

RCP3-RA2AC

小型型
马达单元型
马达直联
本体宽 22mm
24V 脉冲伺服马达
滚珠丝杆 滑动丝杆 规格

■型号项目 RCP3 - RA2AC - I - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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

I: 增量型
 ※使用简易绝对单元时型号也为“1”
 20P: 脉冲伺服马达
 20□: 标准型
 20SP: 脉冲伺服马达
 20□: 高推力型

4: 滚珠丝杆4mm
 2: 滚珠丝杆2mm
 1: 滚珠丝杆1mm
 4S: 滑动丝杆4mm
 2S: 滑动丝杆2mm
 1S: 滑动丝杆1mm

25: 25mm
 S
 100: 100mm
 (每25mm)

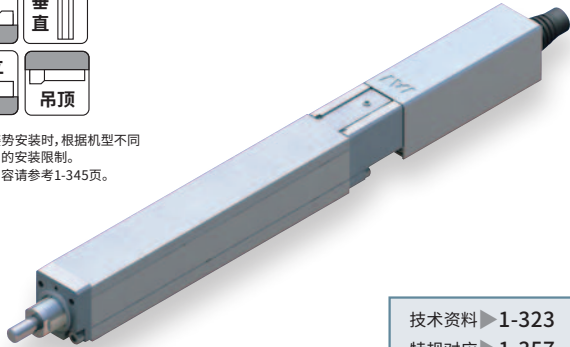
P1: PSEL
 P3: PCON
 MCON
 MSEL

N: 无
 P: 1m
 S: 3m
 M: 5m
 X□□: 指定长度

※不附带控制器。
 ※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※垂直姿势安装时,根据机型不同有不同的安装限制。详细内容请参考1-345页。

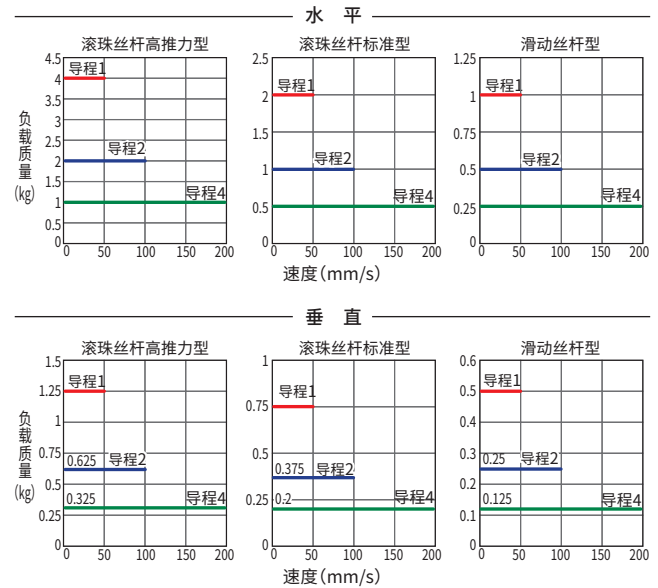


技术资料▶1-323
特规对应▶1-357

- POINT 选型注意**
- 负载质量是以加速度0.3G(垂直使用、滑动丝杆规格为0.2G)条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
 - 水平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,可能造成反旋结构的损坏,敬请注意。
 - 最大推压力为以5mm/s 动作时的数值。进行推压动作时1-387页。
 - 如果在有粉尘悬浮的环境中使用,寿命会大幅降低。

■速度和负载质量的相关图

由于脉冲伺服马达的特性,当提高RCP3系列的速度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需速度与负载是否满足要求。



驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达种类	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负载质量		最大推压力 (N)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-RA2AC-I-20SP-4-①-②-③-④	高推力	滚珠丝杆	4	1	0.325	请参考1-397页。	±0.02	25~100 (每25mm)
RCP3-RA2AC-I-20SP-2-①-②-③-④			2	2	0.625			
RCP3-RA2AC-I-20SP-1-①-②-③-④			1	4	1.25			
RCP3-RA2AC-I-20P-4-①-②-③-④			标准	滚珠丝杆	4			
RCP3-RA2AC-I-20P-2-①-②-③-④	2	1			0.375			
RCP3-RA2AC-I-20P-1-①-②-③-④	1	2			0.75			
RCP3-RA2AC-I-20P-4S-①-②-③-④	标准	滑动丝杆			4			
RCP3-RA2AC-I-20P-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25			
RCP3-RA2AC-I-20P-1S-①-②-③-④			1	1	0.5			

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※进行推压动作时1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程	25 (mm)	50~100 (mm)
滚珠丝杆	4	180	200
	2	100	
	1	50	
滑动丝杆	4	180	200
	2	100	
	1	50	

(单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	驱动丝杆		
	滚珠丝杆		滑动丝杆
	高推力型	标准型	
25	○	○	○
50	○	○	○
75	○	○	○
100	○	○	○

③电缆长

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

※RCP3电缆标准为柔性电缆。
※维护保养用电缆请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
反原点规格	NM	→2-631

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆/滑动丝杆 φ4mm 滚珠C10
空转值	滚珠丝杆: 0.1mm以下/滑动丝杆: 0.3mm以下 (初始值)
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
导轨	滑动导轨
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
行走寿命	滑动丝杆规格
	滚珠丝杆规格

尺寸图

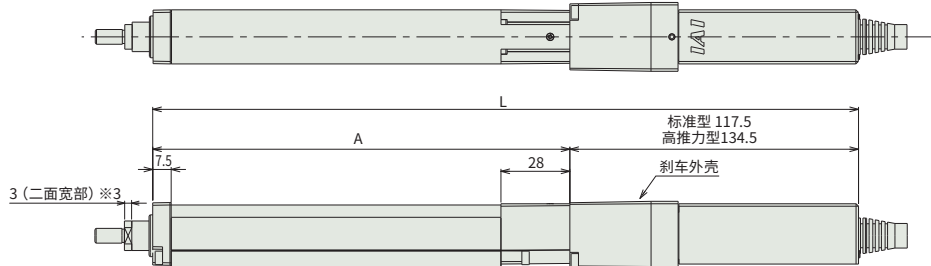
CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp

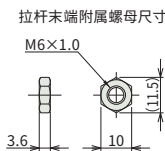
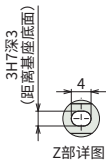
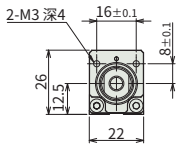
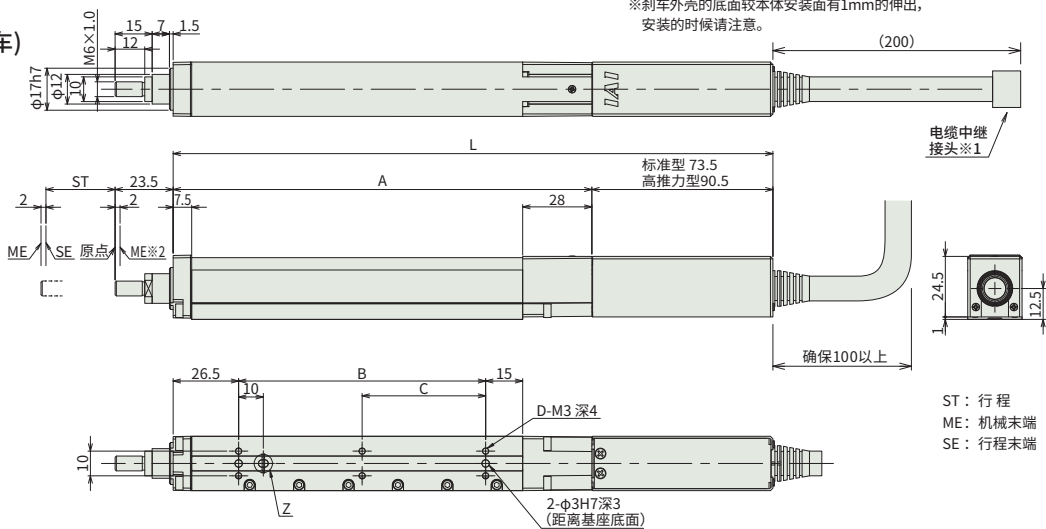


- ※1 连接马达、编码器电缆。
- ※2 原点复位时拉杆会一直移动到机械末端 (ME)，请注意不要与周围物品产生干涉。
- ※3 两面宽的面的朝向随产品不同有个体差异，不完全和图纸一致。

(带刹车)



(无刹车)



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

■各行程尺寸·质量

行程		25	50	75	100
L	标准型 无刹车	168	193	218	243
	带刹车	212	237	262	287
	高推力型 无刹车	185	210	235	260
	带刹车	229	254	279	304
A		94.5	119.5	144.5	169.5
B		25	50	75	100
C		0	0	0	50
D		4	4	4	6
质量 (kg)		0.31	0.33	0.36	0.37

※带刹车规格的质量增加0.1kg。

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络 ※选择	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—		512 (现场网络规格为768)	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—			
MCON-C/CG		8		机型为现场网络专用控制器					
MCON-LC/LCG		6		—	—	●			
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	注 ·PCON-CYB/PLB/POB不支持现场网络 ·根据控制器类型不同，可选用的网络种类也不同。 详情请参考页确认。	256	→6-29
其他可连接机种								30000	→6-193

PSSEL (→6-161)

滑块型

拉杆型

平台型

线性伺服马达型

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RC D

RCA2

RCA

RCS2

RCP3-RA2BC

小型型
马达单元型
马达直联
本体宽 28mm
24V 脉冲伺服马达
滚珠丝杆 滑动丝杆 规格

■型号项目 RCP3 - RA2BC - I - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

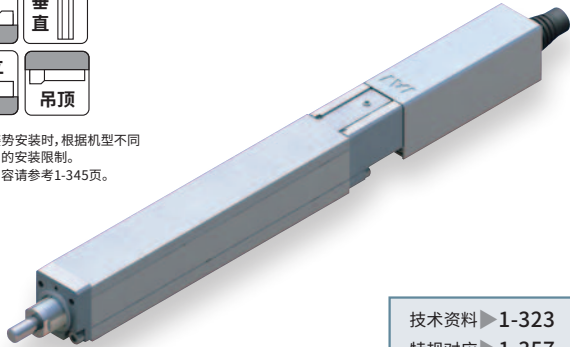
系列 - 类型 - 编码器种类 - 马达种类 - 导程 - 行程 - 适用控制器 - 电缆长 - 选项

I:增量型 20P:脉冲伺服马达 6:滚珠丝杆 6mm 25:25mm P1:PSEL N:无 参考下述选项表
 ※使用简易绝对单元时型号也为“1”。 20□:标准型 4:滚珠丝杆 4mm 5 20□:标准型 P3:PCON N:无
 20SP:脉冲伺服马达 1:滚珠丝杆 1mm MCON S:3m
 20□:高推力型 6S:滑动丝杆 6mm 150:150mm M:5m
 4S:滑动丝杆 4mm (每25mm) MSEL X□□:指定长度
 2S:滑动丝杆 2mm

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※垂直姿势安装时,根据机型不同有不同的安装限制。详细内容请参考1-345页。

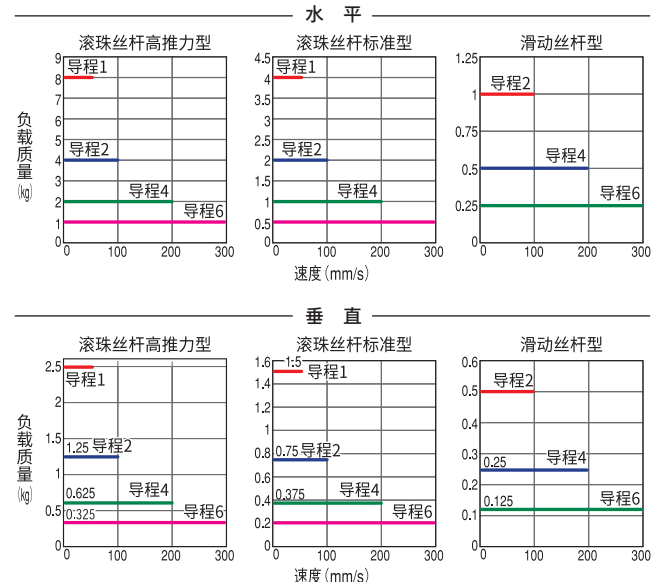


技术资料▶1-323
特规对应▶1-357

- POINT 注意**
- 负载质量是以加速度0.3G(垂直使用、滑动丝杆规格为0.2G)条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
 - 水平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,可能造成旋转结构的损坏,敬请注意。
 - 最大推压力为以5mm/s 动作时的数值。进行推压动作时1-387页。
 - 如果在有粉尘悬浮的环境中使用,寿命会大幅降低。

■速度和负载质量的相关图

由于脉冲伺服马达的特性,当提高RCP3系列的速度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需速度与负载是否满足要求。



驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达种类	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负载质量		最大推压力 (N)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-RA2BC-I-20SP-6-①-②-③-④	高推力	滚珠丝杆	6	1	0.325	请参考1-397页。	±0.02	25~150 (每25mm)
RCP3-RA2BC-I-20SP-4-①-②-③-④			4	2	0.625			
RCP3-RA2BC-I-20SP-2-①-②-③-④			2	4	1.25			
RCP3-RA2BC-I-20SP-1-①-②-③-④			1	8	2.5			
RCP3-RA2BC-I-20P-6-①-②-③-④	标准	滚珠丝杆	6	0.5	0.2			
RCP3-RA2BC-I-20P-4-①-②-③-④			4	1	0.375			
RCP3-RA2BC-I-20P-2-①-②-③-④			2	2	0.75			
RCP3-RA2BC-I-20P-1-①-②-③-④			1	4	1.5			
RCP3-RA2BC-I-20P-6S-①-②-③-④	标准	滑动丝杆	6	0.25	0.125	±0.05		
RCP3-RA2BC-I-20P-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25			
RCP3-RA2BC-I-20P-2S-①-②-③-④			2	1	0.5			

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※进行推压动作时1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程		
	25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
滚珠丝杆	6	180	280
	4	180	200
	2	100	
	1	50	
滑动丝杆	6	180	280
	4	180	200
	2	100	

(单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	驱动丝杆		
	滚珠丝杆		滑动丝杆
	高推力型	标准型	
25	○	○	○
50	○	○	○
75	○	○	○
100	○	○	○
125	○	○	○
150	○	○	○

③电缆长

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

※RCP3电缆标准为柔性电缆。

※维护保养用电缆请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
反原点规格	NM	→2-631

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆/滑动丝杆 φ6mm 滚珠C10
空转值	滚珠丝杆:0.1mm以下/滑动丝杆:0.3mm以下(初始值)
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
导轨	滑动导轨
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
行走寿命	滑动丝杆规格
	滚珠丝杆规格

尺寸图

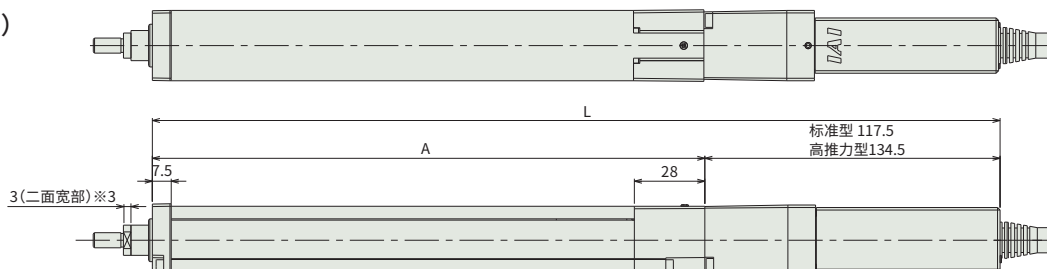
CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp

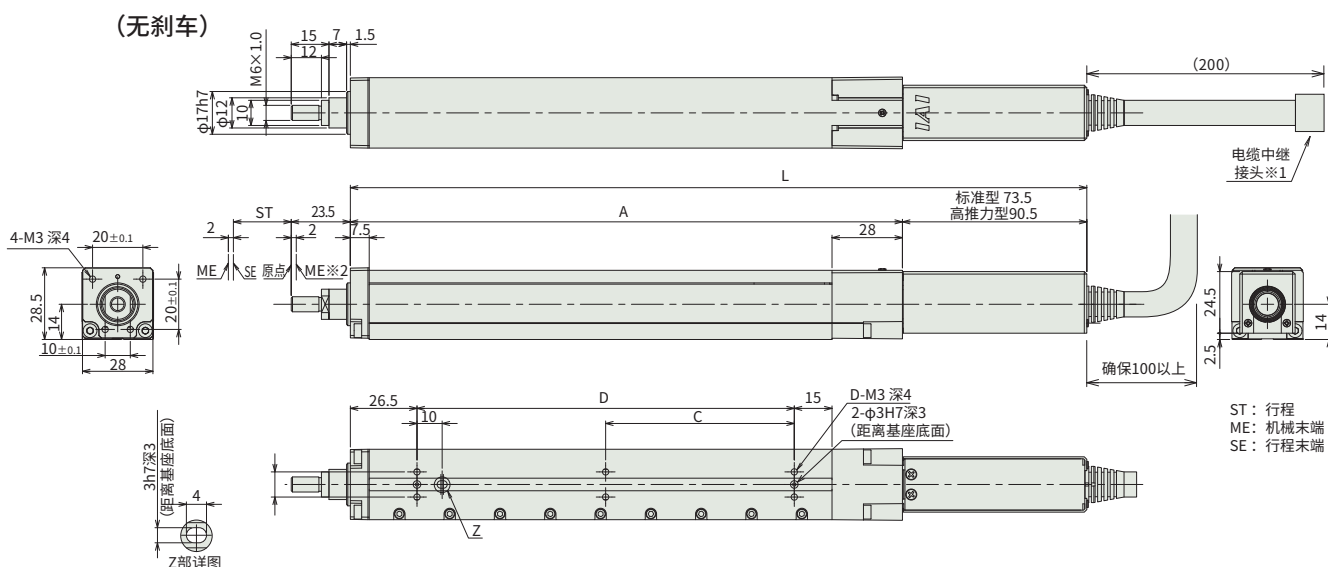


- ※1 连接马达、编码器电缆。
- ※2 原点复位时拉杆会一直移动到机械末端(ME)，请注意不要与周围物品产生干涉。
- ※3 两面宽的面的朝向随产品不同有个体差异，不完全和图纸一致。

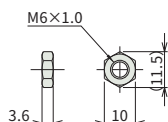
(带刹车)



(无刹车)



拉杆末端附属螺母尺寸



注意

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

■各行程尺寸·质量

行程		25	50	75	100	125	150	
L	标准型	无刹车	168	193	218	243	268	293
		带刹车	212	237	262	287	312	337
	高推力型	无刹车	185	210	235	260	285	310
		带刹车	229	254	279	304	329	354
A			94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B			25	50	75	100	125	150
C			0	0	0	50	62.5	75
D			4	4	4	6	6	6
质量 (kg)			0.36	0.39	0.42	0.45	0.48	0.51

※带刹车规格的质量增加0.1kg。

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络 ※选择	最大定位点数 (现场网络规格为768)	参考页		
				定位	脉冲串	程序					
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—		512	→6-51		
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—				64	→6-67
MCON-C/CG		8		机型为现场网络专用控制器						256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●				256	→6-29
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	30000	→6-193			
其他可连接机种				PSEL (→6-161)							

注
·PCON-CYB/PLB/POB不支持现场网络
·根据控制器类型不同，可选用的网络种类也不同。
详情请参考页确认。

滑块型

拉杆型

平台型

线性伺服马达型

RCP6/
RCP6S

RCP5

RCP4

RCP3

RCP2

RCD

RCA2

RCA

RCS2

RCP3-RA2AR

小型型
马达单元型
马达折返
本体宽 22mm
24V 脉冲伺服马达
滚珠丝杆 滑动丝杆 规格

型号项目 RCP3-RA2AR-I

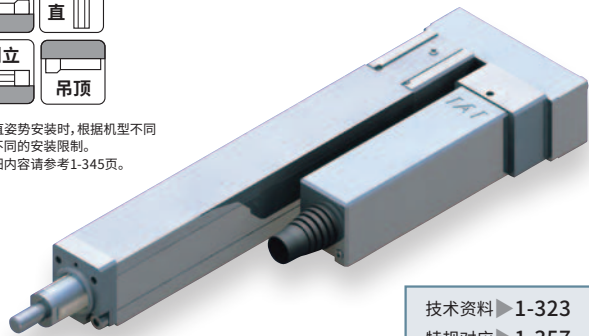
系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 导程 — 行程 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

I: 增量型
 ※使用简易绝对单元时型号也为“I”
 20P: 脉冲伺服马达
 20□标准型
 20SP: 脉冲伺服马达
 20□高推力型
 4: 滚珠丝杆4mm
 2: 滚珠丝杆2mm
 1: 滚珠丝杆1mm
 4S: 滑动丝杆4mm
 2S: 滑动丝杆2mm
 1S: 滑动丝杆1mm
 P1:PSEL
 P3:PCON
 MCON
 MSEL
 N: 无
 P: 1m
 S: 3m
 M: 5m
 X□□: 指定长度
 参考下述选项表
 ※马达折返方向必须在ML/MR中择一记入型号。

※不附带控制器。
 ※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※垂直姿势安装时, 根据机型不同有不同的安装限制。
 详细内容请参考1-345页。



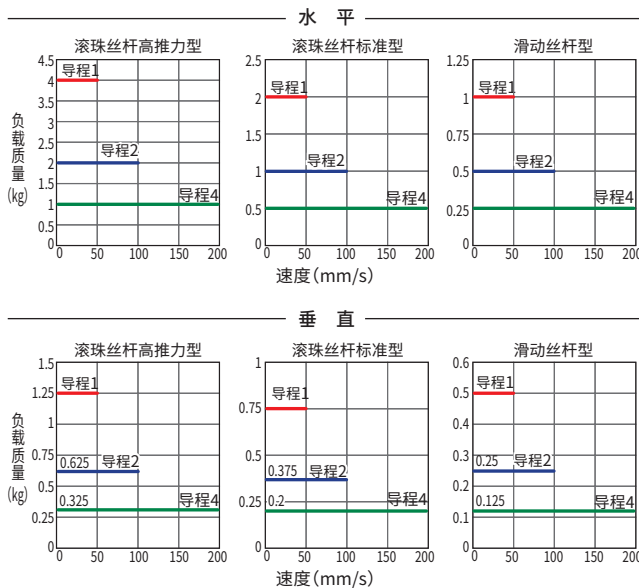
上图为马达左折返规格 (ML)。

技术资料 ▶ 1-323
 特规对应 ▶ 1-357

- POINT 注意**
- 负载质量是以加速度0.3G(垂直使用、滑动丝杆规格为0.2G)条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
 - 水平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, 可能造成旋转结构的损坏, 敬请注意。
 - 最大推压力为以5mm/s动作时的数值。进行推压动作时1-387页。
 - 如果在有粉尘悬浮的环境中使用, 寿命会大幅降低。

速度和负载质量的相关图

由于脉冲伺服马达的特性, 当提高RCP3系列的速度时, 负载质量会随之降低。请根据下表确认所需速度与负载是否满足要求。



驱动轴性能

导程与负载质量

型号	马达种类	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负载质量		最大推压力 (N)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-RA2AR-I-20SP-4-①-②-③-④	高推力	滚珠丝杆	4	1	0.325	请参考1-397页。	±0.02	25~100 (每25mm)
RCP3-RA2AR-I-20SP-2-①-②-③-④			2	2	0.625			
RCP3-RA2AR-I-20SP-1-①-②-③-④			1	4	1.25			
RCP3-RA2AR-I-20P-4-①-②-③-④			标准	滚珠丝杆	4			
RCP3-RA2AR-I-20P-2-①-②-③-④	2	1			0.375			
RCP3-RA2AR-I-20P-1-①-②-③-④	1	2			0.75			
RCP3-RA2AR-I-20P-4S-①-②-③-④	标准	滑动丝杆			4			
RCP3-RA2AR-I-20P-2S-①-②-③-④			2	0.5	0.25			
RCP3-RA2AR-I-20P-1S-①-②-③-④			1	1	0.5			

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※进行推压动作时1-387页。

行程与最高速度

导程	行程	
	25 (mm)	50~100 (mm)
滚珠丝杆	4	180
	2	100
	1	50
滑动丝杆	4	180
	2	100
	1	50

(单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	驱动丝杆		
	滚珠丝杆		滑动丝杆
	高推力型	标准型	
25	○	○	○
50	○	○	○
75	○	○	○
100	○	○	○

③电缆长

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

※RCP3电缆标准为柔性电缆。
 ※维护保养用电缆请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
马达左折返规格	ML	→2-627
马达右折返规格	MR	→2-627
反原点规格	NM	→2-631

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆/滑动丝杆 φ4mm 滚珠C10
空转值	滚珠丝杆: 0.1mm以下/滑动丝杆: 0.3mm以下 (初始值)
基座	材质: 铝 表面白色耐酸铝处理
导轨	滑动导轨
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)
行走寿命	滑动丝杆规格
	滚珠丝杆规格

尺寸图

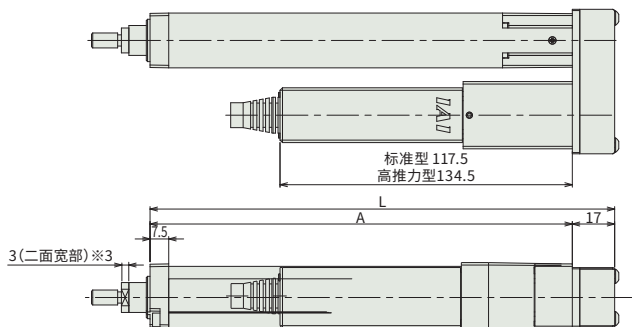
CAD图纸可以从主页下载。

www.iai-robot.co.jp



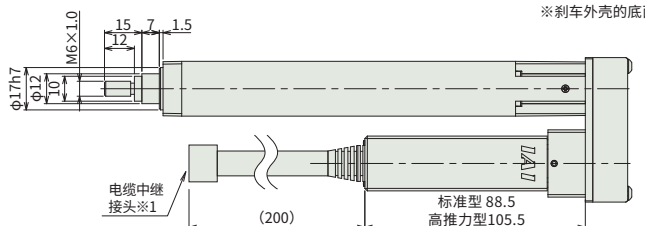
※下图为马达左折返规格的图纸。

(带刹车)



- ※1 连接马达、编码器电缆。
- ※2 原点复位时拉杆会一直移动到机械末端 (ME)，请注意不要与周围物品产生干涉。
- ※3 两面宽的面的朝向随产品不同有个体差异，不完全和图纸一致。

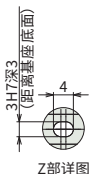
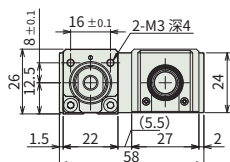
(无刹车)



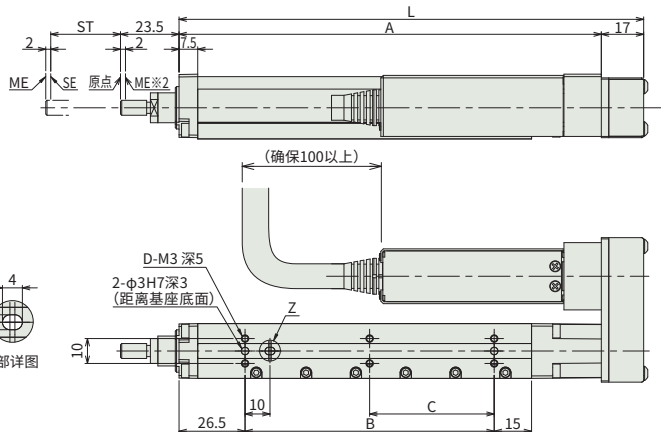
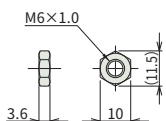
※刹车外壳的底面较本体安装面有1mm的伸出，安装的时候请注意。

注意

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



拉杆末端附属螺母尺寸



ST: 行程
ME: 机械末端
SE: 行程末端

■各行程尺寸·质量

行程	25	50	75	100
L	111.5	136.5	161.5	186.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5
B	25	50	75	100
C	0	0	0	50
D	4	4	4	6
质量 (kg)	0.34	0.36	0.39	0.4

※带刹车规格的质量增加0.1kg。

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络 ※选择	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—		512 (现场网络规格为768)	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—			
MCON-C/CG		8		机型为现场网络专用控制器					
MCON-LC/LCG		6		—	—	●			
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	注 ·PCON-CYB/PLB/POB不支持现场网络 ·根据控制器类型不同,可选用的网络种类也不同。 详情请请参考页确认。	256	→6-29
其他可连接机种								30000	→6-193

PSEL (→6-161)

RCP3-RA2BR

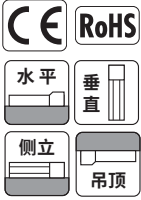
小型型
马达单元型
马达折返
本体宽 28mm
24V 脉冲伺服马达
滚珠丝杆 滑动丝杆 规格

■型号项目 RCP3 - RA2BR - I - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

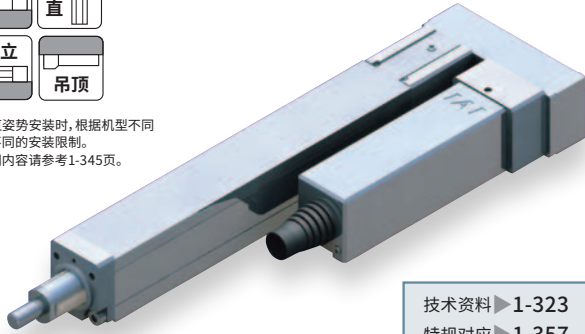
系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达种类 — 导程 — 行程 — 适用控制器 — 电缆长 — 选项

I:增量型
 ※使用简易绝对单元时型号也为“I”。
 20P:脉冲伺服马达
 20□标准型
 20SP:脉冲伺服马达
 20□高推力型
 6:滚珠丝杆6mm
 4:滚珠丝杆4mm
 2:滚珠丝杆2mm
 1:滚珠丝杆1mm
 6S:滑动丝杆6mm
 4S:滑动丝杆4mm
 2S:滑动丝杆2mm
 25:25mm
 S
 150:150mm
 (每25mm)
 P1:PSEL
 P3:PCON
 MCON
 MSEL
 N:无
 P:1m
 S:3m
 M:5m
 X□□:指定长度
 参考下述选项表
 ※马达折返方向必须在ML/MR中择一记入型号。

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※垂直姿势安装时,根据机型不同有不同的安装限制。详细内容请参考1-345页。



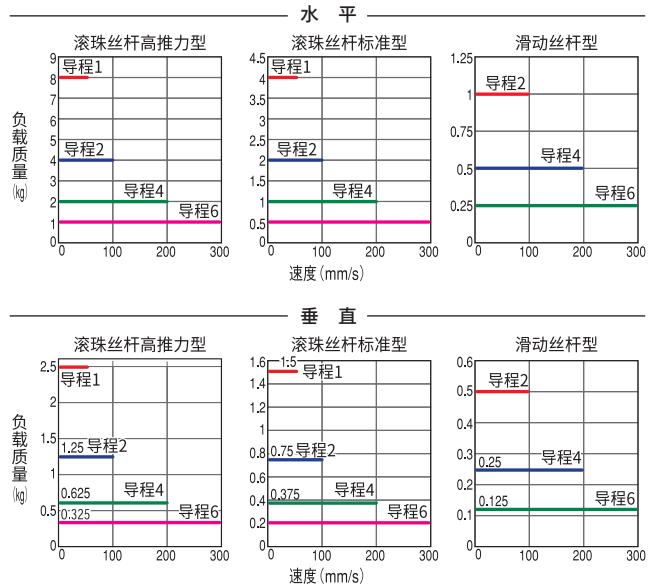
上图为马达左折返规格(ML)。

技术资料▶1-323
特规对应▶1-357

- POINT 注意**
- 负载质量是以加速度0.3G(垂直使用、滑动丝杆规格为0.2G)条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
 - 水平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,可能造成旋转结构的损坏,敬请注意。
 - 最大推压力为以5mm/s动作时的数值。进行推压动作时1-387页。
 - 如果在有粉尘悬浮的环境中使用,寿命会大幅降低。

■速度和负载质量的相关图

由于脉冲伺服马达的特性,当提高RCP3系列的速度时,负载质量会随之降低。请根据下表确认所需速度与负载是否满足要求。



驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达种类	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负载质量		最大推压力 (N)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCP3-RA2BR-I-20SP-6-①-②-③-④	高推力	滚珠丝杆	6	1	0.325	请参考1-397页。	±0.02	25~150 (每25mm)
RCP3-RA2BR-I-20SP-4-①-②-③-④			4	2	0.625			
RCP3-RA2BR-I-20SP-2-①-②-③-④			2	4	1.25			
RCP3-RA2BR-I-20SP-1-①-②-③-④			1	8	2.5			
RCP3-RA2BR-I-20P-6-①-②-③-④	标准	滚珠丝杆	6	0.5	0.2			
RCP3-RA2BR-I-20P-4-①-②-③-④			4	1	0.375			
RCP3-RA2BR-I-20P-2-①-②-③-④			2	2	0.75			
RCP3-RA2BR-I-20P-1-①-②-③-④			1	4	1.5			
RCP3-RA2BR-I-20P-6S-①-②-③-④	标准	滑动丝杆	6	0.25	0.125	±0.05		
RCP3-RA2BR-I-20P-4S-①-②-③-④			4	0.5	0.25			
RCP3-RA2BR-I-20P-2S-①-②-③-④			2	1	0.5			

记号说明 ①行程 ②适用控制器 ③电缆长 ④选项 ※进行推压动作时1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程	最高速度 (mm/s)		
		25 (mm)	50 (mm)	75~150 (mm)
滚珠丝杆	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		
	1	50		
滑动丝杆	6	180	280	300
	4	180	200	
	2	100		

(单位为mm/s)

①行程阵容

①行程 (mm)	驱动丝杆		
	滚珠丝杆		滑动丝杆
	高推力型	标准型	
25	○	○	○
50	○	○	○
75	○	○	○
100	○	○	○
125	○	○	○
150	○	○	○

③电缆长

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

※RCP3电缆标准为柔性电缆。
※维护保养用电缆请参考1-269页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
马达左折返规格	ML	→2-627
马达右折返规格	MR	→2-627
反原点规格	NM	→2-631

驱动轴规格

项目	内容
驱动方式	滚珠丝杆/滑动丝杆 φ6mm 滚珠C10
空转值	滚珠丝杆:0.1mm以下/滑动丝杆:0.3mm以下(初始值)
基座	材质:铝 表面白色耐酸铝处理
导轨	滑动导轨
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
行走寿命	滑动丝杆规格
	滚珠丝杆规格

尺寸图

CAD图纸可以从主页下载。

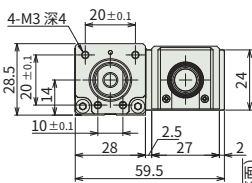
www.iai-robot.co.jp



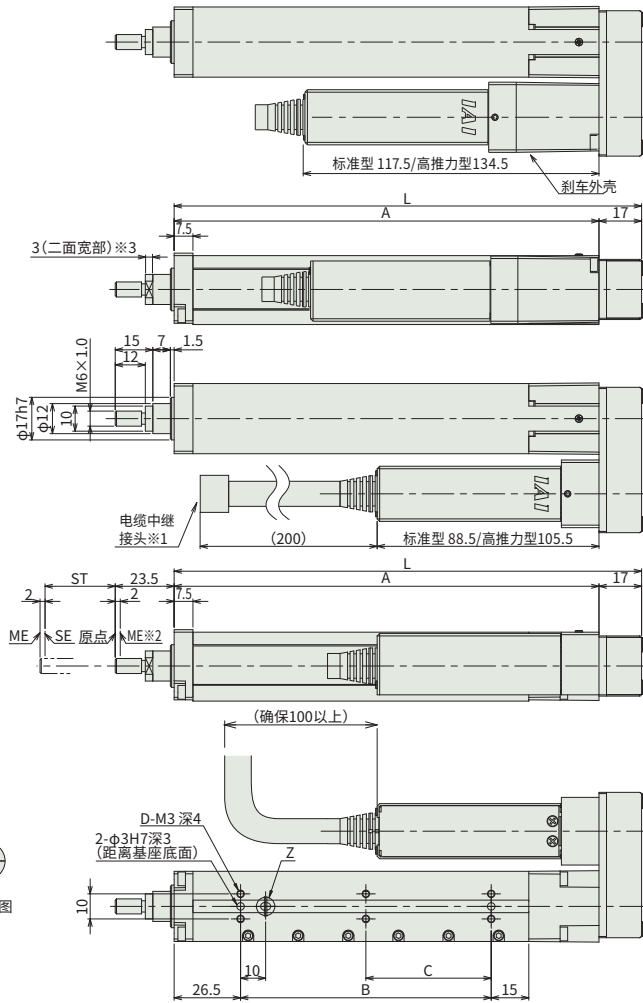
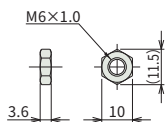
※下图为马达左折返规格的图纸。

(带刹车)

(无刹车)



拉杆末端附属螺母尺寸



- ※1 连接马达、编码器电缆。
- ※2 原点复位时拉杆会一直移动到机械末端 (ME)，请注意不要与周围物品产生干涉。
- ※3 两面宽的面的朝向随产品不同有个体差异，不完全和图纸一致。

注意

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



ST：行程
ME：机械末端
SE：行程末端

■各行程尺寸·质量

行程	25	50	75	100	125	150
L	111.5	136.5	161.5	186.5	211.5	236.5
A	94.5	119.5	144.5	169.5	194.5	219.5
B	25	50	75	100	125	150
C	0	0	0	50	62.5	75
D	4	4	4	6	6	6
质量 (kg)	0.38	0.41	0.44	0.47	0.5	0.53

※带刹车规格的质量增加0.1kg。

②适用控制器

RCP3系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最大可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络 ※选择	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
PCON-CB/CGB		1	DC24V	● ※可选	● ※可选	—		512 (现场网络规格为768)	→6-51
PCON-CYB/PLB/POB		1		● ※可选	● ※可选	—		64	→6-67
MCON-C/CG		8		机型为现场网络专用控制器			注 ·PCON-CYB/PLB/POB不支持现场网络 ·根据控制器类型不同，可选用的网络种类也不同。 详情请参阅参考页。	256	→6-29
MCON-LC/LCG		6		—	—	●		256	→6-29
MSEL-PC/PG		4	单相AC 100~230V	—	—	●	30000	→6-193	
其他可连接机种				PSEL (→6-161)					