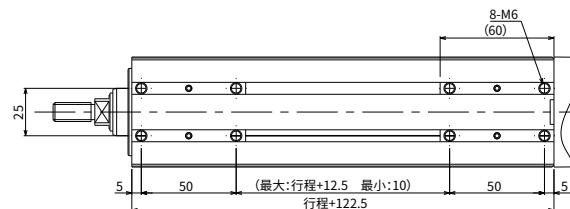
RCS4-RA4□

单品型号 RCP6-NTB-RA4



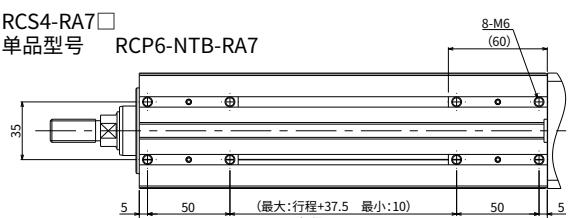
RCS4-RA6□

单品型号 RCP6-NTB-RA6



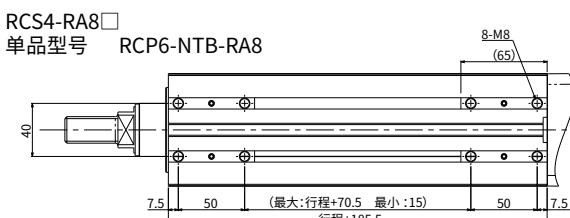
RCS4-RA7□

单品型号 RCP6-NTB-RA7



RCS4-RA8□

单品型号 RCP6-NTB-RA8



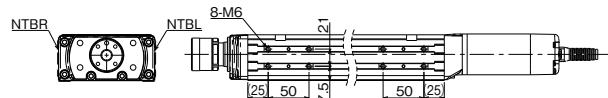
RCS4-WRA10□

单品型号 RCP6-NTB-WRA10



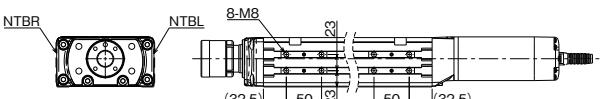
RCS4-WRA12□

单品型号 RCP6-NTB-WRA12



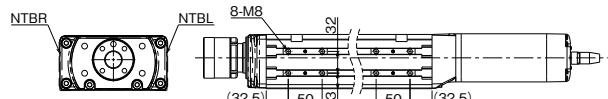
RCS4-WRA14□

单品型号 RCP6-NTB-WRA14



RCS4-WRA16□

单品型号 RCP6-NTB-WRA16



## 背面安装板

## 型号 RP

**说明** 用于从背面将马达折返型固定到设备上的金属安装件(板)。  
※请在产品规格页确认图纸。

## 滑块部滚子规格

## 型号 SR

**说明** 标准滑块型的滑块构造变更为与无尘对应规格相同的滚子构造。  
滑块部滚子规格的滑块盖板外观机器尺寸与无尘室对应型相同。

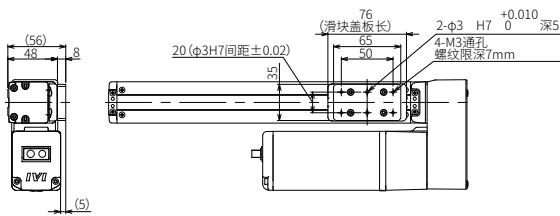
## 滑块垫片

## 型号 SS

**说明** 使滑块上表面位置高于马达位置的垫片。

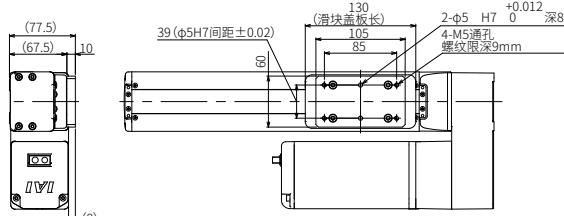
RCS4-SA4R

单品型号 RCS4-SS-SA4



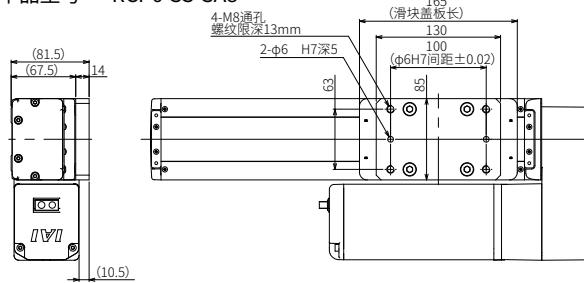
RCS4-SA7R

单品型号 RCP6-SS-SA7



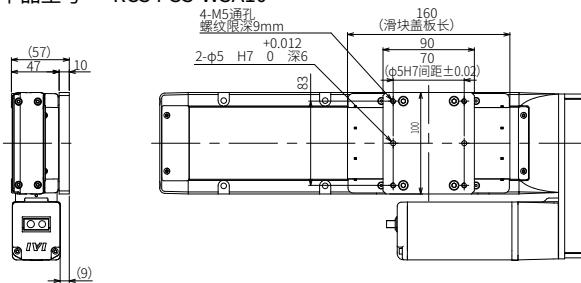
RCS4-SA8R

单品型号 RCP6-SS-SA8



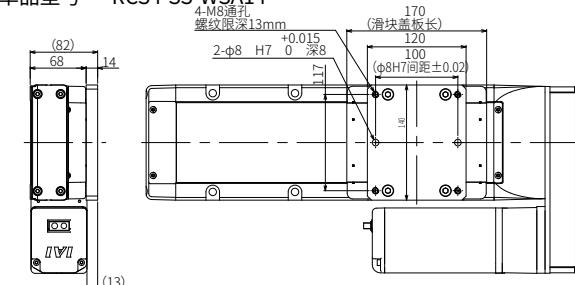
RCS4-WSA10R

单品型号 RCS4-SS-WSA10



RCS4-WSA14R

单品型号 RCS4-SS-WSA14



## 吸气管接头对侧安装

## 型号 VR

**说明** 吸气管用接头从马达侧看标准为安装在本体左侧，选择本选项将安装在本体右侧（对侧）。

## 双滑块规格

## 型号 W

**说明** 选择本选项会增加一个与滚珠丝杆或驱动同步带没有连接的自由滑块，通过使用该自由滑块，可以大幅提升电缸的负载力矩与负载伸出长等性能指标。  
※关于双滑块规格的动态允许负载力矩·负载伸出长请在P248确认。

# RCS4 系列 选型注意事项

## ■ 拉杆安装选项选型注意事项

机型	选项		
RCS4	FL	NTBL	NTBR
RA4R	①	—	—
RA6R	①	—	—
RA7R	①	—	—
RA8R	②	—	—

机型	选项		
RCS4	FL	NTBL	NTBR
RRA4R	③	—	—
RRA6R	④	—	—
RRA7R	⑤	—	—
RRA8R	②	—	—

机型	选项		
RCS4	FL	NTBL	NTBR
WRA10R	②	⑥	⑦
WRA12R	②	⑥	⑦
WRA14R	②	⑥	⑦
WRA16R	②	⑥	⑦

选择选项时请确认以下条件。

- |              |            |
|--------------|------------|
| ①100st以下不可选择 | ⑤70st时不可选择 |
| ②50st时不可选择   | ⑥仅MR时可选    |
| ③110st以下不可选择 | ⑦仅ML时可选    |
| ④65st时不可选择   |            |

### ● RCS4-RRA8R

以下行程时拉杆安装选项的法兰安装件不能侧方安装。

- RCS4-RRA8R 50~100ST(标准/带刹车)

## ■ 关于安装姿势

○: 可安装 △: 必须日常点检

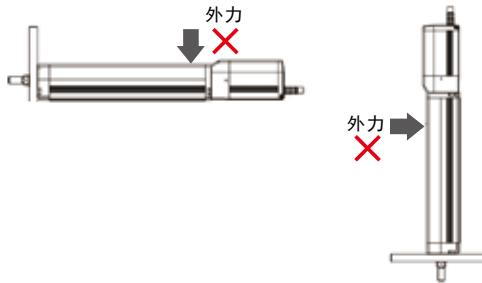
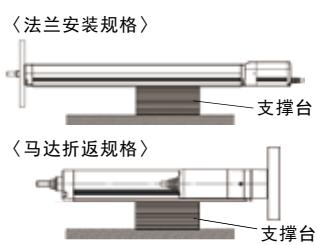
安装姿势					

分类	系列	类型	水平安装	垂直安装 (※1)	侧立安装	吊顶安装
标准规格	RCS4	SA/WSA	○	○	△(※2)	△(※2)
		RA/RRA/WRA	○(※3)	○	○	○
		TA	○	○	○	○
无尘规格	RCS4CR	SA/WSA	○	○	△(※4)	△(※4)

※1 垂直安装时,请尽量马达朝上安装。马达朝下安装时,普通运行时没有问题,但是长时间停机后,润滑脂可能产生油·脂分离的现象,基油会向下流入马达单元,虽然非常罕见,但还是可能造成故障。

※2 支持侧立、吊顶姿态安装,但是需注意防尘钢片可能会下垂产生位置偏移。如果继续使用的话,可能造成防尘钢片的断裂等故障,请进行日常的维护点检作业,发现下垂或位置偏移时请及时进行防尘钢片的调整。

※3 正面水平安装以及背面安装时,请设置合适的支撑台支撑台。否则,可能因动作条件·安装环境状态引起的振动使驱动轴本体损坏。马达折返规格的情况下,请不要仅使用折返部安装件背面的安装孔位固定。同样请使用支撑台等进行支撑。但是,如果本体部会受到外力,或将本体与直交机器人等组合使用时,请使用本体基座部的安装孔固定。



※4 侧立安装、吊顶安装的情况下,防尘钢片可能会产生形变或偏位,此时可能无法满足无尘等级Class10的要求。进行日常点检如果发现有形变或偏位,请及时进行调整作业。

## RCS4 水平安装

※RCS4CR也相同。

系列	类型	马达功率	导程	不同加减速下的负载质量 (kg)					
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G
RCS4	SA4C	60	2.5		20	20	20		
			5		17	17	15	15	
			10		14	14	12	10	6
			16		10	8	6	6	4
	SA6C	100	3		45	30	20		
			6		45	30	20	20	
			12		30	24	20	15	15
			20		18	15	10	8	6
			30		11	6	6	4	3
	SA7C	200	4		50	50	40		
			8		45	40	40	35	
			16		40	30	15	15	12
			24		30	12	10	6	5
			36		7	7	6	4	3
	SA8C	400	5		90	90	70		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	30	20	15
			30		30	25	20	15	10
			48		8	8	6	5	4
	SA4R	60	2.5		20	20	20		
			5		17	17	15	13	
			10		14	14	12	10	
			16		10	8	6	6	
	SA6R	100	3		45	30	20		
			6		45	30	20	20	
			12		30	24	20	15	
			20		18	15	10	8	
			30		11	6	6	4	
	SA7R	200	4		50	50	40		
			8		45	40	40	35	
			16		38	30	15	15	
			24		30	12	10	6	
			36		7	7	6	4	
	SA8R	400	5		90	90	70		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	30	20	
			30		30	25	20	15	
			48		8	8	6	5	
	RA4C	60	2.5		40	40	35		
			5		30	30	25	20	
			10		18	15	12	12	8
			16		8	8	6	5	4
	RA6C	100	3		60	50	40		
			6		50	45	30	25	
			12		25	20	20	12	12
			20		15	10	8	6	4
	RA7C	200	4		80	70	60		
			8		60	50	40	40	
			16		45	30	25	20	15
			24		20	15	10	10	8
	RA8C	400	5	100	100	80	60		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	20	15
	RA4R	60	2.5		40	40	35		
			5		30	30	25	20	
			10		18	15	12	12	
			16		8	8	6	5	
	RA6R	100	3		60	50	40		
			6		50	45	30	25	
			12		25	20	20	12	
			20		15	10	8	6	
	RA7R	200	4		80	70	60		
			8		60	50	40	40	
			16		45	30	25	20	
			24		20	15	10	10	
	RA8R	400	5	100	100	80	60		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	20	

## RCS4 水平安装

※RCS4CR也相同。

系列	类型	马达功率	导程	不同加减速下的负载质量 (kg)					
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G
RCS4	RRA4C	60	2.5		40	40	35		
			5		30	30	25	20	
			10		18	15	12	12	8
			16		8	8	6	5	4
	RRA6C	100	3		60	50	40		
			6		50	45	30	25	
			12		25	20	20	12	12
			20		15	10	8	6	4
	RRA7C	200	4		80	70	60		
			8		60	50	40	40	
			16		45	30	25	20	15
			24		20	15	10	10	8
	RRA8C	400	5	100	100	80	60		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	20	15
			30		30	20	15	10	8
	RRA4R	60	2.5		40	40	35		
			5		30	30	25	20	
			10		18	15	12	12	
			16		8	8	6	5	
	RRA6R	100	3		60	50	40		
			6		50	45	30	25	
			12		25	20	20	12	
			20		15	10	8	6	
	RRA7R	200	4		80	70	60		
			8		60	50	40	40	
			16		45	30	25	20	
			24		20	15	10	10	
	RRA8R	400	5	100	100	80	60		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	20	
			30		30	20	15	10	
	WRA10C	60	2.5		40	35	25		
			5		25	20	15	10	
			10		16	16	12	10	8
			16		5	5	4	3	2
	WRA12C	100	3		60	50	40		
			6		40	40	30	25	
			12		25	25	20	15	15
			20		12	10	8	6	4
	WRA14C	200	4		85	70	60		
			8		65	50	40	40	
			16		50	30	25	20	15
			24		25	15	10	6	4
	WRA16C	400	5		100	80	60		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	20	15
			30		30	20	15	8	6
	WRA10R	60	2.5		40	35	25		
			5		25	20	15	10	
			10		13	13	9	6	
			16		5	5	4	3	
	WRA12R	100	3		60	50	40		
			6		40	40	30	25	
			12		25	25	20	15	
			20		12	10	8	6	
	WRA14R	200	4		85	70	60		
			8		65	50	40	40	
			16		50	30	25	20	
			24		25	15	10	6	
	WRA16R	400	5		100	80	60		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	20	
			30		30	20	15	8	
	WSA10C	50	2.5		40	30	18		
			5		27	27	20	18	
			10		16	16	12	12	6
			16		7	7	5	4	3

## 加速度/负载质量表

RCS4 水平安装

※RCS4CR也相同。

系列	类型	马达功率	导程	不同加减速下的负载质量 [kg]					
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G
RCS4	WSA12C	100	3		55	30	15		
			6		45	40	30	20	
			12		25	25	20	15	15
			20		15	10	8	6	4
			30		5	5	5	4	3
	WSA14C	200	4		80	60	30		
			8		65	50	40	40	
			16		45	30	20	20	18
			24		20	15	15	10	5
			36		7	6	6	4	3
	WSA16C	400	5		100	100	80		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	22	20
			30		30	25	20	10	8
	WSA10R	60	2.5		40	30	18		
			5		27	27	20	18	
			10		16	16	12	12	
			16		7	7	5	4	
	WSA12R	100	3		55	30	15		
			6		43	40	30	20	
			12		23	23	16	15	
			20		13	10	8	6	
			30		5	5	5	4	
	WSA14R	200	4		75	60	30		
			8		65	50	40	40	
			16		45	30	20	20	
			24		20	15	15	10	
			36		7	6	6	4	
	WSA16R	400	5		100	100	80		
			10		80	80	70	60	
			20		60	40	25	22	
			30		30	25	20	10	
	TA4C (单导块)	60	2.5		5	5	5		
			5		5	5	5	5	
			10		5	5	5	5	5
			16		4	4	4	4	3
	TA4C (双导块)	60	2.5		10	10	10		
			5		10	10	10	8	
			10		8	8	8	6	4
			3		10	10	10		
	TA6C (单导块)	100	6		8	8	8		
			12		8	8	8	8	
			20		8	8	8	6	4
			3		20	20	20		
	TA6C (双导块)	100	6		20	20	20	20	
			12		14	14	14	14	12
			3		15	15	15		
			8		15	15	15	15	
	TA7C (单导块)	200	16		15	15	15	15	
			24		12	12	12	10	
			4		30	30	30		
			8		30	30	25	25	
	TA7C (双导块)	200	16		25	25	20	20	15
			2.5		5	5	5		
			5		5	5	5	5	
			10		5	5	5	5	
	TA4R (单导块)	60	16		4	4	4	4	
			2.5		10	10	10		
			5		10	10	10	8	
			10		8	8	8	6	
	TA4R (双导块)	60	3		10	10	10		
			6		20	20	20		
			10		14	14	14	14	12
			2.5		5	5	5		
	TA6R (单导块)	100	6		8	8	8		
			12		8	8	8	8	
			20		8	8	8	6	
			3		20	20	20		
	TA6R (双导块)	100	6		20	20	20	20	
			12		14	14	14	14	
			3		10	10	8		
			6		8	8	8	8	
	TA7R (单导块)	200	12		8	8	8		
			4		15	15	15		
			8		15	15	15	15	
			16		15	15	15	15	
	TA7R (双导块)	200	24		12	12	12	10	
			4		30	30	30		
			8		30	30	25	25	
			16		25	25	20	20	

## RCS4 垂直安装

※RCS4CR也相同。

系列	类型	马达功率	导程	不同加减速下的负载质量 [kg]					
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G
RCS4	SA4C	60	2.5		12	12	10		
			5		8	8	6	6	
			10		5	5	3	3	2
			16		3	3	1.5	1.5	1
	SA6C	100	3		15	14	10		
			6		15	15	15	15	
			12		11	10	10	8	8
			20		6	5	4	4	2
			30		3.5	2	2	1.5	1.5
	SA7C	200	4		25	25	20		
			8		20	20	20	18	
			16		12	12	10	8	8
			24		7	7	6	5	4
			36		4	4	3	2	2
	SA8C	400	5		45	45	35		
			10		35	35	35	30	
			20		20	20	18	15	12
			30		12	12	10	8	6
	SA4R	60	2.5		12	12	10		
			5		8	8	6	6	
			10		4.5	4.5	3	3	
			16		2.5	2.5	1.5	1.5	
	SA6R	100	3		15	14	10		
			6		15	15	15	15	
			12		9	9	9	8	
			20		5	5	4	4	
			30		3	2	2	1.5	
	SA7R	200	4		25	25	20		
			8		18	18	18	16	
			16		12	12	10	8	
			24		6	6	5	5	
			36		4	4	3	2	
	SA8R	400	5		45	45	35		
			10		35	35	35	30	
			20		20	20	18	15	
			30		12	12	10	8	
			2.5		10	10	10		
	RA4C	60	5		6	6	6	6	
			10		4	4	4	4	3
			16		2	2	2	2	1
			3		20	20	20		
	RA6C	100	6		20	15	12	12	
			12		10	8	8	6	6
			20		4	4	3	3	2
			4		35	35	30		
	RA7C	200	8		25	25	20	20	
			16		12	12	10	8	8
			24		6	6	6	4	4
			5	72	55	40	25		
	RA8C	400	10		40	30	30	20	
			20		20	20	15	12	12
			2.5		10	10	10		
			5		6	6	6	6	
	RA4R	60	10		4	4	4	4	
			16		2	2	2	2	
			3		20	20	20		
			6		19	15	12	12	
	RA6R	100	12		9	8	8	6	
			20		4	4	3	3	
			4		35	35	30		
			8		25	25	20	20	
	RA7R	200	16		12	12	10	8	
			24		6	6	6	4	
			5	72	55	40	25		
			10		40	30	30	20	
	RA8R	400	20		20	20	15	12	
			2.5		10	10	10		
			5		6	6	6	6	
			10		4	4	4	4	3
	RRA4C	60	16		2	2	2	2	1

## RCS4 垂直安装

※RCS4CR也相同。

系列	类型	马达功率	导程	不同加减速下的负载质量 (kg)					
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G
RCS4	RRA6C	100	3		20	20	20		
			6		20	15	12	12	
			12		10	8	8	6	6
			20		4	4	3	3	2
	RRA7C	200	4		35	35	30		
			8		25	25	20	20	
			16		12	12	10	8	8
			24		6	6	6	4	4
	RRA8C	400	5	72	50	40	25		
			10		40	30	30	20	
			20		20	20	15	12	12
			30		8	8	8	6	6
	RRA4R	60	2.5		10	10	10		
			5		6	6	6	6	
			10		4	4	4	4	
			16		2	2	2	2	
	RRA6R	100	3		20	20	20		
			6		19	15	12	12	
			12		9	8	8	6	
			20		4	4	3	3	
	RRA7R	200	4		35	35	30		
			8		25	25	20	20	
			16		12	12	10	8	
			24		6	6	6	4	
	RRA8R	400	5	72	50	40	25		
			10		34	30	30	20	
			20		17	17	15	12	
			30		8	8	8	6	
	WRA10C	60	2.5		10	8	8		
			5		5	5	5	5	
			10		3	3	2	2	1
	WRA12C	100	3		20	20	20		
			6		15	15	12	12	
			12		6	6	6	5	5
			20		2	2	1.5	1.5	1
	WRA14C	200	4		30	30	30		
			8		20	20	20	20	
			16		8	6	6	6	5
			24		3	3	2	2	2
	WRA16C	400	5		50	30	25		
			10		35	35	35	20	
			20		12	12	10	10	8
			30		6	5	4	3	1.5
	WRA10R	60	2.5		10	8	8		
			5		5	5	5	5	
			10		2.5	2.5	2	2	
	WRA12R	100	3		20	20	20		
			6		15	15	12	12	
			12		6	6	6	5	
			20		2	2	1.5	1.5	
	WRA14R	200	4		30	30	30		
			8		20	20	20	20	
			16		8	6	6	6	
			24		3	3	2	2	
	WRA16R	400	5		50	30	25		
			10		35	35	35	20	
			20		12	12	10	10	
			30		6	5	4	3	
	WSA10C	60	2.5		10	10	6		
			5		5	5	5	5	
			10		3	3	3	3	2
	WSA12C	100	3		15	10	6		
			6		15	15	12	10	
			12		8	8	8	6	
			20		3	3	2	2	

## RCS4 垂直安装

※RCS4CR也相同。

系列	类型	马达功率	导程	不同加减速下的负载质量 (kg)					
				0.2G	0.3G	0.5G	0.7G	1.0G	1.2G
RCS4	WSA14C	200	4		25	20	12		
			8		10	10	10	10	
			16		8	8	8	8	8
			24		2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
	WSA16C	400	5		50	45	30		
			10		35	35	35	30	
			20		20	15	15	12	10
			30		12	12	8	8	6
	WSA10R	60	2.5		10	10	6		
			5		5	5	5	5	
			10		3	3	3	3	
			3		15	10	6		
	WSA12R	100	6		15	15	12	10	
			12		8	8	8	6	
			20		3	3	2	2	
			4		25	20	12		
	WSA14R	200	8		10	10	10	10	
			16		8	8	8	8	
			24		2.5	2.5	2.5	2.5	
			5		50	45	30		
	WSA16R	400	10		35	35	35	30	
			20		18	15	15	12	
			30		12	12	8	8	
	TA4C (单导块)	60	2.5		9	9	9		
			5		6	6	6	6	
			10		3	3	3	3	3
			16		1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
	TA4C (双导块)		2.5		9	9	9		
			5		6	6	6	6	
			10		3	3	3	3	3
			3		12	12	12		
	TA6C (单导块)	100	6		10	10	10	10	
			12		6	6	6	6	6
			20		4	4	3	3	2
			3		12	12	12		
	TA6C (双导块)		6		10	10	10	10	
			12		6	6	6	6	6
			4		20	20	20		
			8		18	18	18	18	
	TA7C (单导块)	200	16		10	10	8	8	6
			24		5	5	4	4	3
			4		24	24	24		
			8		18	18	18	18	
	TA7C (双导块)		16		8	8	8	8	6
			2.5		9	9	9		
			5		6	6	6	6	
			10		3	3	3	3	
	TA4R (单导块)	60	2.5		9	9	9		
			5		6	6	6	6	
			10		3	3	3	3	
			16		1.5	1.5	1.5	1.5	
	TA4R (双导块)		2.5		9	9	9		
			5		6	6	6	6	
			10		3	3	3	3	
			3		10	10	8		
	TA6R (单导块)	100	6		10	10	8	8	
			12		6	6	6	6	
			20		4	4	3	3	
			3		12	12	12		
	TA6R (双导块)		6		10	10	10	10	
			12		6	6	6	6	
			4		20	20	20		
			8		18	18	18	18	
	TA7R (单导块)	200	16		10	10	8	8	
			24		5	5	4	4	
			4		24	24	24		
			8		18	18	18	18	
	TA7R (双导块)		16		8	8	8	8	

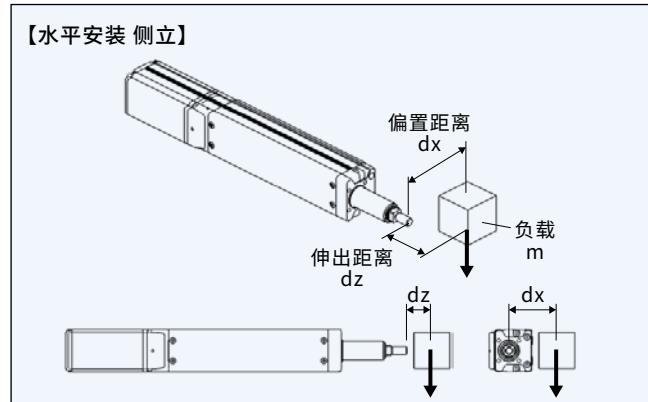
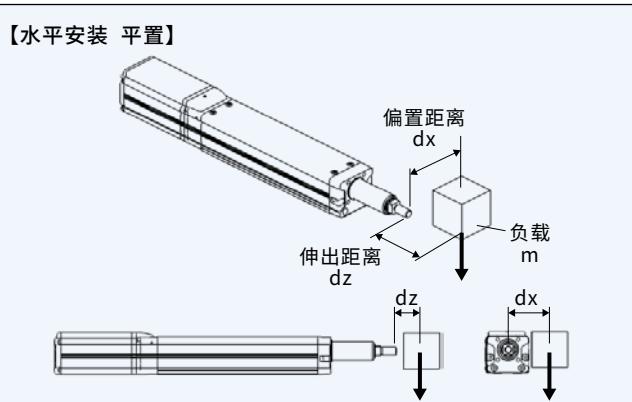
# 允许负荷质量选型资料

径向拉杆型的导轨内置于机体内部，即使没有外置导轨拉杆也能承受一定的负载。

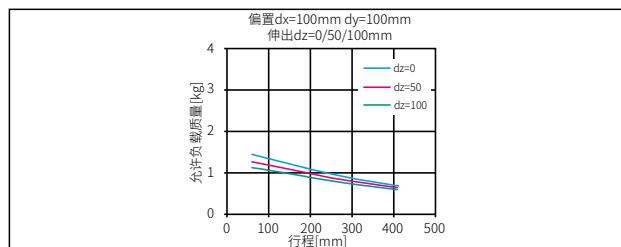
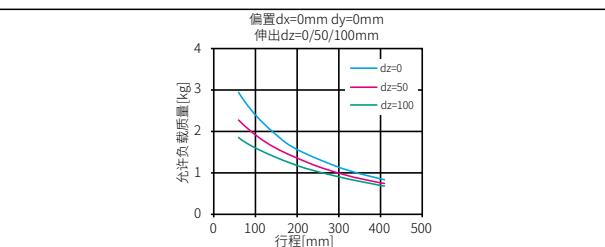
关于允许的负载质量请参考下述的图表。

另外，如果动作需要的条件超过了允许负载，仍需要外置导轨一起使用的。

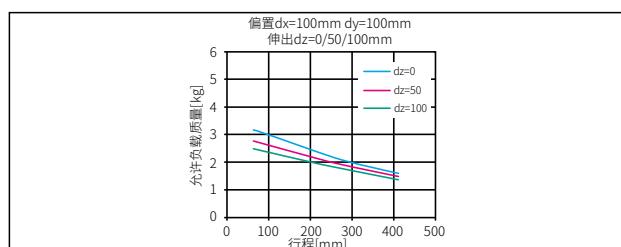
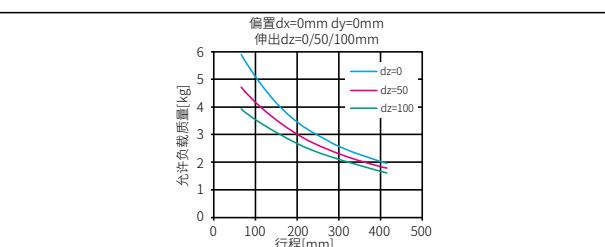
## ■ RCS4-RRA系列 水平安装 允许负载质量



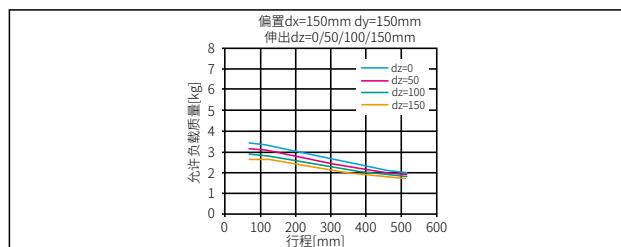
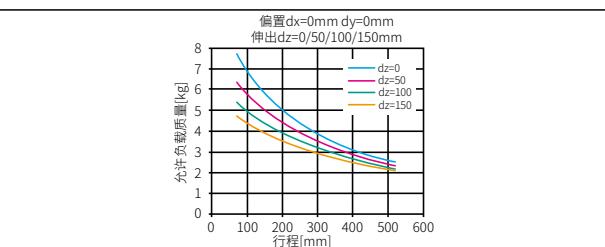
## ■ RCS4-RRA4



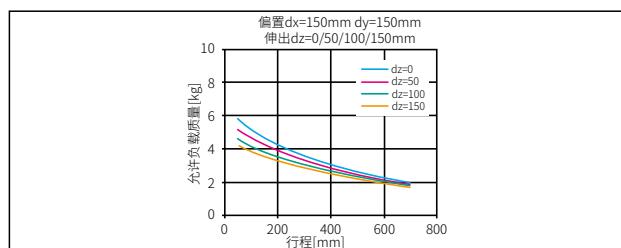
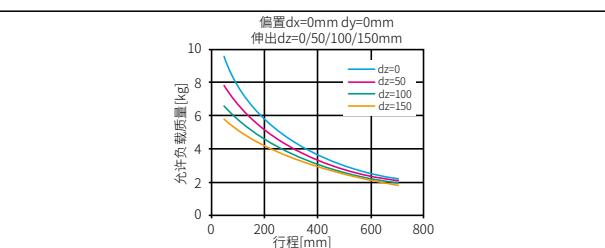
## ■ RCS4-RRA6



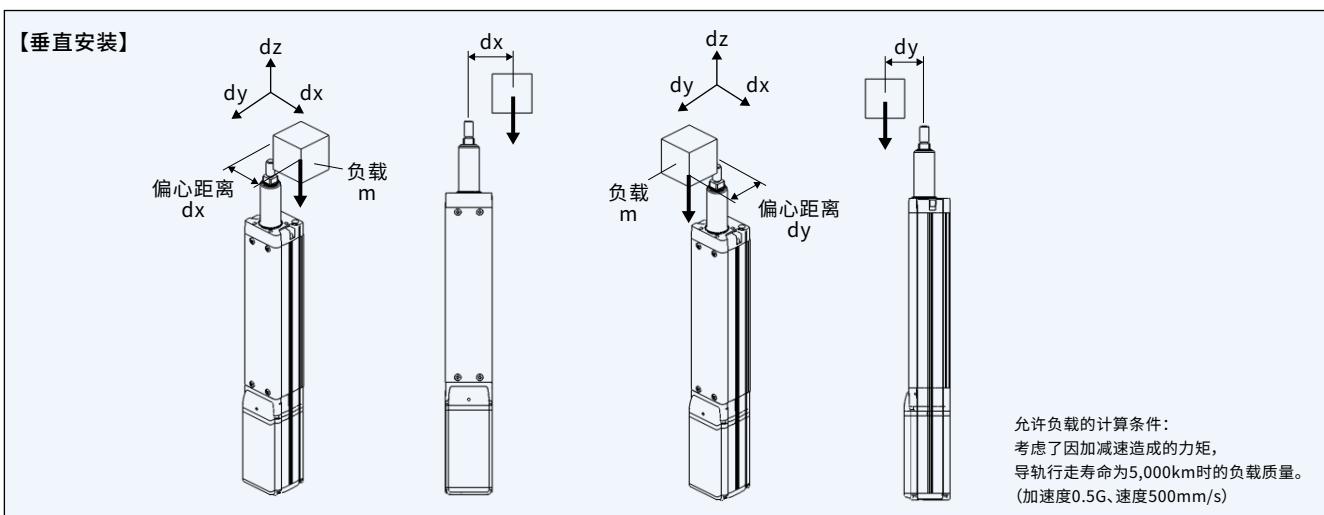
## ■ RCS4-RRA7



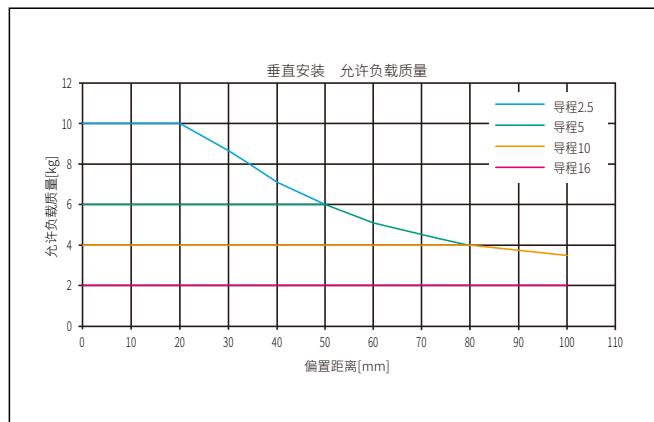
## ■ RCS4-RRA8



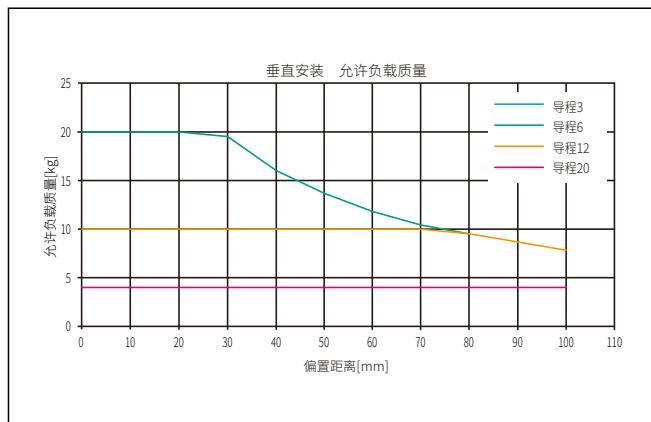
## ■ RCS4-RRA系列 垂直安装 允许负载质量



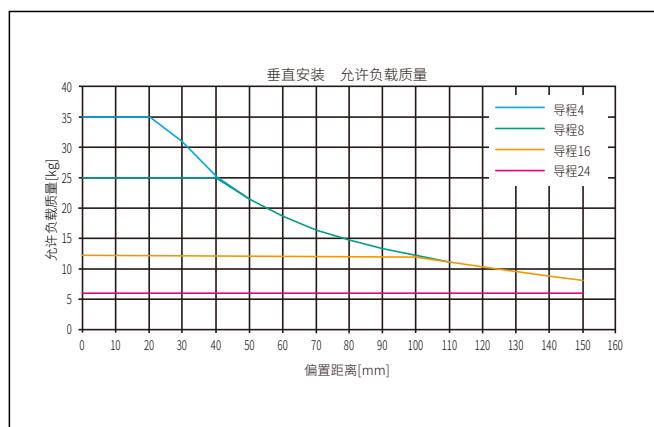
### ■ RCS4-RRA4



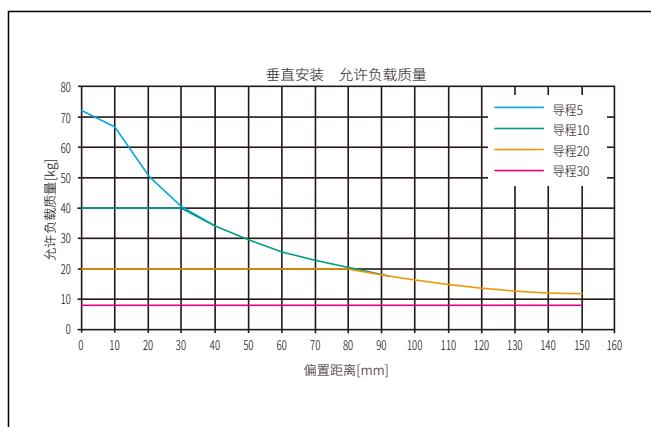
### ■ RCS4-RRA6



### ■ RCS4-RRA7

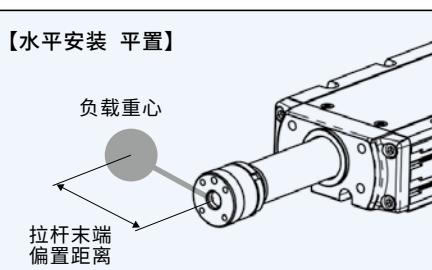


### ■ RCS4-RRA8

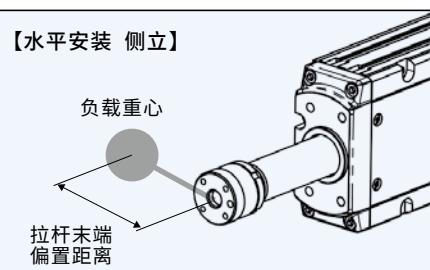


# 允许负荷质量选型资料

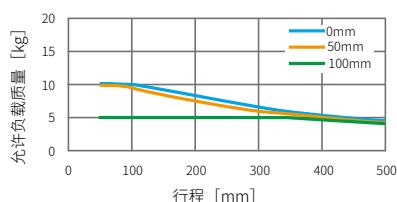
## ■ RCS4-WRA系列 水平安装 允许负载质量



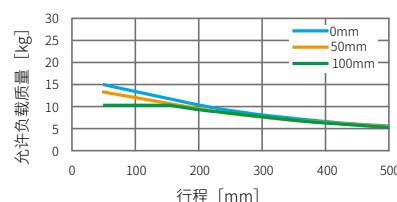
偏置=0mm/50mm/100mm  
伸出=100mm以下



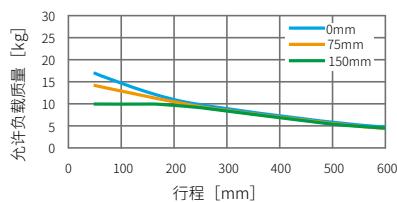
### ■ RCS4-WRA10



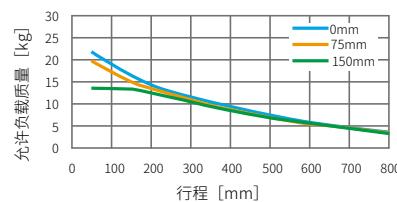
### ■ RCS4-WRA12



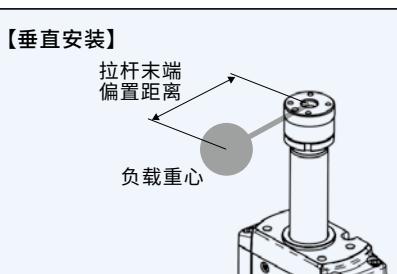
### ■ RCS4-WRA14



### ■ RCS4-WRA16

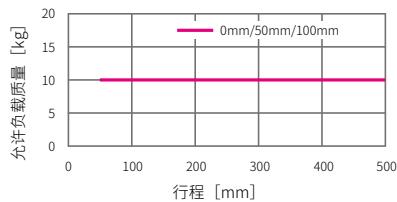


## ■ RCS4-WRA系列 垂直安装 允许负载质量

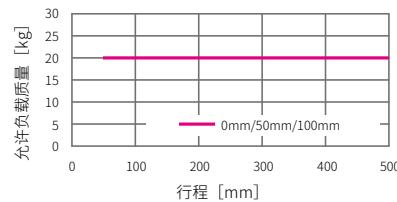


偏置=0mm/50mm/100mm  
伸出=100mm以下

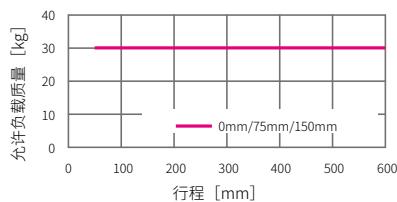
### ■ RCS4-WRA10



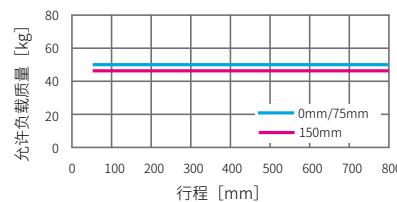
### ■ RCS4-WRA12



### ■ RCS4-WRA14



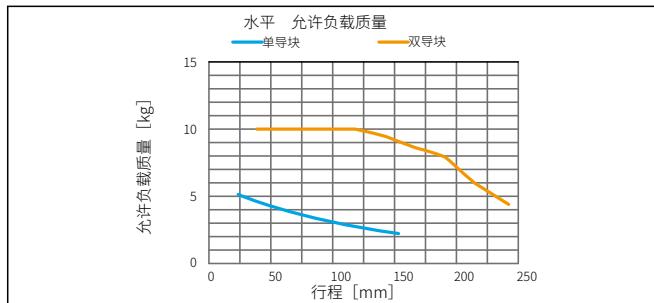
### ■ RCS4-WRA16



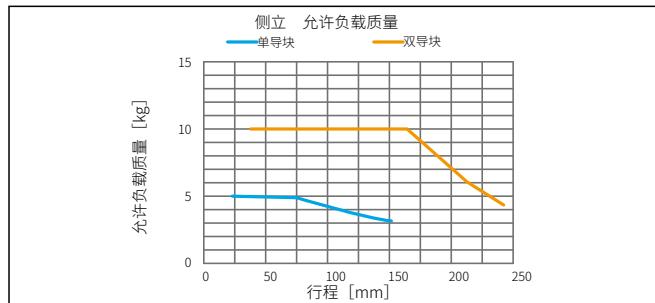
## ■ (平台型) RCS4-TA系列 水平安装 允许负载质量

因机械结构的限制, 平台型的允许负载质量会随行程的增加而降低。

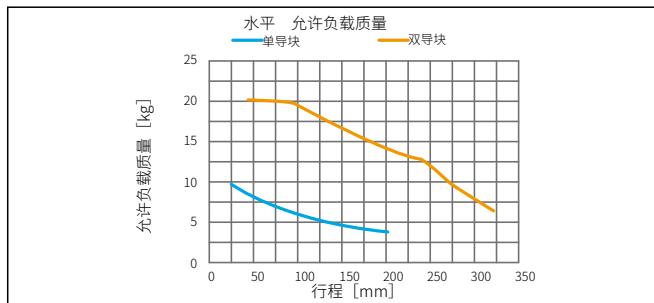
### ■ RCS4-TA4 (水平)



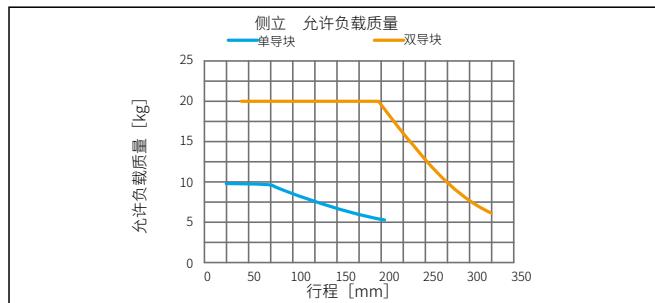
### ■ RCS4-TA4 (侧立)



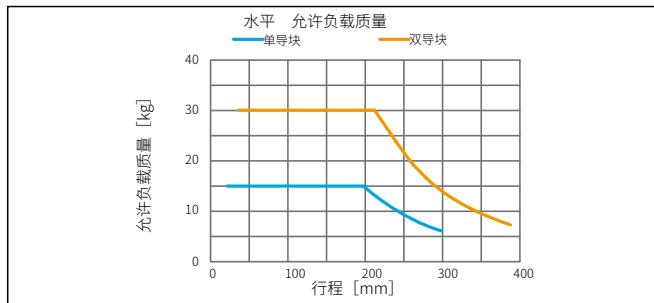
### ■ RCS4-TA6 (水平)



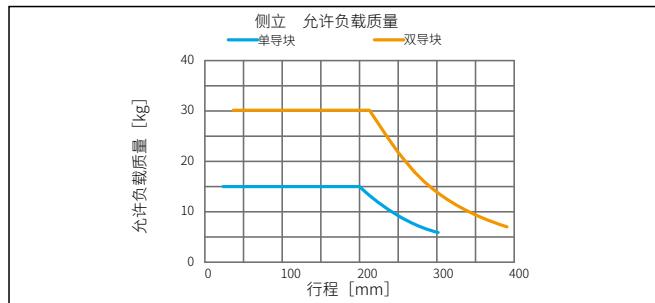
### ■ RCS4-TA6 (侧立)



### ■ RCS4-TA7 (水平)



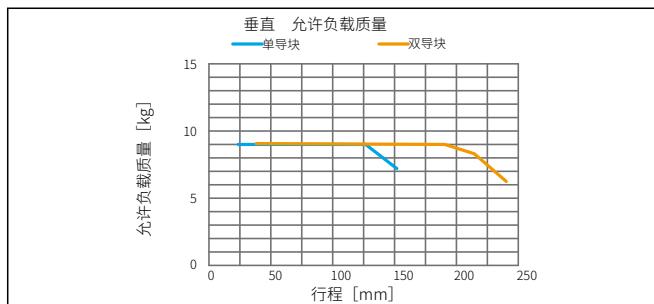
### ■ RCS4-TA7 (侧立)



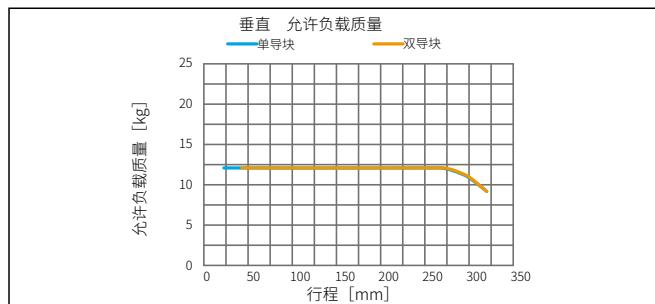
## ■ (平台型) RCS4-TA系列 垂直安装 允许负载质量

因机械结构的限制, 平台型的允许负载质量会随行程的增加而降低。

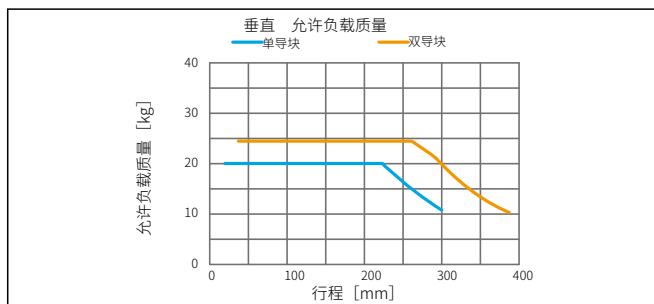
### ■ RCS4-TA4



### ■ RCS4-TA6



### ■ RCS4-TA7



# 关于稼动率

适用的参考稼动率根据动作条件(负载质量、加减速度等)变化,  
从下述公式计算负载率LF和加减速度时间比率tod,从图表求出。

## ①请从以下公式计算负载率LF。

RCS4可以超出额定加减速度使用。

根据指令加减速度,适用的稼动率计算公式也不同。

(1) 指令加减速度在额定加减速度以下时,请使用计算公式Ⓐ。

不同机型的负载率LF计算公式也不同。请先确认目标机型,再计算负载率。

$$\text{Ⓐ 负载率: } LF_{①} = \frac{M \times \alpha}{M_1 \times \alpha_1} (\%)$$

- 额定加速时的负载质量 :  $M_1$
- 额定加减速度 :  $\alpha_1$
- 实际的负载质量 :  $M$  ( $M \leq M_1$ )
- 指令加减速度 :  $\alpha$  ( $\alpha \leq \alpha_1$ )

(注) 额定加减速时的负载质量、额定加减速度请参考各机型的型号/性能表。

(2) 指令加减速度在额定加减速度以上时,请使用计算公式Ⓑ。

$$\text{Ⓑ 负载率: } LF_{②} = \frac{M \times \alpha}{M_2 \times \alpha} = \frac{M}{M_2} (\%)$$

- 实际的负载质量 :  $M$
- 指令加减速度 :  $\alpha$
- 指令加减速度的负载质量 :  $M_2$  ( $M \leq M_2$ )

(注) 各机型的加减速度及其对应的负载质量请参考各机型的加速度/负载质量表。

在以下的动作条件运行时,负载率如下。

例如,使用『RCS4-SA8C 400W 导程30』的加速度/负载质量表。

机型	类型	马达输出	导程 [mm]	加速度/负载质量 [kg]				
				0.3G	0.5G	0.7G	1G	1.2G
RCS3	SA8C	400W	30	30	25	20	15	10

(注) 水平安装使用时、额定加减速度0.3G

### <例1>

实际的负载质量 : 12kg  
指令加减速度 : 1.0G  
指令加减速度的负载质量 : 15kg  
负载率:  $LF_{②} = 80\%$

### <例2>

实际的负载质量 : 12.5kg  
指令加减速度 : 0.5G  
指令加减速度的负载质量 : 25kg  
负载率:  $LF_{②} = 50\%$

### <例3>

实际的负载质量 : 30kg  
指令加减速度 : 0.3G  
指令加减速度的负载质量 : 30kg  
负载率:  $LF_{③} = 100\%$   
(注) 使用负载率计算方法③。

## ②请从以下计算公式计算出加减速度时间比率。

$$\text{加减速度时间比率: } tod = \frac{\text{加速时间} + \text{减速时间}}{\text{运行时间}} \%$$

$$\text{加速时间} = \frac{\text{速度 (mm/s)}}{\text{加速度 (mm/s}^2)} (s)$$

$$\text{减速时间} = \frac{\text{速度 (mm/s)}}{\text{减速度 (mm/s}^2)} (s)$$

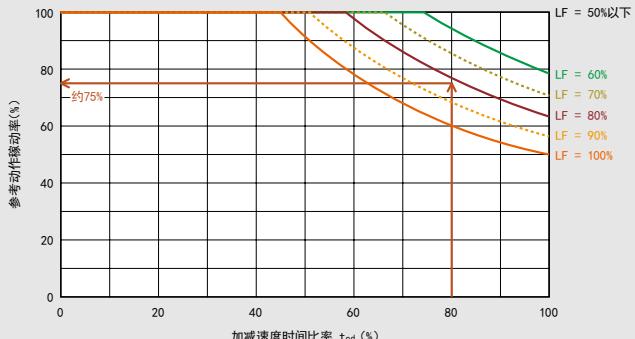
$$\text{加速度 (mm/s}^2) = \text{加速度 (G)} \times 9,800 \text{ mm/s}^2$$

$$\text{减速度 (mm/s}^2) = \text{减速度 (G)} \times 9,800 \text{ mm/s}^2$$

## ③从计算得出的“负载率”和“加减速度时间比率”读取稼动率的参考值。

稼动率参考图表 1(标准用)

例: 在负载率80%, 加减速度时间比率为80%时, 参考稼动率约为75%。



## RCS4(CR) 双滑块规格表

系列	类型	导程 (mm)	动态允许负载力矩					负载伸出长 (mm)	无尘规格吸气量 (Nℓ/min)	※ 负载质量修正值 (kg)	滑块长 (mm)	双滑块时最小有效行程 (mm)				
			基准额定寿命 (km)	滑块间距(mm)		Ma方向 (N·m)	Mb方向 (N·m)	Mc方向 (N·m)								
				滑块实际间距	滑块盖板间距											
RCS4	SA4C(R)	16	5000	60	24	44.6	63.6	15.7	420	-	1	76	50			
		10														
		5														
		2.5														
	SA6C(R)	20	5000	90	40	106	152	40	630	-	2	110	50			
		12														
		6														
		3														
	SA7C(R)	24	5000	70	20	285	285	145	810	-	2	130	50			
		16														
		8														
		4														
	SA8C(R)	30	5000	120	35	565	565	237	1200	-	2.5	165	50			
		20														
		10														
		5														
RCS4CR	SA4C	10	5000	60	24	44.6	63.6	15.7	420	60	1	76	50			
		5								30						
		2.5								20						
	SA6C	12	5000	90	40	106	152	40	630	110	2	110	50			
		6								60						
		3								35						
	SA7C	16	5000	70	20	285	285	145	810	100	2	130	50			
		8								50						
		4								40						
	SA8C	10	5000	120	35	565	565	237	1200	120	2.5	165	50			
		5								50						

\* 双滑块规格的负载能力为标准规格负载质量减去负载质量修正值。

(注) 未在表中列出的导程无法设定双滑块。

# SCON-CB

单轴机械手／直交机械手／线性伺服／电缸 RCS2/RCS3/RCS4 用定位控制器



## 特点

### 1 对应免电池绝对型编码器

可以驱动搭载了免电池绝对型编码器的RCS2、RCS3、ISB、ISDB系列。

无需用于保持位置点数据的电池，因此有助于节省控制柜的空间，节省原始成本与维护保养成本。



### 2 支持主要的现场网络 (选项功能)

除了DeviceNet、CC-Link、PROFIBUS-DP，还可直接连接MECHATROLINK、CompoNet、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFINET IO。并且可经过现场网络指定直接坐标值进而移动的控制方式。

DeviceNet

**PROFIBUS**

CompoNet

**CC-Link**

EtherNet/IP™

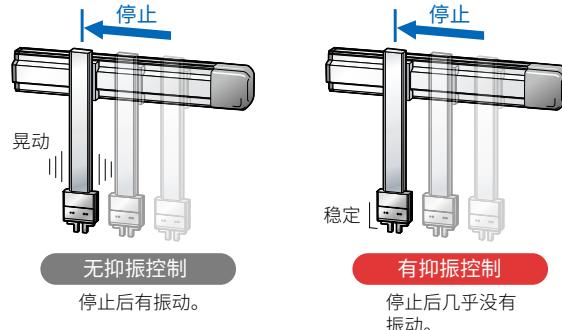
**EtherCAT®**

MECHATROLINK

**PROFINET**

### 3 配备抑振控制功能 (标准功能)

配备有防止安装在滑块上的工件在驱动轴滑块移动时发生振动的抑振控制功能。缩短等待振动结束的时间，还可缩短周期。



### 4 支持预兆保全 (标准功能)

#### ●检测马达过载，搭载警告功能

通过监控马达的温度变化，可以检测故障与不良发生前的异常变化。

#### ●更丰富的监视功能

可以如示波器般从所选信号状态变化作为触发，获取位置与速度等的波形。并且，还可同时获取到位信号、警报等信号状态。

#### ●通过智能整定与联机整定，可以根据负载质量调整加减速度与增益。

#### ●通过移动次数及行走距离的累计功能，可确认保养维护的时机。

#### ●通过日历功能可保存报警发生时刻。

<维护保养信息>



<日历功能>

日期	事件代码	备注
17/02/18 16:08:00	000C	
17/02/18 16:56:29	000C	
17/02/18 16:56:37	000C	
17/02/18 16:56:37	0001	
17/02/08 16:52:29	0001	
17/02/08 16:52:29	0002	
17/02/03 19:20:27	0002	
17/02/03 19:17:11	0002	
17/02/01 11:11:08	0002	
17/02/01 11:09:53	0028	
17/02/01 11:09:58	0028	
17/02/01 11:09:58	0001	
17/02/01 11:09:58	000C	
17/02/01 17:49:11	000C	
17/02/08 17:49:11	0008	
17/02/08 17:49:11	0008	
17/02/13 11:21:03	000C	
17/02/13 11:19:03	000C	
17/02/13 11:19:03	0001	
17/02/13 11:19:06	0001	
17/03/09 11:20:18	0001	
17/03/09 11:20:23	0002	
17/03/09 11:20:23	0002	
17/02/28 10:39:21	0001	
17/03/01 16:11:08	0001	
17/03/01 16:11:08	0001	

## 机种一览

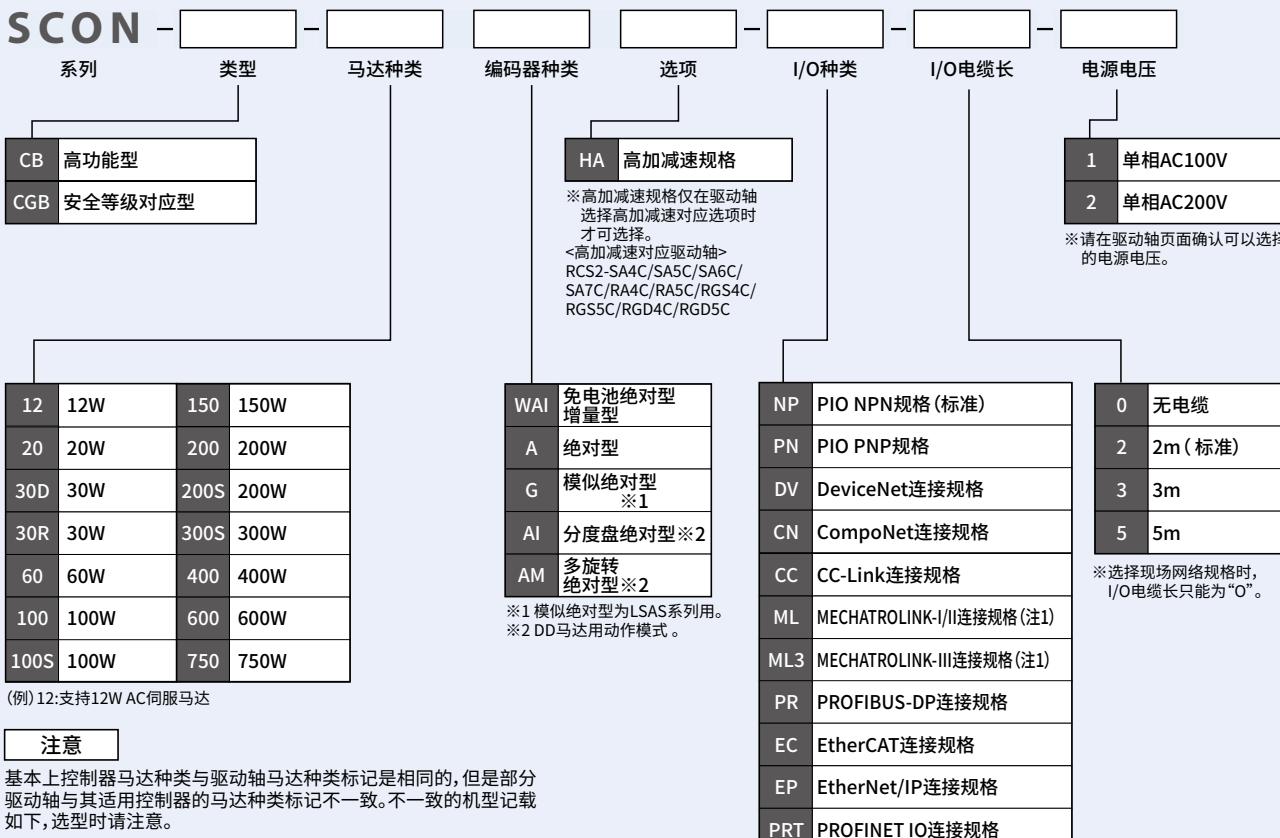
型号	SCON-CB										
外观											
I/O种类	标准规格		现场网络类型(※1)								
	PIO连接规格(※1)		DeviceNet	CC-Link	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK	MECHATROLINK	EtherCAT	EtherNet/IP	
I/O种类型号记号	NP/PN	DV	CC	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	
对应编码器种类	免电池绝对型 增量型 模拟绝对型	绝对型	免电池绝对型/增量型/绝对型/模拟绝对型								
SCON-CB	12~150W 200W 300~400W 600W 750W	○ ○ ○ ○ ○									

(※1) 网络规格无法使用PIO和脉冲串进行通信,请注意。

(注) 进行脉冲串控制时和MECHATROLINK III控制时,无法使用分度盘绝对型。(参考2017综合目录 1-489)

(参考) 搭载PLC功能的类型请参考2017综合目录 6-127页。

## 型 号



(例) 12:支持12W AC伺服马达

### 注意

基本上控制器马达种类与驱动轴马达种类标记是相同的,但是部分驱动轴与其适用控制器的马达种类标记不一致。不一致的机型记载如下,选型时请注意。

<30D·30R·200S适用驱动轴>

●控制器马达种类为“30D”

RS以外的30W驱动轴

●控制器马达种类为“30R”

RS

●控制器马达种类为“200S”

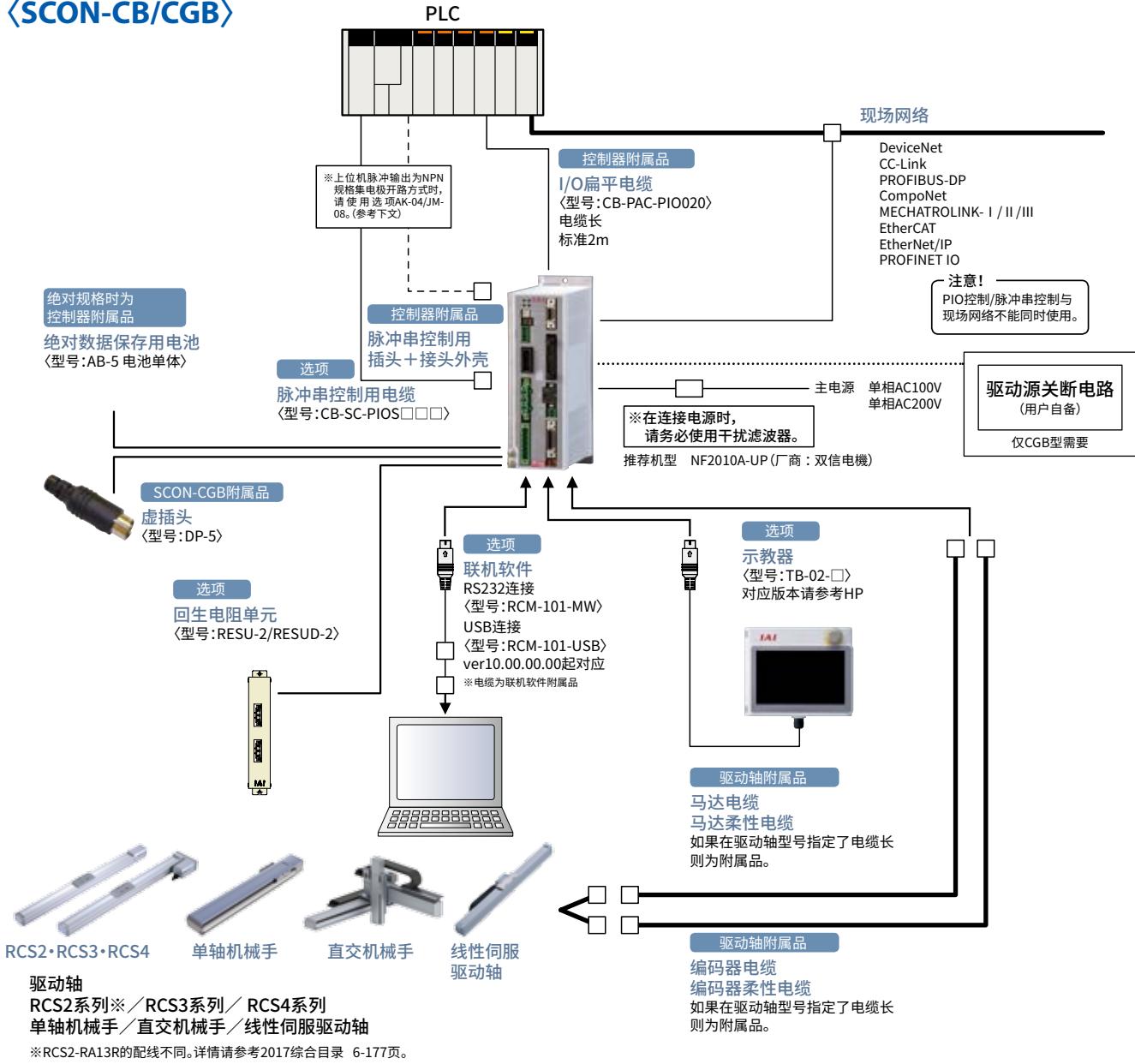
DD-LT18□ DDCR-LT18□

DDA-LT18C DDCR-LT18C

※200S时,控制器的尺寸为400W。

## 系统构成

## &lt;SCON-CB/CGB&gt;



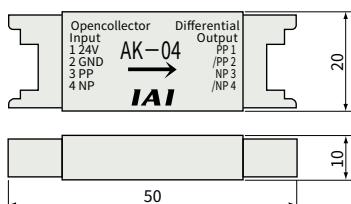
## ■ 脉冲转换器 : 型号AK-04

将集电极开路规格的指令脉冲转换为差动方式。

上位控制器的输出脉冲为集电极开路规格时, 请使用本转换器。  
(仅限NPN型集电极开路规格)

## ■ 规格

项目	规格
输入电源	DC24V±10% (Max.50mA)
输入脉冲	集电极开路 (NPN型) (集电极电流Max.12mA)
输入频率	200kHz以下
输出脉冲	差动输出 (Max.10mA) (相当于26C31)
质量	10g以下(不含电缆接口)
附属品	3M制37104-3122-000L(e-CON接口) 2个 适用电线AWG No.24~26



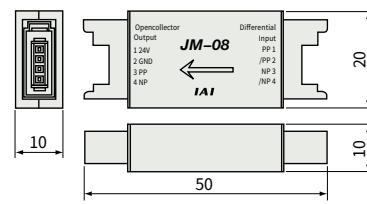
## ■ 脉冲转换器 : 型号JM-08

将差动方式的反馈脉冲转换成集电极开路规格。

上位控制器的脉冲输入是集电极开路规格时, 请使用本产品。  
(仅限NPN型集电极开路规格)

## ■ 规格

项目	规格
输入电源	DC24V±10% (Max.50mA)
输入脉冲	差动输入 (Max.10mA) (RS422基准)
输入频率	500kHz以下
输出脉冲	DC24V集电极开路 (NPN型) (集电极电流Max.25mA)
质量	10g 以下(不含电缆接口)
附属品	3M制37104-3122-000FL(e-CON接口) 2个 适用电线AWG No.24~26



## 运行模式

本控制器的控制方式可以从定位模式与脉冲串控制模式的2种模式中进行选择。

定位模式是由外部的I/O(输入输出)指定预置在控制器中的位置点数据(移动位置、速度、加速度及其他)编号后，进而移动的控制方式。

另外，定位模式根据参数设置不同，分为8个种类可供选择。

脉冲串控制模式可以通过由外部的脉冲发生器发送过来的脉冲控制移动量、速度、加速度等。

模式		种类	定位点数	特点					
定位模式	定位模式0	PIO模式0	64点	出厂设定的标准模式。 由外部设备指定目标位置点的编号并动作。					
	示教模式	PIO模式1	64点	可以通过I/O实现示教操作。 通过外部信号移动滑块(拉杆)，并将停止后的位置登录到指定位置点的模式。					
	256点模式	PIO模式2	256点	将定位模式的定位点数扩大到256点的模式。					
	512点模式	PIO模式3	512点	将定位模式的定位点数扩大到512点的模式。					
	电磁阀模式1	PIO模式4	7点	与控制气缸的电磁阀方式一样，仅通过ON / OFF信号即可移动的模式。					
	电磁阀模式2	PIO模式5	3点	是在电磁阀模式下把输出信号设为与气缸的自动开关相同的模式。					
	力控制模式1	PIO模式6	32点	在进行压力反馈控制时，信号控制与定位模式相同的模式。 (定位点数最大32点)					
	力控制模式2	PIO模式7	5点	在进行压力反馈控制时，信号控制与电磁阀模式相同的模式。 (定位点数最大5点)					
脉冲串控制模式	增量型用脉冲串控制模式	PIO模式0	—	不需要在控制器中输入位置点数据，可在上位脉冲发生装置的控制下自由移动的模式。					
	绝对型用脉冲串控制模式	PIO模式1							

I/O信号表 ※I/O的信号功能分配可以从以下9个种类中选择。

针脚 编号	区分		参数(参考PIO模式)选择								
			0	1	2	3	4	5	6	7	0/1
			定位模式	示教模式	256点模式	512点模式	电磁阀模式1	电磁阀模式2	力控制模式1	力控制模式2	脉冲串模式
定位点数			64点	64点	256点	512点	7点	3点	32点	5点	—
1A	24V				P24						P24
2A	24V				P24						P24
3A	—				NC						NC
4A	—				NC						NC
5A	输入	IN0	PC1	PC1	PC1	PC1	ST0	ST0	PC1	ST0	S0N
6A		IN1	PC2	PC2	PC2	PC2	ST1	ST1(JOG+)	PC2	ST1	RES
7A		IN2	PC4	PC4	PC4	PC4	ST2	ST2(—)	PC4	ST2	HOME
8A		IN3	PC8	PC8	PC8	PC8	ST3	—	PC8	ST3	TL
9A		IN4	PC16	PC16	PC16	PC16	ST4	—	PC16	ST4	CSTP
10A		IN5	PC32	PC32	PC32	PC32	ST5	—	—	—	DCLR
11A		IN6	—	MODE	PC64	PC64	ST6	—	—	—	BKRL
12A		IN7	—	JISL	PC128	PC128	—	—	—	—	RMOD
13A		IN8	—	JOG +	—	PC256	—	—	CLBR	CLBR	RSTR 注1
14A		IN9	BKRL	JOG-	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	—
15A		IN10	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	—
16A		IN11	HOME	HOME	HOME	HOME	HOME	—	HOME	HOME	—
17A		IN12	*STP	*STP	*STP	*STP	*STP	—	*STP	*STP	—
18A		IN13	CSTR	CSTR/PWRT	CSTR	CSTR	—	—	CSTR	—	—
19A		IN14	RES	RES	RES	RES	RES	RES	RES	RES	—
20A		IN15	SON	SON	SON	SON	SON	SON	SON	SON	—
1B	输出	OUT0	PM1	PM1	PM1	PM1	PE0	LS0	PM1	PE0	PWR
2B		OUT1	PM2	PM2	PM2	PM2	PE1	LS1(TRQS)	PM2	PE1	SV
3B		OUT2	PM4	PM4	PM4	PM4	PE2	LS2(—)	PM4	PE2	INP
4B		OUT3	PM8	PM8	PM8	PM8	PE3	—	PM8	PE3	HEND
5B		OUT4	PM16	PM16	PM16	PM16	PE4	—	PM16	PE4	TLR
6B		OUT5	PM32	PM32	PM32	PM32	PE5	—	TRQS	TRQS	*ALM
7B		OUT6	MOVE	MOVE	PM64	PM64	PE6	—	LOAD	LOAD	*EMGS
8B		OUT7	ZONE1	MODES	PM128	PM128	ZONE1	ZONE1	CEND	CEND	RMDS
9B		OUT8	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE1	PZONE/ZONE1	PM256	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE1	PZONE/ZONE1	ALM1
10B		OUT9	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	ALM2
11B		OUT10	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	ALM4
12B		OUT11	PEND	PEND/WEND	PEND	PEND	PEND	—	PEND	PEND	ALM8
13B		OUT12	SV	SV	SV	SV	SV	SV	SV	SV	*OVLW/*ALM
14B		OUT13	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	REND 注1
15B		OUT14	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	ZONE1
16B		OUT15	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	*BALM	ZONE2
17B		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
18B		—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
19B		0V	—	—	N	—	—	—	N	N	—
20B		0V	—	—	N	—	—	—	N	N	—

※以上记号中( )的部分表示原点复位前的功能。

※以上带\*的信号为常闭信号。

注1：仅限脉冲串控制模式PIO模式1可使用

## 现场网络规格 动作模式说明

SCON-CB通过现场网络进行控制,可以在下述的9种模式中自由选择并进行动作。

随模式不同,PLC需要的数据域大小各不相同,敬请注意。

## ■模式内容说明

	模式	内 容
0	远程I/O模式	与PIO规格相同,通过现场网络对信号位的ON/OFF进行操作并控制驱动轴动作。 定位点数及控制器功能与控制器本体参数设定的动作模式(PIO模式)一致。
1	定位/ 简易直值模式	除目标位置坐标以外的运行条件(速度、加速度等)预先录入到位置点中。直接用数值指定目标位置坐标,然后指定位置No.选择速度、加速度等其他运行条件再进行动作。
2	半 直值模式	除目标位置以外,速度、加减速度、推压电流限制值也以直接数值的方式进行指定。
3	全 直值模式	目标位置、速度、加减速度、推压电流限制值等全部直接以数值方式指定并动作。 同时可以实时监控当前位置、当前速度、指令电流值等状态量。
4	远程I/O模式2	在上述远程I/O模式的基础上,追加了当前位置与指令电流值监控的功能。
5	定位/ 简易直值模式2	与上述定位/简易直值模式相比,去除示教、区域功能,改为搭载力控制功能的模式。
6	半 直值模式2	与上述半直值模式相比,去除指令电流读取,改为读取压力传感器数据。 同时对应力控制功能。
7	远程I/O模式3	在上述远程I/O模式的基础上,追加了当前位置与压力传感器数据读取功能的模式。
8	半 直值模式3	与上述半直值模式相比,去除JOG功能,改为对应抑振控制功能的模式。

## ■各现场网络规格需要的数据量

	模式	DeviceNet	CompoNet	CC-Link	MECHATROLINK I、II	PROFIBUS-DP	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO
0	远程I/O模式	2bytes	2bytes	1站	2bytes	2bytes	2bytes	2bytes	2bytes
1	定位/ 简易直值模式	8bytes	8bytes	1站	8bytes	8bytes	8bytes	8bytes	8bytes
2	半 直值模式	16bytes	16bytes	2站	16bytes	16bytes	16bytes	16bytes	16bytes
3	全 直值模式	32bytes	32bytes	4站	×(注1)	32bytes	32bytes	32bytes	32bytes
4	远程I/O模式2	12bytes	12bytes	1站	12bytes	12bytes	12bytes	12bytes	12bytes
5	定位/ 简易直值模式2	8bytes	8bytes	1站	8bytes	8bytes	8bytes	8bytes	8bytes
6	半 直值模式2	16bytes	16bytes	2站	16bytes	16bytes	16bytes	16bytes	16bytes
7	远程I/O模式3	12bytes	12bytes	1站	12bytes	12bytes	12bytes	12bytes	12bytes
8	半 直值模式3	16bytes	16bytes	2站	16bytes	16bytes	16bytes	16bytes	16bytes

(注1) MECHATROLINK不支持全直值模式,敬请注意。

## ■动作模式別功能一覽

	远程I/O模式	定位/ 简易直值模式	半 直值模式	全直值 模式(注1)	远程I/O模式2	定位/ 简易直值模式2	半 直值模式2	远程I/O模式3	半 直值模式3
定位点数	512点	768点	无限制	无限制	512点	768点	无限制	512点	无限制
位置数据直接指定运行	×	○	○	○	×	○	○	×	○
速度・加速度直接指定	×	×	○	○	×	×	○	×	○
推压动作	○	○	○	○	○	○	○	○	○
当前位置坐标读取	×	○	○	○	○	○	○	○	○
当前速度读取	×	×	○	○	×	×	○	×	○
位置No.指定运行	○	○	×	×	○	○	×	○	×
完成位置No.读取	○	○	×	×	○	○	×	○	×
力控制	△(注2)	×	×	○	△(注2)	○	○	△(注2)	×
抑振控制	○	○	×	○	○	○	×	○	○
伺服增益切换	○	○	○	○	○	○	×	○	○

※ ○ = 支持、× = 不支持。

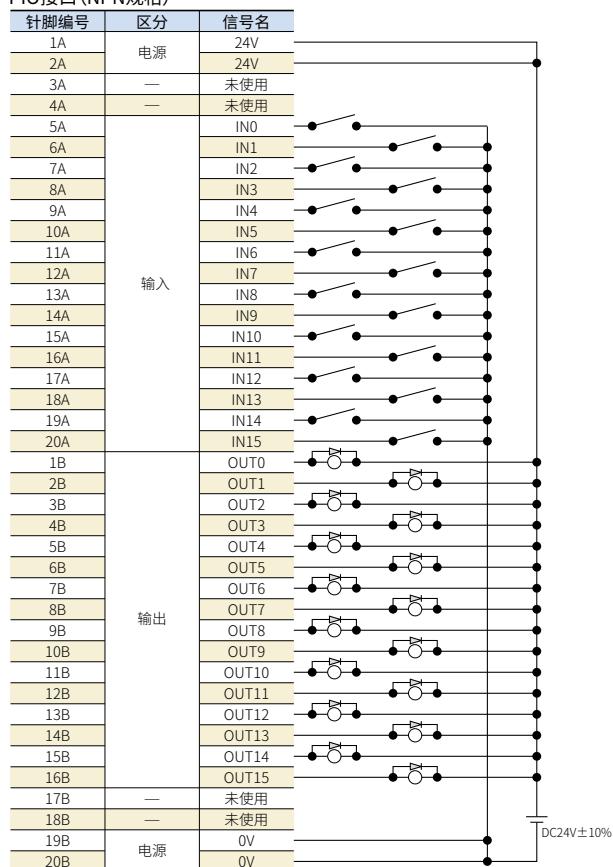
(注1) MECHATROLINK不支持全直值模式,敬请注意。

(注2) PIO模式设定为6或7时可用。

## I/O配线图

### ■定位模式/示教模式/电磁阀模式

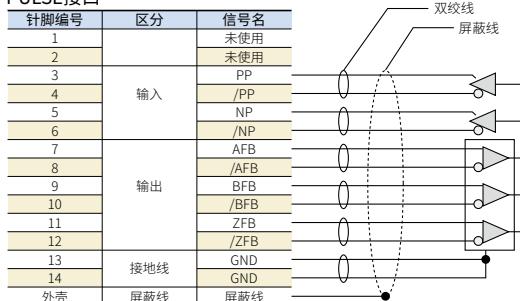
PIO接口(NPN规格)



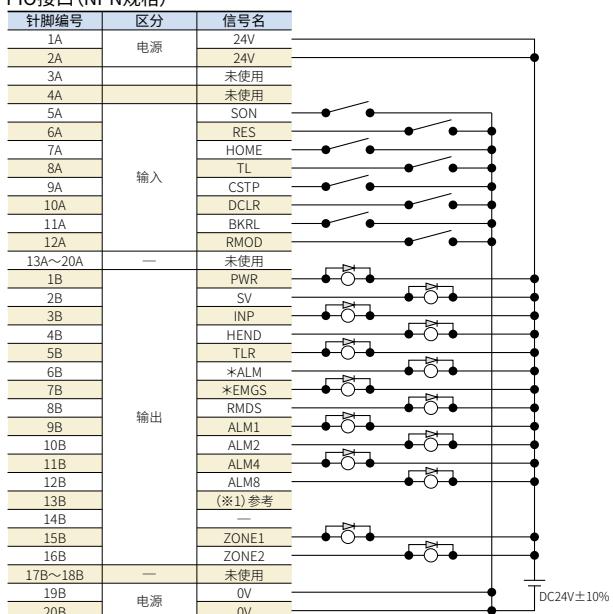
※针脚编号1A、2A两个针脚请连接24V, 针脚编号19B、20B请连接0V。

### ■脉冲串模式(差动输出)

PULSE接口



PIO接口(NPN规格)



※连接PULSE接口的双绞线的遮蔽线请务必连接外壳。

并且, 电缆的长度请在10m以内使用。

※针脚编号1A、2A两个针脚请连接24V, 针脚编号19B、20B请连接0V。

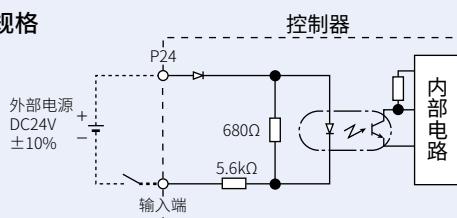
(※1) —/\*ALM1/\*OLWL/\*BALM (可通过参数切换)

## PIO输入输出规格

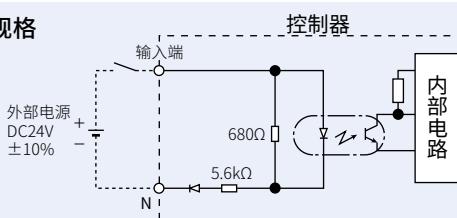
### ■输入部 外部输入规格

项目	规格
输入电压	DC24V ±10%
输入电流	4mA/1点
ON/OFF电压	ON电压...Min. DC18.0V OFF电压...Max. DC6.0V
绝缘方式	光耦合器

#### NPN 规格



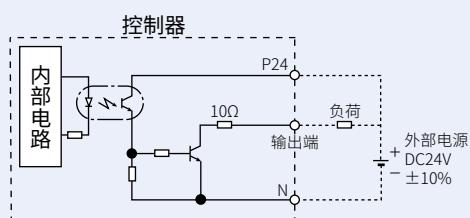
#### PNP 规格



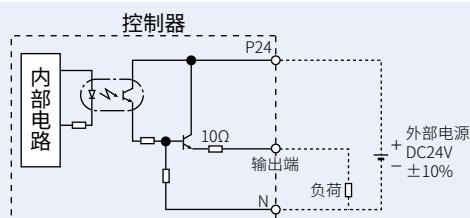
### ■输出部 外部输出规格

项目	规格
负载电压	DC24V
最大负载电流	50mA/1点
漏电电流	Max. 0.1mA/1点
绝缘方式	光耦合器

#### NPN 规格



#### PNP 规格



目录

滑块型

宽滑块型

拉杆型

径向拉杆型

平台型

无尘滑块型

宽滑块型

选项

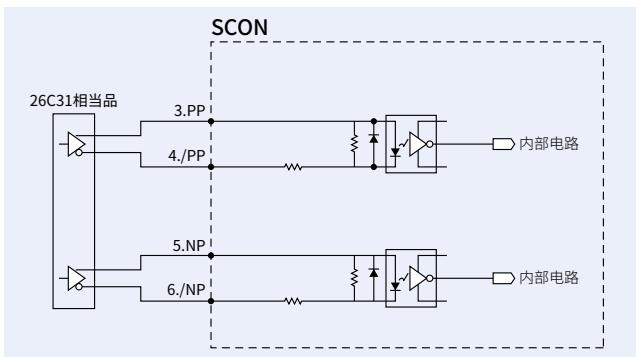
技术资料

控制器

## 脉冲串型输出规格 (差动线性驱动规格)

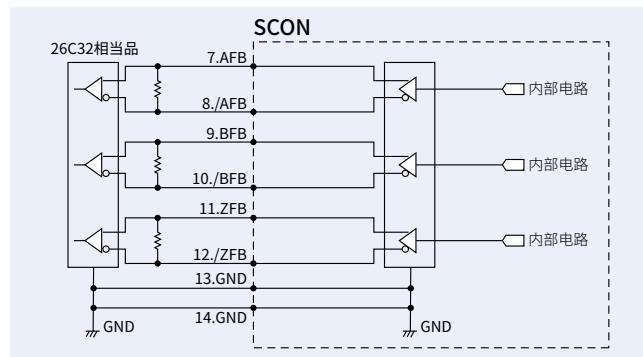
## ■输入部

最大输入脉冲数 : 线性驱动接口2.5Mpps  
绝缘方式 : 光耦合器绝缘



## ■输出部

最大输出脉冲数 : 线性驱动接口2.5Mpps  
绝缘/非绝缘 : 非绝缘



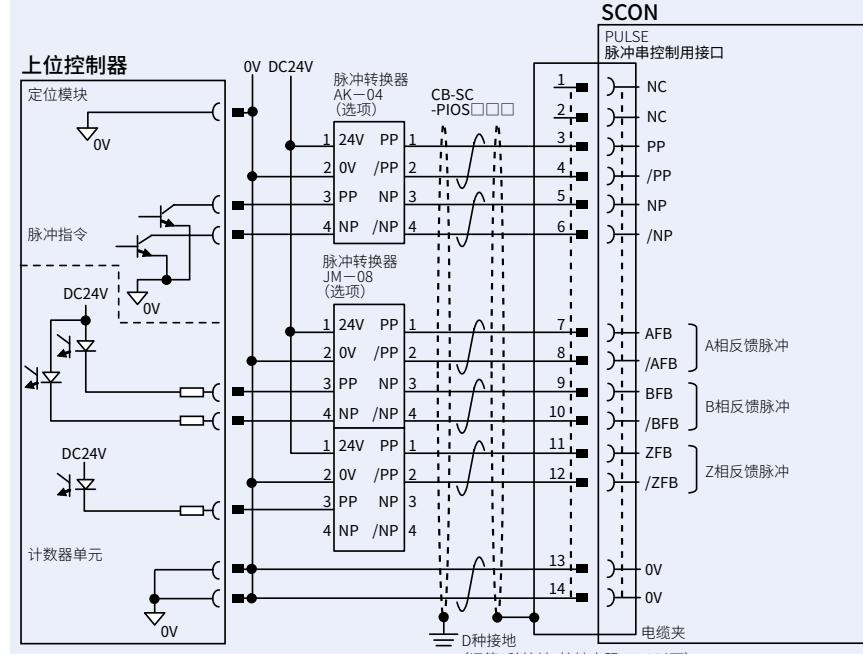
## 脉冲串型输入规格 (集电极开路 (NPN型) 规格)

脉冲输入需要AK-04(选项)。脉冲输出需要JM-08(选项)

最大输入脉冲数 : 200kpps (需要AK-04)  
最大输出脉冲数 : 500kpps (需要JM-08)

※ 请使用与PIO接口相同的DC24V电源连接AK-04。  
※ 脉冲输出模块(PLC)与AK-04/JM-08间的电缆请尽可能短。  
或者, 将AK-04/JM-08与脉冲接口间的电缆  
缩短到2m以内使用。

**注意**  
请使用同一个电源给上位控制器集电极开路  
(NPN型) 输入输出与AK-04、JM-08进行供电。



## 指令脉冲输入形态

指令脉冲串形态	输入端	正转时	反转时
负逻辑	正转脉冲串	PP・/PP	
	反转脉冲串	NP・/NP	
	脉冲串	PP・/PP	
	方向	NP・/NP	Low
	A/B相脉冲串	PP・/PP	
		NP・/NP	
正逻辑	正转脉冲串	PP・/PP	
	反转脉冲串	NP・/NP	
	脉冲串	PP・/PP	
	方向	NP・/NP	High
	A/B相脉冲串	PP・/PP	
		NP・/NP	

## 规格表

项目	规格	
马达容量	400W以内	400W以上
控制轴数	1轴	
动作方式	定位型/脉冲串型	
定位点数	512点(PIO规格)、768点(现场网络规格)	
备份存储	不挥发性存储器(FRAM)	
I/O接口	40针脚接口	
I/O点数	输入16点/输出16点	
I/O电源	外部供电DC24V±10%	
串行通信	RS485 1ch	
指令脉冲串输入方式(注1)	支持差动线性驱动输出	
最大输入脉冲频率	差动线性驱动方式:最大2.5Mpps/集电极开路(NPN型)方式(使用脉冲转换器):最大200kpps	
位置检测方式	增量型编码器/绝对型编码器/串行编码器模拟绝对型/免电池绝对型编码器	
驱动源关断功能	CB:有(内置继电器) CGB:无	
电磁刹车强制解除	刹车解除开关ON/OFF	
输入电源	单相AC100~115V±10% 单相AC200~230V±10%	单相AC200~230V±10%
电源容量(注2)	12W/89VA 20W/74VA 30W(RS除外)/94VA 30W(RS用)/186VA 60W(RCS3-CTZ5C除外)/186VA 60W(RCS3-CTZ5C用)/245VA 100W/282VA 150W/376VA 200W/469VA	100SW(LSA/LSAS-N10用)(*)/331VA 200SW(LSA-S10H、LSA/LSAS-N15S用)(*)/534VA 200SW(LSA/LSAS-N15H用)(*)/821VA 300W(LSA-N19用)(*)/710VA 400W(RCS3-CT8C除外)/968VA 400W(RCS3-CT8C用)/1278VA 600W/1212VA 750W/1569VA
耐振性	XYZ轴各方向10~57Hz 单侧振幅0.035mm(连续)、0.075mm(断续) 58~150Hz 4.9m/s <sup>2</sup> (连续)、9.8m/s <sup>2</sup> (断续)	
日历时钟功能	保持时间 约10天 充电时间 约100小时	
保护功能	过电流、温度异常、风扇速度低下监控、编码器断线等	
适用环境温度	0~40°C	
适用环境湿度	85%以下(无结露)	
适用空气环境	无腐蚀性气体	
保护等级	IP20	
质量	约900g(绝对型规格再加25g)	约1.2kg(绝对型规格再加25g)
外形尺寸	58mm(W)×194mm(H)×121mm(D)	72mm(W)×194mm(H)×121mm(D)

(注1) 指令脉冲输入方式请使用抗干扰性能更高的差动线性驱动方式。

不得使用集电极开路(NPN型)方式时,请使用选配的脉冲转换器(AK-04/JM-08)转换成差动脉冲后使用。

(注2) 就算是400W以下,带(\*)的机型所用的控制器的外形尺寸与400以上的控制器外形尺寸相同。

※ 使用SCON-CB可动作的驱动轴的编码器脉冲数(分辨率)RCS2-SRA7BD/SRG57BD/SRGD7BD为3072脉冲,  
 RCS2-□□5N(增量型)为1600脉冲、DD-□18P:20bit为1048576脉冲、DD-□18S:17bit为131072脉冲、  
 NS-S□M□(增量型)为2400脉冲、ISB(免电池绝对型)为131072脉冲,除此以外的所有机型全部为  
 16384脉冲。

目录

滑块型

宽滑块型

拉杆型

径向拉杆型

宽径向拉杆型

平台型

无尘滑块型格

宽无尘滑块型格

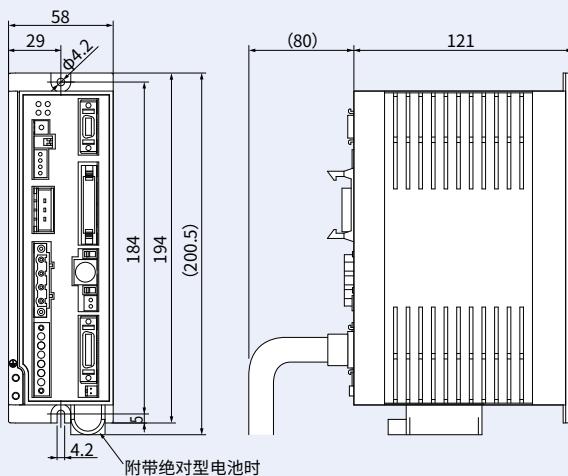
选项

技术资料

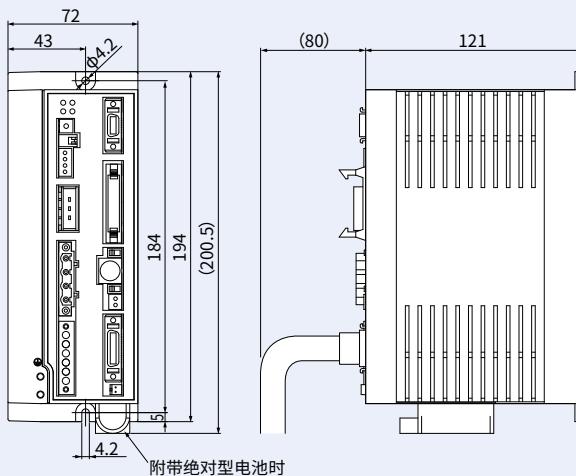
控制器

## 外形尺寸图

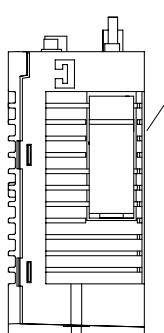
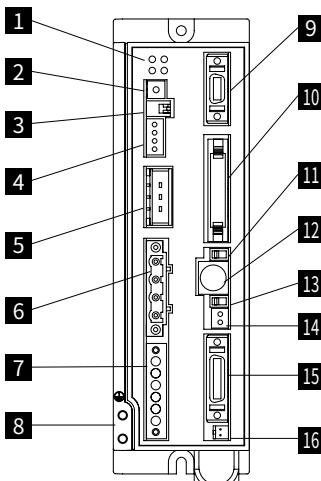
## 400W以内



## 400W 以上



## 各部名称



## 1 LED 显示

显示控制器状态。

名称	颜色	说明
PWR	绿	系统准备完成后常亮（上电后、CPU 正常工作）
SV	绿	伺服 ON 后常亮
ALM	橙	报警发生时常亮
EMG	红	紧急停止时常亮

## 2 旋转选择开关

串口链接多个控制器时，用于识别各控制器设备地址的开关。

## 3 琴键开关

控制器系统用开关。

名称	说明
1	动作模式切换开关 OFF：定位模式 ON：脉冲串控制模式 ※ 重新上电后起效。
2	厂商调整用。常时OFF。

## 4 系统 I/O 接口

紧急停止开关等的接续用接口。

## 5 回生单元连接接口

驱动轴减速停止时会产生回生电流，该接头是连接用于吸收回生电流的电阻单元。

## 6 马达接口

驱动轴的马达电缆接续用接口。

## 7 电源接口

AC 电源连接用接口。控制电源侧与马达电源侧为分开输入。

## 8 接地用端子

用于保护接地的螺丝。请务必进行接地。

## 9 脉冲串控制用接口

脉冲串控制模式动作时用到的接口。反馈脉冲在定位模式下也有效。

## 10 PIO 接口

与 PLC 等周边设备进行并行通信时，用于连接所需电缆的接口。

## 11 运行模式切换开关

名称	说明
MANU	不接收来自 PIO 的指令。
AUTO	可接收来自 PIO 的指令。

※ 示教器紧急停止开关不受 AUTO/MANU 开关影响，连接后即有效。另外，请在电源 OFF 的状态下插拔示教器及 SIO 通信电缆。

## 12 SIO 接口

用于连接示教器或计算机通信电缆的接口。

## 13 刹车解除开关

驱动轴上所配备的电磁刹车的强制解除开关。

※ 必须连接驱动刹车用的 DC24V 电源。

## 14 刹车电源接口

刹车电源 DC24V 供给接口。  
(仅当连接配有刹车的驱动轴时需要)

## 15 编码器·传感器接口

编码器·传感器电缆连接用接口。

## 16 绝对电池接口

绝对型数据备份电池连接用接口。  
(仅绝对型编码器规格时需要)

## 17 绝对电池支架

用于放置绝对型数据备份电池的电池支架。

## 选项

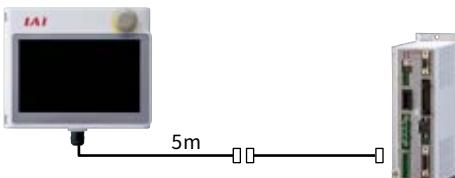
## 触摸屏示教器

**特点** 具备位置点数据的输入、试运行、监视器等功能的示教工具。

**型号** TB-02-C

※详情请参考2017综合产品目录6-241页。

## 构成



## 规格

额定电压	24V DC
耗电量	3.6W 以下 (150mA 以下)
适用环境温度	0~40°C
适用环境湿度	20~85%RH (无结露)
环境耐性	IP20
质量	470g (仅TB-02本体)

## 联机软件(Windows专用)

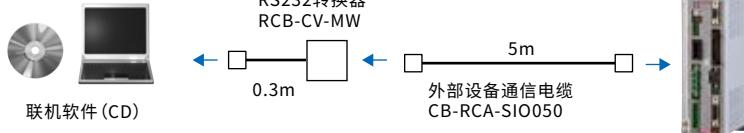
**特点** 具备位置点数据的输入、试运行、监视器等功能的支持型软件。  
增加了设备调试作业需要的多项功能,帮助缩短设备从安装到投入实用的需要时间。

XP SP2以后/Vista/7/8

**型号** RCM-101-MW-CHI(外部设备通信电缆+RS232转换器)

可支持ver10.00.00.00以上版本

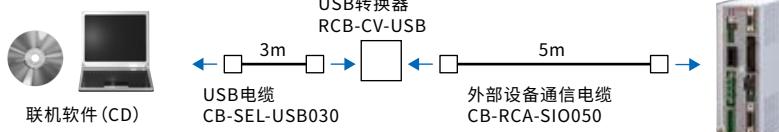
## 构成



**型号** RCM-101-USB-CHI(外部设备通信电缆+USB转换器+USB电缆)

可支持ver10.00.00.00以上版本

## 构成



## 回生电阻单元

**特点** 用于将马达减速时产生的回生电流转换为热量并散发出去的单元。  
在下表中确认驱动轴的合计功率,如果需要回生单元时请相应购置。

**型号** RESU-2(标准规格)/RESUD-2(DIN轨安装规格)

※需要2个回生单元时,请准备RESU-2和RESU-1各一个。  
(参考2017综合目录6-221页)

## 规格

型号	RESU-2	RESUD-2
主机重量	约0.4kg	
内置回生电阻值	235Ω 80W	
本体安装方法	螺丝固定	DIN轨固定

## 估测需要数量

	水平	垂直
0个	~100W	~100W
1个	~400W	~400W
2个	~750W	~750W

※根据工作条件,所需回生电阻的数量可能比上述更多。  
※线性伺服驱动轴的基准也如上表所示。  
但是,LSA/LSAS-N10S型需要1个。

## 估测需要数量(RCS2-RA13R)

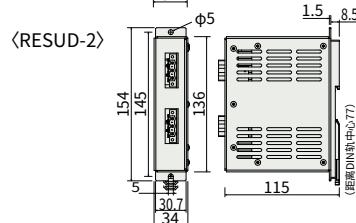
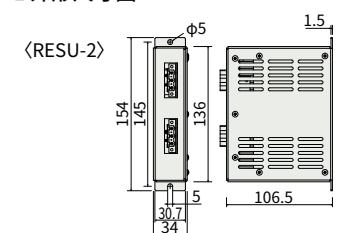
	导程2.5	导程1.25
水平	1个	0个
垂直	1个	1个

※根据工作条件,所需回生电阻的数量可能比上述更多。

## 估测需要数量(DD)

系列	类型	所需个数
DD	LT18□	1
DDA	LH18□	2

## 外形尺寸图



## 绝对数据保存用电池

**特点** 是绝对规格的驱动轴运行时,用于保存绝对位置点数据的蓄电池。

**型号** AB-5(电池单体)  
AB-5-CS(带电池盒)



## 虚插头

**特点** 使用安全等级对应规格(SCON-CGB)动作时需要。

**型号** DP-5



## 维护保养部件

在购买产品后,当需要更换电缆等进行维护作业时,请参考以下型号。

## ■电缆对应表

产品型号		马达电缆	马达柔性电缆	编码器电缆	编码器柔性电缆
①	RCS2(CR/W) RCS3(CR)	②~④以外机型	CB-RCC-MA□□□	CB-RCS2-PA□□□	CB-X3-PA□□□
	RCS3	CTZ5C CT8C			CB-X1-PA□□□
②	RCS4(CR)			—	CB-X2-PLA□□□
	RT	CB-RCC-MA□□□			
	RA13R(标准)	CB-RCC-MA□□□	CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□	
④	RCS2		RA13R (带刹车)	CB-RCS2-PLA□□□ ※控制器~刹车间为 CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□ ※控制器~刹车间为 CB-X2-PLA□□□
		LS无	CB-X-MA□□□	—	CB-X3-PA□□□
		带LS		—	CB-X2-PLA□□□
⑤	NS	S/H/L/N		—	CB-X3-PA□□□
		W	CB-XMC-MA□□□	—	CB-X2-PLA□□□
⑧	DD/DDA DDCR/DDACR DDW	LT18□	CB-X-MA□□□	—	CB-X3-PA□□□
		LH18□	CB-XMC-MA□□□	—	
⑩	DDA DDACR (带刹车)	LT18	CB-X-MA□□□	—	CB-X3-PA□□□ 刹车盒~驱动轴间为 CB-DDB-BK□□□
		LH18	CB-XMC-MA□□□	—	
⑫	IS(P)WA	S/M/L	CB-XEU-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□-WC
⑬	①~⑪以外机型		CB-X-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□ (20m以下时)※
	①~⑪以外机型 带LS规格			—	CB-X1-PA□□□-AWG24 (21m以上时)
⑭	①~⑪以外机型 带LS规格		CB-X-MA□□□	—	CB-X1-PLA□□□ (20m以下时)※
	①~⑪以外机型 带LS规格			—	CB-X1-PLA□□□-AWG24 (21m以上时)

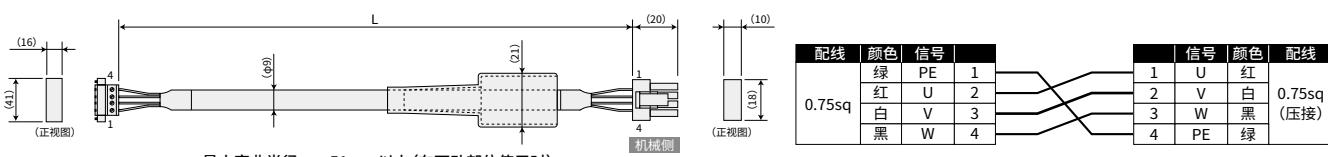
※非免电池绝对型规格,即使在20m以上,亦为CB-X1-PA□□□/CB-X1-PLA□□□。

产品型号	PIO扁平电缆	脉冲串控制用电缆
⑯ SCON-CB	CB-PAC-PIO□□□	CB-SC-PIOS□□□

※RCS2-RA13R压力传感器规格电缆请参考2017综合目录 6-125~。

## 型号 CB-RCC-MA□□□/CB-RCC-MA□□□-RB

※□□□中记入电缆长(L),  
最长支持 30m 例) 080=8m

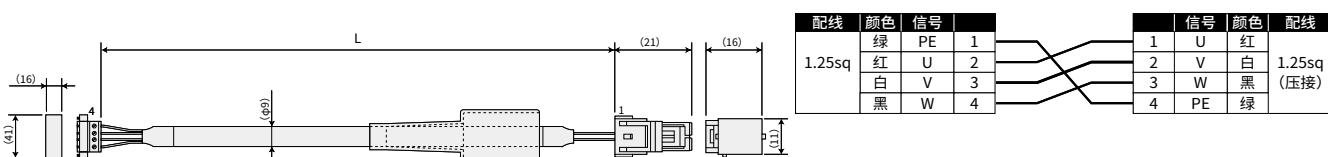


最小弯曲半径 r=51mm以上(在可动部位使用时)

※电缆拖链中只能使用柔性电缆

## 型号 CB-XMC-MA□□□

※□□□中记入电缆长(L), 例) 080=8m  
SCON/SSEL 最长为 20m. XSEL 最长为 30m

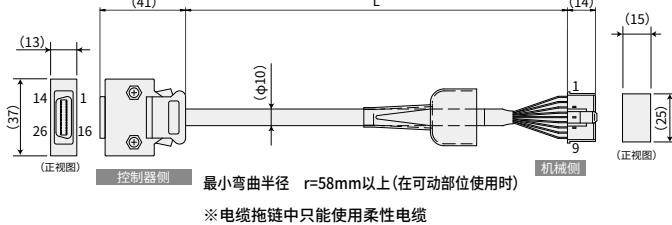


最小弯曲半径 r=55mm以上(在可动部位使用时)

※标准为柔性电缆。

型号 CB-RCS2-PA□□□ (RCS2/RCS3用) / CB-X3-PA□□□ (NS/RCS2/RCS3用)

※ □□□中记入电缆长 (L),  
最长支持 30m 例) 080=8m



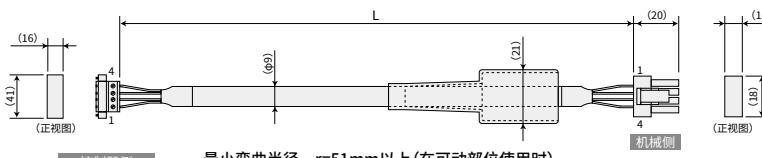
(控制器侧)			
配线	颜色	信号	No.
-	-	-	10
-	-	E24V	11
-	-	OV	12
灰/白	自/绿	I.S.	13
绿/白	自/橙	CREEP	25
-	-	OT	24
-	-	RSV	23
-	-	-	9
-	-	-	18
-	-	-	19
粉色	白/蓝	A+	1
紫	白/黄	A-	2
白	白/黑	B+	3
黄/红	白/绿	B-	4
橙	白/紫	Z+	5
绿/白	白/灰	Z-	6
蓝	橙	SRD+	7
绿	绿	SRD-	8
黑	黑	BAT+	14
黄	灰	BAT-	15
绿	红	VCC	16
红	黑	GND	17
黑	黑	BKR+	20
黄	黄	BKR-	21
-	-	-	22

(机械侧)			
No.	信号	颜色	配线
1	A	粉色	白/蓝
2	B	白	白/绿
3	Z	蓝/红	白/红
4	SD	绿	白/紫
5	Z	绿/白	白/灰
6	SD+	棕/白	白/橙
7	FG	接地带线	接地带线
10	SD	蓝	棕
11	SD	绿	绿
12	A+	黑	紫
13	A-	白	紫
14	VCC	绿	红
15	GND	黑	黑
16	LS-	灰/白	白/绿
18	BKR-	绿	蓝
19	BKR+	白	绿

型号 CB-X-MA□□□

※ □□□中记入电缆长 (L), 最长支持 30m 例) 080=8m



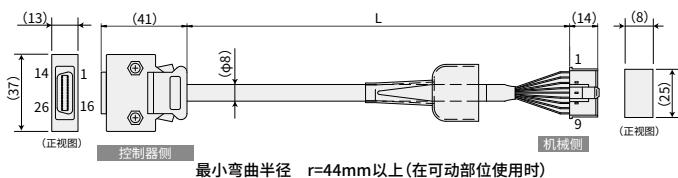
配线	颜色	信号	No.
绿	PE	1	1
红	U	2	2
白	V	3	3
黑	W	4	4

配线	信号	颜色	配线
1	U	红	0.75sq
2	V	白	
3	W	黑	
4	PE	绿	(压接)

型号 CB-X1-PA□□□

※ □□□中记入电缆长 (L), 最长支持 30m 例) 080=8m



※ISB-ISDB-ISDBCR(编码器种类为免电池绝对型)需使用21m以上  
电缆时,请选择CB-X1-PA□□□-AWG24。

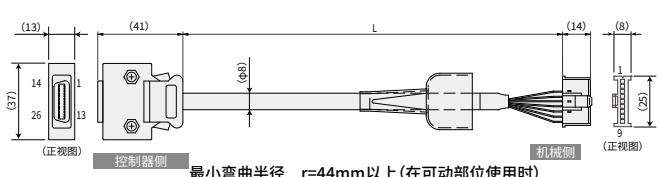
配线	颜色	信号	No.
-	-	-	10
-	-	E24V	11
-	-	OV	12
-	-	LS	26
-	-	CREEP	25
-	-	OT	24
-	-	RSV	23
-	-	-	9
-	-	-	18
-	-	-	19
-	-	A+	1
-	-	A-	2
-	-	B+	3
-	-	B-	4
-	-	Z+	5
-	-	SRD+	7
-	-	SRD-	8
-	-	BAT+	14
-	-	BAT-	15
-	-	VCC	16
-	-	GND	17
-	-	BKR-	20
-	-	BKR+	21
-	-	-	22

No.	信号	颜色	配线
1	BAT+	紫	AWG26 (压接)
2	BAT-	灰	
3	SD	棕	
4	SD	绿	
5	VCC	红	
6	GND	黑	
7	FG	接地带线	
8	BKR-	绿	
9	BKR+	黄	

型号 CB-X1-PA□□□-AWG24

※ □□□中记入电缆长 (L), 最长支持 30m 例) 210=21m



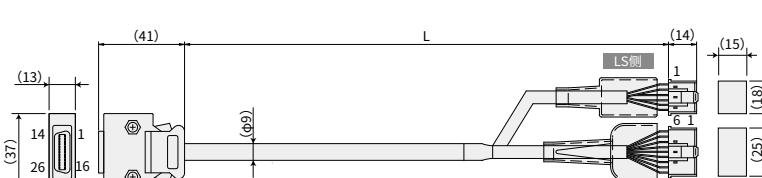
配线	颜色	信号	No.
-	-	-	10
-	-	E24V	11
-	-	OV	12
-	-	LS	26
-	-	CREEP	25
-	-	OT	24
-	-	RSV	23
-	-	-	9
-	-	-	18
-	-	-	19
-	-	A+	1
-	-	A-	2
-	-	B+	3
-	-	B-	4
-	-	Z+	5
-	-	SRD+	7
-	-	SRD-	8
-	-	BAT+	14
-	-	BAT-	15
-	-	VCC	16
-	-	GND	17
-	-	BKR-	20
-	-	BKR+	21
-	-	-	22

No.	信号	颜色	配线
1	BAT+	紫	AWG24 (压接)
2	BAT-	灰	
3	SD	棕	
4	SD	绿	
5	VCC	红	
6	GND	黑	
7	FG	接地带线	
8	BKR-	绿	
9	BKR+	黄	

型号 CB-X1-PLA□□□

※ □□□中记入电缆长 (L), 最长支持 30m 例) 080=8m



※ISB-ISDB-ISDBCR(编码器种类为免电池绝对型)需使用21m以上  
电缆时,请选择CB-X1-PLA□□□-AWG24。

配线	颜色	信号	No.
-	-	-	10
白/绿	白/绿	E24V	12
白/绿	白/绿	OV	13
白/黑	白/黑	I.S.	26
白/紫	白/紫	CREEP	25
白/灰	白/灰	OT	24
-	-	RSV	23
-	-	-	9
-	-	-	18
-	-	-	19
-	-	A+	1
-	-	A-	2
-	-	B+	3
-	-	B-	4
-	-	Z+	5
-	-	SRD+	7
-	-	SRD-	8
-	-	BAT+	14
-	-	BAT-	15
-	-	VCC	16
-	-	GND	17
-	-	BKR-	20
-	-	BKR+	21
-	-	-	22

No.	信号	颜色	配线
1	E24V	白/绿	AWG26 (压接)
2	OV	白/绿	
3	I.S.	白/黑	
4	CREEP	白/黑	
5	OT	白/紫	
6	RSV	白/灰	

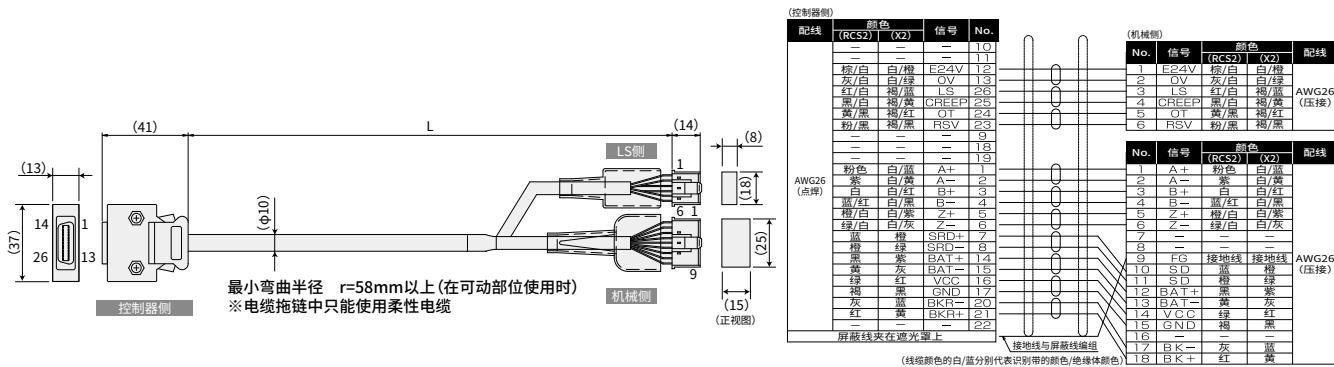
No.	信号	颜色	配线
1	BAT+	紫	AWG26 (压接)
2	BAT-	灰	
3	SD	棕	
4	SD	绿	
5	VCC	红	
6	GND	黑	
7	FG	接地带线	
8	BKR-	绿	
9	BKR+	黄	

## 维护保养部件

在购买产品后,当需要更换电缆等进行维护作业时,请参考以下型号。

型号 CB-RCS2-PLA□□□ (RCS2 旋转型用) / CB-X2-PLA□□□ (NS 带LS规格·RCS2 旋转型用)

※ □□□中记入电缆长 (L), 最长支持 30m  
例) 080=8m

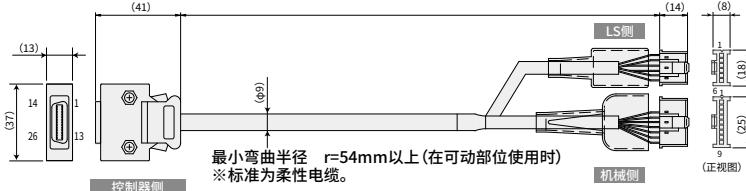


最小弯曲半径 r=58mm以上(在可动部位使用时)

※ 电缆拖链中只能使用柔性电缆

型号 CB-X1-PLA□□□-AWG24

※ □□□中记入电缆长 (L), 最长支持 30m 例) 210=21m

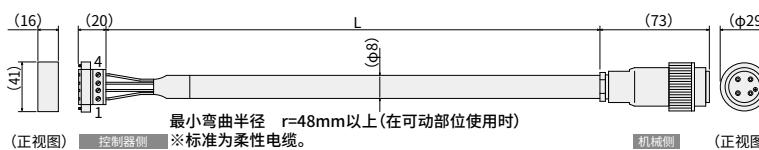


最小弯曲半径 r=54mm以上(在可动部位使用时)

※ 标准为柔性电缆。

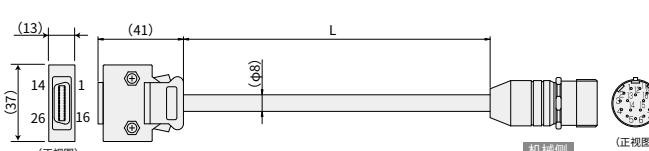
型号 CB-XEU-MA□□□

※ □□□中记入电缆长 (L), 最长支持 30m 例) 080=8m



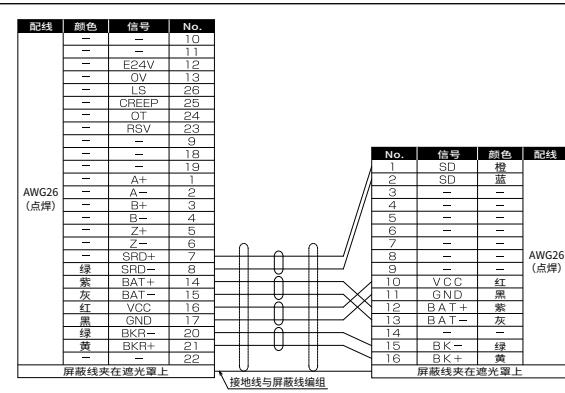
型号 CB-X1-PA□□□-WC

※ □□□中记入电缆长 (L), 最长支持 30m 例) 080=8m



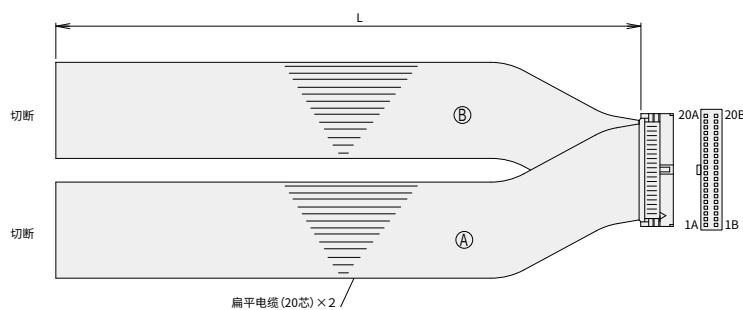
最小弯曲半径 r=44mm以上(在可动部位使用时)

※ 标准为柔性电缆。



型号 CB-PAC-PIO□□□

※ □□□中记入电缆长 (L), 最长支持 10m 例) 080-8m

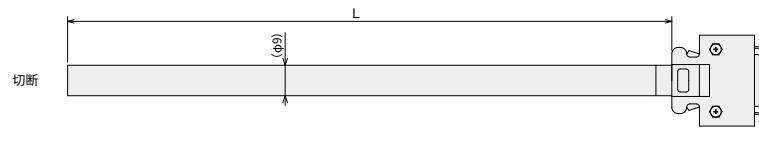


HIF6-40D-1.27R

No.	信号名称	电缆颜色	配线	No.	信号名称	电缆颜色	配线
1A	24V	褐-1		1B	OUT0	褐-3	
2A	24V	红-1		2B	OUT1	红-3	
3A	—	橙-1		3B	OUT2	橙-3	
4A	—	黄-1		4B	OUT3	黄-3	
5A	IN0	绿-1		5B	OUT4	绿-3	
6A	IN1	蓝-1		6B	OUT5	蓝-3	
7A	IN2	紫-1		7B	OUT6	紫-3	
8A	IN3	灰-1		8B	OUT7	灰-3	
9A	IN4	白-1		9B	OUT8	白-3	
10A	IN5	黑-1		10B	OUT9	黑-3	
11A	IN6	褐-2		11B	OUT10	褐-4	
12A	IN7	红-2		12B	OUT11	红-4	
13A	IN8	橙-2		13B	OUT12	橙-4	
14A	IN9	黄-2		14B	OUT13	黄-4	
15A	IN10	绿-2		15B	OUT14	绿-4	
16A	IN11	蓝-2		16B	OUT15	蓝-4	
17A	IN12	紫-2		17B	—	紫-4	
18A	IN13	灰-2		18B	—	灰-4	
19A	IN14	白-2		19B	OV	白-4	
20A	IN15	黑-2		20B	OV	黑-4	

型号 CB-SC-PIOS□□□

※ □□□中记入电缆长 (L), 最长支持 10m 例) 080-8m

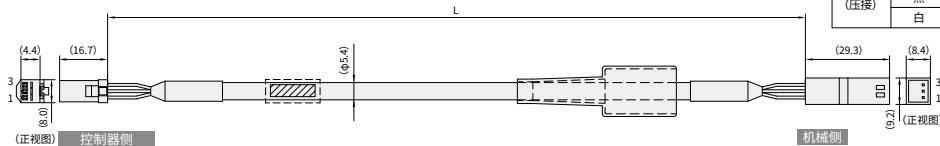


配线	颜色	信号	No.
黑	未使用	1	
白/黑	未使用	2	
红	PP	3	
白/红	/PP	4	
绿	NP	5	
白/绿	/NP	6	
黄	AFB	7	
白/黄	/AFB	8	
褐	BFB	9	
白/褐	/BFB	10	
蓝	ZFB	11	
白/蓝	/ZFB	12	
灰	GND	13	
白/灰	/GND	14	

0.25d 带焊接  
屏蔽线

型号 CB-DDB-BK□□□

※ □□□中记入电缆长 (L), 最长支持 20m 例) 080-8m



J11SF-03V-KX

配线	颜色	信号	No.
AWG20 (压接)	红	+	3
	黑	-	2
	白	FG	1

J11SF-03V-KX

No.	信号	颜色	配线
3	+	红	AWG20 (压接)
2	-	黑	
1	FG	白	

# 艾卫艾商贸（上海）有限公司

上海市虹桥路808号加华商务中心A8栋303室 邮编：200030

TEL 021-64484753 FAX 021-64483992

Email shanghai@iai-robot.com

深圳分公司 518042 深圳市福田区车公庙泰然工贸园泰然四路212栋502室 TEL 0755-23932307 FAX 0755-23932432

Email shenzhen@iai-robot.com

北京分公司 100020 北京市朝阳区麦子店街36号龙宝大厦305室

TEL 010-65001707 FAX 010-65002607

Email beijing@iai-robot.com

## 株式会社アイエイアイ

本 社	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105	FAX 054-364-2589
東京営業所	〒1105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクセージビルディング4F	TEL 03-5419-1601	FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0002 大阪市北区曽根崎新地2-5-3 堂島TSSビル4F	TEL 06-6457-1171	FAX 06-6457-1185
名古屋営業所	〒460-0008 名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7 クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700	FAX 019-623-9701
仙台営業所	〒980-0802 宮城県仙台市青葉区二日町14-15 アミ・グランデ二日町4F	TEL 022-723-2031	FAX 022-723-2032
新潟営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320	FAX 0258-31-8321
宇都宮営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16 ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651	FAX 028-614-3653
熊谷営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312 あかりビル5F	TEL 048-530-6555	FAX 048-530-6556
茨城営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
多摩営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENEビル2F	TEL 042-522-9881	FAX 042-522-9882
厚木営業所	〒243-0014 厚木市旭町1-10-6 シャンロック石井ビル3F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネービル401	TEL 0263-40-3710	FAX 0263-40-3715
甲府営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1 ミサトビル3F	TEL 055-230-2626	FAX 055-230-2636
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293	FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 セキスハイム鴨江小路ビルディング7F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
豊田営業所	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2 第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
金沢営業所	〒920-0024 石川県金沢市西条3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
京都営業所	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町12	TEL 075-693-8211	FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34 大同生命明石ビル8F	TEL 078-913-6333	FAX 078-913-6339
岡山営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611	FAX 086-244-6767
広島営業所	〒730-0802 広島市中区本川町2-1-9 日宝本川町ビル5F	TEL 082-532-1750	FAX 082-532-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市樽味4-9-22 フォーレスト21 1F	TEL 089-986-8562	FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒812-0013 福岡市博多区博多駅東3-13-7 WING7F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
大分営業所	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1 タンネンパウムIII 2F	TEL 097-543-7745	FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0954 熊本中央区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210	FAX 096-386-5112

IAI America, Inc.

Head Office: 2690W 237th Street Torrance CA 90505, USA  
Chicago Office: 110 East State Parkway, Schaumburg, Illinois 60173, USA

IAI Industrieroboter GmbH

Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

IAI (Shanghai) Co., Ltd.

SHANGHAI JIAJUHA BUSINESS CENTER A8-303,808,  
Hongqiao Rd. Shanghai 200030, China

IAI Robot (Thailand) Co., Ltd.

825 PhairojKijja Tower 7th Floor, Bangna-Trad RD.,  
Bangna, Bangkok 10260, Thailand

ホームページ www.iai-robot.co.jp

因产品改良等原因，记载内容若有变更，恕不另行通知。

ロボシリンダ／ロボシリンダー／ROBOCYLINDER／エレシリンダ／エレシリンダー／ELECYLINDER／ラジアルシリンダ／ラジアルシリンダー／RADIAL CYLINDER／パワーコン／パワーコンスカラは株式会社アイエイアイの注册商标。



微信公众号