

RCS2-TCA5N

细小型 平台型 马达单元型 马达直联 本体宽 48mm 200V AC伺服马达

■型号项目 **RCS2 - TCA5N -** **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

I:增量型
 A:绝对型

60: AC伺服马达
 60W

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

50:50mm
 75:75mm

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

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※CE为选项。



※垂直姿势安装时,根据机型不同有不同的使用限制。
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
- (1) 负载质量是以加速度水平0.3G(导程2.5为0.2G)、垂直0.2G条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
 - (2) 根据动作条件(负载质量、加减速速度等)可使用的移动率参考也会发生变化。详细内容请参考1-408页。
 - (3) 垂直使用时如果切断电源,拉杆可能会下降,敬请注意。
 - (4) 进行推压动作时请参考1-387页。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-TCA5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	滚珠丝杆	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-TCA5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-TCA5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

记号说明 ①编码器种类 ②行程 ③电缆长 ④选项 ※推压动作请参考1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程	
	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

※<>内为垂直使用时的值 (单位为mm/s)

①编码器种类/②行程阵容

②行程 (mm)	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	○	○
75	○	○

③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)
柔性电缆	R04(4m) ~ R05(5m)
	R06(6m) ~ R10(10m)
	R11(11m) ~ R15(15m)
	R16(16m) ~ R20(20m)
	R16(16m) ~ R20(20m)

※维护保养用电缆型号请参考1-271页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
CE对应规格	CE	→2-616
电缆接口左侧出线	K1	→2-626
电缆接口前侧出线	K2	→2-626
电缆接口右侧出线	K3	→2-626

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	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma:38.6N·m Mb:38.6N·m Mc:17.9N·m
动态允许负载力矩(※)	Ma:15N·m Mb:15N·m Mc:7.1N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
行走寿命	5000km或5000万次往返

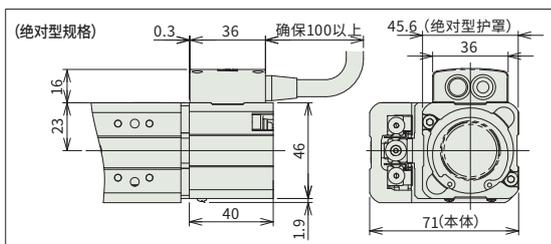
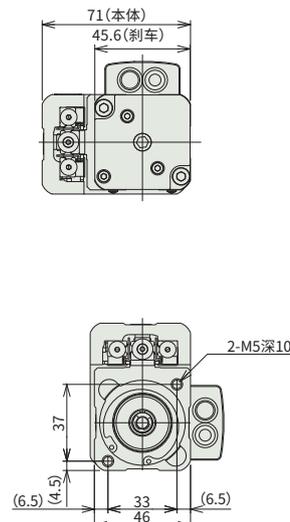
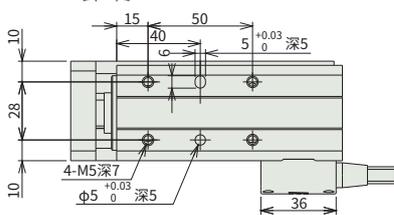
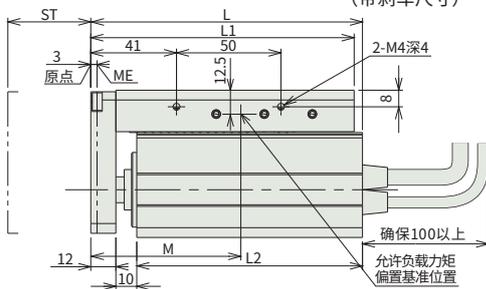
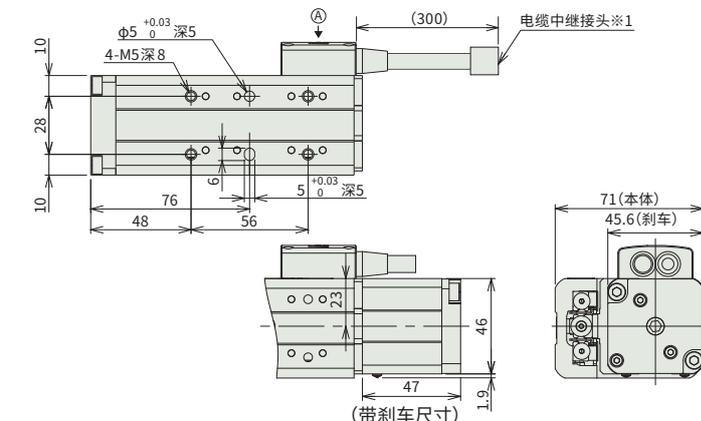
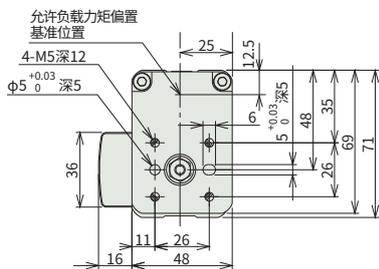
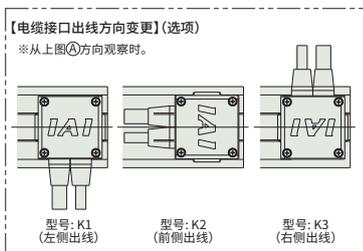
·负载伸出长/Ma方向:100mm以下、Mb、Mc方向:100mm以下
(※)基准额定寿命为5,000km时的值。行走寿命因运行条件、安装状态不同而发生变化。请通过1-328页确认行走寿命。

尺寸图

CAD图纸可以在IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



- ※1 连接马达·编码器电缆。
- ※2 原点复位时平台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。
ME:机械末端 SE:行程末端



■各行程尺寸·质量

行程	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
质量(kg)	1.3	1.5

※带刹车型质量增加0.26kg。

适用控制器

RCS2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	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
				定位	脉冲串	程序			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link EtherCAT CompoNet MECHATROLINK EtherCAT/IP	512 (现场网络规格为768)	→6-101
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	→6-137
MSCON-C		6		本机型为现场网络专用控制器				256	→6-151
SSEL-CS		2	●	—	●	20000	→6-181		
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	55000 (根据型号而有所不同)	→6-205	

※本机型的增量型不能连接SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-RA/SA使用, 也不能作为XSEL-P/Q型的5号轴/6号轴使用。

RCS2-TWA5N

小型型 平台型 马达单元型 马达直联 本体宽 80mm 200V AC伺服马达

■型号项目	RCS2 - TWA5N -		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
		I:增量型 A:绝对型	60: AC伺服马达 60W	10:10mm 5: 5mm 2.5:2.5mm	50:50mm 75:75mm	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

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※CE为选项。



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



技术资料 ▶ 1-323
 规格对应 ▶ 1-357



- 负载质量是以加速度水平0.3G(导程2.5为0.2G)、垂直0.2G条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- 根据动作条件(负载质量、加减速速度等)可使用的稼动率参考也会发生变化。详细内容请参考1-408页。
- 垂直使用时如果切断电源,拉杆可能会下降,敬请注意。
- 进行推压动作时请参考1-387页。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-TWA5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	滚珠丝杆	10	5	1.5	89	±0.02	50
RCS2-TWA5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		75
RCS2-TWA5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

记号说明 ①编码器种类 ②行程 ③电缆长 ④选项 ※推压动作请参考1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程	
	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

※〈〉内为垂直使用时的值 (单位为mm/s)

①编码器种类/②行程阵容

②行程 (mm)	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	○	○
75	○	○

③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)

※维护保养用电缆型号请参考1-271页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
CE对应规格	CE	→2-616
电缆接口左侧出线	K1	→2-626
电缆接口前侧出线	K2	→2-626
电缆接口右侧出线	K3	→2-626

驱动轴规格

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
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma:38.6N·m Mb:38.6N·m Mc:64.8N·m
动态允许负载力矩(※)	Ma:15N·m Mb:15N·m Mc:25.5N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
行走寿命	5000km或5000万次往返

·负载伸出长/Ma方向:100mm以下、Mb、Mc方向:100mm以下
 (※)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。请通过1-328页确认行走寿命。

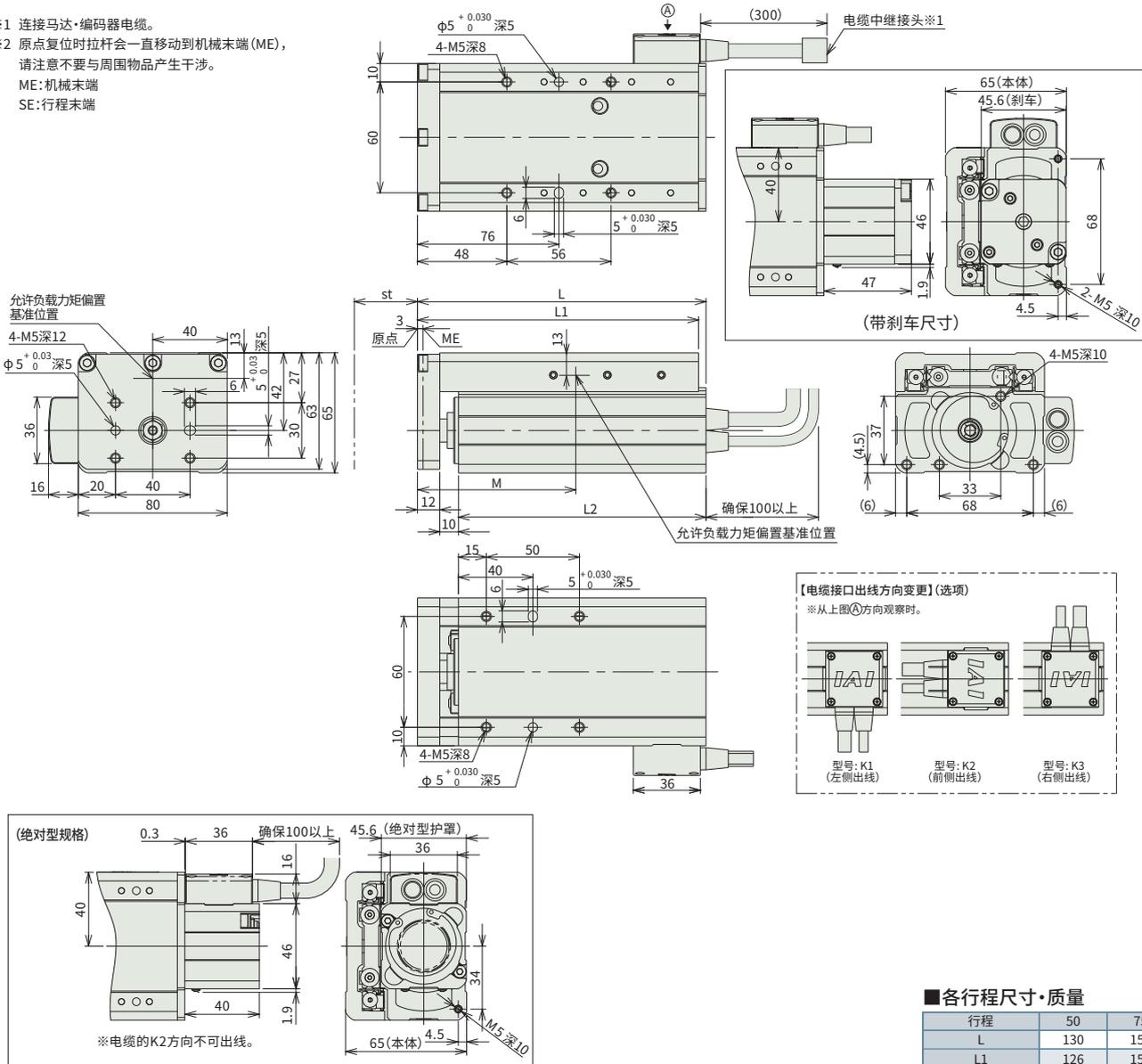
尺寸图

CAD图纸可以在IAI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。
ME: 机械末端
SE: 行程末端



■各行程尺寸·质量

行程	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
质量 (kg)	1.7	2.0

※带刹车型质量增加0.26kg。

适用控制器

RCS2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	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
				定位	脉冲串	程序			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	→6-101
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	→6-137
MSCON-C		6		本机型为现场网络专用控制器				256	→6-151
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。 详情请参阅确认。	20000	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●		55000 (根据型号而有所不同)	→6-205

※本机型的增量型不能连接SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-RA/SA使用,也不能作为XSEL-P/Q型的5号轴/6号轴使用。

RCS2-TFA5N

小型型 平台型 马达单元型 马达直联 本体宽 95mm 200V AC伺服马达

■型号项目 **RCS2 - TFA5N** - - **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

I:增量型
 A:绝对型

60: AC伺服马达
 60W

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

50:50mm
 75:75mm

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

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※CE为选项。



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



技术资料 ▶ 1-323
 规格对应 ▶ 1-357



- 负载质量是以加速度水平0.3G(导程2.5为0.2G)、垂直0.2G条件下动作时的值。加速度的上限即为上述值。
- 根据动作条件(负载质量、加减速速度等)可使用的稼动率参考也会发生变化。详细内容请参考1-408页。
- 垂直使用时如果切断电源,拉杆可能会下降,敬请注意。
- 进行推压动作时请参考1-387页。

驱动轴性能

■导程与负载质量

型号	马达输出 (W)	驱动丝杆	导程 (mm)	最大负载质量		额定推力 (N)	重复定位精度 (mm)	行程 (mm)
				水平 (kg)	垂直 (kg)			
RCS2-TFA5N-①-60-10-②-T2-③-④	60	滚珠丝杆	10	5	1.5	89	±0.02	50 75
RCS2-TFA5N-①-60-5-②-T2-③-④			5	10	3	178		
RCS2-TFA5N-①-60-2.5-②-T2-③-④			2.5	20	6	356		

记号说明 ①编码器种类 ②行程 ③电缆长 ④选项 ※推压动作请参考1-387页。

■行程与最高速度

导程	行程	
	50 (mm)	75 (mm)
10	280<230>	380<330>
5	250<230>	250
2.5	125	

※〈 〉内为垂直使用时的值 (单位为mm/s)

①编码器种类/②行程阵容

②行程 (mm)	①编码器种类	
	增量型 I	绝对型 A
50	○	○
75	○	○

③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)
柔性电缆	R04(4m) ~ R05(5m)
	R06(6m) ~ R10(10m)
	R11(11m) ~ R15(15m)
	R16(16m) ~ R20(20m)
	R16(16m) ~ R20(20m)

※维护保养用电缆型号请参考1-271页。

④选项

名称	选项记号	参考页
刹车	B	→2-615
CE对应规格	CE	→2-616
电缆接口左侧出线	K1	→2-626
电缆接口前侧出线	K2	→2-626
电缆接口右侧出线	K3	→2-626

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	±0.02mm
空转值	0.1mm以下
底座	材质 铝 表面白色耐酸铝处理
静态允许负载力矩	Ma:38.6N·m Mb:38.6N·m Mc:17.9N·m
动态允许负载力矩(※)	Ma:15N·m Mb:15N·m Mc:7.1N·m
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下(无结露)
行走寿命	5000km或5000万次往返

·负载伸出长/Ma方向:100mm以下、Mb、Mc方向:100mm以下
 (※)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。请通过1-328页确认行走寿命。

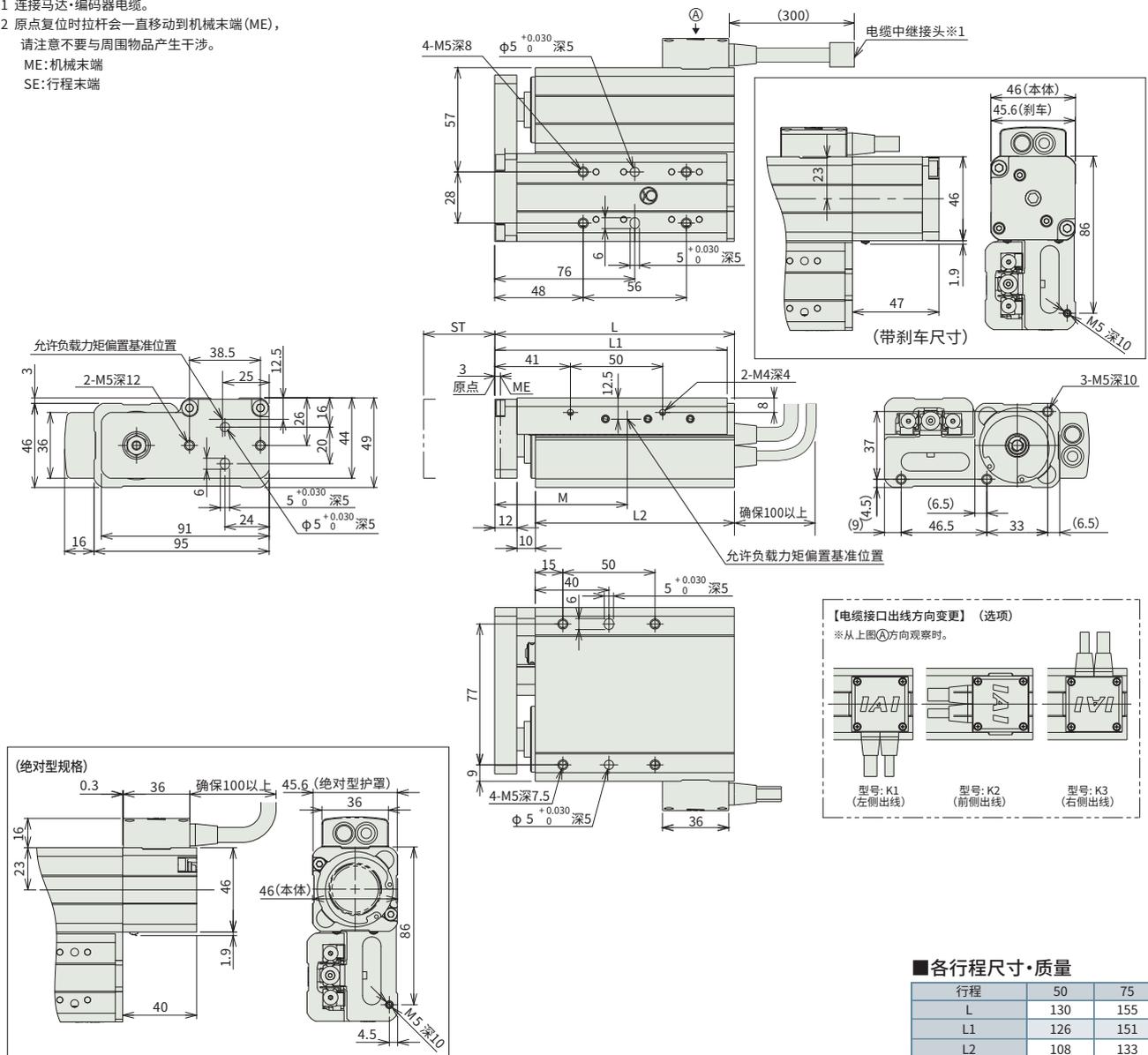
尺寸图

CAD图纸可以在IAI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。
ME:机械末端
SE:行程末端



■各行程尺寸·质量

行程	50	75
L	130	155
L1	126	151
L2	108	133
M	89	105.5
质量 (kg)	1.4	1.6

※带刹车型质量增加0.26kg。

适用控制器

RCS2系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的控制器。

名称	外观	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
				定位	脉冲串	程序			
SCON-CB/CGB		1	单相AC 100V/200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link EtherCAT CompoNet MECHATROLINK EtherCAT/IP	512 (现场网络规格为768)	→6-101
SCON-LC/LCG		1		—	—	●		512 (现场网络规格为768)	→6-127
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (现场网络规格为768)	→6-137
MSCON-C		6		本机型为现场网络专用控制器				256	→6-151
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。 详情请参阅确认。	20000	→6-181
XSEL-P/Q/RA/SA		8		—	—	●		55000 (根据型号而有所不同)	→6-205

※本机型的增量型不能连接SCON-CAL/CGAL、MSCON、XSEL-RA/SA使用,也不能作为XSEL-P/Q型的5号轴/6号轴使用。