RCA

	AC	C伺服马达24V	
		RCA-SA4C	2-205
DCA	滑块	RCA-SA5C	2-209
		RCA-SA6C	2-213
RCA	NR 14	RCA-SA4R	2-217
	滑块 【折返型】	RCA-SA5R	2-221
	加心土	RCA-SA6R	2-225

RCP6/ RCP6S

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4 RCS2

RCS3

ISPB

SSPA

ISA/ ISPA

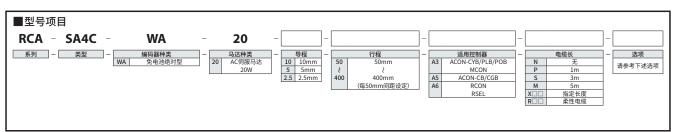
ISDB/ ISPDB

NSA

NS

RCA-SA4C

24v AC伺服 马达 免电池 绝对型 简易防尘 40





RCP6/ RCP6S

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISPB

SSPA

ISPA

ISPDB

NSA

NS

IF

(注) 本产品在上图A部装有滑块位置调整用一字槽(参考"尺寸图")。

行程阵容	
行程(mm)	对应
50	0
100	0
150	0
200	0
250	0
300	0
350	0
400	0

- (1) 负载质量是以下述加速度动作时的值:标准规格/省电对应为0.3G(导程 2.5为0.2G)、高加减速规格为1G(导程2.5除外)(即使降低加减速,最大 负载质量值的上限也如"主要规格"所示)。
- (2) 根据动作条件(负载质量、加减速度等)可使用的稼动率也会发生变化。 型号项目的详细内容请参考第1-288页。
- (3) 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- (4) 参考负载伸出长: Ma·Mb·Mc方向120mm以下。负载伸出长请在1-16页 的图表确认。
- (5) RCON/RSEL连接时,需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

名称	选项记号	参考页
刹车	В	2-611
脚部安装件	FT	2-612
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	2-612
高加减速对应(注1、2、3)	HA	2-613
少中対点(注)	1.0	2 612

w1—		2 011
脚部安装件	FT	2-612
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	2-612
高加减速对应(注1、2、3)	HA	2-613
省电对应(注2)	LA	2-613
反原点规格	NM	2-614
滑块部滚子规格(注3)	SR	2-615
滑块垫片	SS	2-615

- (注1) 导程2.5不支持高加减速对应。 (注2) 高加减速对应与省电对应无法同时使用。

(注3)	高加减速对应与滑块部滚子规格无法同时使用。
_	

电缆长				
种类	电缆记号	A3	A5	A6
	P (1m)	0	0	0
标准型	s (3m)	0	0	0
	M (5m)	0	0	0
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	0	0	0
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	0	0	0
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	0	0	0

(注) 标准配备柔性电缆。

主要规格										
		内容								
导程		滚珠丝杆导程(mm)	10	5	2.5					
	负载质量	最大负载质量(kg)	4	6	8					
水平		最高速度(mm/s)	665	330	165					
小十	速度/加减速度	额定加减速度(G)	0.3	0.3	0.2					
		最高加减速度(G)	0.3	0.3	0.2					
	负载质量	最大负载质量(kg)	1	2.5	4.5					
垂直	速度/加减速度	最高速度(mm/s)	665	330	165					
平旦		额定加减速度(G)	0.3	0.3	0.2					
		最高加减速度(G)	0.3	0.3	0.2					
推力		额定推力(N)	19.6	39.2	78.4					
刹车		刹车规格	无励磁动作电磁刹车							
加干		刹车保持力(kgf)	1	2.5	4.5					
		最小行程(mm)	50	50	50					
行程		最大行程(mm)	400	400	400					
		行程间距(mm)	50	50	50					

项目	内容					
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10					
重复定位精度	±0.02mm					
空转值	0.1mm以下					
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理					
线性导轨	直动无限循环型					
	Ma:6N·m					
静态允许负载力矩	Mb:9N·m					
	Mc:17N·m					
动态允许负载力矩	Ma:3N·m					
(注4)	Mb:4N·m					
(/14/	Mc:8N·m					
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)					
防护等级	IP20					
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²					
国际规格	CE标志、RoHS指令					
马达种类	AC伺服马达					
编码器种类	免电池绝对型					
编码器脉冲数	16384 pulse/rev					
交货期	记载在主页[交货期查询]中					
(注4) 基准额定寿命为5,000) km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。					

注4) 基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。 请参照1-180页确认行走寿命。

■滑块型力矩方向







行程与最高速度

行程 导程	50~400 (每50mm)
10	665
5	330
2.5	165

(单位为mm/s)

联机整定时的负载质量及加减速度

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

	导程	各个加减速度的负载质量 (kg)									最高	高速度 (mm/s)											
	寸任	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	标准	整定后
_1.	10	5.5	4.8	4	3.25	2.5	2	1.5	1.2	0.9	0.8	0.7	0.65	0.6	0.55	0.5						665	665
业	5	8.5	7.2	6	5	4	3.25	2.5	2	1.5	1	0.7	0.4									330	330
Ι'.	2.5	11	8	5	2.5	1																165	165
_	10	1	1	1	0.85	0.7	0.6	0.5	0.4	0.32	0.25	0.21	0.17	0.14	0.12	0.1						665	665
垂直	5	2.5	2.5	2.5	1.9	1.5	1.2	1	0.8	0.6	0.5											330	330
且	2.5	4.5	4.5	2																		165	165

RCP6/ RCP6S

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISA/ ISPA

ISDB/ ISPDB

NSA

NS

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISPA ISDB/ ISPDB

NSA

NS

IF

RCA _{电缸}

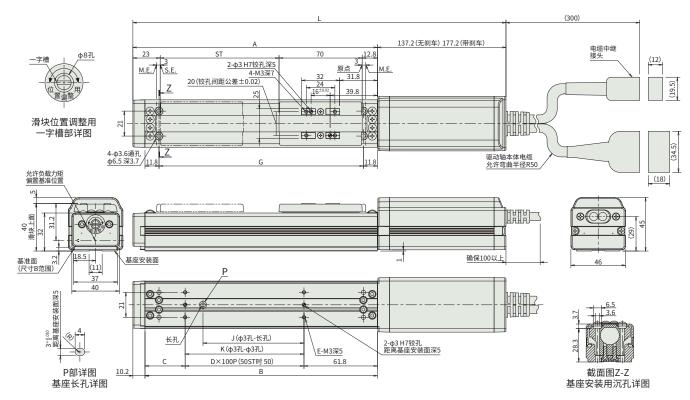
CAD图纸可从IAI主页下载。 www.iai-robot.com





ST:行程 M.E.:机械末端 S.E.:行程末端

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。详细内容请参考1-103页。 (注) 进行原点复位时,滑块会移动至M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。 (注) 仅使用基座上面的安装孔进行固定时,可能会因基座发生扭曲,而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔,请在行程200mm以下使用。



■各行程尺寸

	行程	50	100	150	200	250	300	350	400			
	无刹车	293	343	393	443	493	543	593	643			
L	带刹车	333	383	433	483	533	583	633	683			
	A	155.8	205.8	255.8	305.8	355.8	405.8	455.8	505.8			
	B 14		195.6	245.6	295.6	345.6	395.6	445.6	495.6			
	С	33.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8			
	D	0	1	1	2	2	3	3	4			
	Е	4	4	4	6	6	8	8	10			
	G		G 122		172	222	272	322	372	422	472	
J		35	85	85	185	185	285	285	385			
K		50	100	100	200	200	300	300	400			

■各行程质量

	——————————————————————————————————————													
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400					
质量	无刹车	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4					
(kg)	带刹车	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7					

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

		最多	电源						控制	方法										
名称	外观	可连接	电压	定位	脉冲串	程序					现	场网络	各 ※	可选					最大定位点数	参考页
		轴数	-0177	Æ III	13/7/1-14	1111	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
ACON-CB/CGB		1		● ※可选	● ※可选	_	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	_	512 (现场网络规格为768)	7-163
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	_	_	_	-	_	-	-	-	_	-	-	-	_	64	7-175
MCON-C/CG	m	8	DC24V	_	_	_	•	•	•	•	•	-	•	•	•	•	•	•	256	7-117
RCON	1111	16		_	_	_	•	•	•	•	_	-	-	•	•	•	-	_	128	7-25
RSEL	066	8		-	_	•	•	•	•	•	-	-	-	•	•	•	-	-	36000	7-27

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号,请确认7-17页。

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISA/ ISPA

ISDB/ ISPDB

NSA

NS

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

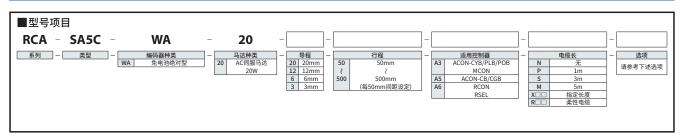
RCS2

RCS3

ISPB

SSPA

RCA-SA5C





(注) 本产品在上图A部装有滑块位置调整用一字槽(参考"尺寸图")。

■ 行程阵容	
行程(mm)	对应
50	0
100	0
150	0
200	0
250	0
300	0
350	0
400	0
450	0
500	

O I A
2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2
(选型 注意)
)

- (1) 行程越长,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请确认「行程 与最高速度」,选择所需行程对应的最高速度。
- (2) 负载质量是以下述加速度动作时的值:标准规格/省电对应为0.3G(导程 3为0.2G)、高加减速规格为0.8G(导程3除外)(即使降低加减速,最大负 载质量值的上限也如"主要规格"所示)。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速度等)可使用的稼动率也会发生变化。 详细内容请参考1-288页。
- (4) 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- (5)参考负载伸出长:Ma·Mb·Mc方向150mm以下。负载伸出长请在1-16页 的图表确认。
- (6) RCON/RSEL连接时,需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

ISPA

ISDB/ ISPDB

NSA

NS

IF

选项		
名称	选项记号	参考页
刹车	В	2-611
脚部安装件	FT	2-612
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	2-612
高加减速对应(注1、2、3)	HA	2-613
省电对应(注2)	LA	2-613
反原点规格	NM	2-614
滑块部滚子规格(注3)	SR	2-615
双滑块规格	W	2-617

(注1) 导程3不支持高加减速对应。 (注2) 高加减速对应与省电对应无法同时使用。 (注3) 高加减速对应与滑块部滚子规格无法同时使用。

电缆长				
种类	电缆记号	A3	A5	A6
	P(1m)	0	0	0
标准型	s (3m)	0	0	0
	M (5m)	0	0	0
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	0	0	0
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	0	0	0
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	0	0	0

(注) 标准配备柔性电缆。

3 12
_
12
12
200
0.2
0.2
4
200
0.2
0.2
65.7
lj车
4
50
500
50
3

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度(注4)	±0.02mm 【±0.03mm】
空转值	0.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
线性导轨	直动无限循环型
	Ma:18N⋅m
静态允许负载力矩	Mb:26N·m
	Mc:47N·m
动态允许负载力矩	Ma:5N⋅m
(注5)	Mb:8N⋅m
(/±3)	Mc:14N·m
适用环境温度•湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达
编码器种类	免电池绝对型
编码器脉冲数	16384 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中
(注4)【 】内为导程20时的	

■滑块型力矩方向







行程与最高速度

行程 导程	50~450 (每50mm)	500 (mm)
20	1300	1300
20	<800>	<800>
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(单位为mm/s)

联机整定时的负载质量及加减速度

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

(注) <>内为垂直使用时的值。

	导程	各个加减速度的负载质量 (kg)																最高速度(mm/s)					
	子任	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	标准	整定后
	20	3	2.4	2	1.75	1.4	1.15	1	0.8	0.6	0.5	0.4	0.35	0.3	0.25	0.2						1300	1300
水平	12	5.5	4.8	4	3	2.5	2	1.75	1.5	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.5						800	800
平	6	11	9.6	8	6	4.5	3.3	2.5	1.9	1.4	1											400	400
	3	17	12	3																		200	200
	20	0.5	0.5	0.5	0.35	0.25	0.16	0.1														800	1300
垂	12	1	1	1	0.8	0.6	0.45	0.35	0.3	0.25	0.2	0.15	0.1									800	800
直	6	2	2	2	1.6	1.25	1	0.8	0.65	0.55	0.5											400	400
	3	4	4	2																		200	200

RCP6/ RCP6S

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISPA

ISDB/

ISPDB

NSA

NS

⁽汪4) [] 內內与程20时的数值。(注5) 基准额定寿命为2,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请参照1-180页确认行走寿命。

RCP6/

RCP6S

RCP3/4

RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISPA

ISDB/ ISPDB

NSA

NS

IF

RCA _{电缸}

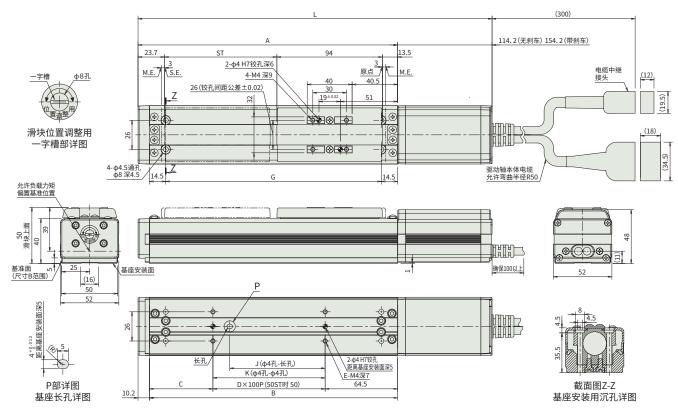
CAD图纸可从IAI主页下载。 www.iai-robot.com





ST:行程 M.E.:机械末端 S.E.:行程末端

(注)电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。详细内容请参考1-103页。 (注)进行原点复位时,滑块会移动至M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。 (注)仅使用基座上面的安装孔进行固定时,可能会因基座发生扭曲,而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔,请在行程300mm以下使用。



■各行程尺寸

- H 13/1-7 (-										
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
	无刹车	295.4	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4
-	带刹车	335.4	385.4	435.4	485.4	535.4	585.4	635.4	685.4	735.4	785.4
	A	181.2	231.2	281.2	331.2	381.2	431.2	481.2	531.2	581.2	631.2
	В	171	221	271	321	371	421	471	521	571	621
	С	56.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5
	D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
	E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
	G		192	242	292	342	392	442	492	542	592
	J		85	85	185	185	285	285	385	385	485
	К	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■各行程质量

											
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
质量	无刹车	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2
(kg)	带刹车	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

个火山地 奶和可以压挤	P.以り派 切神型 以足技 以 「江町命。 現 (収施 帯 水 処 井 口 足 り 全 う。																			
		最多	电源						控制	方法										
名称	外观	可连接	电压	定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选											最大定位点数	参考页	
		轴数	中江	た世	奶件中	任王/丁	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
ACON-CB/CGB		1		● ※可选	● ※可选	_	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	_	512 (现场网络规格为768)	7-163
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	-	-	-	-	-	-	_	-	-	-	-	-	_	64	7-175
MCON-C/CG	1111	8	DC24V	_	_	_	•	•	•	•	•	-	•	•	•	•	•	•	256	7-117
RCON	188	16		_	_	_	•	•	•	•	_	_	-	•	•	•	-	_	128	7-25
RSEL	(Henr	8		_	_	•	•	•	•	•	-	-	_	•	•	•	-	_	36000	7-27

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号,请确认7-17页。

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISA/ ISPA

ISDB/ ISPDB

NSA

NS

RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISPB

SSPA

ISPA

ISPDB

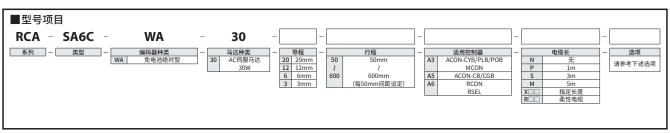
NSA

NS

IF

RCA-SA6C

免电池 绝对型 简易防尘 60





(注) 本产品在上图A部装有滑块位置调整用一字槽(参考"尺寸图")。 RCP3/4

17柱件谷	
行程(mm)	对应
50	0
100	0
150	0
200	0
250	0
300	0
350	0
400	0
450	0

(1) 行程越长,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请确认「行程 与最高速度」,选择所需行程对应的最高速度。 (2) 负载质量是以下述加速度动作时的值:标准规格/省电对应为0.3G(导程

- 3为0.2G)、高加减速规格为1G(导程3除外)(即使降低加减速,最大负载 质量值的上限也如"主要规格"所示)。 (3) 根据动作条件(负载质量、加减速度等)可使用的稼动率也会发生变化。
- 型号项目的详细内容请参考第1-288页。 (4) 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- (5) 参考负载伸出长: Ma·Mb·Mc方向220mm以下。负载伸出长请在1-16页 的图表确认。
- (6) RCON/RSEL连接时,需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

洗功	
E	

名称	选项记号	参考页
刹车	В	2-611
脚部安装件	FT	2-612
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	2-612
高加减速对应(注1、2、3)	HA	2-613
省电对应(注2)	LA	2-613
反原点规格	NM	2-614
滑块部滚子规格(注3)	SR	2-615
双滑块规格	W	2-617

- (注1) 导程3不支持高加减速对应。 (注2) 高加减速对应与省电对应无法同时使用。 (注3) 高加减速对应与滑块部滚子规格无法同时使用。

500

550

_			

种类	电缆记号	A3	A5	A6
	P(1m)	0	0	0
标准型	S (3m)	0	0	0
	M (5m)	0	0	0
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	0	0	0
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	0	0	0
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	0	0	0

(注) 标准配备柔性电缆。

咨询电话

E	要 规格					
		项目		P	内容	
导程		滚珠丝杆导程(mm)	20	12	6	3
	负载质量	最大负载质量(kg)	3	6	12	18
水平		最高速度 (mm/s)	1300	800	400	200
小十	速度/加减速度	额定加减速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加减速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
	负载质量	最大负载质量(kg)	0.5	1.5	3	6
垂直		最高速度(mm/s)	800	800	400	200
平旦	速度/加减速度	额定加减速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
		最高加减速度(G)	0.3	0.3	0.3	0.2
推力		额定推力(N)	15.8	24.2	48.4	96.8
刹车		刹车规格	Э	E励磁动	作电磁刹:	车
机干		刹车保持力(kgf)	0.5	1.5	3	6
		最小行程(mm)	50	50	50	50
行程		最大行程(mm)	600	600	600	600
		行程间距(mm)	50	50	50	50

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度(注4)	±0.02mm 【±0.03mm】
空转值	0.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
线性导轨	直动无限循环型
	Ma:38N·m
静态允许负载力矩	Mb:54N·m
	Mc:81N·m
动态允许负载力矩	Ma:11N·m
(注5)	Mb:16N·m
(/±3/	Mc:24N·m
适用环境温度•湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达
编码器种类	免电池绝对型
编码器脉冲数	16384 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中
(注4)【】内为导程20时的	数值。

(注4)【】为为导程20时的数值。
(注5)基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请参照1-180页确认行走寿命。

■滑块型力矩方向







行程与最高速度

行程 导程	50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
20	1300 <800>	>	1160 <800>	990 <800>
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135
			(单位为mm/s)

(注) <>内为垂直使用时的值。

联机整定时的负载质量及加减速度

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

	E.40	与程 各个加减速度的负载质量(kg)											最高速度(mm/s)										
	守住	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	标准	整定后
	20	4.2	3.6	3	2.5	2	1.5	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.5	0.4	0.3	0.25						1300	1300
水	12	8.5	7.2	6	4.5	3.5	2.75	2	1.6	1.25	1	0.85	0.75	0.65	0.55	0.5	0.45	0.4	0.35	0.3	0.25	800	800
平	6	16.5	14.5	12	10	8	6.2	5	3.5	2.5	1.5											400	400
	3	25	18	7	1																	200	200
	20	0.5	0.5	0.5	0.35	0.2	0.1															800	1300
垂直	12	1.5	1.5	1.5	1.2	0.85	0.65	0.5	0.4	0.3	0.22	0.15	0.1									800	800
直	6	3	3	3	2.1	1.5	1.25	1	0.8	0.65	0.5											400	400
	3	6	6	2																		200	200

RCP6/ RCP6S

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISPA ISDB/

ISPDB

NSA NS

RCP6/

RCP6S

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISPA ISDB/ ISPDB

NSA

NS

IF

RCA _{电缸}

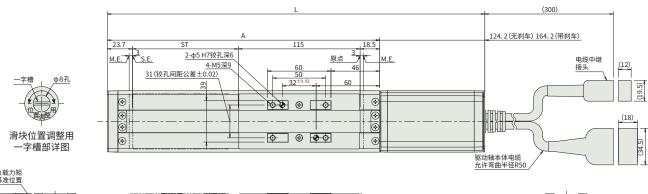
引

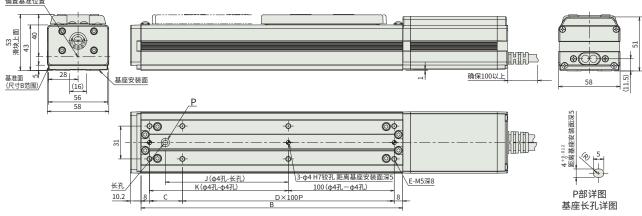
CAD图纸可从IAI主页下载。 www.iai-robot.com





(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。详细内容请参考1-103页。 (注) 进行原点复位时,滑块会移动至M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。 ST:行程 M.E.:机械末端 S.E.:行程末端





■各行程尺寸

一口ココイエノく	. ບ												
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
	无刹车	331.4	381.4	431.4	481.4	531.4	581.4	631.4	681.4	731.4	781.4	831.4	881.4
	带刹车	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4	921.4
	Α	207.2	257.2	307.2	357.2	407.2	457.2	507.2	557.2	607.2	657.2	707.2	757.2
В		197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
	С	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
	D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J		66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
	K	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631

■各行程质量

													
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
质量	无刹车	1.4	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6
(kg)	带刹车	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

		最多	电源						控制	方法										
名称	外观	可连接	电压	定位	脉冲串	程序						场网织		可选					最大定位点数	参考页
		轴数	-0177	Æ III	193771-141	1±/3/	DV	OV CC CIE P		CIE PR CN I		ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
ACON-CB/CGB		1		● ※可选	● ※可选	_	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	_	512 (现场网络规格为768)	7-163
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	_	_	_	-	_	-	-	-	_	-	-	-	_	64	7-175
MCON-C/CG	m	8	DC24V	_	_	_	•	•	•	•	•	-	•	•	•	•	•	•	256	7-117
RCON	la:H	16		_	_	_	•	•	•	•	_	_	-	•	•	•	-	_	128	7-25
RSEL	066	8		_	_	•	•	•	•	•	_	-	_	•	•	•	-	-	36000	7-27

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号,请确认7-17页。

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISA/ ISPA

ISDB/ ISPDB

NSA

NS

RCP3/4 RCP5

RCS4

RCS2

RCS3

ISPB

SSPA

ISPA

ISPDB

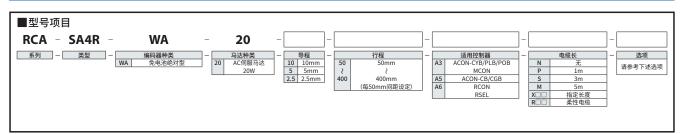
NSA

NS

IF

RCA-SA4R

简易防尘 免电池 马达 本体宽 40 AC伺服 马达





(注) 上图为马达左折返规格(ML)。本产品在上图A部装有滑块位置调整用一字槽(参考"尺寸图")。

RCA 行程阵

1317171	
行程(mm)	对应
50	0
100	0
150	0
200	0
250	0
300	0
350	0
400	Ô

选型注意

- (1) 负载质量是以加速度0.3G(导程2.5为0.2G)条件下动作时的值。
- (2) 根据动作条件(负载质量、加减速度等)可使用的稼动率也会发生变化。 型号项目的详细内容请参考第1-288页。
- (3) 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- (4)参考负载伸出长: Ma·Mb·Mc方向120mm以下。负载伸出长请在1-16页的图表确认。(5) RCON/RSEL连接时,需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

选项

名称	选项记号	参考页
刹车	В	2-611
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	2-612
省电对应	LA	2-613
马达左折返规格(注1)	ML	2-614
马达右折返规格(注1)	MR	2-614
反原点规格	NM	2-614
滑块部滚子规格	SR	2-615
滑块垫片	SS	2-615

(注1) 型号项目的选项栏中必须择一记入型号。

-	1/1/4	

种类	电缆记号	A3	A5	A6
	P (1m)	0	0	0
标准型	s (3m)	0	0	0
	M (5m)	0	0	0
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	0	0	0
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	0	0	0
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	0	0	0

(注) 标准配备柔性电缆。

项目 内容 导程 滚珠丝杆导程(mm) 10 5 2.5 负载质量 最大负载质量(kg) 4 6 8 虚度/加减速度 最高速度(mm/s) 665 330 165 额定加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加减速度(G) 0.3 0.3 165 额定度(mm/s) 665 330 165 额定度(mm/s) 665 330 165 额定的减速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加減速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加減速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加減速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加減速度(G) 0.3 0	主要	要规格								
水平 负载质量 最大负载质量(kg) 4 6 8 速度/加减速度 最高速度(mm/s) 665 330 165 额定加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 基度/加减速度 1 2.5 4.5 最高速度(mm/s) 665 330 165 额定加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 报力 额定推力(N) 19.6 39.2 78.4 刹车规格 无励磁动作电磁刹车 剩车保持力(kgf) 1 2.5 4.5 最小行程(mm) 50 50 50 最大行程(mm) 400 400 400			项目		内容					
水平 最高速度 (mm/s) 665 330 165 速度/加減速度 額定加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2 最高加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2 最大负载质量 最大负载质量 (kg) 1 2.5 4.5 速度/加減速度 665 330 165 额定加减速度 (G) 0.3 0.3 0.2 最高加減速度 (G) 0.3 0.3 0.2 推力 额定推力(N) 19.6 39.2 78.4 刹车 刹车规格 无励磁动作电磁刹车 剩车(R持力(kgf) 1 2.5 4.5 最小行程(mm) 50 50 50 最大行程(mm) 400 400 400	导程		滚珠丝杆导程(mm)	10	5	2.5				
速度/加減速度 额定加減速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加減速度(G) 0.3 0.3 0.2 最大负载质量 最大负载质量(kg) 1 2.5 4.5 速度/加减速度 665 330 165 额定加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加減速度(G) 0.3 0.3 0.2 推力 额定推力(N) 19.6 39.2 78.4 刹车规格 无励磁动作电磁刹车 剩车保持力(kgf) 1 2.5 4.5 最小行程(mm) 50 50 50 最大行程(mm) 400 400 400		负载质量	最大负载质量(kg)	4	6	8				
選度/加減速度 (ᅰ		最高速度(mm/s)	665	330	165				
垂直 负载质量 最大负载质量(kg) 1 2.5 4.5 速度/加减速度 最高速度(mm/s) 665 330 165 额定加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 推力 额定推力(N) 19.6 39.2 78.4 割车规格 无励磁动作电磁刹车 剩车保持力(kgf) 1 2.5 4.5 最小行程(mm) 50 50 50 最大行程(mm) 400 400 400	小十	速度/加减速度	额定加减速度(G)	0.3	0.3	0.2				
垂直 最高速度 (mm/s) 665 330 165 额定加减速度 (G) 0.3 0.3 0.2 最高加减速度 (G) 0.3 0.3 0.2 推力 额定推力 (N) 19.6 39.2 78.4 刹车 刹车架格 无励磁动作电磁刹车 剩车保持力 (kgf) 1 2.5 4.5 最小行程 (mm) 50 50 50 最大行程 (mm) 400 400 400			最高加减速度(G)	0.3	0.3	0.2				
要目 速度/加减速度 额定加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 推力 额定推力(N) 19.6 39.2 78.4 刹车 刹车保持力(kgf) 1 2.5 4.5 最小行程(mm) 50 50 50 行程 最大行程(mm) 400 400 400		负载质量	最大负载质量(kg)	1	2.5	4.5				
速度/加减速度 额定加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 最高加减速度(G) 0.3 0.3 0.2 推力 额定推力(N) 19.6 39.2 78.4 刹车规格 无励磁动作电磁刹车 刹车保持力(kgf) 1 2.5 4.5 最小行程(mm) 50 50 50 行程 最大行程(mm) 400 400 400	垂吉	速度/加减速度	最高速度(mm/s)	665	330	165				
推力 额定推力(N) 19.6 39.2 78.4 刹车规格 无励磁动作电磁刹车 刹车保持力(kgf) 1 2.5 4.5 最小行程(mm) 50 50 50 長大行程(mm) 400 400 400	平旦		额定加减速度(G)	0.3	0.3	0.2				
刹车 刹车规格 无励磁动作电磁刹车 刹车保持力(kgf) 1 2.5 4.5 最小行程(mm) 50 50 50 行程 最大行程(mm) 400 400 400			最高加减速度(G)	0.3	0.3	0.2				
利年 刹车保持力(kgf) 1 2.5 4.5 最小行程(mm) 50 50 50 行程 最大行程(mm) 400 400 400	推力		额定推力(N)	19.6	39.2	78.4				
利年保持刀(kgt)	ᆀᆂ		刹车规格	无励	磁动作电荷	滋刹车				
行程 最大行程 (mm) 400 400 400	机干		刹车保持力(kgf)	1	2.5	4.5				
			最小行程(mm)	50	50	50				
	行程		最大行程(mm)	400	400	400				
行程间距 (mm)			行程间距(mm)	50	50	50				

项目	内容							
驱动方式	滚珠丝杆 φ8mm 滚轧C10							
重复定位精度	±0.02mm							
空转值	0.1mm以下							
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理							
线性导轨	直动无限循环型							
	Ma:6N·m							
静态允许负载力矩	Mb:9N·m							
	Mc:17N·m							
动态允许负载力矩	Ma:3N·m							
(注2)	Mb:4N·m							
(/±2)	Mc:8N·m							
适用环境温度•湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)							
防护等级	IP20							
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²							
国际规格	CE标志、RoHS指令							
马达种类	AC伺服马达							
编码器种类	免电池绝对型							
编码器脉冲数	16384 pulse/rev							
交货期	记载在主页[交货期查询]中							
(注2) 基准额定寿命为5.000) km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。							

注2)基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。 请参照1-180页确认行走寿命。

■滑块型力矩方向







行程与最高速度

行程 导程	50~400 (每50mm)
10	665
5	330
2.5	165

(单位为mm/s)

联机整定时的负载质量及加减速度

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

	导程		各个加减速度的负载质量 (kg)												最高速度(mm/s)								
	寸任	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	标准	整定后
_1.	10	5.2	4.6	4	3	2.5	2	1.5	1													665	665
水	5	8	7	6	4.5	3.5	2.5															330	330
'	2.5	10.5	8	3.5	1.75																	165	165
_	10	1	1	1	0.7	0.5	0.4	0.35	0.3													665	665
垂直	5	2.5	2.5	2.5	1.7	1.25	1															330	330
H	2.5	4.5	4.5	1.5																		165	165

RCP6/ RCP6S

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISPA

ISDB/ ISPDB

NSA

NS

RCP3/4

RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/

ISPB

SSPA

ISPA ISDB/ ISPDB

NSA

NS

IF

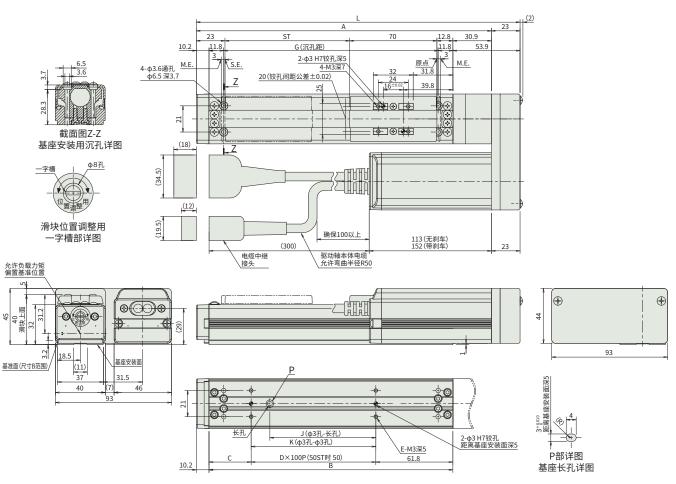
CAD图纸可从IAI主页下载。 www.iai-robot.com





ST:行程 M.E.:机械末端 S.E.:行程末端

(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。详细内容请参考1-103页。 (注) 进行原点复位时,滑块会移动至M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。 (注) 仅使用基座上面的安装孔进行固定时,可能会因基座发生扭曲,而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔,请在行程200mm以下使用。



■各行程尺寸

<u> </u>								
行程	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
A	186.7	236.7	286.7	336.7	386.7	436.7	486.7	536.7
В	145.6	195.6	245.6	295.6	345.6	395.6	445.6	495.6
С	33.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8	83.8	33.8
D	-	1	1	2	2	3	3	4
E	4	4	4	6	6	8	8	10
G	122	172	222	272	322	372	422	472
J	35	85	85	185	185	285	285	385
K	50	100	100	200	200	300	300	400

■各行程质量

	行程	50	100	150	200	250	300	350	400
质量	无刹车	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5
(kg)	带刹车	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

		最多	电源						控制	方法										
名称	外观	可连接	电压	定位	脉冲串	程序						场网络	各 ※	可选					最大定位点数	参考页
		轴数	-0177	VE 132	13/7/1-14	1111	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
ACON-CB/CGB		1		● ※可选	● ※可选	_	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	_	512 (现场网络规格为768)	7-163
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	_	-	_	_	_	_	-	_	_	_	-	-	_	64	7-175
MCON-C/CG	111	8	DC24V	_	_	-	•	•	•	•	•	-	•	•	•	•	•	•	256	7-117
RCON	14:11	16		-	_	_	•	•	•	•	_	_	-	•	•	•	-	_	128	7-25
RSEL	Office	8		-	_	•	•	•	•	•	_	-	_	•	•	•	-	_	36000	7-27

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号,请确认7-17页。

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISA/ ISPA

ISDB/ ISPDB

NSA

NS

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISPB

SSPA

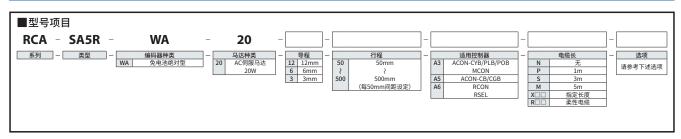
ISPA ISDB/ ISPDB

NSA

NS

IF

RCA-SA5R





(注) 上图为马达左折返规格(ML)。本产品在上图A部装有滑块位置调整用一字槽(参考"尺寸图")。

行程阵容	
行程(mm)	对应
50	0
100	0
150	0
200	0
250	0
300	0
350	0
400	0
450	0
500	0

(1) 行程越长,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请确认「行程
	与最高速度」,选择所需行程对应的最高速度。
(2) 负载质量是以加速度0.3G(导程3为0.2G)条件下动作时的值。为加速度

- 上限。 (3)根据动作条件(负载质量、加减速度等)可使用的稼动率也会发生变化。 型号项目的详细内容请参考第1-288页。
- (4) 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- (5) 参考负载伸出长: Ma·Mb·Mc方向150mm以下。负载伸出长请在1-16页的图表确认。
- (6) RCON/RSEL连接时,需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

选项		
名称	选项记号	参考页
刹车	В	2-611
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	2-612
省电对应	LA	2-613
马达左折返规格(注1)	ML	2-614
马达右折返规格(注1)	MR	2-614
反原点规格	NM	2-614
滑块部滚子规格	SR	2-615
双滑块规格	W	2-617

(注1) 型号项目的选项栏中必须择一记入型号。

电缆记号	A3	A5	A6
P (1m)	0	0	0
s (3m)	0	0	0
M (5m)	0	0	0
X06 (6m) ~ X10 (10m)	0	0	0
X11 (11m) ~ X15 (15m)	0	0	0
X16 (16m) ~ X20 (20m)	0	0	0
	P(1m) S(3m) M(5m) $X06 (6m) \sim X10 (10m)$ $X11 (11m) \sim X15 (15m)$	P(1m) ○ S(3m) ○ M(5m) ○ X06(6m) ~ X10(10m) ○ X11(11m) ~ X15(15m) ○	P(1m)

(注) 标准配备柔性电缆。

主要	要规格				
		项目		内容	
导程		滚珠丝杆导程(mm)	12	6	3
	负载质量	最大负载质量(kg)	4	8	12
水平		最高速度(mm/s)	800	400	200
小十	速度/加减速度	额定加减速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加减速度(G)	0.3	0.3	0.2
	负载质量	最大负载质量(kg)	1	2	4
垂直		最高速度(mm/s)	800	400	200
平旦	速度/加减速度	额定加减速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加减速度(G)	0.3	0.3	0.2
推力		额定推力(N)	16.7	33.3	65.7
刹车		刹车规格	无励-	磁动作电磁	刹车
初午		刹车保持力(kgf)	1	2	4
		最小行程(mm)	50	50	50
行程		最大行程(mm)	500	500	500
		行程间距(mm)	50	50	50

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
线性导轨	直动无限循环型
	Ma:18N·m
静态允许负载力矩	Mb:26N·m
	Mc:47N·m
动态允许负载力矩	Ma:5N·m
(注2)	Mb:8N·m
(/±2/	Mc:14N·m
适用环境温度·湿度	0~40℃、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达
编码器种类	免电池绝对型
编码器脉冲数	16384 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中
(注2) 基准额定寿命为5,000)km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

注2) 基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。 请参照1-180页确认行走寿命。

■滑块型力矩方向







行程与最高速度

行程 导程	50~450 (每50mm)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(单位为mm/s)

联机整定时的负载质量及加减速度

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

	导程										最高速度(mm/s)												
	守住	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	标准	整定后
_1.	12	5.2	4.6	4	3	2.5	2	1.5	1													800	800
水	6	10.5	9.2	8	6	4	2.5															400	400
Ι'.	3	15.5	12	2.5																		200	200
-	12	1	1	1	0.7	0.55	0.4	0.3	0.25													800	800
垂直	6	2	2	2	1.5	1.1	0.8															400	400
=	3	4	4	2																		200	200

RCP6/ RCP6S

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS3

ISB/

SSPA

ISPA

ISDB/ ISPDB

NSA

NS

RCP6/

RCP6S RCP3/4

RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/

ISPB

SSPA

ISPA ISDB/ ISPDB

NSA

NS

IF

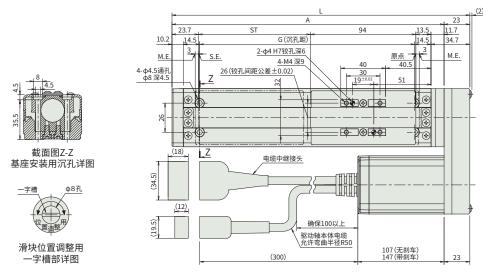
CAD图纸可从IAI主页下载。 www.iai-robot.com

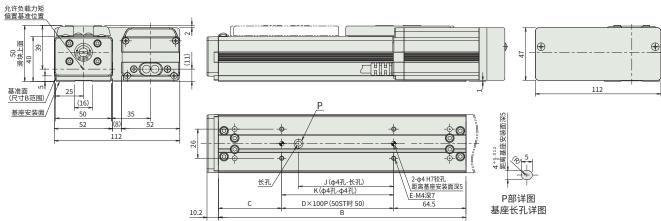




- (注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。详细内容请参考1-103页。 (注) 进行原点复位时,滑块会移动至M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。 (注) 仅使用基座上面的安装孔进行固定时,可能会因基座发生扭曲,而导致滑块滑动异常、发出异常声音。如果只使用基座上面的安装孔,请在行程300mm以下使用。

ST:行程 M.E.:机械末端 S.E.:行程末端





■各行程尺寸

■ 古 川 作 八 リ										
行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
A	192.9	242.9	292.9	342.9	392.9	442.9	492.9	542.9	592.9	642.9
В	171	221	271	321	371	421	471	521	571	621
С	56.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5	106.5	56.5
D	_	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
G	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
J	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
K	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500

■各行程质量

	_										
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
质量	无刹车	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4
(kg)	带刹车	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

		最多	电源						控制	方法										
名称	外观	可连接	电压	定位	定位 脉冲串 程序 现场网络 ※可选				最大定位点数	参考页										
		轴数	-0177	Æ III	13/7/1-14	1111	DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM		
ACON-CB/CGB	1	1		● ※可选	● ※可选	_	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	-	_	512 (现场网络规格为768)	7-163
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	_	-	-	_	_	-	-	_	_	-	-	-	_	64	7-175
MCON-C/CG	m	8	DC24V	_	_	-	•	•	•	•	•	-	•	•	•	•	•	•	256	7-117
RCON	la:H	16		_	_	_	•	•	•	•	_	-	_	•	•	•	-	_	128	7-25
RSEL	Different Contract of the Cont	8		-	_	•	•	•	•	•	-	-	-	•	•	•	-	-	36000	7-27

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号,请确认7-17页。

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISA/ ISPA

ISDB/ ISPDB

NSA

NS

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISPB

SSPA

ISPA

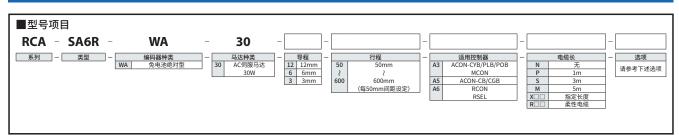
ISPDB

NSA

NS

IF

RCA-SA6R





(注) 上图为马达左折返规格(ML)。本产品在上图A部装有滑块位置调整用一字槽(参考"尺寸图")。

行程阵容	
行程 (mm)	对应
50	0
100	0
150	0
200	0
250	0
300	0
350	0
400	0
450	0
500	0
550	0
600	

マ<mark>ロレン</mark> 选型 注意

- (1) 行程越长,受滚珠丝杆危险转速的影响,最高速度会降低。请确认「行程与最高速度」,选择所需行程对应的最高速度。
- (2) 负载质量是以加速度0.3G(导程3为0.2G)条件下动作时的值。为加速度上限。
- (3) 根据动作条件(负载质量、加减速度等)可使用的稼动率也会发生变化。 型号项目的详细内容请参考第1-288页。
- (4) 根据不同的安装姿势,需要加以注意。详细内容请参考1-199页。
- (5) 参考负载伸出长: Ma·Mb·Mc方向220mm以下。负载伸出长请在1-16页的图表确认。
- (6) RCON/RSEL连接时,需转换器或转换电缆。详细内容请参考7-25页。

名称	选项记号	参考页
刹车	В	2-611
涂敷指定润滑脂规格	G1/G3/G4	2-612
省电对应	LA	2-613
马达左折返规格(注1)	ML	2-614
马达右折返规格(注1)	MR	2-614
反原点规格	NM	2-614
滑块部滚子规格	SR	2-615
双滑块规格	W	2-617

(注1) 型号项目的选项栏中必须择一记入型号。

电缆长

种类	电缆记号	A3	A5	A6
	P(1m)	0	0	0
标准型	s (3m)	0	0	0
	M (5m)	0	0	0
	X06 (6m) ~ X10 (10m)	0	0	0
指定长度	X11 (11m) ~ X15 (15m)	0	0	0
	X16 (16m) ~ X20 (20m)	0	0	0

(注) 标准配备柔性电缆。

E	要规格				
		项目		内容	
导程		滚珠丝杆导程(mm)	12	6	3
	负载质量	最大负载质量(kg)	6	12	18
水平		最高速度 (mm/s)	800	400	200
小十	速度/加减速度	额定加减速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加减速度(G)	0.3	0.3	0.2
	负载质量	最大负载质量(kg)	1.5	3	6
垂直 速度/加减速度		最高速度(mm/s)	800	400	200
		额定加减速度(G)	0.3	0.3	0.2
		最高加减速度(G)	0.3	0.3	0.2
推力		额定推力(N)	24.2	48.4	96.8
刹车		刹车规格	无励-	磁动作电磁	刹车
制牛		刹车保持力(kgf)	1.5	3	6
		最小行程(mm)	50	50	50
行程		最大行程(mm)	600	600	600
		行程间距 (mm)	50	50	50
行程		最小行程(mm) 最大行程(mm)	50 600	50 600	50 600

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆 φ10mm 滚轧C10
重复定位精度	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
线性导轨	直动无限循环型
	Ma:38N⋅m
静态允许负载力矩	Mb:54N·m
	Mc:81N·m
动态允许负载力矩	Ma:11N·m
(注2)	Mb:16N·m
(/±2)	Mc:24N·m
适用环境温度•湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
防护等级	IP20
耐振性、耐冲击	4.9m/s ²
国际规格	CE标志、RoHS指令
马达种类	AC伺服马达
编码器种类	免电池绝对型
编码器脉冲数	16384 pulse/rev
交货期	记载在主页[交货期查询]中
(注2) 基准额定寿命为5,00	0km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。

注2) 基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。 请参照1-180页确认行走寿命。

■滑块型力矩方向







行程与最高速度

	行程 导程	50~450 (每50mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640	540
	6	400	380	320	270
Г	3	200	190	160	135

(单位为mm/s)

联机整定时的负载质量及加减速度

负载质量单位为kg。空栏表示不可动作。

	导程 各个加减速度的负载质量 (kg)																最高速度(mm/s)						
	寸性	0.1G	0.2G	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	1.1G	1.2G	1.3G	1.4G	1.5G	1.6G	1.7G	1.8G	1.9G	2.0G	标准	整定后
_1.	12	7.8	6.9	6	4	3	2	1.5	1													800	800
一工	6	15.5	13.8	12	9	7	5.5															400	400
'	3	23.5	18	5.5																		200	200
_	12	1.5	1.5	1.5	1	0.7	0.55	0.45	0.35													800	800
垂直	6	3	3	3	2	1.5	1															400	400
B	3	6	6	1.6																		200	200

RCP6/ RCP6S

RCP3/4 RCP5

RCA RCS4

RCS2

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISA/ ISPA

ISDB/ ISPDB

NSA

NS

RCP6/

RCP6S

RCP3/4 RCP5

RCA

RCS4

RCS2

RCS3

ISB/ ISPB

SSPA

ISPA ISDB/

ISPDB

NSA

NS

IF

RCA _{电缸}

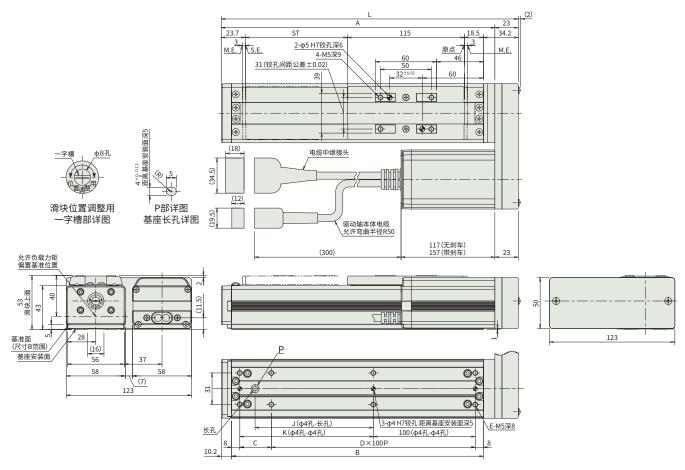
CAD图纸可从IAI主页下载。 www.iai-robot.com





(注) 电缆中继接头是用于连接马达·编码器电缆。详细内容请参考1-103页。 (注) 进行原点复位时,滑块会移动至M.E.,请注意不要与周围物品产生干涉。

ST:行程 M.E.:机械末端 S.E.:行程末端



■各行程尺寸

行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
A	218.4	268.4	318.4	368.4	418.4	468.4	518.4	568.4	618.4	668.4	718.4	768.4
В	197	247	297	347	397	447	497	547	597	647	697	747
С	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
D	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
E	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
J	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
К	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631

■各行程质量

	· 												
	行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
质量	无刹车	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9
(kg)	带刹车	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

		最多	电源						控制	方法											
名称	外观	可连接	电压	定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选 DV CC CIE PR CN ML ML3 EC EP PRT SSN ECM												最大定位点数	参考页	
		轴数	-0177	XE III	17/1/14	が/千中 1主/7		CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM			
ACON-CB/CGB		1		● ※可选	● ※可选	_	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	_	_	512 (现场网络规格为768)	7-163	
ACON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	_	_	_	_	_	_	-	_	_	-	_	_	_	64	7-175	
MCON-C/CG	m	8	DC24V	_	_	-	•	•	•	•	•	-	•	•	•	•	•	•	256	7-117	
RCON	13:11	16		_	_	_	•	•	•	•	-	-	_	•	•	•	_	_	128	7-25	
RSEL	Different Contract of the Cont	8		-	-	•	•	•	•	•	-	-	-	•	•	•	-	-	36000	7-27	

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号,请确认7-17页。

ISB/ ISPB

SSPA

ISA/ ISPA

ISDB/ ISPDB

NSA

NS

伺服马达