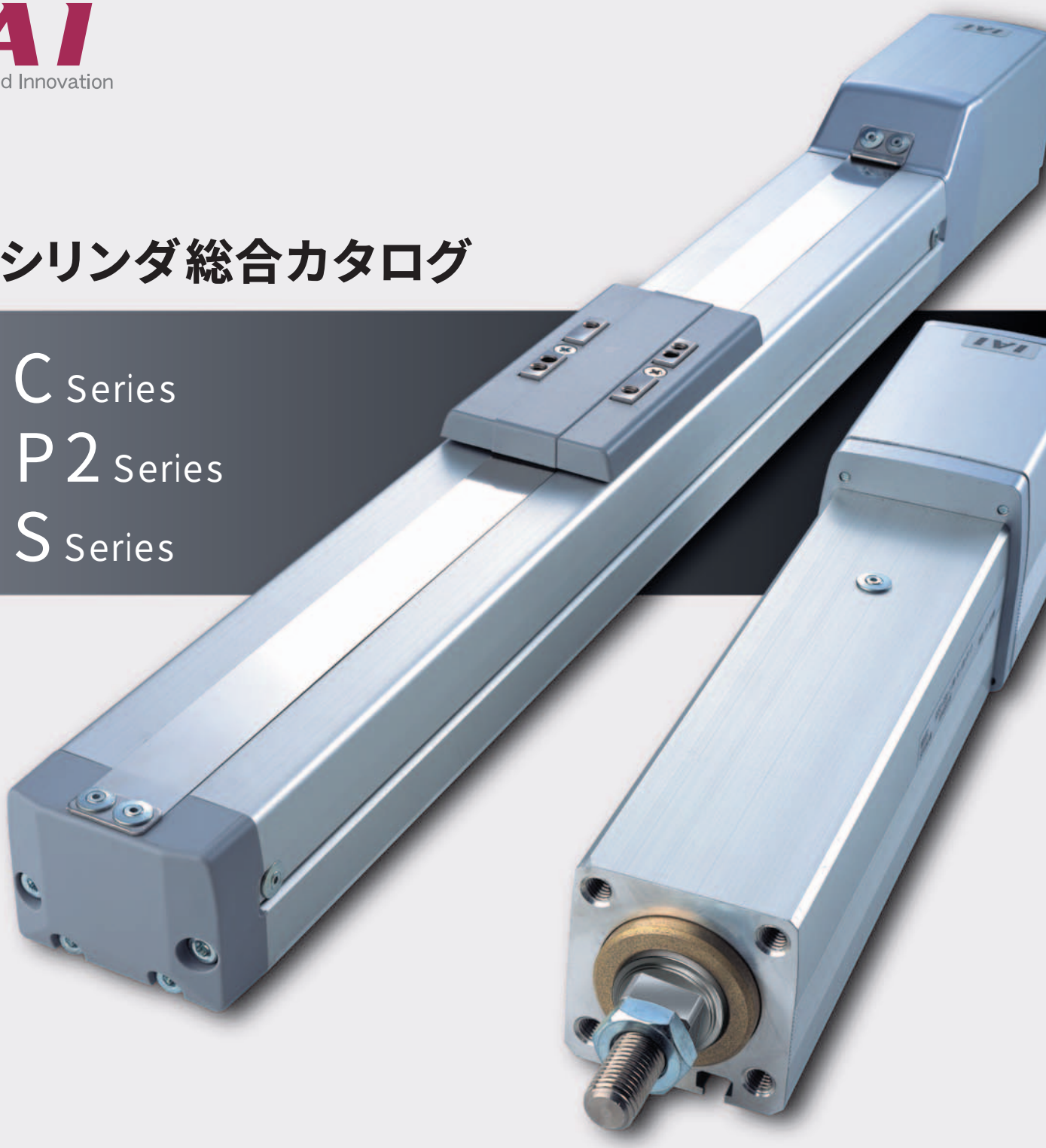
IAI
Quality and Innovation

ロボシリンダ総合カタログ

ERC Series
RCP2 Series
RCS Series



代理店

ROBO CYLINDER

www.iai-robot.co.jp

IAI
Quality and Innovation

新製品

ロボシリンダ3ツ爪グリッパー レバータイプ RCP2-GR3LS/GR3LM

ロボシリンダ3ツ爪グリッパー スライドタイプ RCP2-GR3SS/GR3SM

球や円筒のワークもしっかり把持!
把持力の調整も容易な
電動3ツ爪グリッパー登場!!

レバータイプ　スライドタイプ

特　徴

■ 3ツ爪によりワークのセンタリングが容易
3本が同期してワークを把持する為、ワークのセンタリングが可能です。

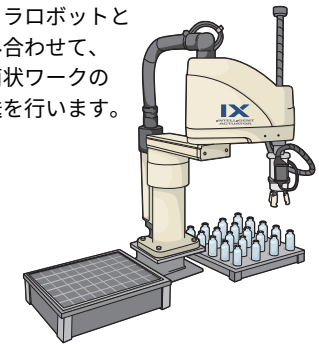
■ 小型ながら高把持力を実現
ウォームギヤを使用した独自の駆動方式により、小型化と高把持力を実現しました。

■ 用途に応じた2種類のタイプが選択可能
開閉範囲が広く高速性に優れた「レバータイプ」と、
高把持力で剛性に優れた「スライドタイプ」の2種類を用意しました。

■ 電源OFFでも把持力を維持
電源OFFでもセルフロックにより現在位置を保持しますので、ワークの落下を防止します。

使用例

スカラロボットと
組み合わせて、
円筒状ワークの
搬送を行います。



型　式

アクチュエータ型式

RCP2 – GR3LS – I – PM – 30 – 19 – P1 – M – SB

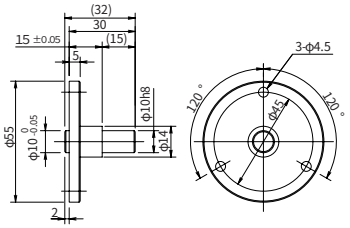
シリーズ	タイプ記号	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP2	GR3LS:レバータイプ(Sサイズ) GR3LM:レバータイプ(Mサイズ) GR3SS:スライドタイプ(Sサイズ) GR3SM:スライドタイプ(Mサイズ)	I:インクリメンタル	PM:パルスモータ	30:減速比1/30	GR3LS:19度 GR3LM:19度 GR3SS:10mm GR3SM:14mm	P1:RCP2-C RCP2-CG	N:ケーブルなし P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	SB:シャフトブラケット付 FB:フランジブラケット付

オプション（本体取付用ブラケット）

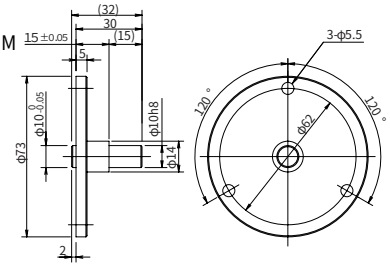
グリッパー本体を取り付けるための固定金具です。取付先の形状に合わせて、シャフトタイプとフランジタイプの2種類が選択できます。

シャフトブラケット

■ GR3LS/GR3SS用
単品型式RCP2-SB-GR3S

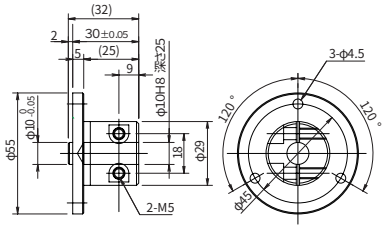


■ GR3LM/GR3SM用
単品型式RCP2-SB-GR3M

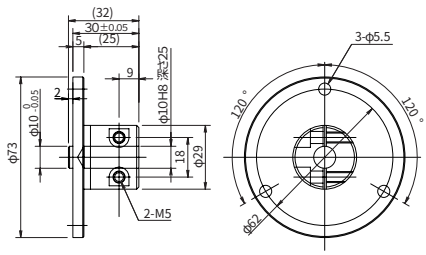


フランジブラケット

■ GR3LS/GR3SS用
単品型式RCP2-FB-GR3S



■ GR3LM/GR3SM用
単品型式RCP2-FB-GR3M



RCP2-GR3LS/GR3LM 3ツ爪グリッパー レバータイプ 本体幅62mm/80mm パルスモータ

タイプ／グリップ(幅62mm/80mm)　ストローク／19度　最大把持力／18N/51N

■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－減速比－ストローク－適応コントローラ－ケーブル長－オプション

(例)RCP2－GR3LS－ I － PM － 30 － 19 － P1 － M － SB

型式/スペック

型式	サイズ	エンコーダ種類	モータ	減速比	ストローク(度)	開閉ストローク(片側)(度)	最大開閉速度(片側)(注1)(度/sec)	最大把持力(注2)(N)
RCP2-GR3LS-I-PM-30-19-P1-①-②	Sサイズ	インクリメンタル	パルスモータ	30	19	－14°～5°	200	18
RCP2-GR3LM-I-PM-30-19-P1-①-②	Mサイズ							51

※上記型式の①はケーブル長が、②はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	価格
RCP2-GR3LS-I-PM-30-19-P1-①-②	—
RCP2-GR3LM-I-PM-30-19-P1-①-②	—

ご注意

左記型式の① にはケーブル長が、② にはオプションが入ります。左記価格にはケーブルオプションの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

型式	型式	参考頁	価格
シャフトブラケット	SB	前-1	—
フランジブラケット	FB	前-1	—

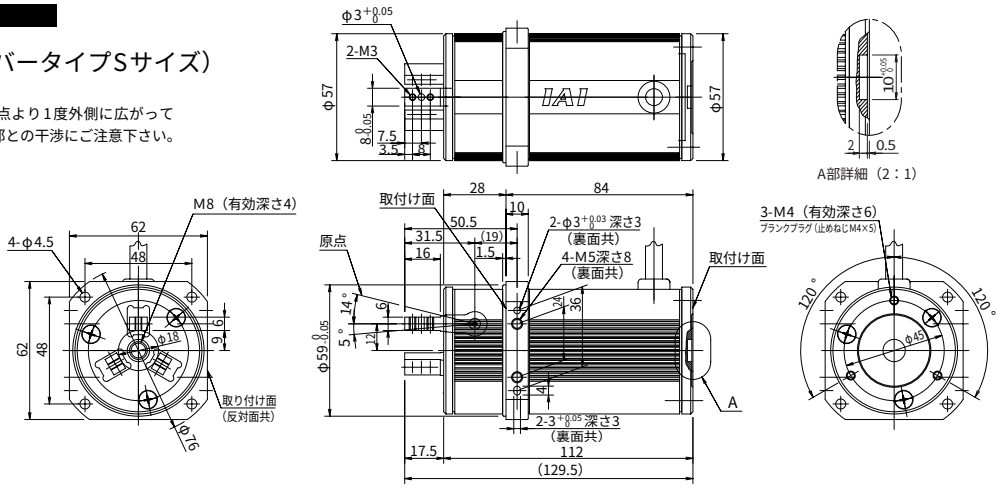
共通仕様

駆動方式	ウォームギヤ＋ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度(注3)	±0.01度
バックラッシ	片側1度以下（但しスプリングにより常時開側に加圧）
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注4）	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m　X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル
質量	GR3LS:0.6kg/GR3LM:1.1kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

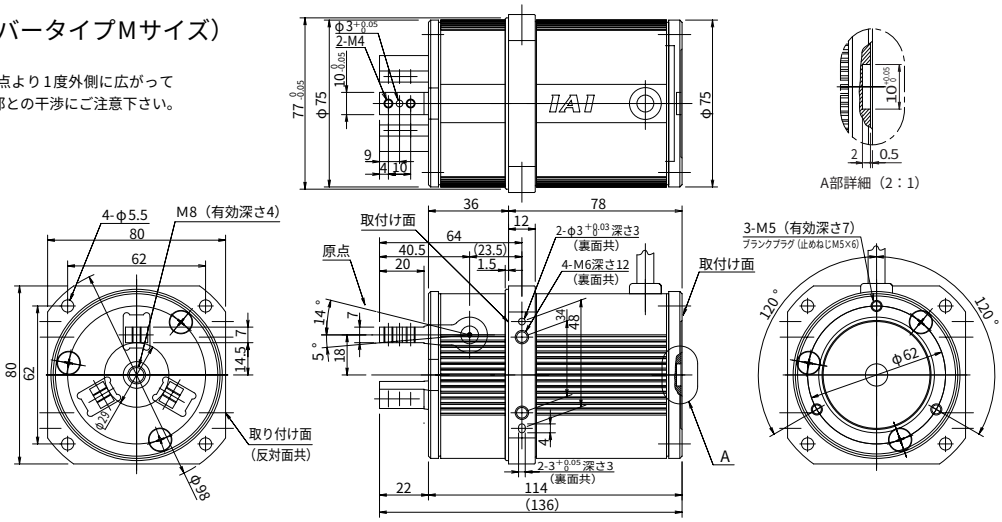
GR3LS（レバータイプSサイズ）

※原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。



GR3LM（レバータイプMサイズ）

※原点復帰時は、原点より1度外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。



適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCP2-C-GR3LS/GR3LM	1軸	インクリ	ポジショナー	DC24V	前-4
RCP2-CG-GR3LS/GR3LM					

ご注意

(注1)片側(1フィンガ)の動作速度を示します。相対動作速度は、この値の2倍となります。
(注2)把持ポイント距離10、オーバーハング距離0の場合の全フィンガ把持力の合計値を示します。実際の可能把持力は条件によって変わります。詳細は裏表紙をご参照下さい。
(注3)一方向からの繰り返し位置決め精度です。
(注4)ケーブル長さは最長20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例．X08＝8m)。

新製品

RCP2-GR3SS/GR3SM 3ツ爪グリッパー スライドタイプ 本体幅62mm/80mm パルスモータ

タイプ／グリップ(幅62/80mm)　ストローク／5mm/7mm　最大把持力／22N/102N

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ出力	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
(例)RCP2－GR3SS－	I	－ PM	－ 30	－ 10	－ P1	－ M	－ SB	

型式/スペック

型式	サイズ	エンコーダ種類	モータ	減速比	ストローク (mm)	開閉ストローク(片側) (mm)	最大開閉速度 (注1) (mm/sec)	最大把持力(注2) (N)
RCP2-GR3SS-I-PM-30-10-P1-①-②	Sサイズ	インクリメンタル	パルスモータ	30	10	5	40	22
RCP2-GR3SM-I-PM-30-14-P1-①-②	Mサイズ				14	7	50	102

※上記型式の①はケーブル長が、②はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	価格
RCP2-GR3SS-I-PM-30-10-P1-①-②	—
RCP2-GR3SM-I-PM-30-14-P1-①-②	—

ご注意

左記型式の①にはケーブル長が、②にはオプションが入ります。左記価格にはケーブルオプションの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

型式	型式	参考頁	価格
シャフトブラケット	SB	前-1	—
フランジブラケット	FB	前-1	—

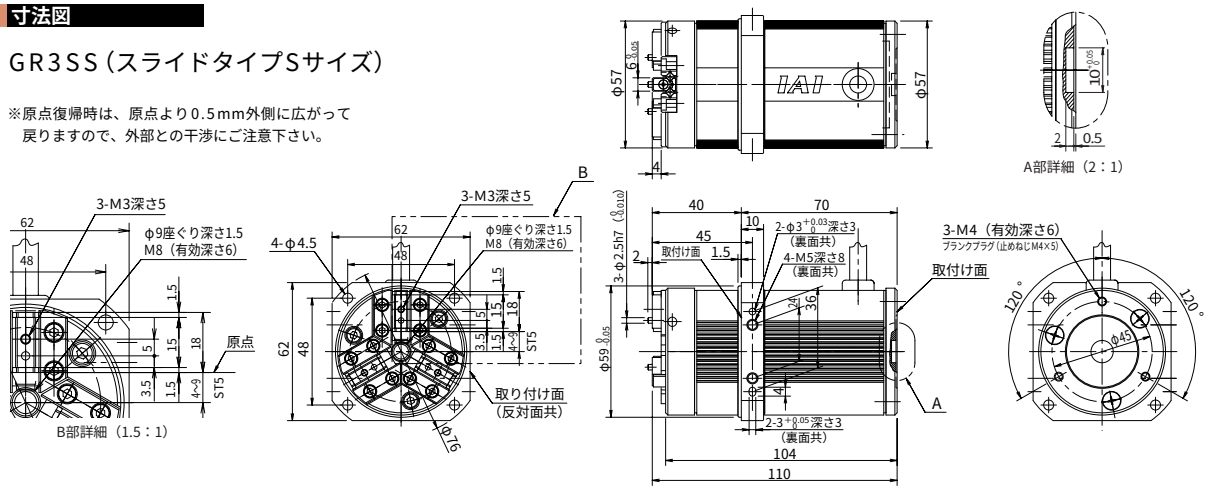
共通仕様

駆動方式	ウォームギヤ＋ウォームホイールギヤ
繰り返し位置決め精度(注3)	±0.01mm
バックラッシ	片側0.3mm以下（但しスプリングにより常時開側に加圧）
ガイド	クロスローラガイド
許容負荷モーメント	〈GR3SS〉 Ma:3.8N･m / Mb:3.8N･m / Mc:3.0N･m 〈GR3SM〉 Ma:6.3N･m / Mb:6.3N･m / Mc:5.7N･m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注4）	N:ケーブルなし　P:1m　S:3m　M:5m　X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル
質量	GR3SS:0.6kg　GR3SM:1.2kg
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

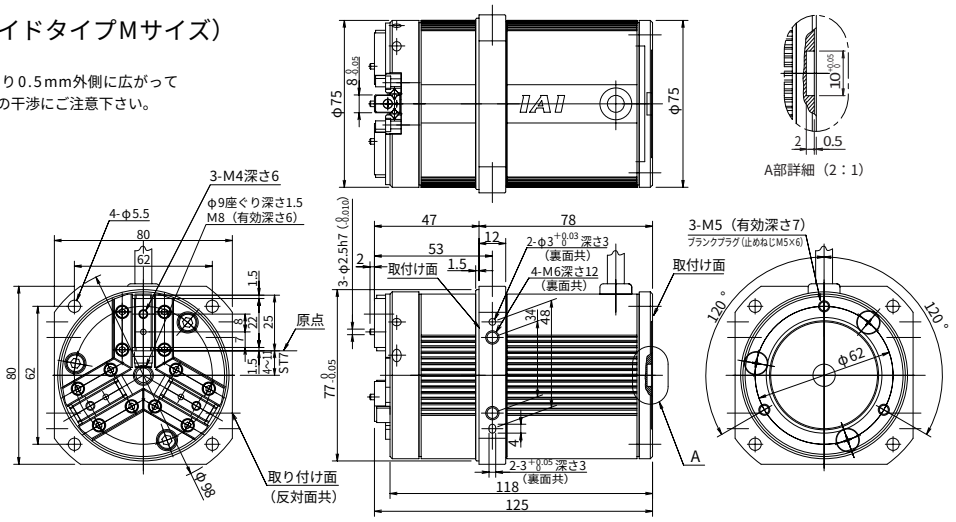
GR3SS（スライドタイプSサイズ）

※原点復帰時は、原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。



GR3SM（スライドタイプMサイズ）

※原点復帰時は、原点より0.5mm外側に広がって戻りますので、外部との干渉にご注意下さい。



適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCP2-C-GR3SS/GR3SM	1軸	インクリ	ポジショナー	DC24V	前-4
RCP2-CG-GR3SS/GR3SM					

ご注意

(注1)片側(1フィンガ)の動作速度を示します。相対動作速度は、この値の2倍となります。
(注2)把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の全フィンガ把持力の合計値を示します。実際の可能把持力は条件によって変わります。詳細は裏表紙をご参照下さい。
(注3)一方向からの繰り返し位置決め精度です。
(注4)ケーブル長さは最長20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例．X08＝8m)。

カタログ番号：CJ0083-1A（2005年7月）

コントローラ

型式

コントローラ型式

RCP2 － C － GR3LS － I － PM － 0 － P

シリーズ	タイプ	アクチュエータタイプ	電源電圧	入力信号形態
RCP2	C :駆動源遮断リレー内蔵タイプ CG:駆動源遮断リレー外付タイプ	アクチュエータの（タイプ記号）－（エンコーダ種類）－（モータ種類）を記入	0:DC24V	（無記入）:NPN P :PNP ※PNPを必要とする場合以外は指定する必要はありません。

価格

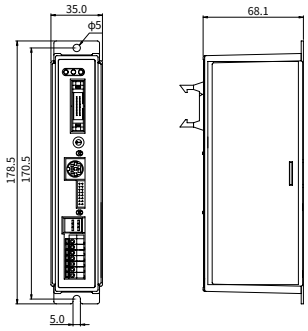
消費税は含まれておりません。

型式	標準価格
RCP2-C(CG)-GR3LS-I-PM-0(-P)	—
RCP2-C(CG)-GR3LM-I-PM-0(-P)	
RCP2-C(CG)-GR3SS-I-PM-0(-P)	
RCP2-C(CG)-GR3SM-I-PM-0(-P)	

外形寸法図

単位:mm

コントローラ



仕様表

項目	仕様
コントローラシリーズ・タイプ	RCP2-C／CG
接続アクチュエータ	RCP2シリーズ
入力電源	DC24V ±10%
電源容量	最大2A
制御軸数	1軸
制御方式	弱め界磁ベクトル制御（特許出願中）
位置決め指令	ポジション番号指定
ポジション番号	標準16点、最大64点
バックアップメモリ	ポジション番号データ、パラメータ不揮発性メモリへ保存 シリアルE2PROM 書換え回数10万回
PIO	RCP2-C(CG)：専用入力10点（10点）／専用出力11点（10点）、5パターンから選択
LED表示	RDY（緑）・RUN（緑）・ALM（赤）
I/F用電源	外部供給24V±10%　0.3A絶縁
通信	RS485 1ch（外部で終端処理）
絶縁耐圧	DC500V 10MΩ
使用周囲温度	0～40℃
使用周囲湿度	85%RH以下（結露無き事）
使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと
質量	300g
付属品	PIOフラットケーブル（2m）

オプション/メンテナンス品

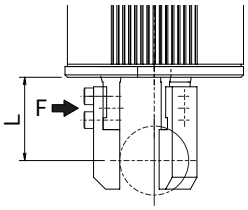
消費税は含まれておりません。

品名	型式	標準価格
ティーチングボックス	RCA-T	—
ティーチングボックス（デッドマン仕様）	RCA-TD	—
簡易ティーチングボックス	RCA-E	—
データ設定器	RCA-P	—
パソコン対応ソフト	RCB-101-MW	—
モータケーブル	CB-RCP2-MA□□□	—
エンコーダケーブル	CB-RCP2-PA□□□	—
エンコーダロボットケーブル	CB-RCP2-PA□□□-RB	—

※モータケーブルは標準がロボットケーブルとなります。
※モータケーブル/エンコーダ（ロボット）ケーブルは1m～20mの価格です。

把持力と電流制限値の相関図

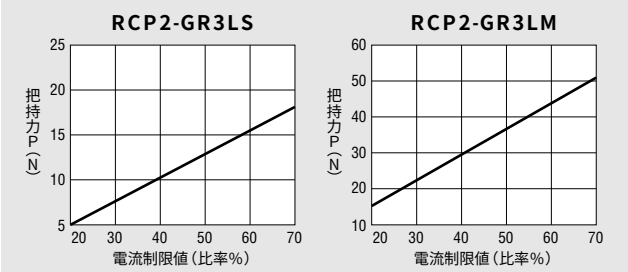
■レバータイプ（GR3LS/GR3LM）



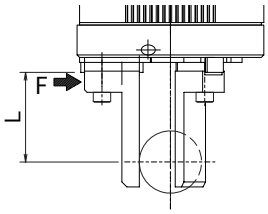
※下記グラフ値は把持ポイント10mm地点での把持力です。実際の把持力は開閉支点からの距離に反比例して低下します。
実質把持力は以下の計算式より計算してください。

実効把持力（Sタイプ）＝P×24/(L＋14)
実効把持力（Mタイプ）＝P×28.5/(L＋18.5)

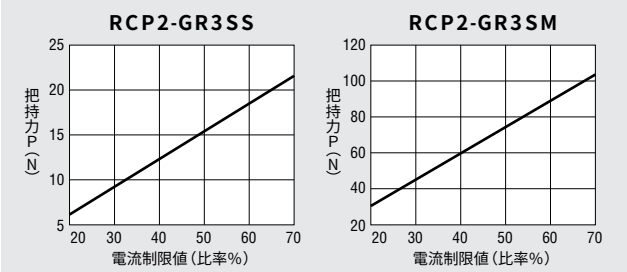
P＝グラフの把持力
L＝フィンガ取付面から把持ポイントまでの距離



■スライドタイプ（GR3SS/GR3SM）



※ フィンガ(爪)取付面から把持ポイントまでの距離(L)は、下記の寸法以下としてください。
GR3SS→50mm以下
GR3SM→80mm以下



株式会社アイエイアイ　本社　〒424-0102 静岡県静岡市清水区広瀬645-1 TEL 0543-64-5105 FAX 0543-64-2589 http://www.iai-robot.co.jp

東京営業所 TEL 03-5803-7803　大阪営業所 TEL 06-6457-1171　名古屋営業所 TEL 052-269-2931　仙台営業所 TEL 022-723-2031　新潟営業所 TEL 0258-31-8320
宇都宮営業所 TEL 028-614-3651　熊谷営業所 TEL 048-528-0270　茨城営業所 TEL 029-830-8312　厚木営業所 TEL 046-226-7131　長野営業所 TEL 0263-37-5160
静岡営業所 TEL 0543-64-6293　浜松営業所 TEL 053-459-1780　豊田営業所 TEL 0566-71-1888　金沢営業所 TEL 076-234-3116　京都営業所 TEL 075-646-0757
岡山営業所 TEL 086-801-3544　広島営業所 TEL 082-532-1750　松山営業所 TEL 089-986-8562　福岡営業所 TEL 092-415-4466　熊本営業所 TEL 096-386-5210

IAI America,Inc. IAI Industrieroboter GmbH

ISO 9001

IAI
Quality and Innovation

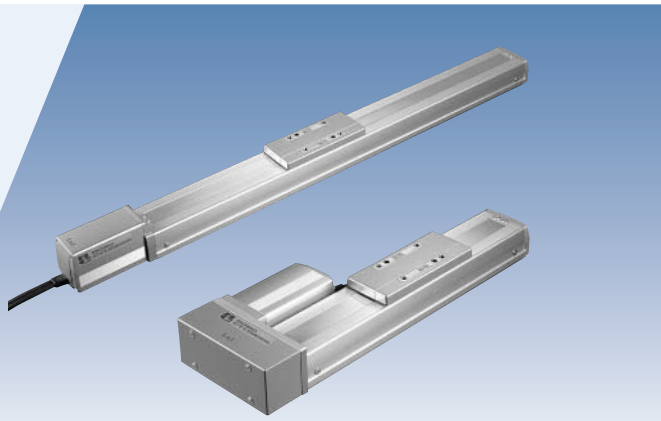
新製品

ロボシリンダ高速ボールネジタイプ RCP2-HSM/HSMR

クリーン対応ロボシリンダ高速ボールネジタイプ RCP2CR-HSM

ロボシリンダの高速ボールネジタイプ誕生！ボールネジ駆動で最高1200mm/secの高速動作が可能！

- RCP2-SM/SMRをベースに、ハイリードボールネジと高出力モータの採用により、高精度（繰返し位置決め精度±0.02mm）且つ高速動作（最高速度1200mm/sec）が可能
- モータを折り返した全長短縮タイプが選択可能またクリーン度クラス10対応タイプ（RCP2CR）もラインナップ



型　式

アクチュエータ型式

RCP2 － HSM － I － PM － 30 － 1000 － P1 － M － NM

シリーズ	タイプ記号	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP2:標準仕様 RCP2CR:クリーン仕様	HSM:本体幅80mm（モータストレート） HSMR:本体幅80mm（モータ折り返し）	I:インクリメンタル	PM:パルスモータ	30:リード30	100～1000mm	P1:RCP2-CF	N:ケーブルなし P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	オプション B :ブレーキ NM:原点逆仕様 SR :スライダ部ローラー仕様 VR :吸引用配管継手取付勝手違い

コントローラ型式

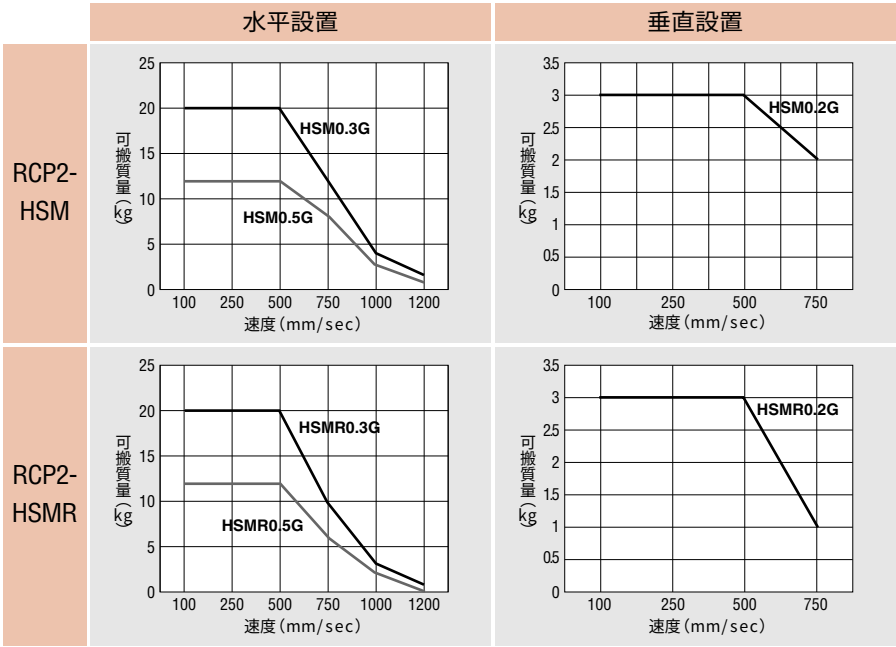
RCP2 － CF － HSM － I － PM － 0 － P

シリーズ	タイプ	アクチュエータタイプ	電源電圧	入力信号形態
RCP2	CF:駆動源遮断リレー内蔵高出力タイプ	アクチュエータの（タイプ記号）－（エンコーダ種類）－（モータ種類）を記入	0:DC24V	（無記入）:NPN P :PNP ※PNPを必要とする場合以外は指定する必要はありません。

速度と可搬質量の相関図

RCP2シリーズは、スライダに搭載する物の質量によって最高速度が変化します。
機種選定の際は下記グラフより、希望するスペックが得られるかどうかご確認下さい。

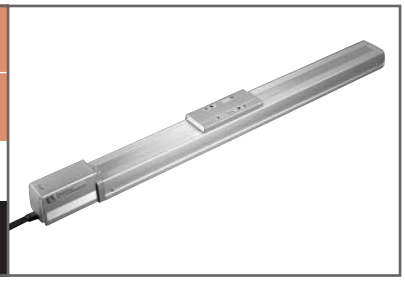
※RCP2シリーズの定格加速度は、水平0.3G／垂直0.2Gです。
高速ボールネジタイプは、水平使用の場合のみ最大0.5Gまで上げる事が可能です。



RCP2-HSM ロボシリンダ　高速ボールネジタイプ　本体幅80mm パルスモータ　ストレート形状

RCP2CR-HSM クリーン対応ロボシリンダ　高速ボールネジタイプ 本体幅80mm　パルスモータ　ストレート形状

タイプ スライダ（幅80mm）　**ストローク** 100～1000mm　**可搬質量** 水平20kg/垂直3kg



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ	リード	ストローク	適用コントローラ	ケーブル長	オプション
（例） RCP2	HSM	I	PM	30	1000	P1	M	NM

※RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は表紙のグラフをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	吸引量（Nℓ/min）
RCP2-HSM-I-PM-30-①-P1-②-③	インクリメンタル	パルスモータ	30	100～1000	10～1200〈750〉	20～2	3～2	—
RCP2CR-HSM-I-PM-30-①-P1-②-③								180

※上記型式の① はストローク、② はケーブル長、③ はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

ストローク	RCP2-HSM	RCP2CR-HSM
100mm	—	—
200mm	—	—
300mm	—	—
400mm	—	—
500mm	—	—
600mm	—	—
700mm	—	—
800mm	—	—
900mm	—	—
1000mm	—	—

ご注意

左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、使用するケーブル長の価格を加算して下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
原点逆仕様	NM	—	—
スライダ部ローラー仕様	SR	—	—
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	—	—

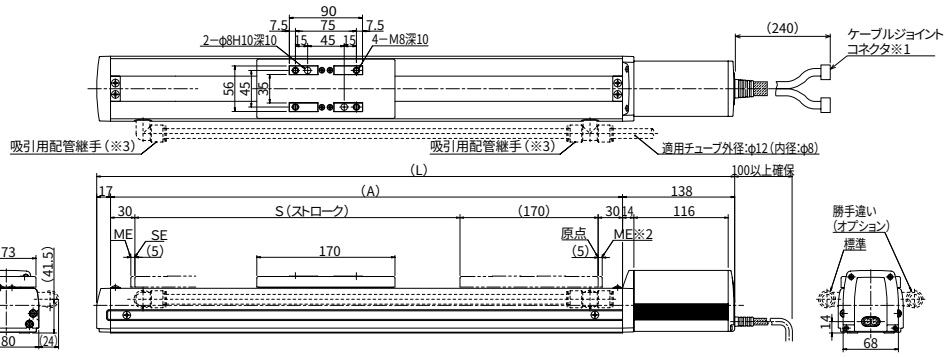
（※）クリーン対応ロボシリンダは、標準でスライダ部がローラー仕様となります。

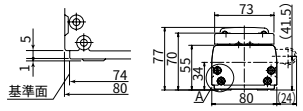
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
グリス（注3）	低発塵グリス使用（ボールスクリュー、ガイド共）
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント（注4）	Ma：36.3N・m　Mb：36.3N・m　Mc：77.4N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質：専用合金鋼
ケーブル長（注5）	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル
クリーン度（注3）	クラス10対応（0.1μm）
吸引用配管継手（注3）	ワンタッチ管継手　適用チューブ外形φ8
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。



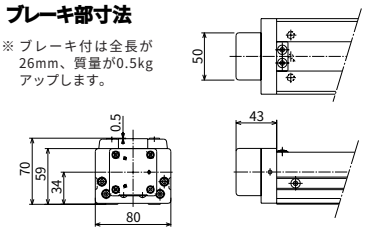


A部詳細

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。
※3 吸引用配管継手はクリーン対応ロボシリンダのみ付属します

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.5kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量・最高速度（注1）

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	485	585	685	785	885	985	1085	1185	1285	1385
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	7.5	8.5	9.6	10.6	11.7	12.7	13.8	14.9	15.9	17.0
最高速度（mm/s）※ストロークにより変化します	リード30	1200〈750〉							1000〈750〉	800〈750〉

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCP2-CF-HSM	1軸	インクリ	ポジショナー	DC24V	前-8

ご注意

（注1）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別最高速度は上記表参照）〈　〉内は垂直仕様の場合の数値です。
（注2）可搬質量は、加速度0.3G（垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。
（注3）クリーン対応（RCP2CR）の場合です。
（注4）10,000km走行寿命の場合です。
（注5）ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例. X08＝08m）。

新製品

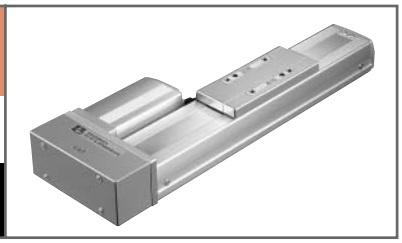
RCP2-HSMR

ロボシリンダ　高速ボールネジタイプ
本体幅80mm　パルスモータ　モータ折返し形状

タイプ／スライダ（幅80mm）　ストローク／100～1000mm　可搬質量／水平20kg/垂直3kg

■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

（例）　RCP2 －HSMR－ I － PM － 30 － 1000 － P1 － M － NM



※RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は表紙のグラフをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2）	
						水平（kg）	垂直（kg）
RCP2-HSMR-I-PM-30-①-P1-②-③	インクリメンタル	パルスモータ	30	100～1000	10～1200〈750〉	20～1	3～1

※上記型式の① はストローク、② はケーブル長、③ はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

ストローク	RCP2-HSMR
100mm	—
200mm	—
300mm	—
400mm	—
500mm	—
600mm	—
700mm	—
800mm	—
900mm	—
1000mm	—

ご注意

左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、使用するケーブル長の価格を加算して下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
原点逆仕様	NM	—	—
スライダ部ローラー仕様	SR	—	—

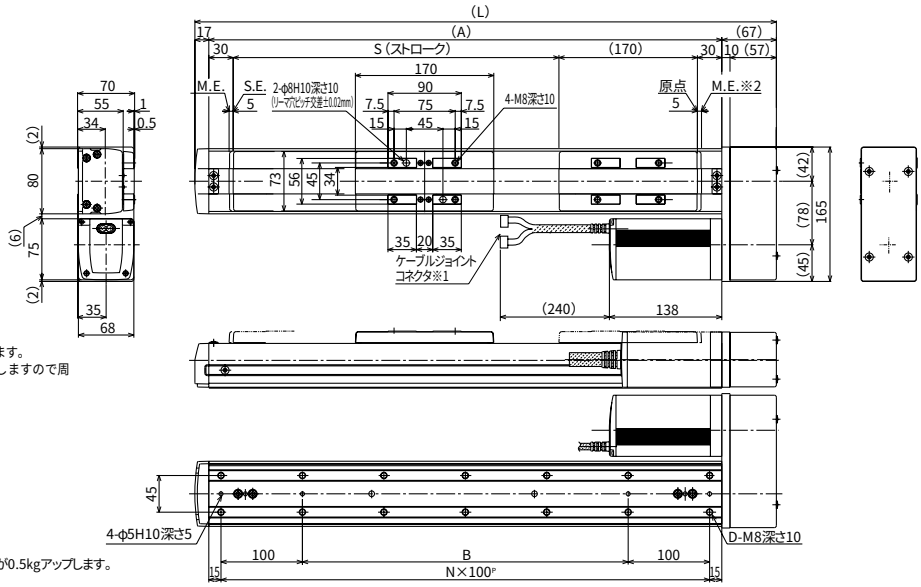
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma：36.3N・m　Mb：36.3N・m　Mc：77.4N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質：専用合金鋼
ケーブル長（注3）	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点まで距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

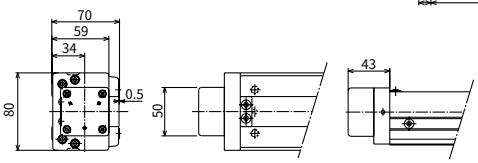
※基準面はHSMタイプと同様です。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.5kgアップします。



※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	414	514	614	714	814	914	1014	1114	1214	1314
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量（kg）	7.9	9.0	10	11.1	12.1	13.2	14.3	15.3	16.4	17.4
最高速度（mm/s）※ストロークにより変化します。 リード30	1200〈750〉								1000〈750〉	800〈750〉

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCP2-CF-HSMR	1軸	インクリ	ポジショナー	DC24V	前-8

ご注意

（注1）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
（ストローク別最高速度は上記表参照）
〈 〉内は垂直使用の場合の数値です。
（注2）可搬質量は、加速度0.3G（垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。
（注3）ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝08m）。

カタログ番号：CJ0080-1A（2005年6月）

コントローラ

RCP2-CF-HSM/HSMR

※RCP2-C（標準タイプ）はCEマークに対応済みですが、RCP2-CF（高出力タイプ）は現在CEマーク申請中です。

型式

RCP2 － CF － HSM － I － PM － 0 － P

シリーズ	タイプ	アクチュエータタイプ	電源電圧	入力信号形態
RCP2	CF:駆動源遮断リレー内蔵高出力タイプ	アクチュエータの（タイプ記号）－（エンコーダ種類）－（モータ種類）を記入	0:DC24V	（無記入）:NPN P :PNP

価格

消費税は含まれておりません。

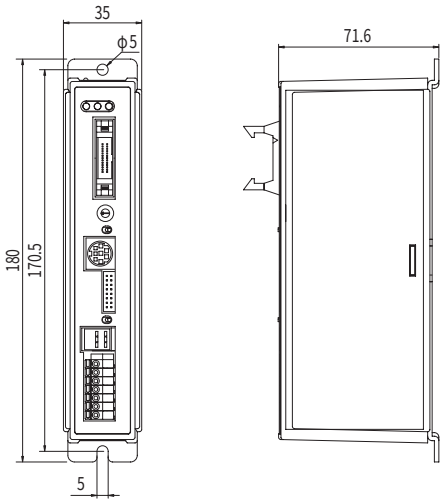
型式	標準価格
RCP2-CF-HSM-I-PM-0	—
RCP2-CF-HSMR-I-PM-0	—

仕様表

項目	内容
コントローラシリーズ・タイプ	RCP2-CF-HSM/HSMR
接続アクチュエータ	RCP2-HSM/HSMR
入力電源	DC24V ±10%
電源容量	最大6A（突入電流ピーク8A）
制御軸数	1軸
制御方式	弱め界磁ベクトル制御（特許出願中）
位置決め指令	ポジション番号指定
ポジション番号	標準16点、最大64点
バックアップメモリ	ポジション番号データ、パラメータ不揮発性メモリへ保存 シリアルE^2PROM 書換え回数10万回
PIO	専用入力10点／専用出力10点、5パターンから選択
LED表示	RDY（緑）・RUN（緑）・ALM（赤）
I/F用電源	外部供給24V±10%　0.3A絶縁
通信	RS485 1ch（外部で終端処理）
エンコーダインターフェース	インクリメンタル仕様 EIA RS-422A/423A準拠品
電磁ブレーキ強制開放	筐体前面のトグルスイッチ
ケーブル長	モータ・エンコーダケーブル:20m以下 PIOケーブル:5m以下
絶縁耐圧	DC500V 10MΩ
耐振動	XYZ各方向　10～57Hz　片側幅0.035mm（連続）　0.075mm（断続）
使用周囲温度	0～40℃
使用周囲湿度	85%RH以下（結露無き事）
使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと
保護等級	IP20
質量	300g
付属品	PIOフラットケーブル（2m）

外形寸法図

単位:mm



オプション/メンテナンス品

品名	型式	標準価格
ティーチングボックス	RCA-T	—
ティーチングボックス（デッドマン仕様）	RCA-TD	—
簡易ティーチングボックス	RCA-E	—
データ設定器	RCA-P	—
パソコン対応ソフト	RCB-101-MW	—
モータケーブル	CB-RCP2-MA□□□	—
エンコーダケーブル	CB-RFA-PA□□□	—
エンコーダロボットケーブル	CB-RFA-PA□□□-RB	—

※モータケーブルは標準がロボットケーブルとなります。
※モータケーブル/エンコーダ（ロボット）ケーブルは1m～20mの価格です。
※エンコーダケーブルは標準のRCP2用とは異なりますのでご注意下さい。

株式会社アイエイアイ　本社　〒424-0102 静岡県静岡市清水区広瀬645-1 TEL 0543-64-5105 FAX 0543-64-2589 http://www.iai-robot.co.jp

東京営業所 TEL 03-5803-7803　大阪営業所 TEL 06-6457-1171　名古屋営業所 TEL 052-269-2931　仙台営業所 TEL 022-723-2031　新潟営業所 TEL 0258-31-8320
宇都宮営業所 TEL 028-614-3651　熊谷営業所 TEL 048-528-0270　茨城営業所 TEL 029-830-8312　厚木営業所 TEL 046-226-7131　長野営業所 TEL 0263-37-5160
静岡営業所 TEL 0543-64-6293　浜松営業所 TEL 053-459-1780　豊田営業所 TEL 0566-71-1888　金沢営業所 TEL 076-234-3116　京都営業所 TEL 075-646-0757
岡山営業所 TEL 086-801-3544　広島営業所 TEL 082-532-1750　松山営業所 TEL 089-986-8562　福岡営業所 TEL 092-415-4466　熊本営業所 TEL 096-386-5210

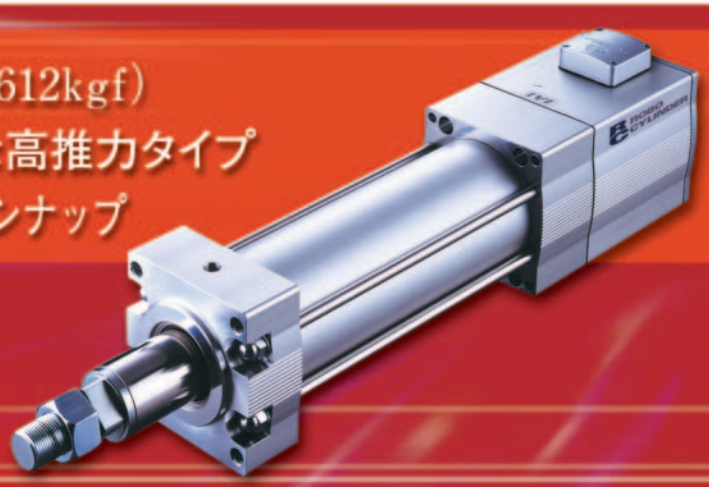
IAI America,Inc. IAI Industrieroboter GmbH

IAI
Quality and Innovation

新製品

ロボシリンダ高推力タイプ RCP2-RFA/RFW

●最大押付力 6000N（612kgf）
●電動プレスにも使用可能な高推力タイプ
●IP54 対応の防塵防滴仕様もラインナップ



特　長

●最大押し付け力は従来機種（最大800N）の7倍以上の6000Nを実現

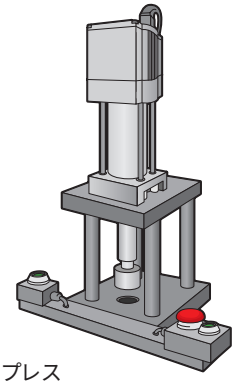
●高性能なサーボ機能により、停止位置最大64点、繰返し位置決め精度±0.02mm、速度の設定も可能

●ストロークは、50～300mmの6種類、最大押付け力は1500／3000／6000Nの3種類を設定

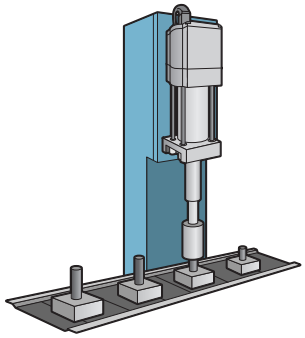
●垂直で150kgの搬送が可能（リード2.5の場合）

●防塵防滴仕様（RFW）は保護構造IP54に適合

使用例



電動プレス



圧入装置

型　式

アクチュエータ型式

RCP2 － RFA － I － PM － 2.5 － 300 － P1 － S － B

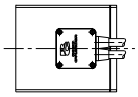
シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
RCP2	RFA:標準仕様 RFW:防滴仕様	I:インクリメンタル	PM:パルスモータ	2.5:2.5mm 5:5mm 10:10mm	50～300mm	P1:RCP2－C□	N:ケーブルなし P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	A□:ケーブル取出方向 B:ブレーキ付き FL:フランジ FT:フート金具

コントローラ型式　裏表紙のコントローラ型式をご覧下さい。

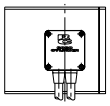
オプション

ケーブル取出方向（無償）

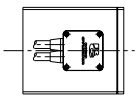
モータ方向取出（標準）（型式：無記入）



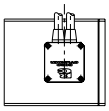
左側取出（型式：A1）



ロッド方向取出（型式：A2）

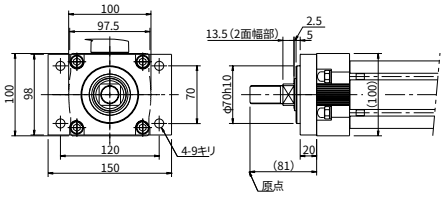


右側取出（型式：A3）



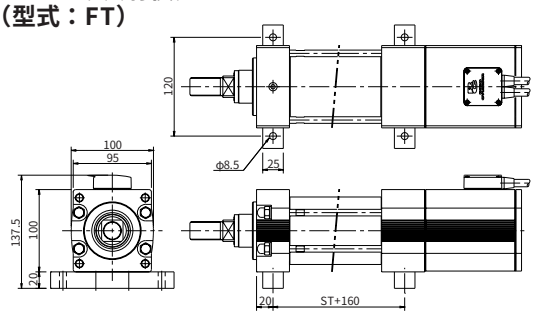
取付フランジ（有償）（型式：FL）

※水平設置でご使用の場合は本体に過大な外力がかからない様ご注意下さい。



取付フランジ質量：約2kg

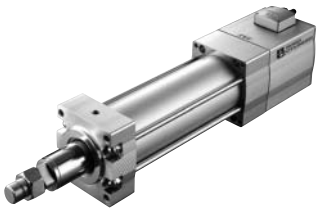
フート金具（有償）（型式：FT）



フート金具質量：約1kg（1個）

RCP2-RFA ロボシリンダ　高推力タイプ　本体幅100mm　パルスモータ
RCP2-RFW ロボシリンダ　高推力タイプ防塵防滴仕様　本体幅100mm　パルスモータ

タイプ ロッド（幅100mm）　**ストローク** 50～300mm　**可搬質量** 水平300kg/垂直150kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

（例）RCP2－RFA－　I　－PM－2.5－　300　－　P1　－　S　－　B

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は右ページのグラフをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	最大可搬質量（注2） 水平（kg） 定格（注3）	水平（kg） 最大（注3）	垂直（kg） 定格（注3）	垂直（kg） 最大（注3）	最大押付力（N）
RCP2-RFA【RFW】-I-PM-10-①-P1-②-③	インクリメンタル	パルスモータ	10	50～300	10～250＜167＞	80		47	80	1500
RCP2-RFA【RFW】-I-PM-5-①-P1-②-③			5		5～125	150		51	100	3000
RCP2-RFA【RFW】-I-PM-2.5-①-P1-②-③			2.5		1～63	300		39	150	6000

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

価格

型式	インクリ	アブソ
RCP2-RFA-I-PM-①- 50-②	―	―
RCP2-RFA-I-PM-①-100-②	―	―
RCP2-RFA-I-PM-①-150-②	―	―
RCP2-RFA-I-PM-①-200-②	―	―
RCP2-RFA-I-PM-①-250-②	―	―
RCP2-RFA-I-PM-①-300-②	―	―
RCP2-RFW-I-PM-①- 50-②	―	―
RCP2-RFW-I-PM-①-100-②	―	―
RCP2-RFW-I-PM-①-150-②	―	―
RCP2-RFW-I-PM-①-200-②	―	―
RCP2-RFW-I-PM-①-250-②	―	―
RCP2-RFW-I-PM-①-300-②	―	―

ご注意
左記型式の
① にはリードが、
② にはケーブル長が
入ります
左記価格にはケーブルの価格が
含まれておりませんので、
下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	―
S（3m）	―
M（5m）	―
X□□	―
R□□	

オプション

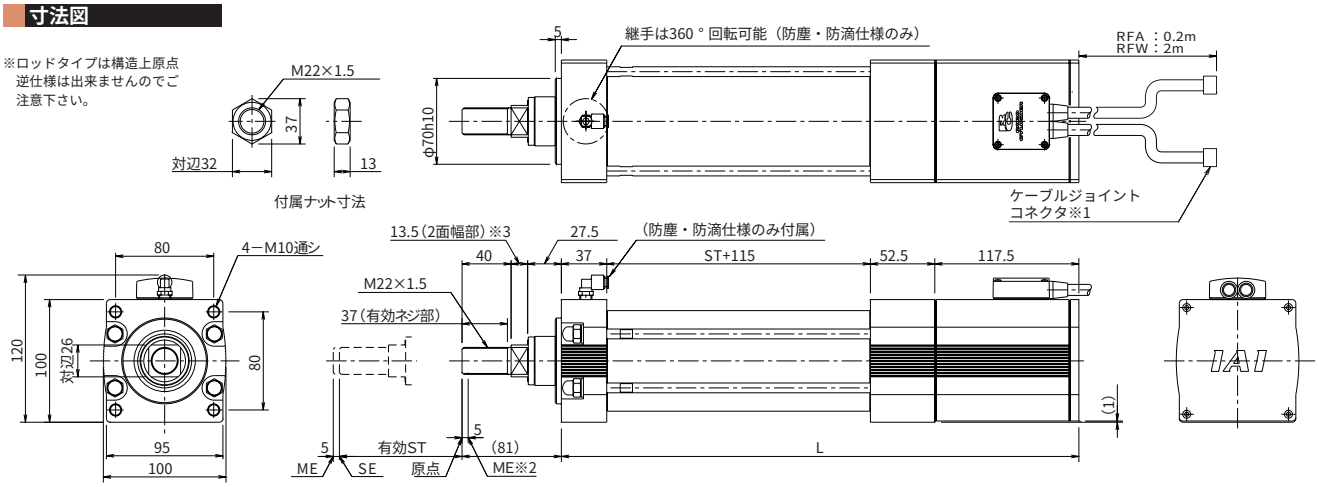
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	―	―
フランジ	FL	→P2	―
フート金具	FT	→P2	―

共通仕様

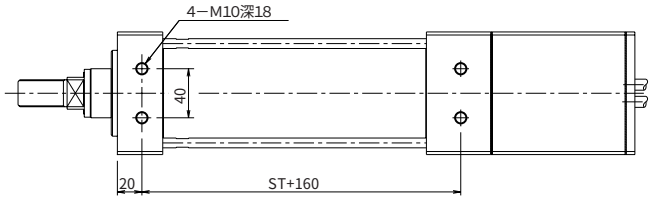
駆動方式	ボールネジ　転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ40
ロッド不回転精度（注4）	±1.0度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注5）	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル
保護構造（注6）	IP54
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%RH以下（結露無きこと）

寸法図

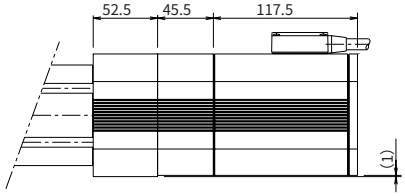
※ロッドタイプは構造上原点
逆仕様は出来ませんのでご
注意下さい。



※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
モータケーブルはRCP2シリーズと共通で
すがエンコーダケーブルは専用になります
ので注意下さい。
※2. 原点復帰時はロッドがMEまで移動しますの
で周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（　）付寸法は参考寸法です。
※3. 2面幅の面の向きは、製品により異なります。



ブレーキ部寸法



■ストローク別最高速度

	ストローク	50	100	150	200	250	300
	L	372	422	472	522	572	622
	質量（kg）	9	9.5	10	10.5	11	11.5
最高速度（mm/s）	リード10	250＜167＞					
	リード5	125					
	リード2.5	63					

適応コントローラ仕様

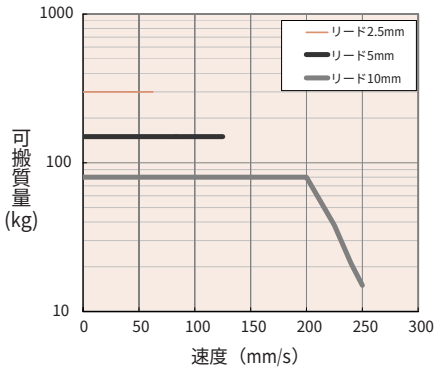
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧
RCP2-CF-RFA RCP2-CF-RFW	1軸	インクリメンタル	×	○	×	DC24V

ご注意

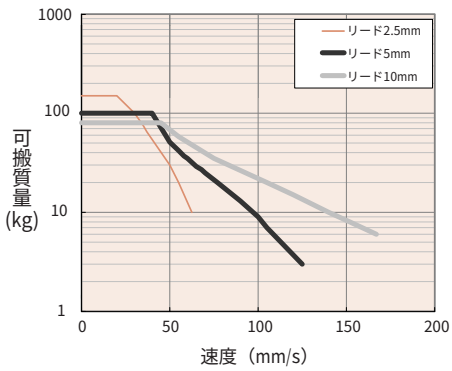
（注1）＜　＞内は垂直使用の場合です。
（注2）最大可搬質量は、速度に関係なく搬送可能な最大値を表しています。
（注3）定格と最大の意味は、右ページの垂直搬送質量と走行寿命の相関図をご参照下さい。
また上記の可搬質量は、加速度がリード10：0.04G、リード5：0.02G、
リード2.5：0.01Gで動作させた場合です。
水平可搬質量はガイドを併設した場合の数値です。
（注4）ロッド不回転精度はガイドロッド引き込み状態での数値です。
（注5）ケーブル長は最大で20m（RFWは18m）です。長さ指定はm単位でご記入下さい。
（例．X08＝8m）
（注6）防塵防滴仕様（RFW）の場合のみ

速度と可搬質量の相関図

水平仕様



垂直仕様

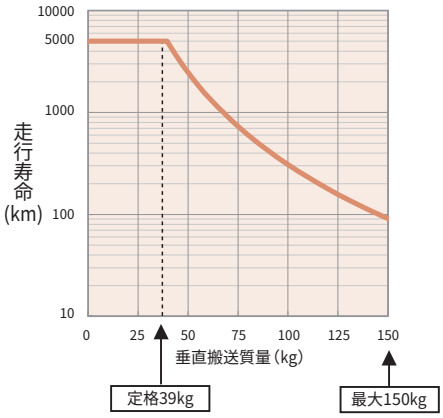


垂直搬送質量と走行寿命の相関図

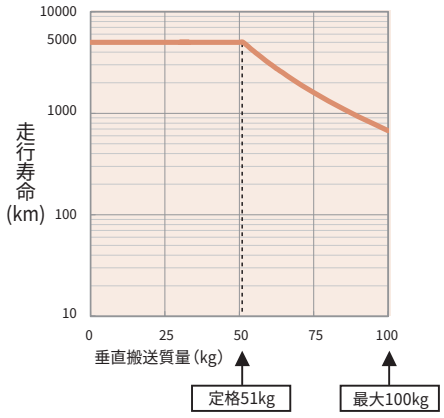
●ロボシリンダロッドタイプの寿命は5,000kmですが、RCP2-RFAは最大推力が他タイプに比べて大きいため、可搬質量や押し付け力の使用値によって寿命が大きく変化します。
速度と可搬質量の相関図もしくは押し付け力と電流制限値の相関図でタイプを選定する際は、可搬質量と寿命の相関図及び押し付け力と寿命の相関図で、走行寿命をご確認下さい。

ご注意　定格の数値は、走行寿命5,000kmの場合の最大値です。最大の数値は動作可能な最大値を表します。
定格の数値を超えて動作した場合は、寿命が下グラフのように減少しますのでご注意下さい。

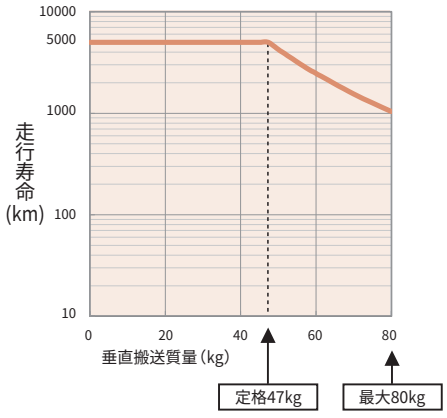
リード2.5タイプ



リード5タイプ

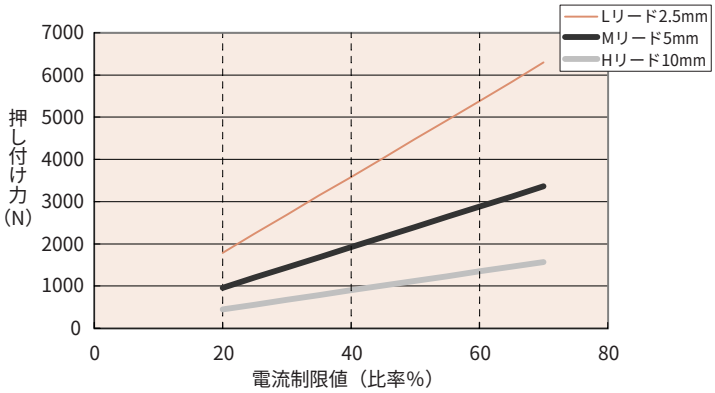


リード10タイプ



押し付け力と電流制限値の相関図

※下グラフは目安ですので実際の数字とは多少異なる場合がありますのでご注意下さい。



ご注意　各リードのタイプを、最大押し付け力、押し付け移動量1mmで動作させた場合の押し付け回数の上限は、下表を目安にして下さい。

リード（タイプ）	2.5	5	10
押し付け回数	140万回	2500万回	15760万回

※押し付け回数の上限は、衝撃・振動などの運転条件により変化します。左記回数は衝撃・振動が無い場合の数値です。

コントローラ

RCP2-CF-RFA/RFW

※RCP2-C（標準タイプ）はCEマークに対応済みですが、
RCP2-CF（高出力タイプ）は現在CEマーク申請中です。

型式

RCP2 – CF – RFA – I – PM – O – P

シリーズ	タイプ	アクチュエータタイプ	電源電圧	入力信号形態
RCP2	CF:駆動源遮断リレー内蔵高出力タイプ	アクチュエータの（タイプ記号）－（エンコーダ種類）－（モータ種類）を記入	O:DC24V	（無記入）:NPN P :PNP

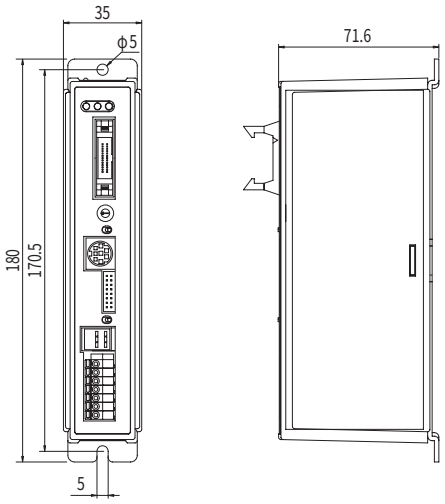
価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格
RCP2-CF-RFA-I-PM-0	—
RCP2-CF-RFW-I-PM-0	—

外形寸法図

単位:mm



仕様表

項目	内容
コントローラシリーズ・タイプ	RCP2-CF-RFA/RFW
接続アクチュエータ	RCP2-RFA/RFW
入力電源	DC24V ±10%
電源容量	最大6A（突入電流ピーク8A）
制御軸数	1軸
制御方式	弱め界磁ベクトル制御（特許出願中）
位置決め指令	ポジション番号指定
ポジション番号	標準16点、最大64点
バックアップメモリ	ポジション番号データ、パラメータ不揮発性メモリへ保存 シリアルE²PROM 書換え回数10万回
PIO	専用入力10点／専用出力10点、5パターンから選択
LED表示	RDY（緑）・RUN（緑）・ALM（赤）
I/F用電源	外部供給24V±10%　0.3A絶縁
通信	RS485 1ch（外部で終端処理）
エンコーダインターフェース	インクリメンタル仕様 EIA RS-422A/423A準拠品
電磁ブレーキ強制開放	筐体前面のトグルスイッチ
ケーブル長	モータ・エンコーダケーブル:20m以下 PIOケーブル:5m以下
絶縁耐圧	DC500V 10MΩ
耐振動	XYZ各方向　10～57Hz　片側幅0.035mm（連続）　0.075mm（断続）
使用周囲温度	0～40℃
使用周囲湿度	85%RH以下（結露無き事）
使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと
保護等級	IP20
質量	300g
付属品	PIOフラットケーブル（2m）

オプション/メンテナンス品

品名	型式	標準価格
ティーチングボックス	RCA-T	—
ティーチングボックス（デッドマン仕様）	RCA-TD	—
簡易ティーチングボックス	RCA-E	—
データ設定器	RCA-P	—
パソコン対応ソフト	RCB-101-MW	—
モータケーブル	CB-RCP2-MA□□□	—
エンコーダケーブル	CB-RFA-PA□□□	—
エンコーダロボットケーブル	CB-RFA-PA□□□-RB	—

※モータケーブルは標準がロボットケーブルとなります。
※モータケーブル/エンコーダ（ロボット）ケーブルは1m～20mの価格です。
※エンコーダケーブルは標準のRCP2用とは異なりますのでご注意下さい。

株式会社アイエイアイ　本社　〒424-0102 静岡県静岡市清水区広瀬645-1 TEL 0543-64-5105 FAX 0543-64-2589 http://www.iai-robot.co.jp

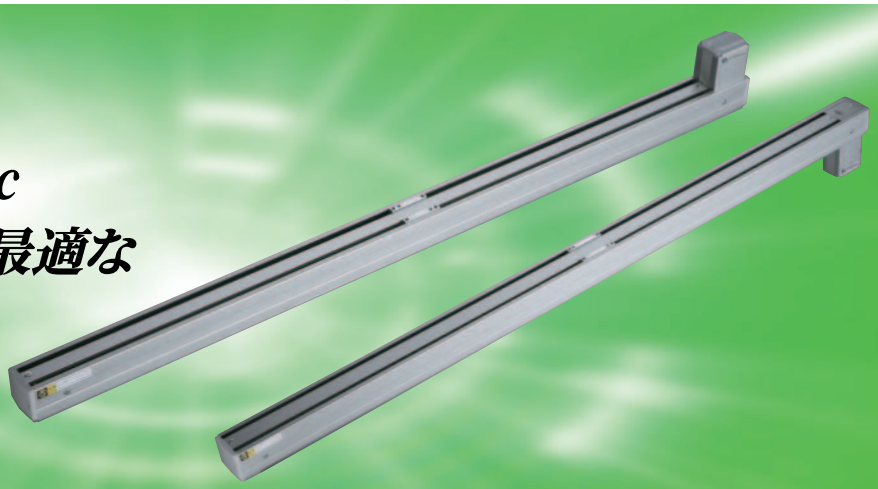
東京営業所 TEL 03-5803-7803　大阪営業所 TEL 06-6457-1171　名古屋営業所 TEL 052-269-2931　仙台営業所 TEL 022-723-2031　新潟営業所 TEL 0258-31-8320
宇都宮営業所 TEL 028-614-3651　熊谷営業所 TEL 048-528-0270　茨城営業所 TEL 029-830-8312　厚木営業所 TEL 046-226-7131　長野営業所 TEL 0263-37-5160
静岡営業所 TEL 0543-64-6293　浜松営業所 TEL 053-459-1780　豊田営業所 TEL 0566-71-1888　金沢営業所 TEL 076-234-3116　京都営業所 TEL 075-646-0757
岡山営業所 TEL 086-801-3544　広島営業所 TEL 082-532-1750　松山営業所 TEL 089-986-8562　福岡営業所 TEL 092-415-4466　熊本営業所 TEL 096-386-5210

IAI America,Inc. IAI Industrieroboter GmbH

IAI
Quality and Innovation

新製品

ロボシリンダベルトタイプ RCP2-BA6/BA7



最高速度1500mm/sec
軽量物の高速搬送に最適な
低価格ベルトタイプ
ロボシリンダ登場

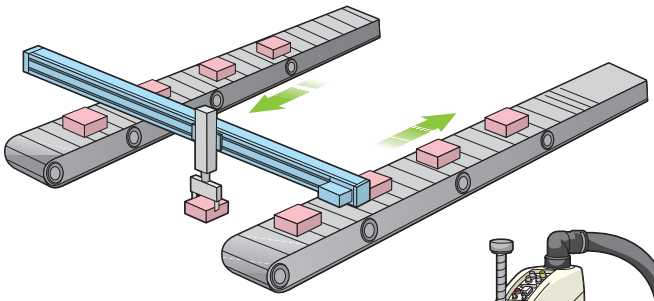
特　長

●ベルト駆動方式により、長ストロークでも最大1500mm/secの高速搬送が可能ですので、サイクルタイム短縮に効果的です。

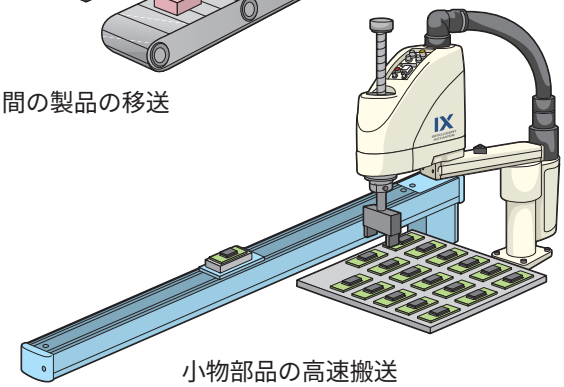
●モータ取付位置は、上付き／下付きの2タイプから選択が出来ますので、設計の自由度が広がります。

●エンコーダ種類は、アブソリュートタイプ／インクリメンタルタイプの2種類から選択が可能です。

使用例



コンベア間の製品の移送



小物部品の高速搬送

型　式

アクチュエータ型式

RCP2 － BA6 － A － PM － 54 － 1000 － P1 － M － NM

- シリーズ：RCP2
- タイプ：BA6　:本体幅58mm（モーター上付き）／BA6U:本体幅58mm（モーター下付き）／BA7　:本体幅68mm（モーター上付き）／BA7U:本体幅68mm（モーター下付き）
- エンコーダ種類：A:アブソリュート／I:インクリメンタル
- モータ種類：PM:パルスモータ
- リード：54:リード54相当
- ストローク（mm）：500～1000（BA6）／600～1200（BA7）
- 適応コントローラ：P1:RCP2－C／RCP2－CG
- ケーブル長：N:ケーブルなし／P:1m／S:3m／M:5m／X□□:長さ指定／R□□:ロボットケーブル
- オプション：NM:原点逆仕様

コントローラ型式

RCP2 － C － BA6 － A － PM － 0 － P

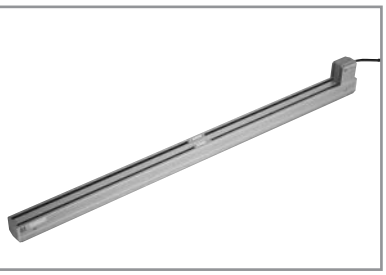
- シリーズ：RCP2
- タイプ：C:駆動源遮断 リレー内臓タイプ／CG:駆動源遮断 リレー外付けタイプ
- アクチュエータタイプ：アクチュエータの（タイプ記号）－（エンコーダ種類）－（モータ種類）を記入
- 電源電圧：0:DC24V
- 入出力信号形態：（無記入）:NPN／P　:PNP

※PNPを必要とする場合以外は指定する必要はありません。

RCP2-BA6 ロボシリンダ　スライダベルトタイプ　本体幅58mm　パルスモータ モータ上付きタイプ

RCP2-BA6U ロボシリンダ　スライダベルトタイプ　本体幅58mm　パルスモータ モータ下付きタイプ

タイプ／スライダ（幅58mm）　ストローク／500～1000mm　可搬質量／水平4kg



■型式項目

	シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	リード	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
（例）	RCP2	BA6	A	PM	54	1000	P1	S	NM

※RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は裏表紙のグラフをご参照ください。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ種類	リード（mm）	ストローク（mm）	速度（mm/s）	可搬質量（kg）（注1） 水平（kg）	垂直（kg）	モータ位置
RCP2-BA6-①-PM-54-②-P1-③-④	A:アブソ I:インクリ	パルスモータ	54相当	500～1000	100～1000	4～2	―	上付き
RCP2-BA6U-①-PM-54-②-P1-③-④							―	下付き

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。

価格

型式	標準価格 インクリ	アブソ
RCP2-BA6【BA6U】-①-PM-54-500-P1-②	―	
RCP2-BA6【BA6U】-①-PM-54-550-P1-②	―	
RCP2-BA6【BA6U】-①-PM-54-600-P1-②	―	
RCP2-BA6【BA6U】-①-PM-54-650-P1-②	―	
RCP2-BA6【BA6U】-①-PM-54-700-P1-②	―	
RCP2-BA6【BA6U】-①-PM-54-750-P1-②	―	
RCP2-BA6【BA6U】-①-PM-54-800-P1-②	―	
RCP2-BA6【BA6U】-①-PM-54-850-P1-②	―	
RCP2-BA6【BA6U】-①-PM-54-900-P1-②	―	
RCP2-BA6【BA6U】-①-PM-54-950-P1-②	―	
RCP2-BA6【BA6U】-①-PM-54-1000-P1-②	―	

ご注意
左記型式の①にはエンコーダ種類が②にはケーブル長が入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	―
S（3m）	―
M（5m）	―
X□□	―
R□□	

オプション

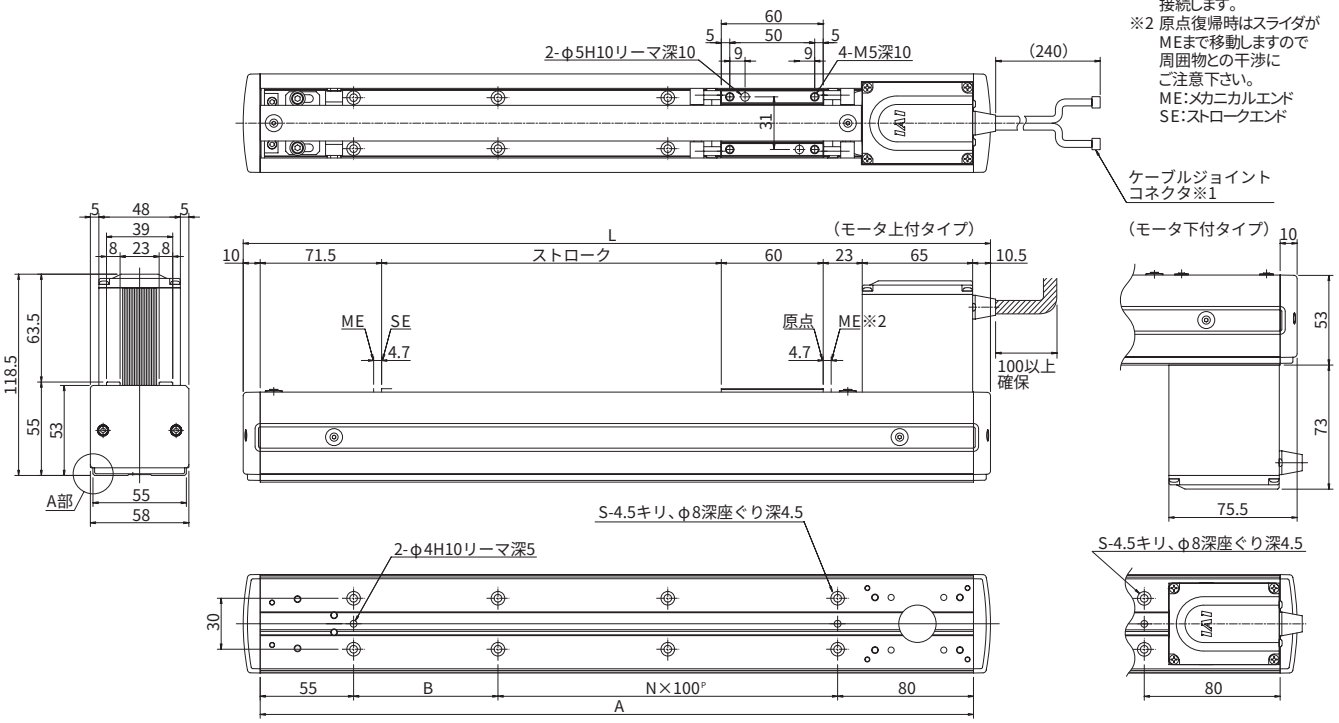
名称	形式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	―	無償

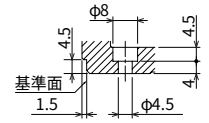
共通仕様

駆動方式	タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.1mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント（注2）	Ma:8.9N・m　Mb:12.7N・m　Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向:150mm以下　Mb,Mc方向:150mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	N:ケーブルなし　S:3m　M:5m　X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%以下（結露のないこと）

寸法図

※1 モータエンコーダケーブルを接続します。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME:メカニカルエンド
SE:ストロークエンド





A部詳細（取付穴及び基準面）

■ストローク別寸法・質量

ストローク	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
A	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
B	85	35	85	35	85	35	85	35	85	35	85
N	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
S	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
質量（kg）	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9	4.1

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	動作方法	電源電圧
RCP2-C	1軸	アブソリュート インクリメンタル	ポジショナー	DC24V
RCP2-CG	1軸			

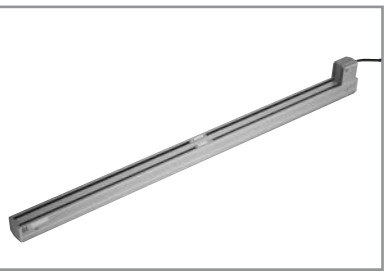
ご注意
（注1）加速度0.5Gの場合です。
製品の構造上、垂直搬送には対応しておりません。
（注2）5000km走行寿命の場合です。
（注3）ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。
長さ指定はm単位でご記入下さい。
（例.X08＝8m）

新製品

RCP2-BA7 ロボシリンダ　スライダベルトタイプ　本体幅68mm　パルスモータ モータ上付きタイプ

RCP2-BA7U ロボシリンダ　スライダベルトタイプ　本体幅68mm　パルスモータ モータ下付きタイプ

タイプ／スライダ（幅68mm）　ストローク／600～1200mm　可搬質量／水平8kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ種類－リード－ストローク－適応コントローラ－ケーブル長－オプション

（例）　RCP2 －BA7－　A　－ PM － 54 － 1200 －　P1　－ S － NM

※RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は裏表紙のグラフをご参照ください。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ種類	リード（mm）	ストローク（mm）	速度（mm/s）	可搬質量（kg）（注1） 水平（kg）	垂直（kg）	モータ取付位置
RCP2-BA7-①-PM-54-②-P1-③-④	A:アブソ I:インクリ	パルスモータ	54相当	600～1200	100～1500	8～2	－	上付き
RCP2-BA7U-①-PM-54-②-P1-③-④							－	下付き

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。

価格

型式	標準価格 インクリ	アブソ
RCP2-BA7【BA7U】-①-PM-54-600-P1-②	－	
RCP2-BA7【BA7U】-①-PM-54-650-P1-②	－	
RCP2-BA7【BA7U】-①-PM-54-700-P1-②	－	
RCP2-BA7【BA7U】-①-PM-54-750-P1-②	－	
RCP2-BA7【BA7U】-①-PM-54-800-P1-②	－	
RCP2-BA7【BA7U】-①-PM-54-850-P1-②	－	
RCP2-BA7【BA7U】-①-PM-54-900-P1-②	－	
RCP2-BA7【BA7U】-①-PM-54-950-P1-②	－	
RCP2-BA7【BA7U】-①-PM-54-1000-P1-②	－	
RCP2-BA7【BA7U】-①-PM-54-1050-P1-②	－	
RCP2-BA7【BA7U】-①-PM-54-1100-P1-②	－	
RCP2-BA7【BA7U】-①-PM-54-1150-P1-②	－	
RCP2-BA7【BA7U】-①-PM-54-1200-P1-②	－	

ご注意
左記型式の①にはエンコーダ種類が②にはケーブル長が入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	－
S（3m）	－
M（5m）	－
X□□	－
R□□	

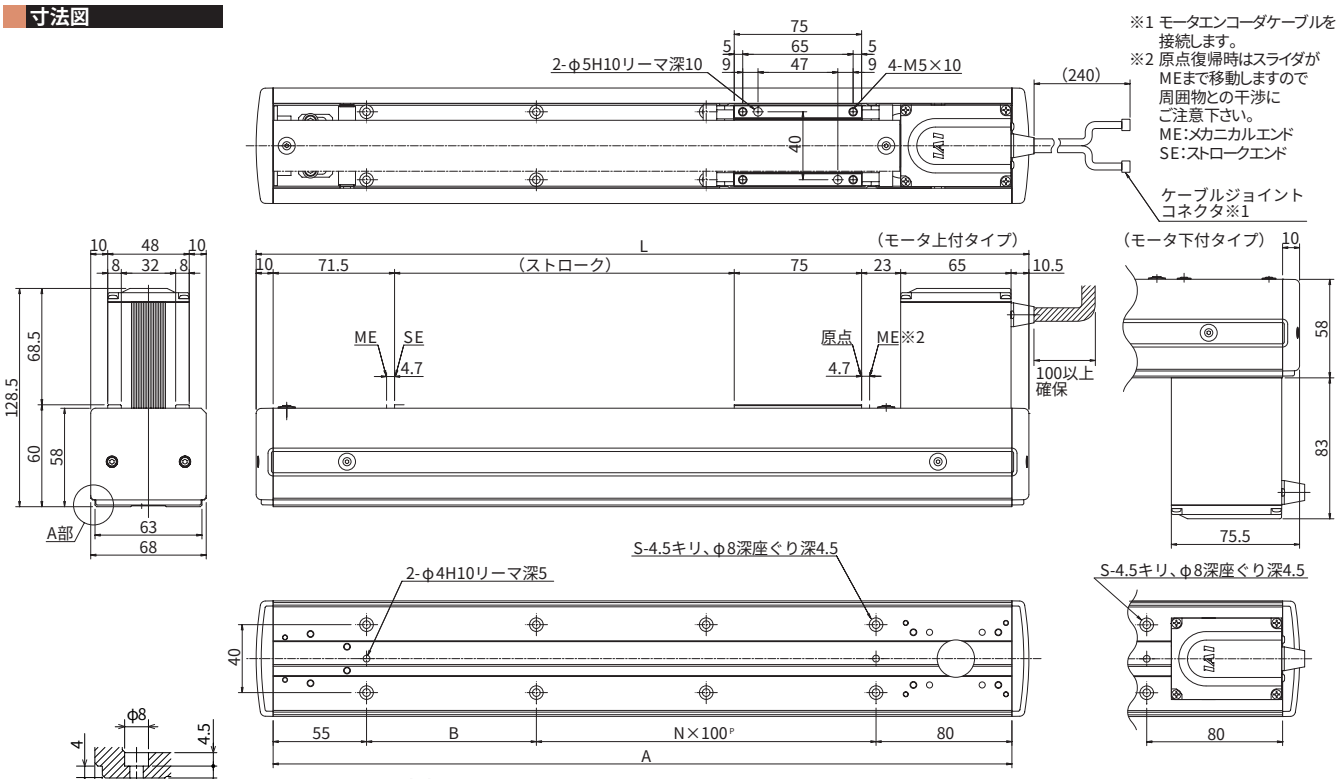
オプション

名称	形式	参照頁	標準価格
原点逆仕様	NM	－	無償

共通仕様

駆動方式	タイミングベルト
繰返し位置決め精度	±0.1mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント（注2）	Ma:13.8N・m　Mb:19.7N・m　Mc:29.0N・m
張り出し負荷長	Ma方向:150mm以下　Mb,Mc方向:150mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	N:ケーブルなし　S:3m　M:5m　X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%以下（結露のないこと）

寸法図



A部詳細（取付穴及び基準面）

■ストローク別寸法・質量

ストローク	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455
A	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435
B	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
N	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
S	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
質量（kg）	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.4	4.6	4.7	4.9	5.0	5.2	5.3

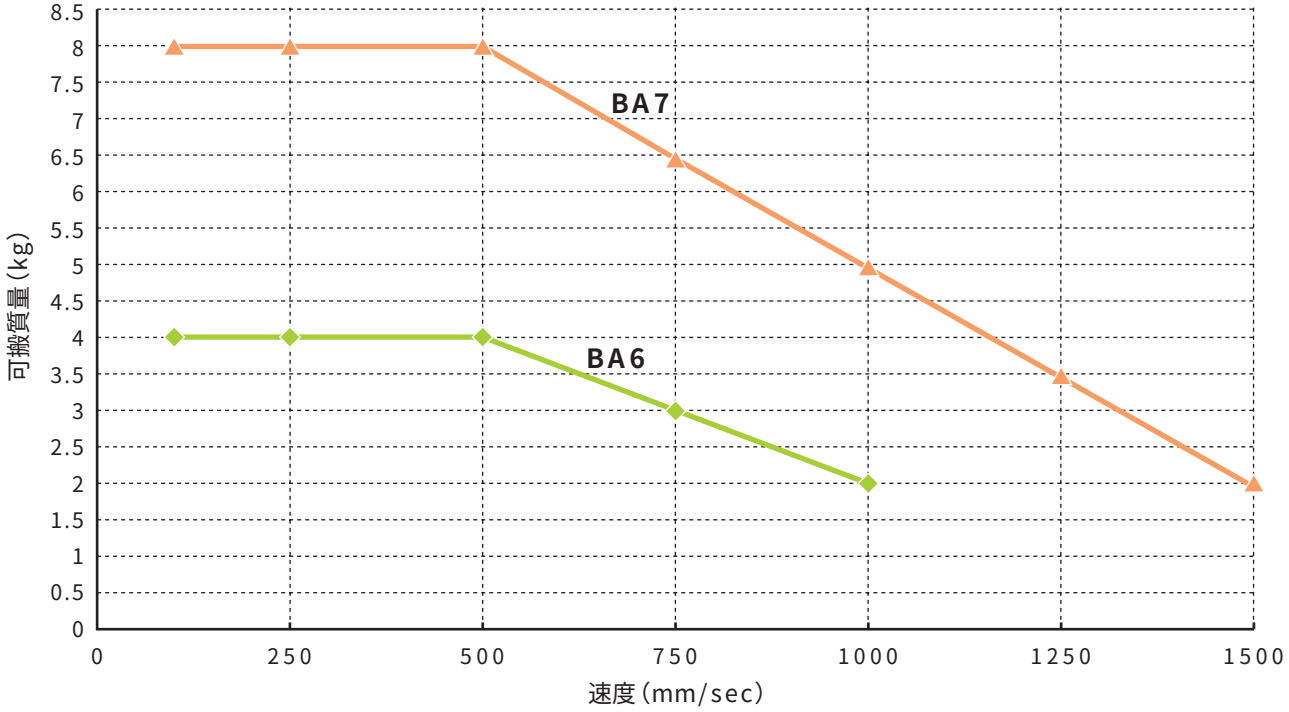
適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	動作方法	電源電圧
RCP2-C	1軸	アブソリュート インクリメンタル	ポジショナー	DC24V
RCP2-CG	1軸			

ご注意

（注1）加速度0.5Gの場合です。
製品の構造上、垂直搬送には対応しておりません。
（注2）5000km走行寿命の場合です。
（注3）ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。
長さ指定はm単位でご記入下さい。
（例.X08=8m）

速度と可搬の相関図



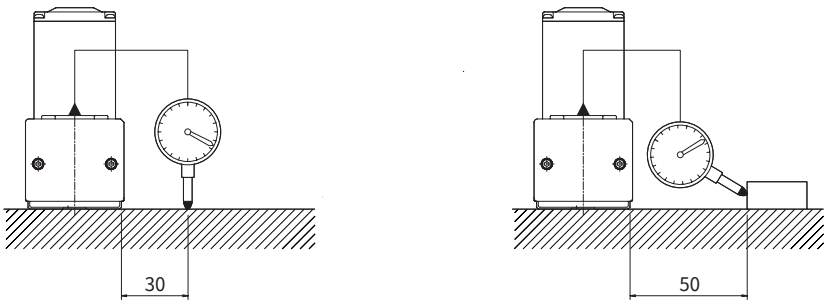
本体精度

本体取付面（ベース下面）と搬送物取付面（上面）との平行度C

±0.1mm以下/m

フレーム取付時の平行度（平滑面上※1に固定した場合）

±0.1mm以下/m



※1 平面度0.05mm以下

上記値は20°Cにおける値

株式会社アイエイアイ 本社 〒424-0102 静岡県静岡市清水区広瀬645-1 TEL 0543-64-5105 FAX 0543-64-2589 http://www.iai-robot.co.jp

東京営業所 TEL 03-5803-7803
宇都宮営業所 TEL 028-614-3651
静岡営業所 TEL 0543-64-6293
岡山営業所 TEL 086-801-3544
大阪営業所 TEL 06-6457-1171
熊谷営業所 TEL 048-528-0270
浜松営業所 TEL 053-459-1780
広島営業所 TEL 082-532-1750
名古屋営業所 TEL 052-269-2931
茨城営業所 TEL 029-830-8312
豊田営業所 TEL 0566-71-1888
松山営業所 TEL 089-986-8562
仙台営業所 TEL 022-723-2031
厚木営業所 TEL 046-226-7131
金沢営業所 TEL 076-234-3116
福岡営業所 TEL 092-415-4466
新潟営業所 TEL 0258-31-8320
長野営業所 TEL 0263-37-5160
京都営業所 TEL 075-646-0757
熊本営業所 TEL 096-386-5210

IAI America,Inc. IAI Industrieroboter GmbH

IAI
Quality and Innovation

新製品

RCP2CR

クリーン対応ロボシリンダ

代理店

www.iai-robot.co.jp

クリーン度クラス10に対応
クリーン対応ロボシリンダ登場

**クリーン対応ロボシリンダは、
ステンレスシートにより本体内部からの発塵を防ぎ、
エア吸引によりクリーン度クラス10を実現した
クリーン対応電動スライダです。**

特　長

1. 最大64点の位置決めが可能
最大64点のポイントが登録できるため、多種多様なワークにも対応が可能です。

2. 繰り返し位置決め精度±0.02mm
本体内蔵リニアガイドとボールネジの採用により、長期間に渡って高精度な位置決めが可能です。

3. エアシリンダと同じ制御で動作が可能（エアシリンダモード）
コントローラの設定の変更で、エアシリンダの電磁弁をON/OFFするのと同じ要領で動作が可能です。

4. 潤滑油を樹脂で固形化したAQシールを標準装備（長期間メンテナンスフリー）
AQシールの効果によりグリスアップの回数を減らすことが出来、メンテナンスの手間を大幅に削減しました。

5. 本体内部のエア吸引とスライダ部構造変更によりクリーン度クラス10に対応
クリーン仕様は標準仕様に比べ、クリーングリスの採用、スライダ部ローラー構造への変更、本体内部エア吸引用ポートの追加等により、クリーン度クラス10に対応しています。（※1）
※1 クリーン度クラス10対応は水平使用の場合です。水平横立て、垂直の場合はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意下さい。

型　式

アクチュエータ型式

RCP2CR − SA5 − A − PM − 12 − 500 − P1 − M − NM

- **シリーズ**: RCP2CR
- **タイプ**: SA5:本体幅52mm / SA6:本体幅58mm / SA7:本体幅73mm / SS:本体幅60mm / SM:本体幅80mm
- **エンコーダ種類**: A:アブソリュート / I:インクリメンタル
- **モータ**: PM:パルスモータ
- **ボールネジリード**: 3: 3mm / 4: 4mm / 5: 5mm / 6: 6mm / 8: 8mm / 10:10mm / 12:12mm / 16:16mm / 20:20mm ※機種により選択出来るリードは異なります。
- **ストローク（mm）**: 50～1000（※）※機種により異なります。
- **適応コントローラ**: P1:RCP2−C / RCP2−CG
- **ケーブル長**: N:ケーブルなし / P:1m / S:3m / M:5m / X□□:長さ指定 / R□□:ロボットケーブル
- **オプション**: B:ブレーキ / BE:ブレーキ（配線エンド側取出）(※) / BL:ブレーキ（配線左側取出）(※) / BR:ブレーキ（配線右側取出）(※) / NM:原点逆仕様 / VR:吸引用配管継手取付勝手違い ※BE、BL、BRはSA5、SA6、SA7専用です。

コントローラ型式　裏表紙をご覧下さい。

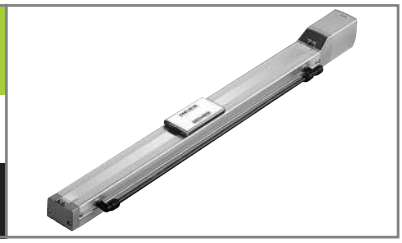
仕様一覧

		ストローク（mm）と最高速度（mm/sec）	可搬質量 水平 (kg)	可搬質量 垂直 (kg)	リード (mm)	吸引量 (Nℓ/min)	型式
スライダタイプ	モータストレートタイプ	600	4	1	12	50	RCP2CR-SA5-I-PM-12-***
		300	8	2.5	6	30	RCP2CR-SA5-I-PM-6-***
		150	8	4.5	3	15	RCP2CR-SA5-I-PM-3-***
		600 / 540	6	1.5～0.5	12	50	RCP2CR-SA6-I-PM-12-***
		300 / 270	12	3～1.5	6	30	RCP2CR-SA6-I-PM-6-***
		150 / 135	12	6～3	3	15	RCP2CR-SA6-I-PM-3-***
		533（400） / 480（400）	25～5	5～1	16	70	RCP2CR-SA7-I-PM-16-***
		266 / 240	30～5	10～1	8	40	RCP2CR-SA7-I-PM-8-***
		133 / 120	30	15～3	4	30	RCP2CR-SA7-I-PM-4-***
		600 / 470	30～3	4～0.5	12	50	RCP2CR-SS-I-PM-12-***
		300 / 230	30～20	8～2	6	30	RCP2CR-SS-I-PM-6-***
		150 / 115	30～20	12～1	3	15	RCP2CR-SS-I-PM-3-***
		666（500） / 625（500） / 515（500）	40～5	5～0.5	20	80	RCP2CR-SM-I-PM-20-***
		333（300） / 310（300） / 255	50～4	12～0.5	10	40	RCP2CR-SM-I-PM-10-***
		165（150） / 155（150） / 125	55～8	20～0.5	5	20	RCP2CR-SM-I-PM-5-***

新製品

RCP2CR-SA5 クリーン対応ロボシリンダ　スライダタイプ 本体幅52mm　パルスモータ　ストレート形状

タイプ／スライダ(幅52mm)　ストローク／50～500mm　可搬質量／水平8kg/垂直4.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

(例)RCP2CR－SA5－　I　－PM－6－500－P1－S－BE

型式/スペック

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は裏表紙のグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)	吸引量(Nℓ/min)
RCP2CR-SA5-①-PM-12-②-P1-③-④	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	12	50～500	10～600	4	1	50
RCP2CR-SA5-①-PM-6-②-P1-③-④			6		5～300	8	2.5	30
RCP2CR-SA5-①-PM-3-②-P1-③-④			3		1～150	8	4.5	15

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。

※水平以外でのご使用はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意下さい。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2CR-SA5-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2CR-SA5-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2CR-SA5-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2CR-SA5-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2CR-SA5-①-PM-②-250-P1-③	—	
RCP2CR-SA5-①-PM-②-300-P1-③	—	
RCP2CR-SA5-①-PM-②-350-P1-③	—	
RCP2CR-SA5-①-PM-②-400-P1-③	—	
RCP2CR-SA5-①-PM-②-450-P1-③	—	
RCP2CR-SA5-①-PM-②-500-P1-③	—	

ご注意

左記型式の①にはエンコーダ種類が②にはリードが、③にはケーブル長が入ります。左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

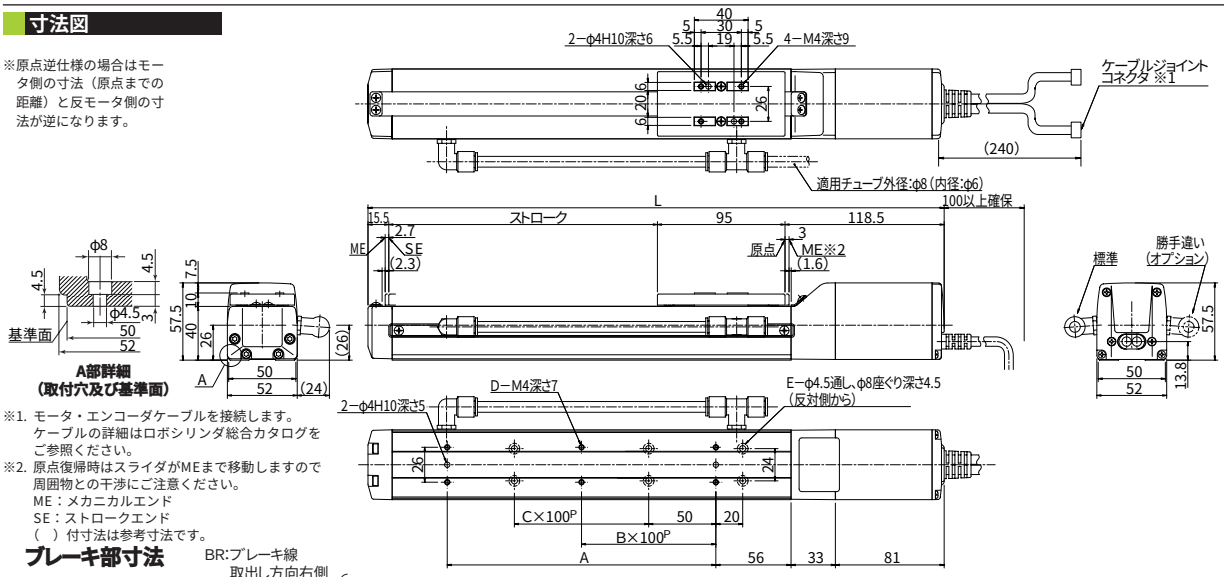
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	—	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	—	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	—	—
原点逆仕様	NM	—	—
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	—	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント(注2)	Ma：4.9N・m　Mb：6.8N・m　Mc：11.7N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向150mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%以下（結露のないこと）

寸法図

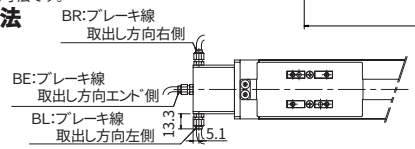
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。



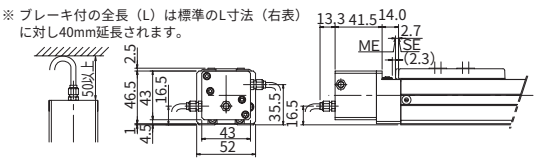
※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細はロボシリンダ総合カタログをご参照ください。

※2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（　）付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法



※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（右表）に対し40mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
E	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
質量(kg)	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します リード12	600									
最高速度(mm/s) リード6	300									
最高速度(mm/s) リード3	150									

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	動作方法	電源電圧
RCP2-C	1軸	アブソリュート インクリメンタル	ポジショナー	DC24V
RCP2-CG	1軸			

ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3G（リード3と垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。

(注2) 350ストローク以上は、Mcモーメントが7.8N・mとなります。
5,000km走行寿命の場合です。

(注3) ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

RCP2CR-SA6

クリーン対応ロボシリンダ　スライダタイプ
本体幅58mm　パルスモータ　ストレート形状

タイプ／スライダ(幅58mm)　ストローク／50～600mm　可搬質量／水平12kg/垂直6kg

■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

(例)RCP2CR－SA6－　I　－PM－6－600－P1　－S－BE

型式/スペック

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は裏表紙のグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ	リード(mm)	ストローク50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	吸引量(Nℓ/min)
RCP2CR-SA6-①-PM-12-②-P1-③-④	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	12	50～600	10～600	6	1.5～0.5	50
RCP2CR-SA6-①-PM-6-②-P1-③-④			6		5～300	12	3～1.5	30
RCP2CR-SA6-①-PM-3-②-P1-③-④			3		1～150	12	6～3	15

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。

※水平以外でのご使用はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意下さい。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2CR-SA6-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2CR-SA6-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2CR-SA6-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2CR-SA6-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2CR-SA6-①-PM-②-250-P1-③	—	
RCP2CR-SA6-①-PM-②-300-P1-③	—	
RCP2CR-SA6-①-PM-②-350-P1-③	—	
RCP2CR-SA6-①-PM-②-400-P1-③	—	
RCP2CR-SA6-①-PM-②-450-P1-③	—	
RCP2CR-SA6-①-PM-②-500-P1-③	—	
RCP2CR-SA6-①-PM-②-550-P1-③	—	
RCP2CR-SA6-①-PM-②-600-P1-③	—	

ご注意
左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

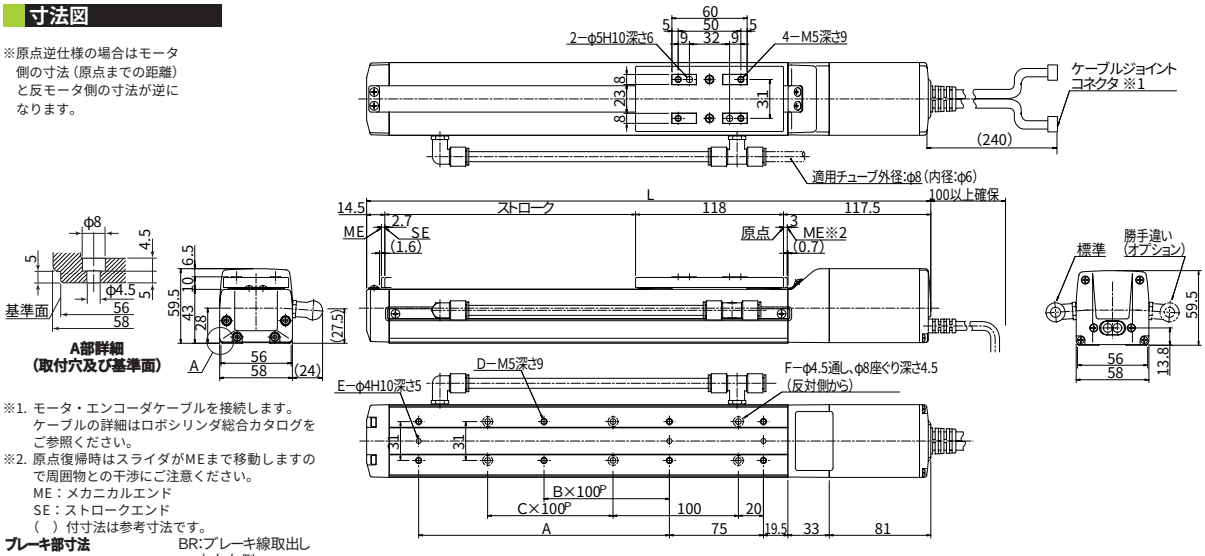
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	—	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	—	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	—	—
原点逆仕様	NM	—	—
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	—	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント(注3)	Ma：8.9N・m　Mb：12.7N・m　Mc：18.6N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向220mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%以下（結露のないこと）

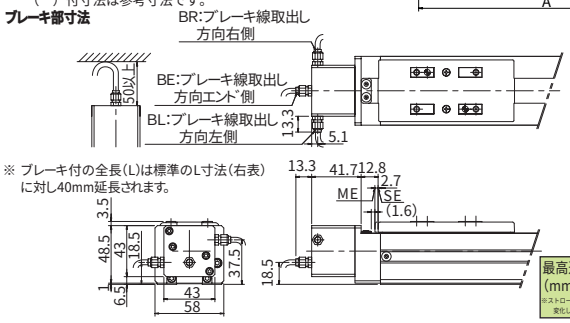
寸法図

※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。



※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細はロボシリンダ総合カタログをご参照ください。
※2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（　）付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法



※ ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し40mm延長されます。

■ストローク別寸法・質量・最高速度（注1）

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
質量(kg)	2.0	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します リード12	600											540
最高速度(mm/s) リード6	300											270
最高速度(mm/s) リード3	150											135

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	動作方法	電源電圧
RCP2-C	1軸	アブソリュート インクリメンタル	ポジショナー	DC24V
RCP2-CG	1軸			

ご注意

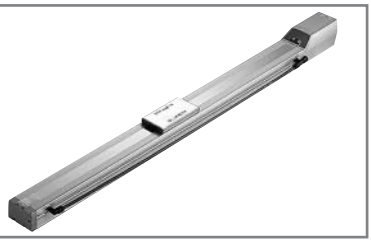
(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別最高速度は上記表参照）
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G（リード3と垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。
(注3) 5,000km走行寿命の場合です。
(注4) ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例．X08＝08m)。

新製品

RCP2CR-SA7

クリーン対応ロボシリンダ　スライダタイプ
本体幅73mm　パルスモータ　ストレート形状

タイプ／スライダ(幅73mm)　ストローク／100～800mm　可搬質量／水平30kg/垂直15kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

(例)RCP2CR－SA7－　I　－PM－8－800－P1－S－BE

型式/スペック

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は裏表紙のグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ	リード(mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	吸引量(Nℓ/min)
RCP2CR-SA7-①-PM-16-②-P1-③-④	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	16	100～800	10～533〈400〉	25～5	5～1	70
RCP2CR-SA7-①-PM-8-②-P1-③-④			8		5～266	30～5	10～1	40
RCP2CR-SA7-①-PM-4-②-P1-③-④			4		1～133	30	15～3	30

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。

※水平以外でのご使用はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意下さい。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2CR-SA7-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2CR-SA7-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2CR-SA7-①-PM-②-300-P1-③	—	
RCP2CR-SA7-①-PM-②-400-P1-③	—	
RCP2CR-SA7-①-PM-②-500-P1-③	—	
RCP2CR-SA7-①-PM-②-600-P1-③	—	
RCP2CR-SA7-①-PM-②-700-P1-③	—	
RCP2CR-SA7-①-PM-②-800-P1-③	—	

ご注意
左記型式の①にはエンコーダ種類が②にはリードが、③にはケーブル長が入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

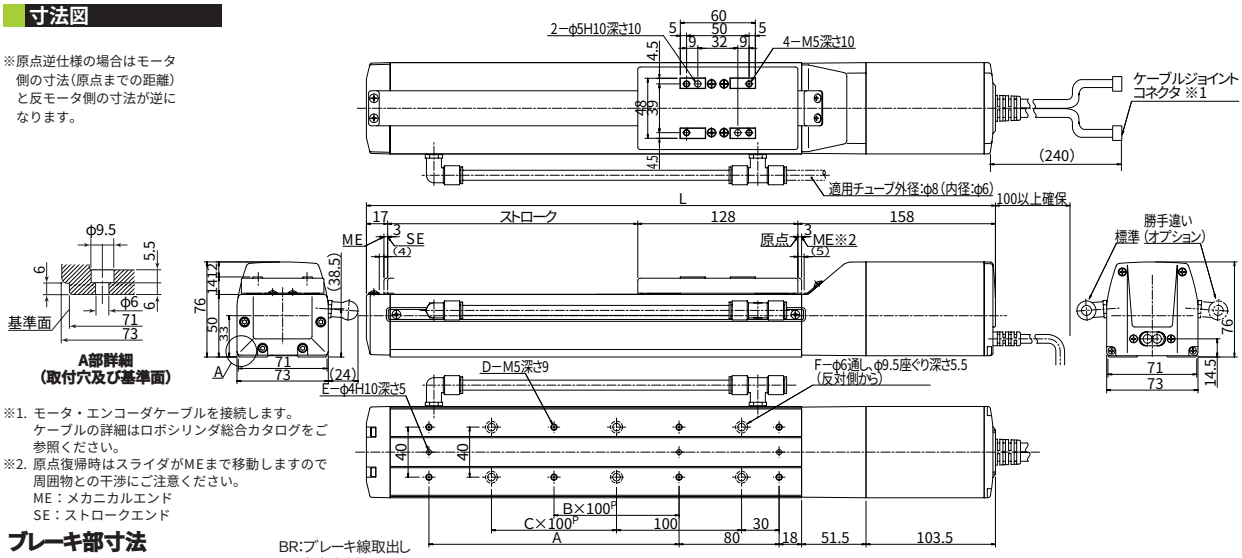
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	—	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	—	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	—	—
原点逆仕様	NM	—	—
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	—	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント(注3)	Ma：13.9N・m　Mb：19.9N・m　Mc：38.3N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向230mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%以下（結露のないこと）

寸法図

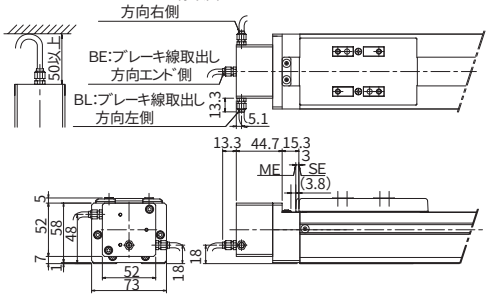
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細はロボシリンダ総合カタログをご参照ください。
※2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（右表）に対し43mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量・最高速度（注1）

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800
L	403	503	603	703	803	903	1003	1103
A	100	200	300	400	500	600	700	800
B	0	1	2	3	4	5	6	7
C	0	1	2	3	4	5	6	7
D	6	8	10	12	14	16	18	20
E	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	6	8	10	12	14	16	18
質量(kg)	3.5	4.0	4.4	4.9	5.3	5.8	6.2	6.7
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します リード16	533〈400〉							480〈400〉
最高速度(mm/s) リード8	266							240
最高速度(mm/s) リード4	133							120

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	動作方法	電源電圧
RCP2-C	1軸	アブソリュート インクリメンタル	ポジショナー	DC24V
RCP2-CG	1軸			

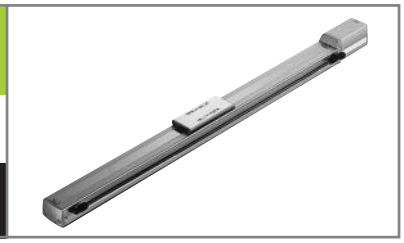
ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
（ストローク別最高速度は上記表参照）　〈　〉内は垂直仕様の場合です。
(注2)可搬質量は、加速度0.3G（リード4と垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。
(注3)5,000km走行寿命の場合です。
(注4)ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例．X08＝8m)。

RCP2CR-SS

クリーン対応ロボシリンダ　スライダ鉄ベースタイプ
本体幅60mm　パルスモータ　ストレート形状

タイプ／スライダ(幅60mm)　ストローク／100～600mm　可搬質量／水平30kg/垂直12kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

(例)RCP2CR－SS－　I　－PM－6－600－P1　－S－B

型式/スペック

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は裏表紙のグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ	リード(mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	吸引量(Nℓ/min)
RCP2CR-SS-①-PM-12-②-P1-③-④	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	12	100～600	10～600	30～3	4～0.5	50
RCP2CR-SS-①-PM-6-②-P1-③-④			6		5～300	30～20	8～2	30
RCP2CR-SS-①-PM-3-②-P1-③-④			3		1～150	30～20	12～1	15

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。

※水平以外でのご使用はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意下さい。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2CR-SS-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2CR-SS-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2CR-SS-①-PM-②-300-P1-③	—	
RCP2CR-SS-①-PM-②-400-P1-③	—	
RCP2CR-SS-①-PM-②-500-P1-③	—	
RCP2CR-SS-①-PM-②-600-P1-③	—	

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

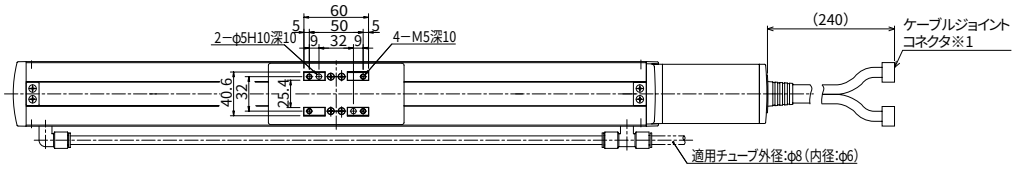
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
原点逆仕様	NM	—	—
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	—	—

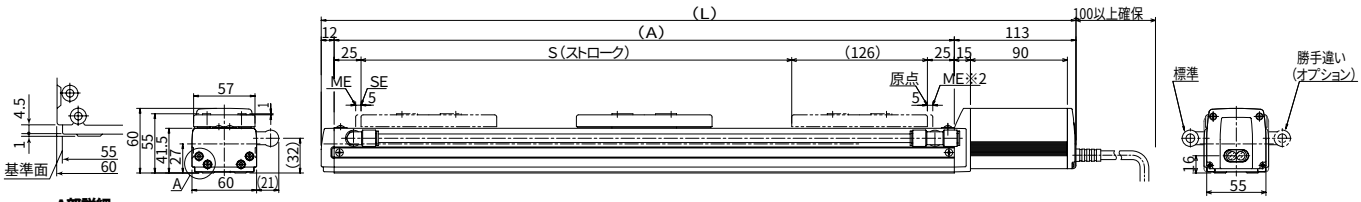
共通仕様

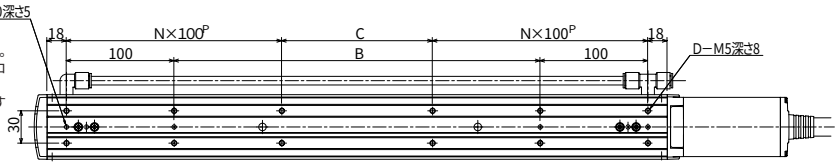
駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント(注3)	Ma：14.7N・m　Mb：14.7N・m　Mc：33.3N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質：専用合金鋼
ケーブル長(注4)	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%以下（結露のないこと）

寸法図

※原点逆仕様の場合は
モータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



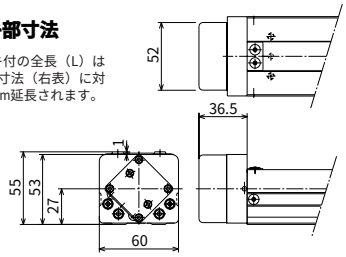




※1　モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細はロボシリンダ総合カタログをご参照下さい。
※2　原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（右表）に対し24.5mm延長されます。



※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600
L	401	501	601	701	801	901
A	276	376	476	576	676	776
B	40	140	240	340	440	540
C	40	140	40	140	40	140
D	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
質量(kg)	3.6	4.2	4.9	5.6	6.3	6.9
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します リード12	600					470
最高速度(mm/s) リード6	300					230
最高速度(mm/s) リード3	150					115

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	動作方法	電源電圧
RCP2-C	1軸	アブソリュート インクリメンタル	ポジショナー	DC24V
RCP2-CG	1軸			

ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別最高速度は上記表参照）
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G（リード3と垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。
(注3) 10,000km走行寿命の場合です。
(注4) ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝08m)。

新製品

RCP2CR-SM

クリーン対応ロボシリンダ　スライダ鉄ベースタイプ
本体幅80mm　パルスモータ　ストレート形状

タイプ／スライダ(幅80mm)　ストローク／100～1000mm　可搬質量／水平55kg/垂直20kg

■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

(例)RCP2CR－SM－　I　－PM－10－1000－　P1　－S－B

型式/スペック

＊RCP2シリーズは、スライダ(ロッド)に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は裏表紙のグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ	リード(mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	吸引量(Nℓ/min)
RCP2CR-SM-①-PM-20-②-P1-③-④	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	20	100～1000	10～666〈500〉	40～5	5～0.5	80
RCP2CR-SM-①-PM-10-②-P1-③-④			10		5～333〈300〉	50～4	12～0.5	40
RCP2CR-SM-①-PM-5-②-P1-③-④			5		1～165〈150〉	55～8	20～0.5	20

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。

※水平以外でのご使用はクラス10に対応出来ない場合がありますのでご注意下さい。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2CR-SM-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2CR-SM-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2CR-SM-①-PM-②-300-P1-③	—	
RCP2CR-SM-①-PM-②-400-P1-③	—	
RCP2CR-SM-①-PM-②-500-P1-③	—	
RCP2CR-SM-①-PM-②-600-P1-③	—	
RCP2CR-SM-①-PM-②-700-P1-③	—	
RCP2CR-SM-①-PM-②-800-P1-③	—	
RCP2CR-SM-①-PM-②-900-P1-③	—	
RCP2CR-SM-①-PM-②-1000-P1-③	—	

ご注意
左記型式の①にはエンコーダ種類が②にはリードが、③にはケーブル長が入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

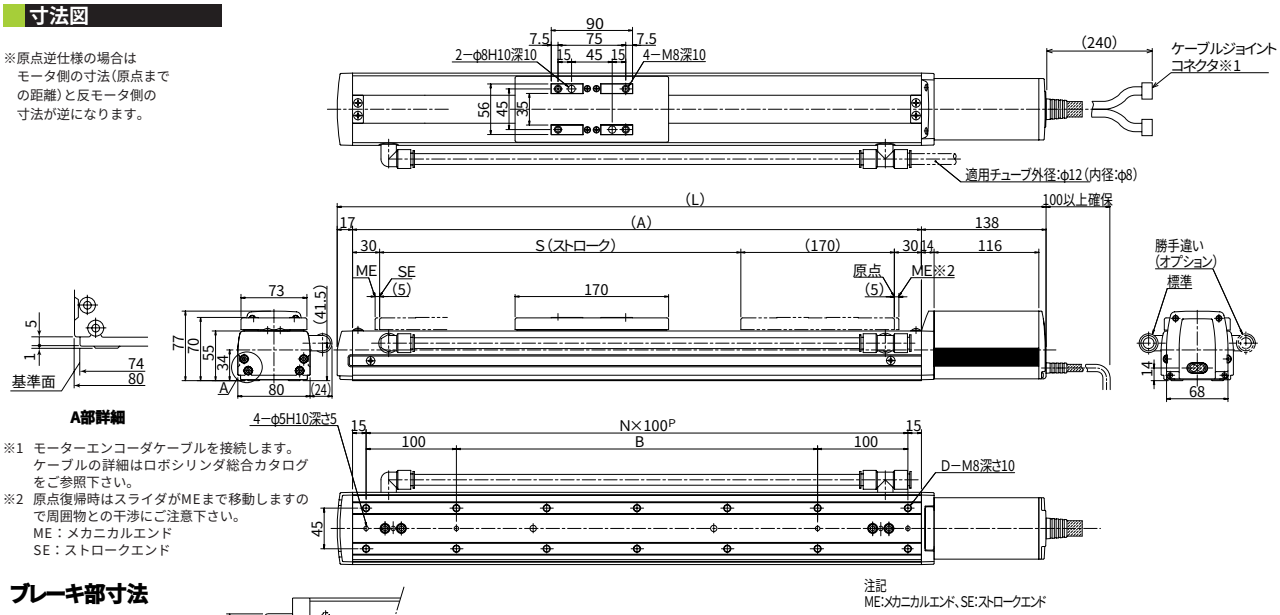
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	—	—
原点逆仕様	NM	—	—
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	—	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント(注3)	Ma:36.3N・m　Mb:36.3N・m　Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし　P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%以下（結露のないこと）

寸法図

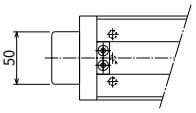
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

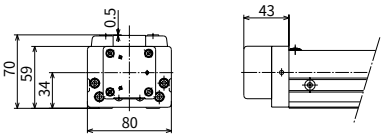


※1　モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細はロボシリンダ総合カタログをご参照下さい。
※2　原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（右表）に対し26mm延長されます。





※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量・最高速度（注1）

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	485	585	685	785	885	985	1085	1185	1285	1385
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	7.5	8.5	9.6	10.6	11.7	12.7	13.8	14.9	15.9	17.0
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します リード20	666〈500〉								625〈500〉	515〈500〉
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します リード10	333〈300〉								310〈300〉	255
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します リード5	165〈150〉								155〈150〉	125

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	動作方法	電源電圧
RCP2-C	1軸	アブソリュート インクリメンタル	ポジショナー	DC24V
RCP2-CG	1軸			

ご注意

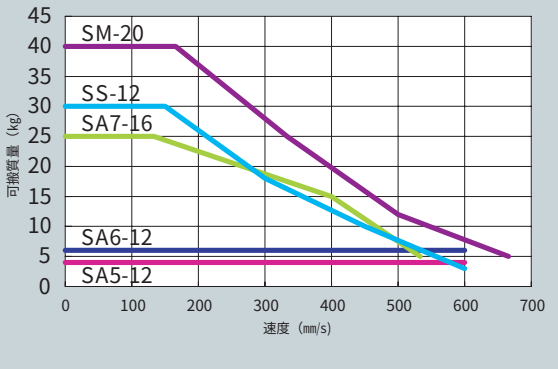
(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。
（ストローク別最高速度は上記表参照）　〈　〉内は垂直仕様の場合の数値です。
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード5と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3)10,000km走行寿命の場合です。
(注4)ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝08m)。

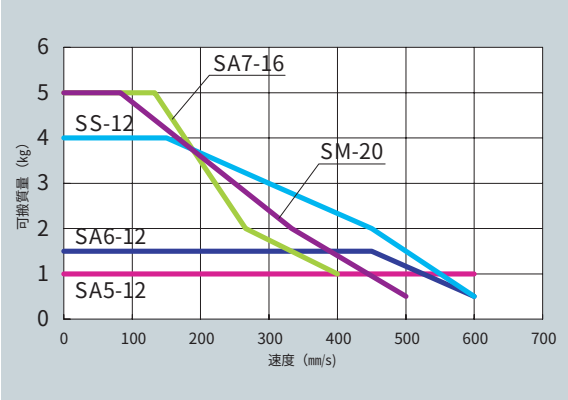
速度と可搬質量の相関図

最大速度
600mm/sec
300mm/sec
150mm/sec

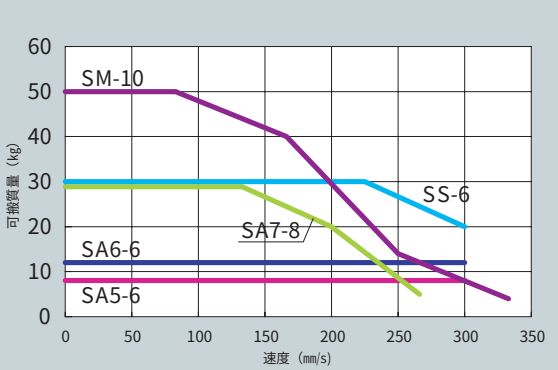
水平使用　垂直使用

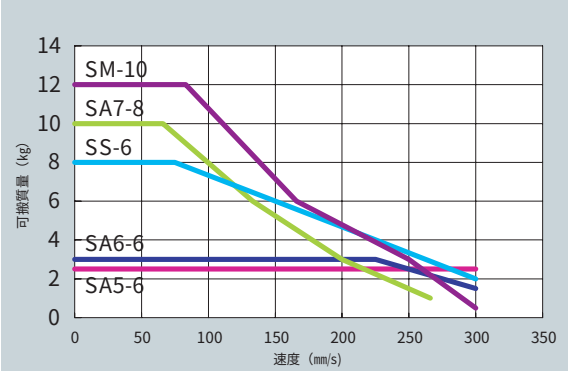
高速タイプ



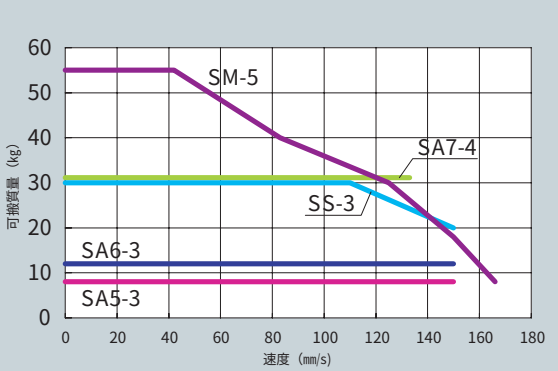


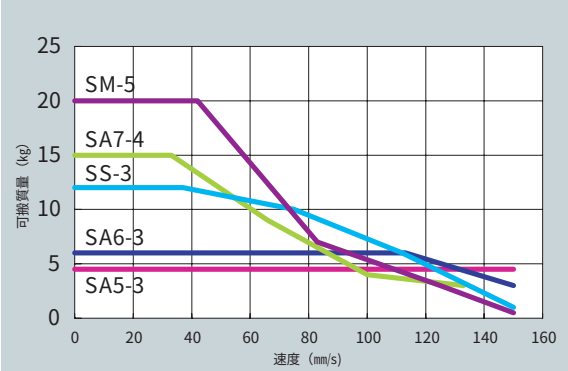
中速タイプ





低速タイプ





（注） 上記グラフ中のタイプの後の数字はリードの数字となります。
（注1）速度に対する可搬質量を最大でご使用になりますと、振動オーバーシュートが発生する場合があります。70%程度の余裕をみてご選定下さい。

コントローラ

コントローラ型式

RCP2 － C － SA6 － A － PM － 0 － P

- シリーズ：RCP2
- タイプ：C：駆動源遮断リレー内臓タイプ／CG：駆動源遮断リレー外付けタイプ
- アクチュエータタイプ：アクチュエータの（タイプ記号）－（エンコーダ種類）－（モータ種類）を記入
- 電源電圧：0：DC24V
- 入出力信号形態：（無記入）：NPN／P：PNP

※PNPを必要とする場合以外は指定する必要はありません。

株式会社アイエイアイ　本社　〒424-0102 静岡県静岡市清水区広瀬645-1 TEL 0543-64-5105 FAX 0543-64-2589 http://www.iai-robot.co.jp

東京営業所 TEL 03-5803-7803　大阪営業所 TEL 06-6457-1171　名古屋営業所 TEL 052-269-2931　仙台営業所 TEL 022-723-2031　新潟営業所 TEL 0258-31-8320
宇都宮営業所 TEL 028-614-3651　熊谷営業所 TEL 048-528-0270　茨城営業所 TEL 029-830-8312　厚木営業所 TEL 046-226-7131　長野営業所 TEL 0263-37-5160
静岡営業所 TEL 0543-64-6293　浜松営業所 TEL 053-459-1780　豊田営業所 TEL 0566-71-1888　金沢営業所 TEL 076-234-3116　京都営業所 TEL 075-646-0757
岡山営業所 TEL 086-801-3544　広島営業所 TEL 082-532-1750　松山営業所 TEL 089-986-8562　福岡営業所 TEL 092-415-4466　熊本営業所 TEL 096-386-5210

IAI America,Inc. IAI Industrieroboter GmbH

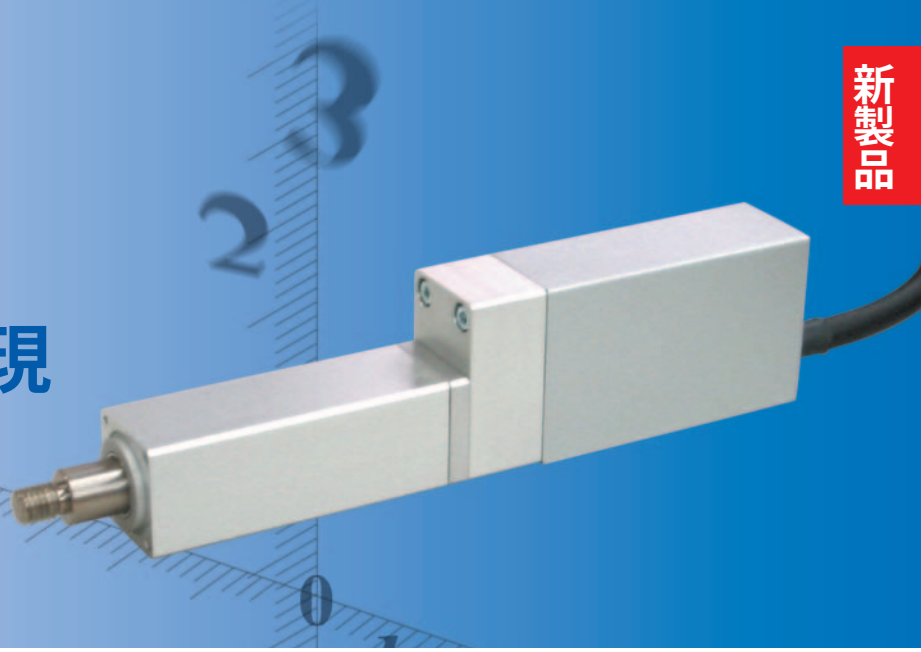
IAI
Quality and Innovation

新製品

ACサーボシリンダで25mm×25mmの超極細サイズを実現

ロボシリンダ超極細タイプ

RCP2-RPA



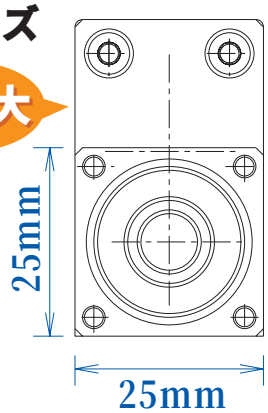
■特長

■幅25mm、高さ25mm※の超極細サイズ

本体サイズを幅25mm、高さ25mmに抑えることにより、
少しの隙間に本体を設置することが可能となり、
装置の大きさをさらに小さくすることが可能になります。

※モータ部の高さは42mmです。

原寸大

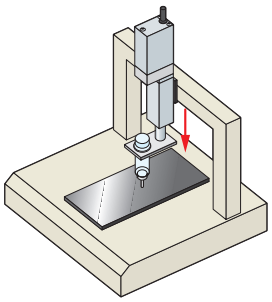


■電動シリンダならではの便利な機能

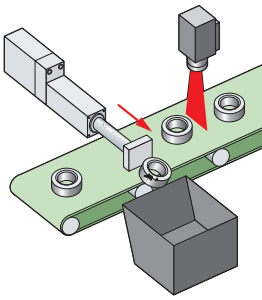
1. 位置決め点数は最大64点
2. ピッチ送り機能
3. 押し付け力は最大100Nの高推力
4. 一時停止機能／ゾーン信号

■アプリケーション事例

超小型3軸組合わせ



小物部品の
不良品払い出し



■型式

■アクチュエータ型式

RCP2-RPA-I-PM-1-100-P1-M-FT

① シリーズ
RCP2

② タイプ
RPA:本体幅25mm
標準タイプ

③ エンコーダ種類
I:インクリメンタル

④ モータ
PM:パルスモータ

⑤ リード
1:1mm

⑥ ストローク
25～100mm

⑦ 適応コントローラ
P1:RCP2-C
RCP2-CG

⑧ ケーブル長
N:ケーブルなし
P:1m S:3m M:5m
X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

⑨ オプション
FL:フランジ
FT:フート金具

■コントローラ型式

RCP2-C-RPA-I-PM-0-P

① シリーズ
RCP2

② タイプ
C:駆動源遮断リレー内蔵タイプ
CG:駆動源遮断リレー外付けタイプ

③ アクチュエータタイプ
RPA

④ エンコーダ種類
I:インクリメンタル

⑤ モータ
PM:パルスモータ

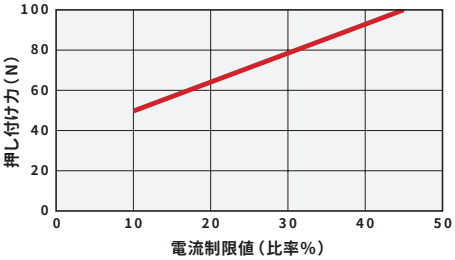
⑥ 電源電圧
0:DC24V

⑦ 入出力信号形態
(無記入):NPN
P:PNP

■押し付け力

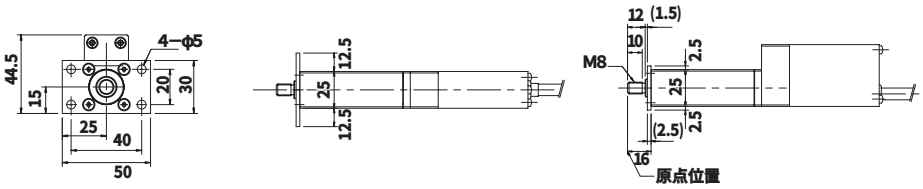
RCP2-RPAは電動シリンダながら、エアシリンダと同様に
ワークにロッドを押し付けたまま保持していることが可能です。
押し付け力はコントローラの電流制限値を変更するだけで
50N～100Nの範囲で調整が可能です。

押し付け力と電流制限値

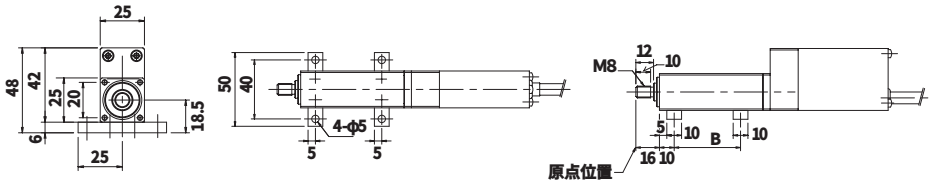


■オプション

■フランジ



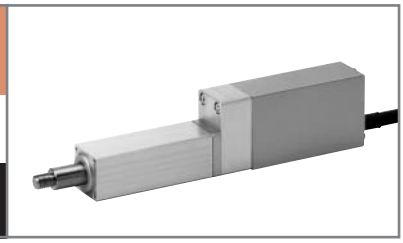
■フート金具



ストローク / 寸法箇所	25	50	75	100
B	45	70	95	120

RCP2-RPA ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅25mm パルスモータ　ストレート形状

タイプ／ロッド（幅25mm）　ストローク／25～100mm　可搬質量／水平7kg/垂直2.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

（例）RCP2－RPA－　I　－PM－1－100－　P1　－S－FL

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	リード（mm）	ストローク 25mm単位（mm）	速度（mm/s）	可搬質量（注1）		最大押付力（N）
						水平（kg）	垂直（kg）	
RCP2-RPA-I-PM-1-①-P1-②-③	インクリメンタル	パルスモータ	1	25～100	1～25	7	2.5	100

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格	
	インクリ	アブソ
RCP2-RPA-I-PM-1-25-P1-②	—	—
RCP2-RPA-I-PM-1-50-P1-②	—	—
RCP2-RPA-I-PM-1-75-P1-②	—	—
RCP2-RPA-I-PM-1-100-P1-②	—	—

②にはケーブル長が入ります。

ご注意
左記型式の
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格
が含まれておりませんので、
下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

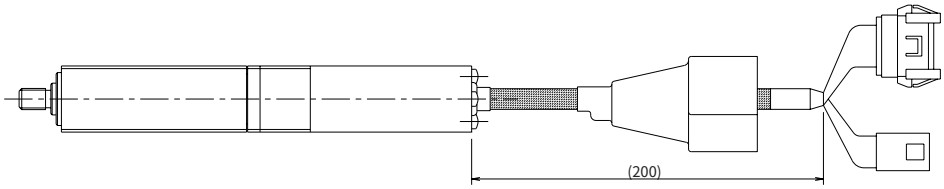
名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ付き	FL	—	—
フート金具付き	FT	—	—

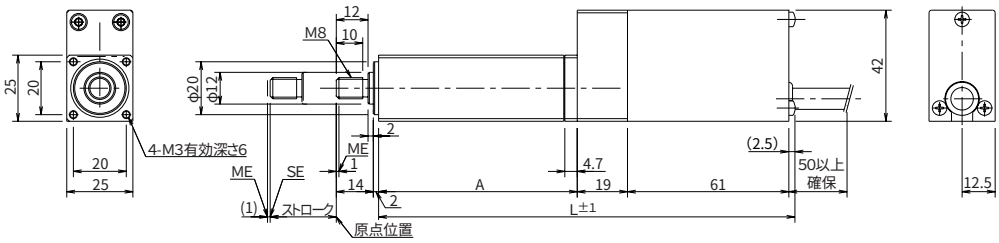
注）RPAタイプにはブレーキの設定はありません。

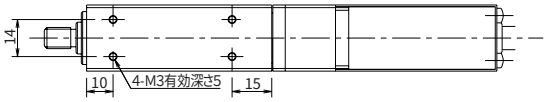
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ6mm　転造C10 （ボールネジは減速機で1/2減速駆動）
繰返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	—
走行寿命	2,000km
ロッド径	φ12mm
ロッド不回転精度	±2.1度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注2）	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0～40℃、85%以下（結露のないこと）

寸法図







■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		25	50	75	100
A		75	100	125	150
L		157.5	182.5	207.5	232.5
質量（kg）		0.4	0.5	0.6	0.7
最高速度（mm/s）	リード1	25			

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	インクリメンタル	×	○	×	DC24V	P151
RCP2-CG	1軸		×	○	×		P151

ご注意
（注1）可搬質量は加速度0.05Gで動作させた時の値です。
水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
（注2）ケーブル長さは最長20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

株式会社アイエイアイ　本社　〒424-0102 静岡県静岡市清水区広瀬645-1 TEL 0543-64-5105 FAX 0543-64-2589 http://www.iai-robot.co.jp

東京営業所 TEL 03-5803-7803　大阪営業所 TEL 06-6457-1171　名古屋営業所 TEL 052-269-2931　仙台営業所 TEL 022-723-2031　新潟営業所 TEL 0258-31-8320
宇都宮営業所 TEL 028-614-3651　熊谷営業所 TEL 048-528-0270　茨城営業所 TEL 029-830-8312　厚木営業所 TEL 046-226-7131　長野営業所 TEL 0263-37-5160
静岡営業所 TEL 0543-64-6293　浜松営業所 TEL 053-459-1780　豊田営業所 TEL 0566-71-1888　金沢営業所 TEL 076-234-3116　京都営業所 TEL 075-646-0757
岡山営業所 TEL 086-801-3544　広島営業所 TEL 082-532-1750　松山営業所 TEL 089-986-8562　福岡営業所 TEL 092-415-4466　熊本営業所 TEL 096-386-5210

IAI America,Inc. IAI Industrieroboter GmbH

ロボシリンダ総合目次

Contents

特長					3
ご使用の手引き					11
商品体系					15
仕様一覧					19
注意事項					23
選定の目安（速度と可搬質量の相関図）					25
選定の目安（押し付け力と電流制限値の相関図）					33
型式項目説明					37
ERC					
特長					41
ジョグティーチ					42
スライダタイプ	モータストレートタイプ		幅58mm	ERC-SA6	43
			幅68mm	ERC-SA7	44
ロッドタイプ	標準タイプ		幅58mm	ERC-RA54	45
			幅68mm	ERC-RA64	46
	ガイド付タイプ	シングルガイド付タイプ	幅58mm	ERC-RA54GS	47
			幅68mm	ERC-RA64GS	48
		ダブルガイド付タイプ	幅58mm	ERC-RA54GD	49
			幅68mm	ERC-RA64GD	50
システム構成					51
RCP2					
特長					55
スライダタイプ	モータストレートタイプ		幅52mm	RCP2-SA5	56
			幅58mm	RCP2-SA6	57
			幅73mm	RCP2-SA7	58
			幅60mm	RCP2-SS	59
			幅80mm	RCP2-SM	60
	モータ折返しタイプ		幅60mm	RCP2-SSR	61
			幅80mm	RCP2-SMR	62
ロッドタイプ	標準タイプ		幅35mm	RCP2-RXA	63
			幅45mm	RCP2-RSA	64
			幅64mm	RCP2-RMA	65
	防塵・防滴タイプ		幅45mm	RCP2-RSW	66
			幅64mm	RCP2-RMW	67
	ガイド付タイプ	シングルガイド付タイプ	幅45mm	RCP2-RSGS	68
			幅64mm	RCP2-RMGS	69
		ダブルガイド付タイプ	幅35mm	RCP2-RXGD	70
			幅45mm	RCP2-RSGD	71
			幅64mm	RCP2-RMGD	72
電動チャックタイプ	小型タイプ		幅69mm	RCP2-GRS	73
	中型タイプ		幅74mm	RCP2-GRM	74
電動ロータリータイプ	縦型タイプ		幅50mm	RCP2-RTB	75
	扁平タイプ		幅88mm	RCP2-RTC	76
システム構成					77
RCPとRCP2の相違点					79
RCS					
スライダタイプ	モータストレートタイプ		幅40mm	RCS-SA4	83
			幅52mm	RCS-SA5	84
			幅58mm	RCS-SA6	85
			幅60mm	RCS-SS	86
			幅80mm	RCS-SM-100	87
			幅80mm	RCS-SM-150	88

RCS	スライダタイプ	モータ折返しタイプ		幅60mm	RCS-SSR	89
				幅80mm	RCS-SMR-100	90
				幅80mm	RCS-SMR-150	91
	ロッドタイプ	スリムタイプ（外形35□タイプ）	標準タイプ	幅35mm	RCS-RA35-GN	92
			シングルガイド付タイプ	幅35mm	RCS-RA35-GS	93
			ダブルガイド付タイプ	幅35mm	RCS-RA35-GD	94
			モータ折返しタイプ	幅35mm	RCS-RA35R-G□	95
		スリムタイプ（外形45□タイプ）	標準タイプ	幅45mm	RCS-RA45-GN	96
			シングルガイド付タイプ	幅45mm	RCS-RA45-GS	97
			ダブルガイド付タイプ	幅45mm	RCS-RA45-GD	98
			モータ折返しタイプ	幅45mm	RCS-RA45R-G□	99
		スリムタイプ（外形55□タイプ）	標準タイプ	幅55mm	RCS-RA55-60-GN	100
			シングルガイド付タイプ	幅55mm	RCS-RA55-60-GS	101
			ダブルガイド付タイプ	幅55mm	RCS-RA55-60-GD	102
			標準タイプ	幅55mm	RCS-RA55-100-GN	103
			シングルガイド付タイプ	幅55mm	RCS-RA55-100-GS	104
			ダブルガイド付タイプ	幅55mm	RCS-RA55-100-GD	105
			モータ折返しタイプ	幅55mm	RCS-RA55R-60-G□	106
		ショートタイプ（外形75□タイプ）	標準タイプ	幅75mm	RCS-RB7525-60-GN	107
			シングルガイド付タイプ	幅75mm	RCS-RB7525-60-GS	108
			ダブルガイド付タイプ	幅75mm	RCS-RB7525-60-GD	109
			標準タイプ	幅75mm	RCS-RB7530-60-GN	110
			シングルガイド付タイプ	幅75mm	RCS-RB7530-60-GS	111
			ダブルガイド付タイプ	幅75mm	RCS-RB7530-60-GD	112
			標準タイプ	幅75mm	RCS-RB7530-100-GN	113
			シングルガイド付タイプ	幅75mm	RCS-RB7530-100-GS	114
			ダブルガイド付タイプ	幅75mm	RCS-RB7530-100-GD	115
			標準タイプ	幅75mm	RCS-RB7535-100-GN	116
			シングルガイド付タイプ	幅75mm	RCS-RB7535-100-GS	117
			ダブルガイド付タイプ	幅75mm	RCS-RB7535-100-GD	118
			標準タイプ	幅75mm	RCS-RB7535-150-GN	119
			シングルガイド付タイプ	幅75mm	RCS-RB7535-150-GS	120
			ダブルガイド付タイプ	幅75mm	RCS-RB7535-150-GD	121
	フラットタイプ			幅45mm	RCS-F45	122
				幅55mm	RCS-F55-60	123
				幅55mm	RCS-F55-100	124
		フラットタイプ技術資料				125
	電動チャックタイプ				RCS-G20	126
	電動ロータリータイプ	モータ軸直結タイプ			RCS-R10	127
		モータ折返しタイプ			RCS-R20	128
		モータ折返し中空軸タイプ			RCS-R30	129
	システム構成					130
ガイド付タイプ技術資料						131
本体オプション						137
本体取付方法						141
コントローラ						
	ERCコントローラ部					144
	RCP2専用コントローラ				RCP2-C／CG	151
	RCPとRCP2の相違点（コントローラ）					161
	RCS専用コントローラ				RCS-C／E	163
ティーチングボックス／パソコンソフト						173
ティーチングボックス比較表						174
ロボシリンダ用24V電源					PS-241／PS-242	175
ロボシリンダご注文例						177
オプション価格表						178

高機能が簡単。しかも省エネ・エコノミー

1 操作が簡単

- **プログラム不要で簡単**
- **速度・加速度の設定・変更が簡単**
- **動作方法はエアシリンダの電磁弁と同じで簡単（※1）**

（※1）動作パターンでエアシリンダタイプを選択した場合

ロボシリンダは、停止位置を記憶させその位置番号の信号をONするだけでその位置へ移動します。

2 高機能

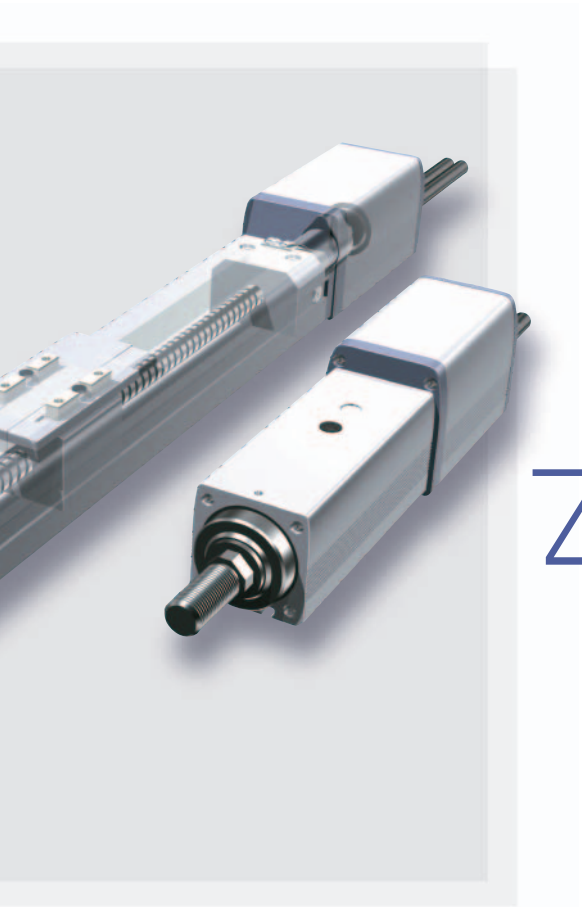
- **最大64点の多点位置決めが可能（※2）**
- **繰返し位置決め精度は±0.02mm（※3）**
- **移動中の通過信号の出力が任意に取れます**
- **押し付け動作が可能**
- **I/O信号の割付パターン選択により、動作パターンの変更が可能（※4）**

（※2）RCP2の場合
（※3）ERCは±0.05mm
（※4）ERC／RCP2の場合

ERC　動作パターン（RCP2も可能です。詳細はP145、P155をご覧下さい）

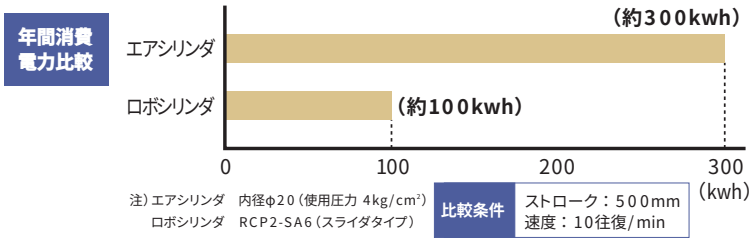
動作パターン	位置決め点数	特　長
3点タイプ（エアシリンダタイプ）	3	電磁弁の操作と同様に、ポジションの番号をONするだけで、そのポジションに移動する簡単パターンです。
8点タイプ	8	スタート信号、ゾーン信号、一時停止信号等の機能を備えた標準I/Oパターンです。
16点タイプ	16	位置決め点数を最大（16点）に拡大したパターンです。（8点タイプから原点復帰信号が削除されています）

Feature



3 省エネルギー

- ●ランニングコストはエアシリンダの1/3
- ●オイルミストがなく環境にやさしい



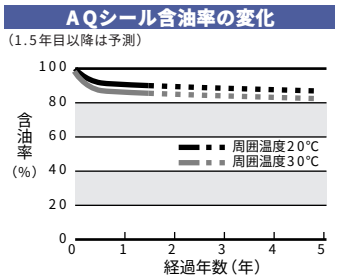
注）エアシリンダ　内径φ20（使用圧力 4kg/cm²）
ロボシリンダ　RCP2-SA6（スライダタイプ）

比較条件　ストローク：500mm　速度：10往復/min

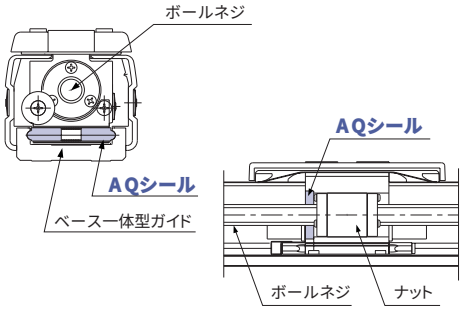
※上記エアシリンダを駆動させるのに必要な空気消費量からコンプレッサの消費電力を算出し、ロボシリンダの消費電力と比較した場合（2000時間/年として算出）

4 メンテナンスフリー

- ●潤滑油を樹脂で固形化したAQシールを標準装備
- ●グリスアップの回数を極限まで減少させます。
（グリースとの併用で走行5000kmまたは3年の長期メンテナンスフリーを実現）



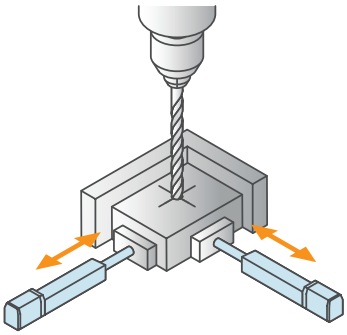
●12h稼動/日　250日稼動/年
●含油潤滑油の経時変化及びアクチュエータの駆動要素は除外



5 低価格

- ●ACサーボアクチュエータでは驚異的な低価格を実現

最大800Nの
押し付け力で
ワークをしっかり
クランプします



Feature

電気はよく解らないし、ロボットはプログラムが難しそう・・・

ロボシリンダを使えば・・・

ロボシリンダはプログラムは必要ありません。移動させたい位置（目標位置）を入力するだけで設定完了です！

エアシリンダは調整に苦労する。

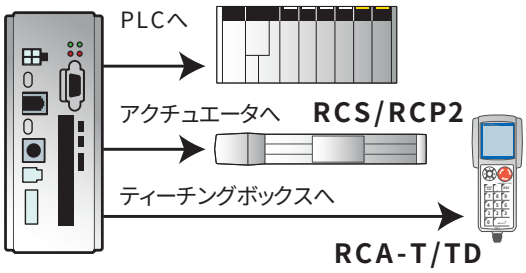
ロボシリンダを使えば・・・

最大６４点の停止位置、速度、加速度を数値で設定できますので微妙な設定もワンタッチ！

電動シリンダは電気配線が複雑そう。

ロボシリンダを使えば・・・

I/Oケーブルの PLC側の接続以外はすべてコネクタ接続で、挿入するだけの簡単接続です！



エアシリンダに比べ高価では？

ロボシリンダを使えば・・・

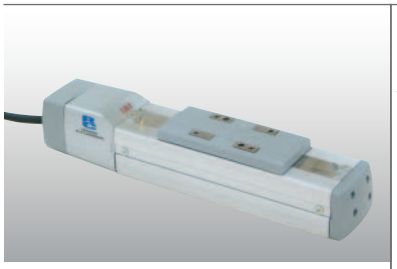
作動部、制御部、周辺機器配置・配管などをトータルで比較してください。また、電気代はロボシリンダの方が大幅に安くなります！

取付けから設定までわずか29分で完了。

設計、組立の生産性を大幅アップ

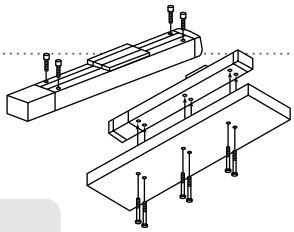
「電動」のメリットは配管がなく本体の取付けができ、試運転、微調整もドライバーだけで完了する手軽さで、設定から組立までの工数を大幅に削減します。

※下記の流れはRCP2/RCSの場合です。

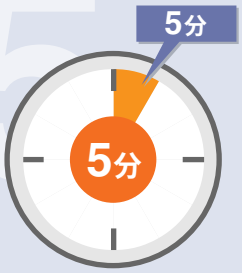


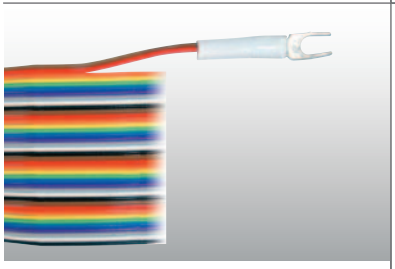
機械への据付

タイプにより
上面取付け、
下面取付け等可能



**カバーをはずさずに
取付けできます**

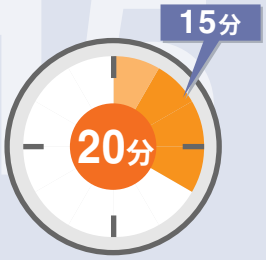




フラットケーブル端末処理

PLCとのPIO接続に付属の
フラットケーブルを使います。

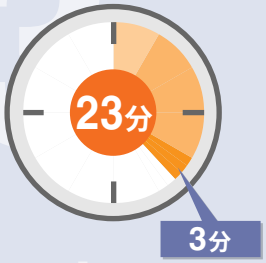
付属のフラットケーブルに端子を圧着



コネクタ配線

必要なケーブルはコネクタ接続ですので
ワンタッチで配線が可能。

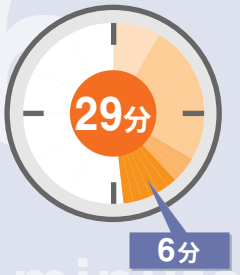
**モータケーブル／エンコーダケーブル
／外部機器ケーブルなどを
コントローラにコネクタ接続**



ポジション入力

目標位置を数値入力するだけで設定完了

ティーチングボックスで設定

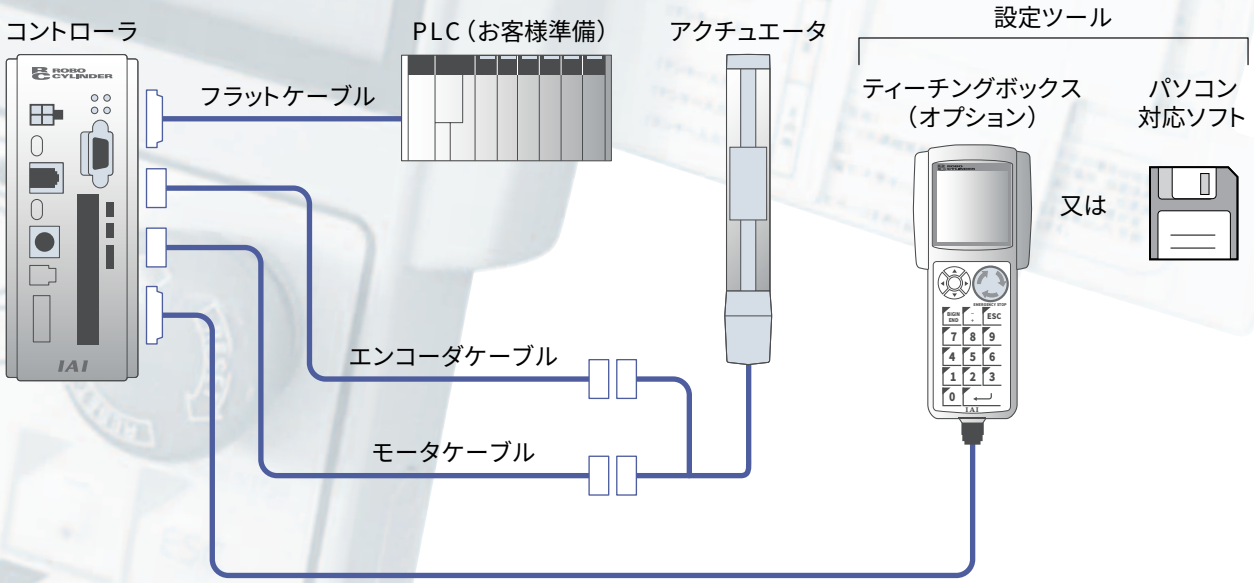


完 了

プログラムは必要ありません。
目標位置（ポジション）の入力のみで完了。

ティーチングボックスによる数値入力だけでさまざまな動作設定が可能です。

ロボシリンダの基本システム構成

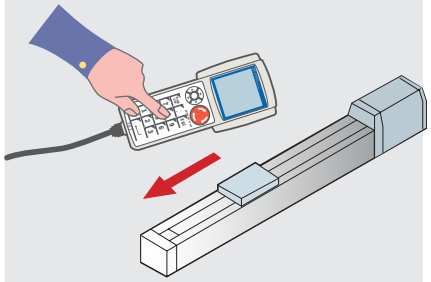


目標位置（ポジション）の作成方法

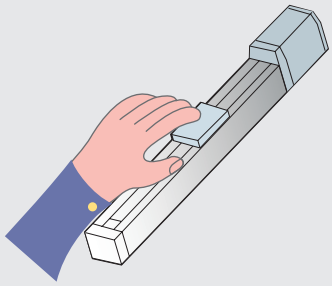
ポジションは、以下の3通りの方法で入力可能です。

①座標値（mm）を直接入力する方法

②ジョグ操作で移動させ、停止位置を取り込む方法



③手で移動したい位置に動かして、その位置を取り込む方法方法



Feature

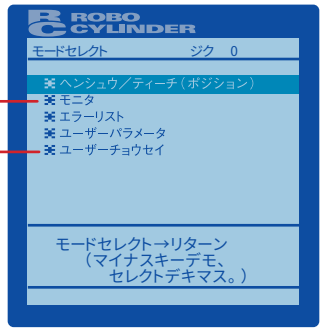
ロボシリンダの基本システム構成

- ポジションの入力、試運転、動作中のモニタに使用できます。
- 操作は対話式で、表中の必要な箇所に数字キーで入力するだけの簡単操作で使用できます。
- 本体から引き出し式のカードに操作方法を記載していますから、操作方法を忘れた時も安心です。

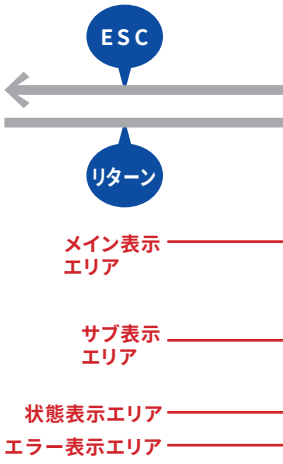
各部名称

わかりやすいスプレッドシート方式の画面で、簡単入力。

＊電源投入と同時に一時的に表示されます。



＊その他の機能はティーチングボックスの取り扱い説明書を御覧ください。



メイン表示エリアの説明

1 ポジションNo.を示します。
0～15の16点が表示されます。

2 ポジション
アクチュエータを移動させたい目標位置を入力します。
[mm]

3 ソクド
アクチュエータを移動させる時の速度を入力します。
[mm／sec]

4 カゲン
アクチュエータを移動させる時の加減速度を入力します。
[G]

5 オシツケ
位置決めモードまたは押し付けモードの選択をします。

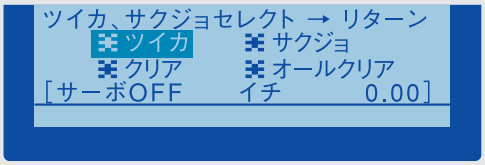
【初期値は0と設定されています。】

0　　：位置決めモード（＝通常動作）
0以外：押し付けモード［%］

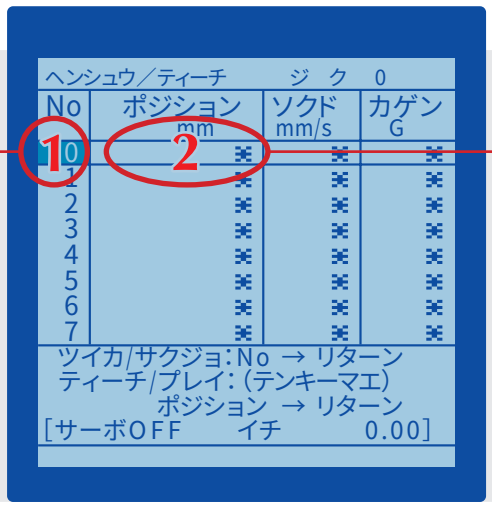
● 押し付けモードの場合、押し付け時のサーボモータの電流制限値を入力します。最大電流値を100%として、アクチュエータのタイプに合わせた値を入力します。

サブ表示エリアへの移動方法と機能

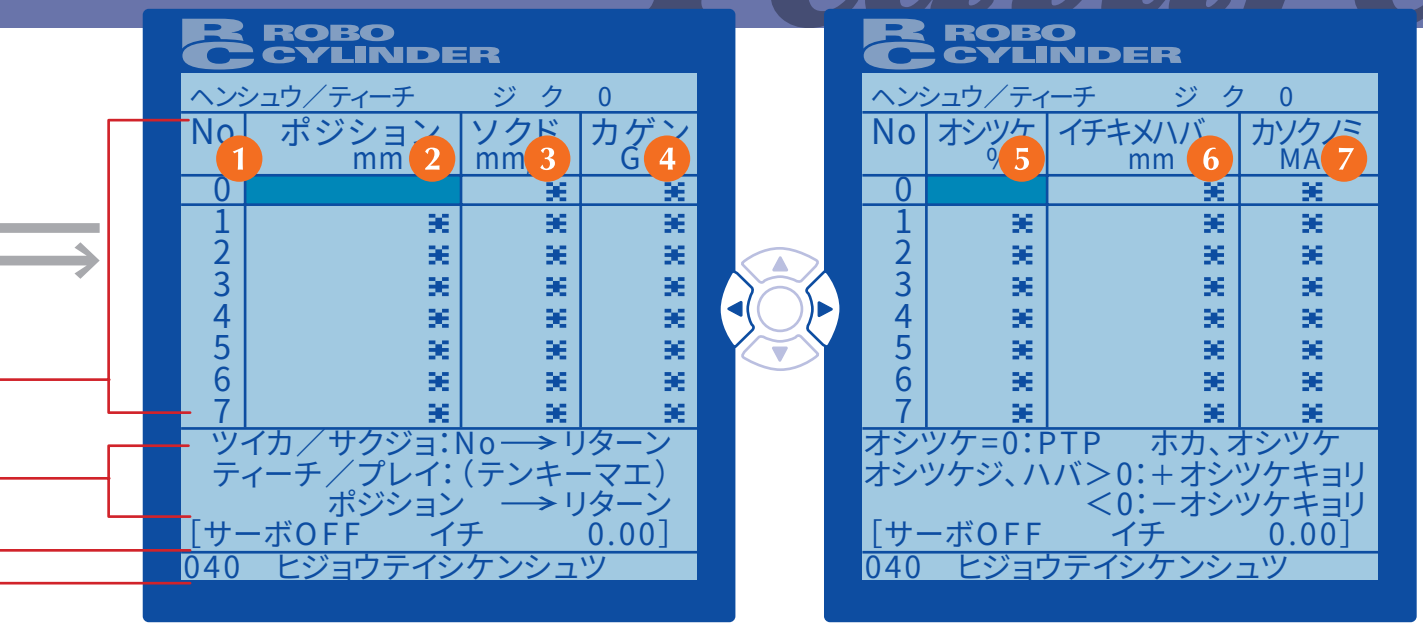
この位置にカーソルを合わせリターンキーを押すと以下の画面が表示され、ポジションの追加、削除、クリア、オールクリアが可能です。 ①



サブ表示エリア内のカーソルの移動は ⇱ キーを押します。
カーソルをメイン表示エリアに戻す場合は ESC キーを押します。



Feature



6 イチキメハバ

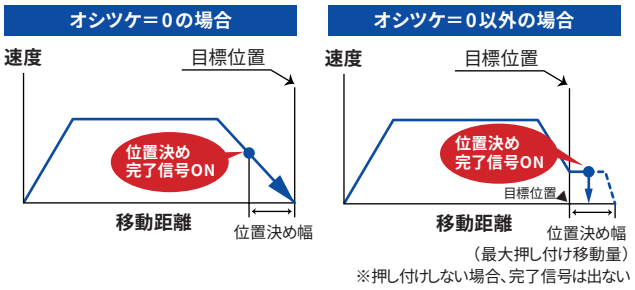
位置決めモード

位置決め幅（目標位置到達を判断する幅）を入力します［mm］

- 位置決め幅は、目標位置に対し手前の距離を示し、アクチュエータがその領域に入った時点で位置決め完了信号が出力されます。

押し付けモード

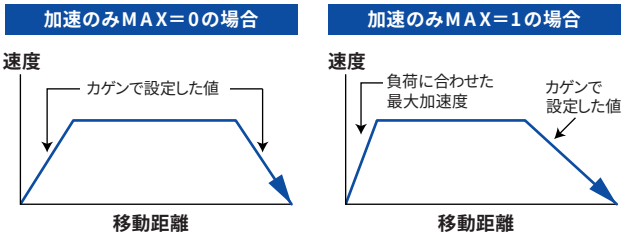
最大押し付け移動量を入力します。［mm］



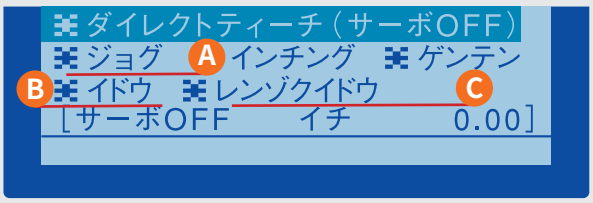
※押し付けしない場合、完了信号は出ない

7 カソクノミMAX

指定加速度または最大加速度を選択します。
0または1を入力します。初期値は0と設定されています。



② この位置にカーソルを合わせリターンキーを押すと、以下の画面が表示されダイレクトティーチ／ジョグ／インチング／原点復帰／移動／連続移動ができます。



ジョグ： A キーでアクチュエータを動かすことができます。

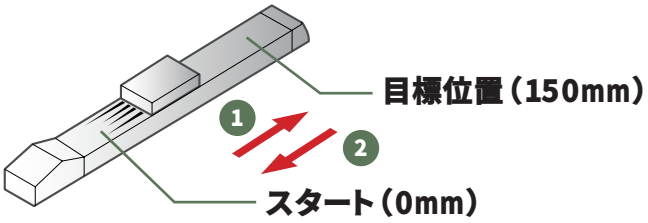
イドウ： B 入力したポジションにスライダが移動します。実機で設定値の確認ができます。

レンゾクイドウ： C 入力したポジションをNo順に自動運転します。

よく使用される基本動作の設定方法の紹介

位置決め動作

例 原点から150mmの位置までの往復



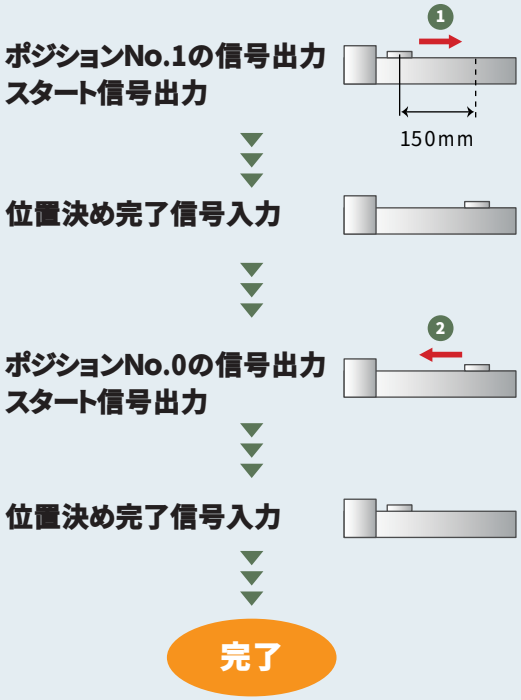
設定された目標位置に対し±0.02mmの繰り返し精度で移動させることができます。

ポジション入力の方法

メイン入力エリアの「ポジション」の箇所にカーソルを合わせ、目標の位置を入力します。速度、加減速度、位置決め幅は自動設定されます。リターンで入力が確定し、「カゲン」でリターンもしくは▽キーで次のポジションの入力が可能となります。

PLCとの信号のやりとり

以下はPLC側から見た信号の入出力です

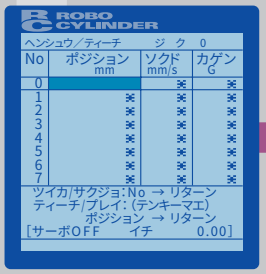


ティーチングボックスでの入力方法

【ポジションの入力】

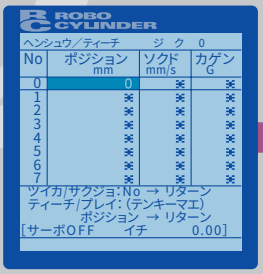
(1) スタート位置をポジションNo.0に入力する
(2) 150mmの位置をポジションNo.1に入力する

メイン表示画面



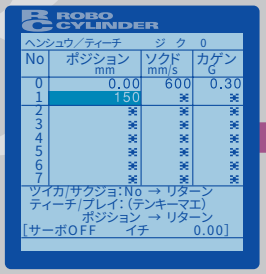
ティーチングボックスのメイン表示エリアにします

ポジションNo.0にポジション入力



スタート位置、ポジションNo.0に「0」を入力しリターンを押します。ソクド、カゲンは最大値が自動入力されます。

ポジションNo.1にポジション入力



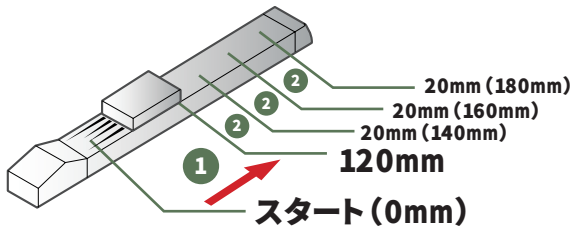
カーソルが自動的にポジションNo.1に移動し点滅しています。ここに目標位置150を入力しリターンを押します。

これだけで設定完了

Setup

ピッチ送り機能

例
1. 原点から120mm動く
2. 120mmの位置から20mmづつピッチ送りをする



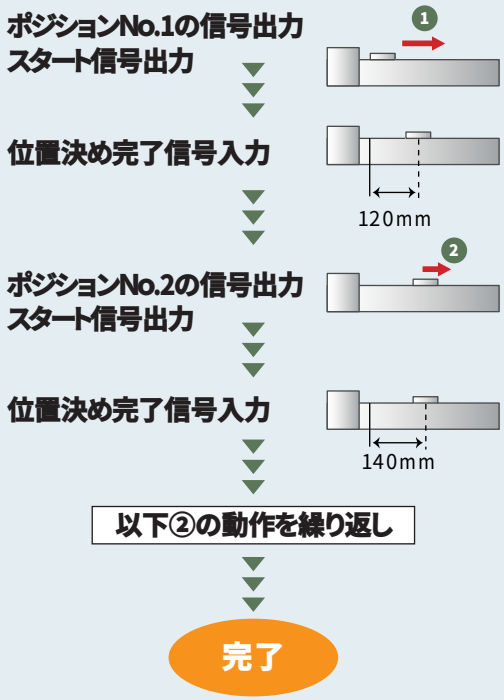
簡単な設定で一定の間隔のくり返し動作をさせることができます。

ピッチ送りの入力方法（相対座標指定）

メイン表示エリアの「No.」箇所にカーソルを合わせ キーを押します。「No.」と「ポジション」間に“ ＝ ”が表示され、相対座標指定であることを示します。もう一度 キーを押すと、“ ＝ ”が消え、絶対座標指示に戻ります。“ ＝ ”が表示されている状態でポジションに数値を入力するとスタート信号が入る毎にその数値分移動します。

PLCとの信号のやりとり

以下はPLC側から見た信号の入出力です

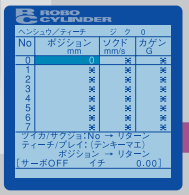


ティーチングボックスでの入力方法

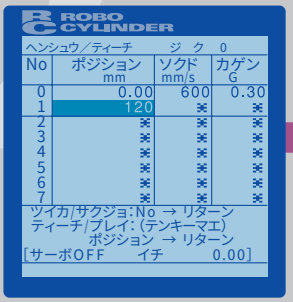
【ポジションの入力】

（1）スタート位置をポジションNo.0に入力する
（2）120mmの位置をポジションNo.1に入力する
（3）No.2にカーソルを合わせ キーを押し（相対座標指定）、20mmを登録する

ポジションNo.0に原点入力

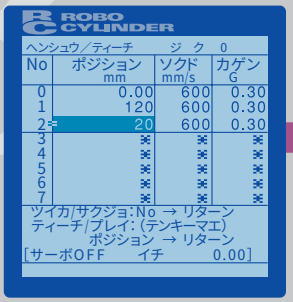


ポジションNo.1に入力



No.1のポジションに120mmを入力しリターン

「＝」（相対座標指定）キーを押す



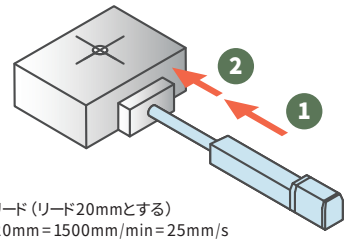
No.2にカーソルを合わせ キーを押しポジションに20mmを登録する

これだけで設定完了

押し付け動作

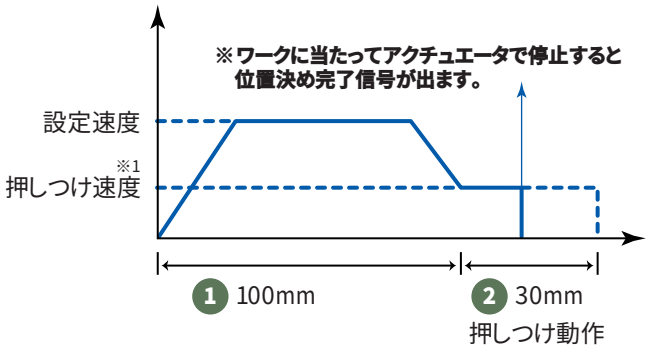
Setup

例 ❶ 100mmの距離を素早く移動 ❷ 147N（15kgf）で30mmの押しつけ動作を行う



※1 押しつけ速度
RCS=20mm/s
RCP=75rpm × リード（リード20mmとする）
=75rpm × 20mm=1500mm/min=25mm/s

ワークを任意の力で押し付けることができます



PLCとの信号のやりとり

以下はPLC側から見た信号の入出力です

ポジションNo.1の信号出力
スタート信号出力 ❶

▼

（100mm 移動）

▼

❷ 押し付け

（押し付け動作 最大30mm）

▼

押し当ったら位置決め完了信号入力

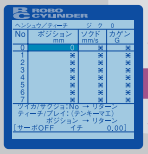
▼

完了

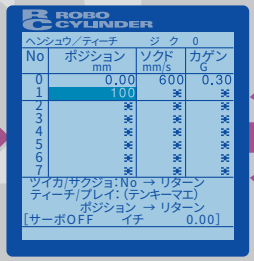
ティーチングボックスでの入力方法

【ポジションの入力】
（1）スタート位置をポジションNo.0に入力する
（2）ポジションNo.1のポジションに
❶ 100mmを入力する
❷ 押しつけ力50%と入力する（「オシツケ」の入力%と押しつけ力の関係はカタログをご覧ください）
❸ 位置決め幅に30mmを入力する

ポジションNo.0に原点入力

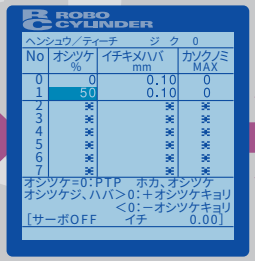


ポジションNo.1に入力



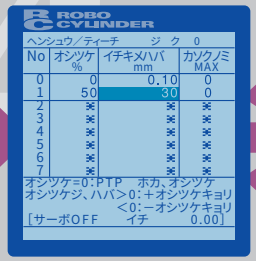
No.1にポジション100mmを入力しリターン

オシツケ%を入力



矢印キー▶により次画面に切り替えオシツケに50%を入力しリターン

位置決め幅を入力



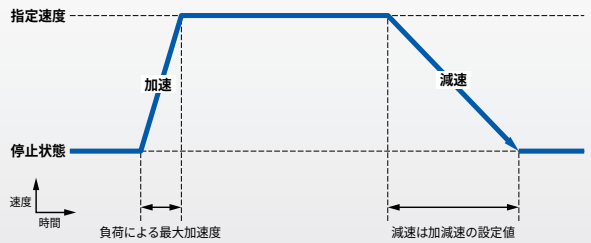
イチキメハバに30mmを入力しリターン

これだけで設定完了

その他の便利な機能

加速と減速を別々に設定が可能

ロボシリンダの加速と減速の設定は、ポジションデータテーブルで行います。通常は設定された数値にて加速・減速を行いますが、「加速のみMAX」の値を1にすることにより急加速・緩減速が実行出来ます。



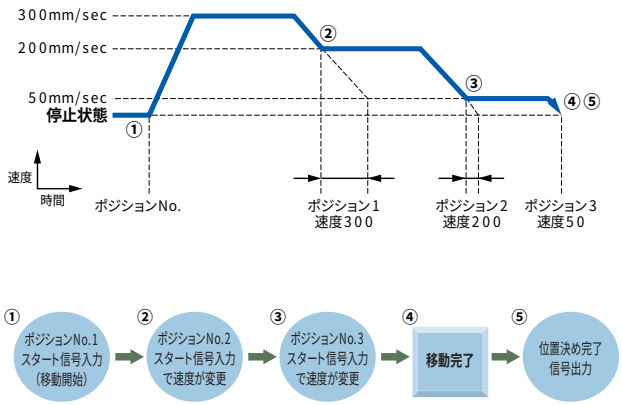
ポジションデータテーブル（ティーチングボックスまたはパソコンソフトにて設定します）

No.	ポジション（mm）	速度（mm/sec）	加減速（G）	押し付け（%）	位置決め巾（mm）	加速のみMAX（0 or 1）
1	300	100	0.3	0	0.1	1
2						

※「加速のみMAX」の値が0ならば加速、減速共に「加減速」の設定値が適用されます。
「加速のみMAX」の値が1ならば加速は最大で減速は「加減速」の設定値が適用されます。

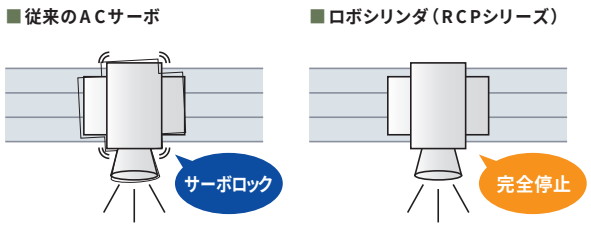
移動中、動作しながら速度の変更が可能

移動中、任意の位置から速度を遅くしたり早くしたりすることが可能ですので複合動作をさせることで、タクト短縮に効果を発揮します。



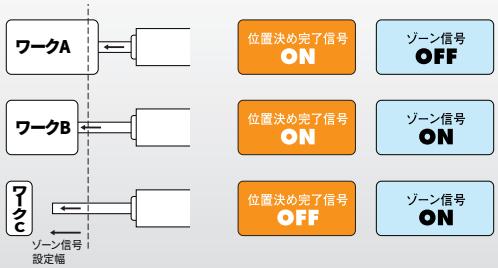
停止中の微振動がありません

従来のサーボに比べ、RCPシリーズは、停止中の負荷変動に強いため、完全停止が必要な用途に適しています。



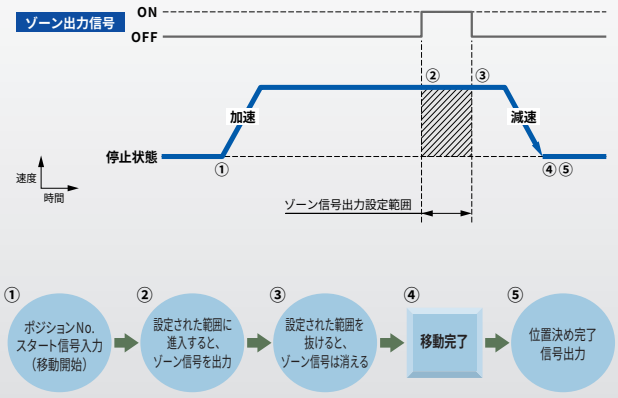
ワークの判別

以下の様な信号の組合せにより、ワークの大きさを判別することが出来ます。



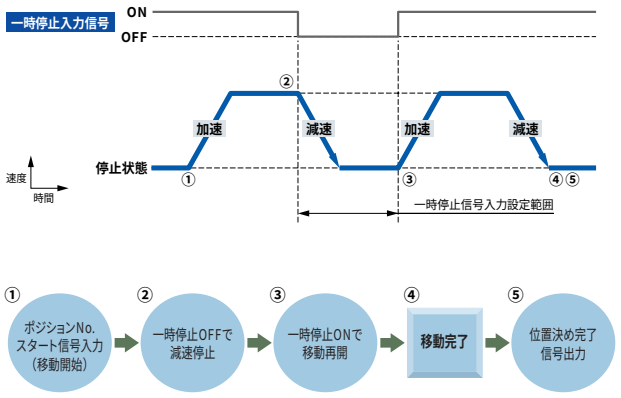
設定された範囲に進入すると信号を出力

移動中、任意の位置（範囲はパラメータで設定）で信号を出力することが可能なため危険エリアの設定及びタクト短縮等の用途にご使用頂けます。



移動中、外部信号により減速停止します

周辺機器とのインターロック（干渉防止）の設定により、一時停止入力が切れると減速停止します。一時停止がつながると、残りの移動を再開します。尚、安全上の観点から信号はB接点（信号OFFで動作）となっています。



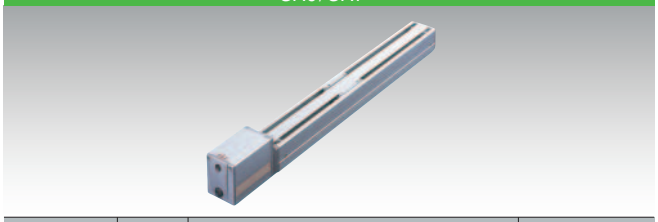
用途、可搬質量、速度、環境の条件を満たすだけ。選定に面倒な計算は不要です。

Line up

ロボシリンダ／ERCシリーズ

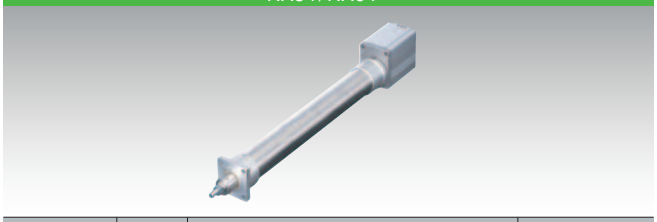
コントローラー一体型タイプ

スライダタイプ
SA6/SA7



シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
SA6	58	50～600mm（50mmピッチ）	43
SA7	68	50～600mm（50mmピッチ）	44

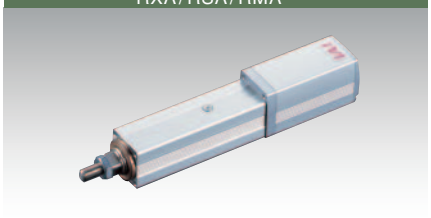
ロッドタイプ
RA54/RA64



シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
RA54	58	50～300mm（50mmピッチ）	45
RA64	68	50～300mm（50mmピッチ）	46
RA54GS	58	50～300mm（50mmピッチ）	47
RA64GS	68	50～300mm（50mmピッチ）	48
RA54GD	58	50～300mm（50mmピッチ）	49
RA64GD	68	50～300mm（50mmピッチ）	50

ロッドタイプ

ロッド標準タイプ
RXA/RSA/RMA



シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
RXA	35	50～200mm（50mmピッチ）	63
RSA	45	50～300mm（50mmピッチ）	64
RMA	64	50～300mm（50mmピッチ）	65

ロッド防塵・防滴タイプ
RSW/RMW

シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
RSW	45	50～300mm（50mmピッチ）	66
RMW	64	50～300mm（50mmピッチ）	67

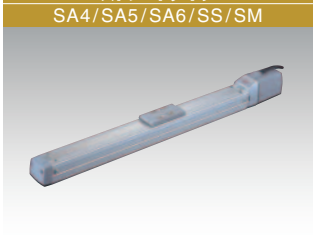
シングルガイド付タイプ
RSGS/RMGS

シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
RSGS	45	50～300mm（50mmピッチ）	68
RMGS	64	50～300mm（50mmピッチ）	69

ロボシリンダ／RCSシリーズ

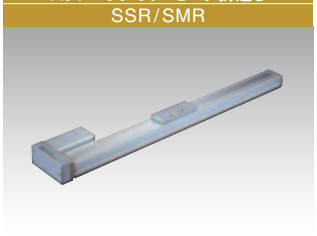
スライダタイプ

ストレートタイプ
SA4/SA5/SA6/SS/SM



シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
SA4	40	50～300mm（50mmピッチ）	83
SA5	52	50～500mm（50mmピッチ）	84
SA6	58	50～600mm（50mmピッチ）	85
SS	60	100～600mm（100mmピッチ）	86
SM	80	100～1000mm（100mmピッチ）	87

ストレートタイプ モータ折返し
SSR/SMR



シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
SSR	129	100～600mm（100mmピッチ）	89
SMR	145.5	100～1000mm（100mmピッチ）	90

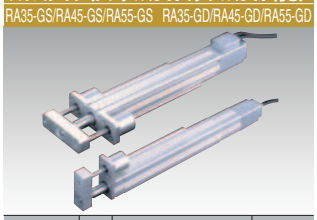
本体幅は、本体とモータの合計幅です。

ロッドタイプ

スリムタイプ
RA35/RA45/RA55

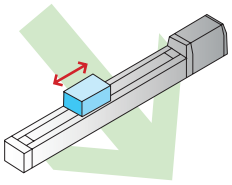
シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
RA35	35	50～150mm（50mmピッチ）	92
RA45	45	50～200mm（50mmピッチ）	96
RA55	55	50～300mm（50mmピッチ）	100

スリムタイプ（シングルガイド、ダブルガイド付き）
RA35-GS/RA45-GS/RA55-GS　RA35-GD/RA45-GD/RA55-GD



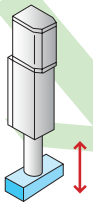
シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
RA35-GS	70	50～150mm（50mmピッチ）	93
RA45-GS	90	50～200mm（50mmピッチ）	97
RA55-GS	110	50～300mm（50mmピッチ）	101
RA35-GD	97	50～150mm（50mmピッチ）	94
RA45-GD	125	50～200mm（50mmピッチ）	98
RA55-GD	133	50～300mm（50mmピッチ）	102

●本体上の物を移動、位置決め等



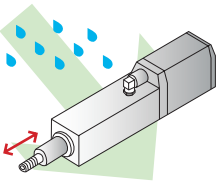
スライダタイプ

●ロッドを出し入れした物の移動、位置決め
●クランプや圧入等の押し付け動作



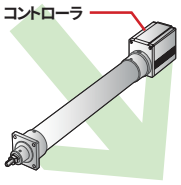
ロッドタイプ

●ほこりや水がかかる環境で使用したい



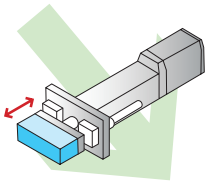
防塵・防滴タイプ

●コントローラの設置スペースがない



コントローラー体型タイプ

●ロッドの振れを抑えたい
●水平で使用したい

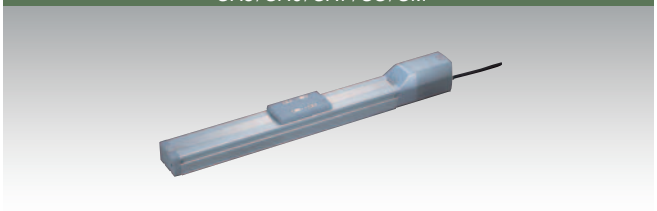


高剛性タイプ

ロボシリンダ／RCP2シリーズ

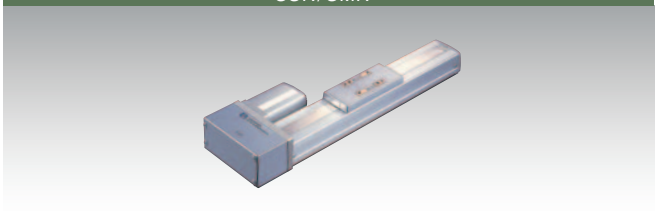
スライダタイプ

モータストレートタイプ
SA5/SA6/SA7/SS/SM



シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
SA5	52	50～500mm（50mmピッチ）	56
SA6	58	50～600mm（50mmピッチ）	57
SA7	73	100～800mm（100mmピッチ）	58
SS	60	100～600mm（100mmピッチ）	59
SM	80	100～1000mm（100mmピッチ）	60

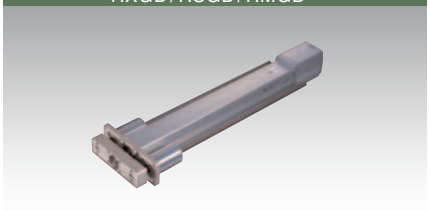
モータ折返しタイプ
SSR/SMR



シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
SSR	60	100～600mm（100mmピッチ）	61
SMR	80	100～1000mm（100mmピッチ）	62

ロッドタイプ

ダブルガイド付タイプ
RXGD/RSGD/RMGD



シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
RXGD	35	50～200mm（50mmピッチ）	70
RSGD	45	50～300mm（50mmピッチ）	71
RMGD	64	50～300mm（50mmピッチ）	72

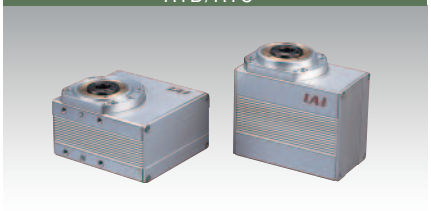
チャックタイプ

ロボグリッパー
GRS/GRM

シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
GRS	69	10mm	73
GRM	74	14mm	74

ロータリー

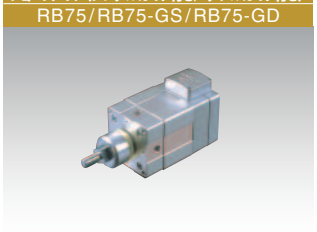
ロボロータリー
RTB/RTC



シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
RTB	50	330度	75
RTC	88	330度	76

ロッドタイプ

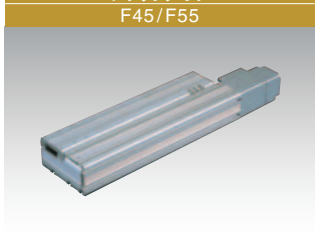
ショートタイプ（シングルガイド付き／ダブルガイド付き）
RB75/RB75-GS/RB75-GD



シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
RB75	75	50～300mm（50mmピッチ）	107
RB75-GS	132.5	50～300mm（50mmピッチ）	108
RB75-GD	175	50～300mm（50mmピッチ）	109

フラットタイプ

フラットタイプ
F45/F55



シリーズ	本体幅	ストローク	掲載ページ
F45	95	50～200mm（100mmピッチ）	122
F55	116	50～300mm（100mmピッチ）	123

電動チャックタイプ

ロボグリッパー
G20

シリーズ	最大把持力	掲載ページ
G20	45.1N	126

電動ロータリータイプ

ロボロータリー
R10/R20/R30

シリーズ	本体幅	揺動角度	掲載ページ
R10	64	300°	127
R20	130	300°	128
R30	134	300°	129

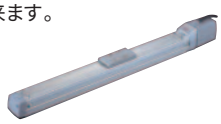
シリーズ	タイプ	形状	タイプ記号	本体幅	対応コントローラ
ERC	スライダタイプ	ストレートタイプ	SA6	58mm	本体内蔵
			SA7	68mm	
	ロッドタイプ	標準タイプ	RA54	58mm	
			RA64	68mm	
		シングルガイド付タイプ	RA54GS	58mm	
			RA64GS	68mm	
		ダブルガイド付タイプ	RA54GD	58mm	
			RA64GD	68mm	
RCP2	スライダタイプ	ストレートタイプ	SA5	52mm	RCP2-C RCP2-CG
			SA6	58mm	
			SA7	73mm	
			SS	60mm	
			SM	80mm	
		モータ折返しタイプ	SSR	60mm	
			SMR	80mm	
	ロッドタイプ	標準タイプ	RXA	35mm	
			RSA	45mm	
			RMA	64mm	
		防塵・防滴タイプ	RSW	45mm	
			RMW	64mm	
		シングルガイド付タイプ	RSGS	45mm	
			RMGS	64mm	
		ダブルガイド付タイプ	RXGD	35mm	
			RSGD	45mm	
			RMGD	64mm	
	チャックタイプ		GRS	69mm	
			GRM	74mm	
	ロータリータイプ	縦型	RTB	50mm	
		偏平型（中空軸）	RTC	88mm	
RCS	スライダタイプ	ストレートタイプ	SA4	40mm	RCS-C RCS-E
			SA5	52mm	
			SA6	58mm	
			SS	60mm	
			SM	80mm	
		モータ折返しタイプ	SSR	60mm	
			SMR	80mm	
	ロッドタイプ	スリムタイプ	RA35 (35mm)	標準タイプ	
				シングルガイド	
				ダブルガイド	
				モータ折返し	
			RA45 (45mm)	標準タイプ	
				シングルガイド	
				ダブルガイド	
				モータ折返し	
			RA55 (55mm)	標準タイプ	
				シングルガイド	
				ダブルガイド	
				モータ折返し	
		ショートボディタイプ	RB75 (75mm)	標準タイプ	
				シングルガイド	
				ダブルガイド	
	フラットタイプ	スライドプレートタイプ	F45	45mm	
			F55	55mm	
	チャックタイプ		G20	（ストロークによる）	
	ロータリータイプ	モータストレートタイプ	R10	64mm	E-con
		モータ折返しタイプ	R20	64mm	
		モータ折返し中空軸タイプ	R30	68mm	

用途に応じたタイプを用意

各シリーズに、多種多様なタイプをご用意しました。
用途に応じて最適なタイプをご使用下さい。

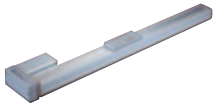
スライダタイプ

スライダが移動して位置決めを行います。リニアガイドを内蔵していますので、剛性に優れモーメントも許容出来ます。



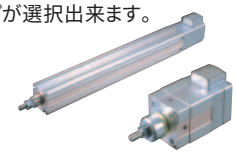
スライダモータ折返し

スライダタイプで全長を短くするために、モータを折り返したタイプです。全長方向にスペースがない場合、装置をコンパクトにしたい場合に適します。



ロッドタイプ

エアシリンダのように本体からロッドが伸縮するタイプです。本体外形が細いスリムタイプと、全長が短いショートタイプが選択出来ます。



ガイド付ロッドタイプ

ガイド機構を有していますので、直進性及び剛性に優れます。ロッドタイプを水平使用する場合やロッドに対して垂直方向、回転方向の力がかかる場合にご使用下さい。

フラットタイプ

アクチュエータ上部のプレート全体が、前後にスライドしますので、プレート上部に器具を取り付けての移動等に適します。

防塵・防滴タイプ

IP65相当の保護構造を有したロッドタイプです。粉塵や水がかかる等の悪環境下でのご使用に適します。

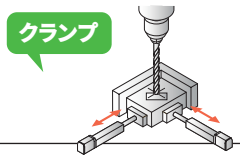
コントローラー一体型タイプ

コントローラを本体に内蔵したタイプです。同装置内で複数軸を使用する場合や、配電盤内の省スペース化に有効です。

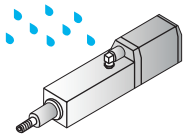
■ RCSとRCP2の使い分け

速度精度を必要とする場合は、速度特性に優れているRCSをお使いください。右記のような場合はRCP2をお勧めします。

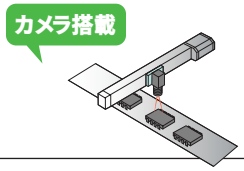
❶ 押し付け動作をしたい
（クランプ・圧入用途など）



❷ 防塵防滴タイプが欲しい



❸ 完全停止が必要



■ RCSとRCP2の比較

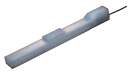
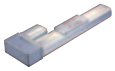
※ DeviceNetはODVA、CC-Linkは三菱電機株式会社の登録商標です。

用途	RCS	RCP2
モータ	ACサーボモータ	パルスモータ
制御	ACサーボ制御	ACサーボ制御
特長（モータ特性）	一定推力（荷重が変わっても速度は一定）	低速時に高推力（速度により推力が変化する）
停止時の振動	停止	完全停止
クランプや圧入等の押し付け	押し付け動作（最大297N）	押し付け動作（最大800N）
設置スペース対応	モータ折り返し（スライダ・ロッド） ショートタイプ　スリムタイプ　フラットタイプ	モータ折返し（スライダのみ）
防塵防滴タイプ	なし	あり
高速移動	最高速度　1,000mm/s	最高速度　666mm/s
電源電圧	DC24V、AC100V、AC200V	DC24V
フィールドネットワーク	DeviceNet、CC-Link、Profi Bus対応可能	なし

ロボシリンダシリーズ ERC/RCP2仕様一覧表

	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)（注1）	可搬質量(注2) 水平 (kg)	可搬質量(注2) 垂直 (kg)	リード (mm)	型　式	掲載ページ
スライダタイプ	モーターストレートタイプ	600 / 515	6～2	1.5～1	12	ERC-SA6-I-PM-12-□□□	P43
		300 / 255	12	3～2.5	6	ERC-SA6-I-PM-6-□□□	
		150 / 125	12	6～4	3	ERC-SA6-I-PM-3-□□□	
		450(400)	10～2	2.5～0.5	16	ERC-SA7-I-PM-16-□□□	P44
		250	20～3.5	5～0.5	8	ERC-SA7-I-PM-8-□□□	
		125	20	10～2	4	ERC-SA7-I-PM-4-□□□	
ロッドタイプ	標準タイプ	600 / 500	25～2.5	4.5～0.5	12	ERC-RA54-I-PM-12-□□□	P45
		300 / 250	40～12	12～2.5	6	ERC-RA54-I-PM-6-□□□	
		150 / 125	40	18～4	3	ERC-RA54-I-PM-3-□□□	
		450(400)	40～2	5～0.5	16	ERC-RA64-I-PM-16-□□□	P46
		250(200)	50～3.5	17.5～1	8	ERC-RA64-I-PM-8-□□□	
		125	55～25	25～2	4	ERC-RA64-I-PM-4-□□□	

（注1）帯の中の数字はストローク毎の最高速度です。(　)内は垂直動作の場合です。
（注2）可搬質量は0.3G（垂直とリード3、4は0.2G）で動作させた場合の値です。

	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)（注1）	可搬質量(注2) 水平 (kg)	可搬質量(注2) 垂直 (kg)	リード (mm)	型　式	掲載ページ
スライダタイプ	モーター ストレートタイプ 	600	4	1	12	RCP2-SA5-□-PM-12-□□□	P56
		300	8	2.5	6	RCP2-SA5-□-PM-6-□□□	
		150	8	4.5	3	RCP2-SA5-□-PM-3-□□□	
		600 / 540	6	1.5～1	12	RCP2-SA6-□-PM-12-□□□	P57
		300 / 270	12	3～2.5	6	RCP2-SA6-□-PM-6-□□□	
		150 / 135	12	6～4	3	RCP2-SA6-□-PM-3-□□□	
		533 / 480	35～7	5～0.5	16	RCP2-SA7-□-PM-16-□□□	P58
		266 / 240	40～10	10～1.5	8	RCP2-SA7-□-PM-8-□□□	
		133 / 120	40	15～5	4	RCP2-SA7-□-PM-4-□□□	
		600 / 470	30～6	4～1	12	RCP2-SS-□-PM-12-□□□	P59
		300 / 230	30～20	8～2	6	RCP2-SS-□-PM-6-□□□	
		150 / 115	30～20	12～4	3	RCP2-SS-□-PM-3-□□□	
		666 (600) / 625 (600) / 515	40～10	5～0.5	20	RCP2-SM-□-PM-20-□□□	P60
		333 (300) / 310 (300) / 255	50～4	12～2	10	RCP2-SM-□-PM-10-□□□	
		165 (150) / 155 (150) / 125	55～10	20～0.5	5	RCP2-SM-□-PM-5-□□□	
	モーター 折返しタイプ 	600 (440) / 470 (440)	20～5.5	4～0.5	12	RCP2-SSR-□-PM-12-□□□	P61
		250 / 230	20～2.5	5～0.5	6	RCP2-SSR-□-PM-6-□□□	
		105 / 105	30～20	10～1.5	3	RCP2-SSR-□-PM-3-□□□	
		600 (333) / 515 (333)	23～1	3～0.5	20	RCP2-SMR-□-PM-20-□□□	P62
		300 (250) / 255	28～4	9～0.5	10	RCP2-SMR-□-PM-10-□□□	
		160 (140) / 155 (140) / 125	55～1.5	20～0.5	5	RCP2-SMR-□-PM-5-□□□	

（注1）帯の中の数字がストローク毎の最高速度です。(　)内は垂直動作の場合です。
（注2）可搬質量は加速度0.3G（垂直とリード3、4は0.2G）で動作させた場合の値です。

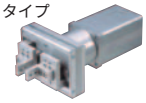
ロボシリンダシリーズ RCP2仕様一覧表

	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)（注1）	可搬質量(注2) 水平 (kg)	可搬質量(注2) 垂直 (kg)	リード (mm)	型　式	掲載ページ
ロッドタイプ	標準タイプ	187	15～2	6～1	5	RCP2-RXA-□-PM-5-□□□	P63
		114	30～4	10～2	2.5	RCP2-RXA-□-PM-2.5-□□□	
		458 / 458 / 350	25～5	4.5～0.5	10	RCP2-RSA-□-PM-10-□□□	P64
		250 / 237 / 175	40～10	12～2	5	RCP2-RSA-□-PM-5-□□□	
		125 (110) / 118 / 87	40	19～2.5	2.5	RCP2-RSA-□-PM-2.5-□□□	
		450 (400)	40～10	5～1	16	RCP2-RMA-□-PM-16-□□□	P65
		210	50～30	17.5～1.5	8	RCP2-RMA-□-PM-8-□□□	
		130	55～35	26～1.5	4	RCP2-RMA-□-PM-4-□□□	
	防塵・防滴タイプ	450 (250) / 450 (250) / 350 (250)	25～5	4.5～2	10	RCP2-RSW-□-PM-10-□□□	P66
		190 / 190 / 175	40	12～2.5	5	RCP2-RSW-□-PM-5-□□□	
		125 (115) / 115 / 85	40	19～2.5	2.5	RCP2-RSW-□-PM-2.5-□□□	
		320 (265)	40～20	5～1	16	RCP2-RMW-□-PM-16-□□□	P67
		200	50	17.5～2	8	RCP2-RMW-□-PM-8-□□□	
		100	55	26～5	4	RCP2-RMW-□-PM-4-□□□	
	シングルガイド付タイプ	458 / 458 / 350	2.5～0.5	3.5～0.5	10	RCP2-RSGS-□-PM-10-□□□	P68
		250 / 237 / 175	3.5～1	11～0.5	5	RCP2-RSGS-□-PM-5-□□□	
		125 (114) / 118 (114) / 87	4～1.5	18～1.5	2.5	RSP2-RSGS-□-PM-2.5-□□□	
		450 (400)	3～1	4～0.5	16	RCP2-RMGS-□-PM-16-□□□	P69
		210	4～1.5	16～1	8	RCP2-RMGS-□-PM-8-□□□	
		133	5～2	24～0.5	4	RCP2-RMGS-□-PM-4-□□□	
	ダブルガイド付タイプ	187	1.5～0.5	5～0.5	5	RCP2-RXGD-□-PM-5-□□□	P70
		114 (93)	2～0.5	9～1	2.5	RCP2-RXGD-□-PM-2.5-□□□	
		458 / 458 / 350	3.5～1	3.5～0.5	10	RCP2-RSGD-□-PM-10-□□□	P71
		250 / 237 / 175	4.5～2	11～0.5	5	RCP2-RSGD-□-PM-5-□□□	
		125 (114) / 118 (114) / 87	5～2.5	18～1.5	2.5	RCP2-RSGD-□-PM-2.5-□□□	
		450 (400)	4～1	4～0.5	16	RCP2-RMGD-□-PM-16-□□□	P72
		210	5～1.5	16～1	8	RCP2-RMGD-□-PM-8-□□□	
		133	5～2	24～0.5	4	RCP2-RMGD-□-PM-4-□□□	

（注1）帯の中の数字がストローク毎の最高速度です。（　）内は垂直動作の場合です。
（注2）可搬質量は加速度0.3G（垂直とリード2.5、4は0.2G）で動作させた場合の値です。

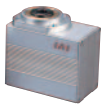
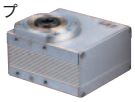
ロボシリンダシリーズ グリッパー／ロータリー仕様一覧表

グリッパー仕様一覧

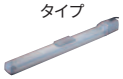
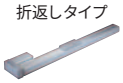
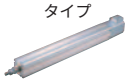
	タイプ	ストローク（mm）	繰返し位置決め精度（mm）	最大把持力（N）	減速比	最大速度（mm/sec）	型式	掲載ページ
グリッパー	小型	10（片側5）	±0.01	21.0	1/1	33.3（片側）	RCP2-GRS-I-PM-1-10-P1	P73
	中型	14（片側7）	±0.01	80.0	1/1	36.7（片側）	RCP2-GRM-I-PM-1-14-P1	P74
	ワイドタイプ 	20、40、(60)(80)、100(120)、(200)	±0.04	45.1	1/5	(60cpm)	RCS-G20-I-60-5-□□□	P126

※ ワイドタイプのストロークの（　）内寸法は準標準設定の為、他機種より納期がかかります。

ロータリー仕様一覧

	タイプ	揺動角度（度）	繰返し位置決め精度（度）	最大トルク（N・m）	減速比	最大速度（度/sec）	型式	掲載ページ
ロータリー	縦型 	330	±0.01	1.1	1/20	600	RCP2-RTB-I-PM-20-330-P1	P75
				1.7	1/30	400	RCP2-RTB-I-PM-30-330-P1	
	偏平型中空軸タイプ 	330	±0.01	1.1	1/20	600	RCP2-RTC-I-PM-20-330-P1	P76
				1.7	1/30	400	RCP2-RTC-I-PM-30-330-P1	
	ストレートタイプ	300	±0.02	2.4	1/18	500	RCS-R10-I-60-18-300	P127
	モータ折返しタイプ	300	±0.02	2.4	1/18	500	RCS-R20-I-60-18-300	P128
	モータ折返し中空軸タイプ	300	±0.1	0.764	1/4	500	RCS-R30-I-60-4-300	P129

ロボシリンダシリーズ RCS仕様一覧表

	タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)（注1）	可搬質量（注2） 水平 (kg)	可搬質量（注2） 垂直 (kg)	モータ容量 (W)	リード (mm)	型　式	掲載ページ
スライダタイプ	モータ ストレート タイプ 	665	4	1	20	10	RCS-SA4-□-20-H-□□□	P83
		330	5	2.5		5	RCS-SA4-□-20-M-□□□	
		165	5	4.5		2.5	RCS-SA4-□-20-L-□□□	
		800 760	4	1	20	12	RCS-SA5-□-20-H-□□□	P84
		400 380	8	2		6	RCS-SA5-□-20-M-□□□	
		200 190	8	4		3	RCS-SA5-□-20-L-□□□	
		800 760 640 540	6	1.5	30	12	RCS-SA6-□-30-H-□□□	P85
		400 380 320 270	12	3		6	RCS-SA6-□-30-M-□□□	
		200 190 160 135	12	6		3	RCS-SA6-□-30-L-□□□	
		600 470	15	4	60	12	RCS-SS-□-60-H-□□□	P86
		300 230	30	8		6	RCS-SS-□-60-M-□□□	
		1000 960 765 625 515	20	4	100	20	RCS-SM-□-100-H-□□□	P87
		500 480 380 310 255	40	8		10	RCS-SM-□-100-M-□□□	
		1000 960 765 625 515	30	6	150	20	RCS-SM-□-150-H-□□□	P88
		500 480 380 310 255	60	12		10	RCS-SM-□-150-M-□□□	
	モータ 折返しタイプ 	600 470	15	4	60	12	RCS-SSR-□-60-H-□□□	P89
		300 230	30	8		6	RCS-SSR-□-60-M-□□□	
		1000 960 765 625 515	20	4	100	20	RCS-SMR-□-100-H-□□□	P90
		500 480 380 310 255	40	8		10	RCS-SMR-□-100-M-□□□	
		1000 960 765 625 515	30	6	150	20	RCS-SMR-□-150-H-□□□	P91
		500 480 380 310 255	60	12		10	RCS-SMR-□-150-M-□□□	
ロッドタイプ	スリム タイプ 	500	4	1	20	10	RCS-RA35-I-20-H-□□□	P92
		250	9	3		5	RCS-RA35-I-20-M-□□□	
		125	18	6.5		2.5	RCS-RA35-I-20-L-□□□	
		500	7	1.5	30	10	RCS-RA45-□-30-H-□□□	P96
		250	15	4		5	RCS-RA45-□-30-M-□□□	
		125	30	8.5		2.5	RCS-RA45-□-30-L-□□□	
		800 755	12	2	60	16	RCS-RA55-□-60-H-□□□	P100
		400 377	25	5		8	RCS-RA55-□-60-M-□□□	
		200 188	50	11.5		4	RCS-RA55-□-60-L-□□□	
		800 755	15	3.5	100	16	RCS-RA55-□-100-H-□□□	P103
		400 377	30	9		8	RCS-RA55-□-100-M-□□□	
		200 188	60	18		4	RCS-RA55-□-100-L-□□□	
		500	4	1	20	10	RCS-RA35R-I-20-H-□□□	P95
		250	9	3		5	RCS-RA35R-I-20-M-□□□	
		125	18	6.5		2.5	RCS-RA35R-I-20-L-□□□	
		500	7	1.5	30	10	RCS-RA45R-□-30-H-□□□	P99
		250	15	4		5	RCS-RA45R-□-30-M-□□□	
		125	30	8.5		2.5	RCS-RA45R-□-30-L-□□□	
		800 755	12	2	60	16	RCS-RA55R-□-60-H-□□□	P106
		400 377	25	5		8	RCS-RA55R-□-60-M-□□□	
		200 188	50	11.5		4	RCS-RA55R-□-60-L-□□□	
	ショート タイプ	500 485 350	25	4	60	10	RCS-RB7525-I-60-H-□□□	P107
		250 245 175	45	7		5	RCS-RB7525-I-60-M-□□□	
		600 505	10	2.5	60	12	RCS-RB7530-I-60-H-□□□	P110
		300 250	20	7		6	RCS-RB7530-I-60-M-□□□	
		150 125	40	15.5		3	RCS-RB7530-I-60-L-□□□	
		600 505	15	5.5	100	12	RCS-RB7530-I-100-H-□□□	P113
		300 250	30	12.5		6	RCS-RB7530-I-100-M-□□□	
		800	10	3.5	100	16	RCS-RB7535-I-100-H-□□□	P116
		400	22	9		8	RCS-RB7535-I-100-M-□□□	
		200	40	19.5		4	RCS-RB7535-I-100-L-□□□	
		800	15	6.5	150	16	RCS-RB7535-I-150-H-□□□	P119
		400	35	14.5		8	RCS-RB7535-I-150-M-□□□	
フラットタイプ	フラット タイプ	500	P125 参照	1.5	30	10	RCS-F45-□-30-H-□□□	P122
		250		4		5	RCS-F45-□-30-M-□□□	
		125		9		2.5	RCS-F45-□-30-L-□□□	
		800		2	60	16	RCS-F55-□-60-H-□□□	P123
		400		5		8	RCS-F55-□-60-M-□□□	
		200		11.5		4	RCS-F55-□-60-L-□□□	
		800		3.5	100	16	RCS-F55-□-100-H-□□□	P124
		400		9		8	RCS-F55-□-100-M-□□□	
		200		18		4	RCS-F55-□-100-L-□□□	

（注1）帯の中の数字がストローク毎の最高速度です。（　）内は垂直動作の場合です。
（注2）可搬質量は加速度0.3G（垂直と速度タイプは0.2G）で動作させた場合の値です。

ロボシリンダカタログ 注意事項

カタログスペックの注意点＜全機種共通＞

速度

速度は、アクチュエータのスライダ（またはロッド、アーム、出力軸）を移動させるときの設定速度です。スライダは停止状態から加速して、設定速度に到達するとその速度で移動を継続し、目標位置（指定されたポジション）の手前で減速して停止します。

＜ご注意下さい＞
①ERC・RCP2シリーズは、スライダ（ロッド、出力軸）に搭載する物の質量によって、最高速度が変化します。
機種選定の際は→25～36ページの「速度と可搬質量の相関図」にてご選定下さい。
RCSシリーズは、スライダ（ロッド、アーム）に搭載する物の質量が変化しても、最高速度は一定です。
機種選定の際は→22ページの仕様一覧表からご選定下さい。
②設定速度に到達するまでの時間は、加速（減速）度により異なります。
③移動する距離が短い場合は、設定速度まで到達しきれない場合があります。
④ロングストロークの軸の場合、危険回転数の関係から、最高速度が低下します。
（各ページの図面下にある「ストローク別寸法・質量・最高速度」の表でご確認下さい）
⑤移動時間を計算する場合は、設定速度の移動の時間だけでなく、加速・減速・収束の時間も考慮して下さい。
⑥スライダタイプ、ロッドタイプ、フラットタイプ、グリップタイプは、プログラム上で1mm/secごとの設定が出来ます。ロータリータイプは、1度/secごとの設定が出来ます。

加速度/減速度

加速度は、停止状態から設定速度へ到達するまでの速度の変化率です。
減速度は、設定速度から停止するまでの速度の変化率です。
両方ともプログラム上では「G」で指定します（0.3G＝2940mm/sec²）。※ロータリーは0.3G＝2940度/sec²

＜ご注意下さい＞
①加速（減速）度は、数字を大きくすると加速（減速）している時間が短くなり、移動時間は短縮します。
しかし加速（減速）度を大きくした場合は、急加速（急減速）となりショックも大きくなります。
②定格加速度は0.3G（リードが2.5・3・4の場合及び垂直使用の場合は0.2G）です（可搬質量は定格加速度の場合で設定されています）。（RB－75タイプは定格加速度が低い機種がありますのでご注意下さい）
③定格加速度より大きい加速（減速）度で動作させた場合は、寿命が極端に短くなったり故障したりする場合があります。
必ず定格加速度以下でご使用頂くか、単軸ロボットの高加減速対応タイプ（ISA/ISPAシリーズ最大加速度1Gまで対応）をご使用下さい。また加速（減速）度を上げた場合、可搬質量は定格加速度の場合より低下します。
④加速度はプログラム上で、0.01G毎の設定が出来ます。

デューティー

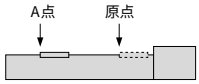
弊社アクチュエーターは、デューティー50%以内を目安として下さい。
デューティー50%以上で使用されると、過負荷エラーが発生する場合があります。

$$\text{デューティー} = \frac{\text{運転時間}}{\text{運転時間}+\text{停止時間}} \times 100$$

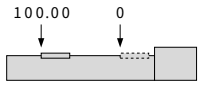
繰り返し位置決め精度

予め記憶させたポジションに、繰り返し移動させた場合の位置決め精度を表します。
「絶対位置決め精度」ではありませんのでご注意下さい。

繰り返し位置決め精度
同一のポイントへ、繰り返し位置決めを行った場合の、停止位置の精度のばらつき。



絶対位置決め精度
座標値で指定された任意の位置決めポイントに、位置決めを行った場合の、座標値と実測値の差。



原点

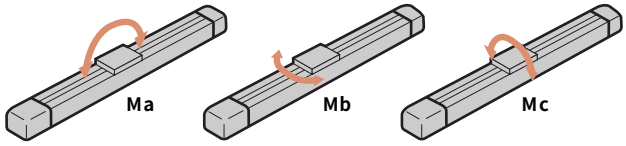
原点は標準仕様がモータ側、原点逆仕様が反モータ側に設定されます。

<ご注意下さい>
- インクリメンタル仕様のアクチュエータは、電源を入れ直した場合は必ず原点復帰の動作が必要となります。
- 原点復帰動作中は、スライダがメカエンド部まで移動してから反転しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
- 原点は標準がモータ側（グリッパーは開側、ロータリーは出力軸を上から見て左回転側）です。スライダタイプは原点逆（反モータ側）が可能ですが、それ以外のタイプは原点逆仕様は出来ませんので、ご注意下さい。
- スライダタイプの原点方向を変更するには返却調整が必要です。

負荷モーメント（Ma、Mb、Mc）

負荷モーメントはSA4・SA5・SA6・SA7が5,000km、SS・SSR・SM・SMRが10,000kmを想定した数値です。モーメント仕様値を超えて使用した場合は、ガイドの寿命が低下しますのでご注意下さい。

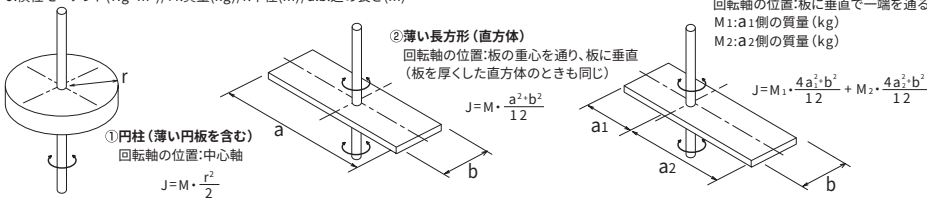
スライダタイプ負荷モーメント方向



許容慣性モーメント

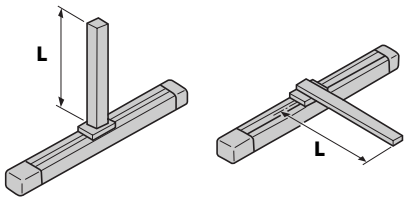
許容慣性モーメントは、ロータリーの出力軸に取り付けた物体が回転した時の慣性量（慣性モーメント）に対する制御可能な許容値です。
ロータリーに取り付けて動作出来る物体の質量、大きさの目安としてお考え下さい。
代表的な慣性モーメントの算出方法は下記をご参照下さい。

代表的形状の慣性モーメントの算出方法
J:慣性モーメント(Kg・m²)/M:質量(kg)/r:半径(m)/a.b.辺の長さ(m)



張り出し負荷長（L）

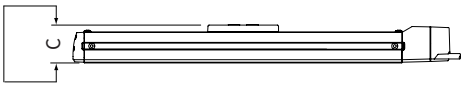
ワークやブラケット等をアクチュエータ・スライダ中心からオフセットして取り付けた場合に、アクチュエータが円滑に動作出来るオフセット量の目安です。
各機種の許容値を超えて使用した場合、振動や収束時間の遅れが出る場合がありますので、必ず許容値内でご使用下さい。



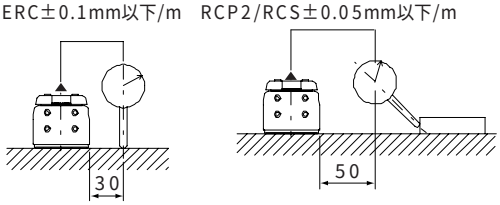
本体精度

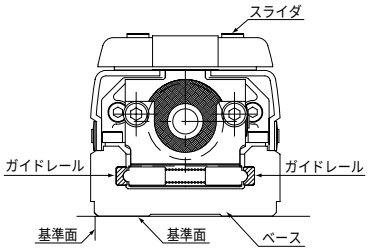
ロボシリンダスライドタイプの本体精度は下記の通りです。
また、本体のベース側面と下面はスライダの走りに対する基準面となっていますので、本体取付時の平行の目安にご使用下さい。

本体取付面（ベース下面）と搬送物取付面（上面）との平行度
ERC±0.1mm以下/m　RCP2/RCS±0.05mm以下/m



フレーム取付時の平行度（平滑面上※1に固定した場合）
ERC±0.1mm以下/m　RCP2/RCS±0.05mm以下/m





条件　上記値は20℃における値です。※1平面度0.05mm以下。

選定の目安（速度と可搬質量の相関図）

ERCシリーズ　スライダタイプ

水平設置か垂直設置かを選択

▼

装置のサイクルタイムから、速度タイプを選択

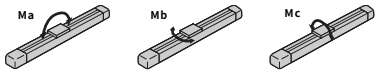
▼

下記の速度と可搬質量の相関図より目的のタイプをご選択下さい。

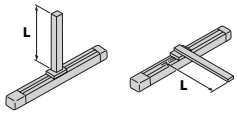
ご使用上の注意

●スライダタイプをご使用になる場合で、スライダに取り付けるものの中心から大きく張り出す場合は、負荷モーメントと張出負荷長を考慮して下さい。

負荷モーメント
Ma・Mb・Mc各負荷モーメント範囲内でご使用下さい。



張出負荷長
取付物の重心が、L/2の場合の値です。Ma・Mb・Mcのいずれかの方向に取付物体が張出す場合は、この値の範囲内でご使用下さい。

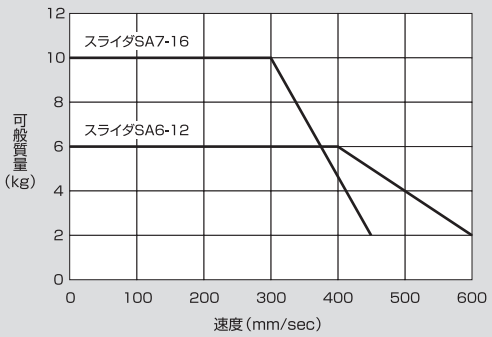


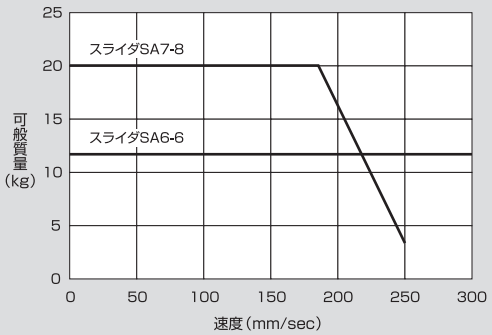
●SA6タイプの600ストロークは危険回転数の関係から最大速度が制限されますのでご注意下さい。
600ストローク(リード12:515mm/sec、リード6:255mm/sec、リード3:125mm/sec、)

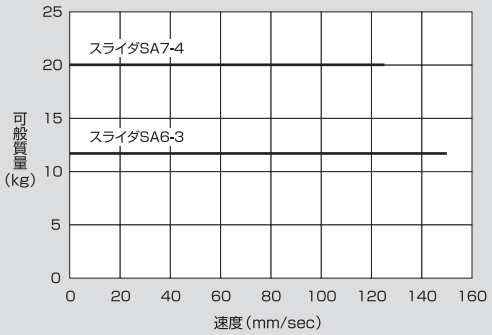
最大速度
600 mm/sec
300 mm/sec
150 mm/sec

高速タイプ　中速タイプ　低速タイプ

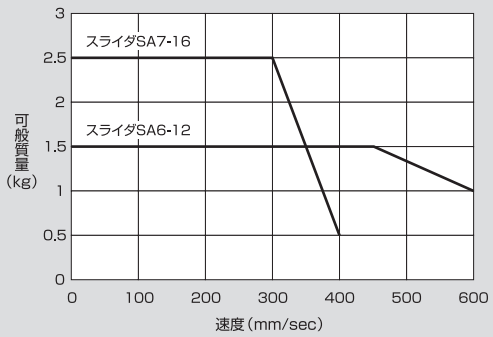
水平設置

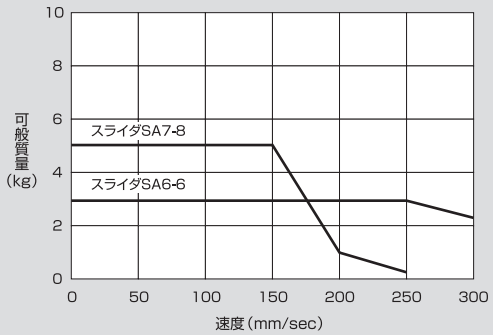


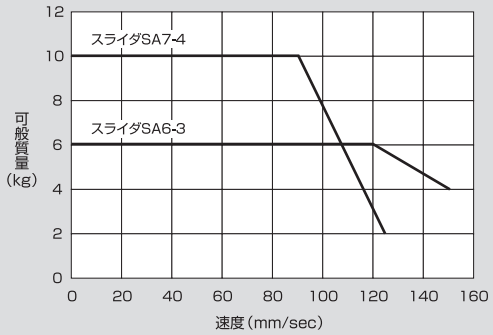




垂直設置







(注)上記グラフ中のタイプの後の数字は、リードの数字となります。

ERCシリーズ　ロッドタイプ標準型

水平使用か垂直使用かを選択

装置のサイクルタイムから、速度タイプを選択

下記の速度と可搬質量の相関図より目的のタイプをご選択下さい。

ご使用上の注意

- ●ロッドタイプは、ロッドの進行方向からの外力以外は全く考慮されておりません。ロッドに対して直角方向や回転方向の外力が加わる場合は、お客様にてガイドの追加をお願い致します。
- ●下表の水平設置の数値は外付ガイドを併設した場合の数値です。
- ●RA54タイプの300ストロークは危険回転数の関係から、最大速度が制限されますのでご注意下さい。300ストローク（リード12:500mm/sec、リード6:250mm/sec、リード3:125mm/sec）

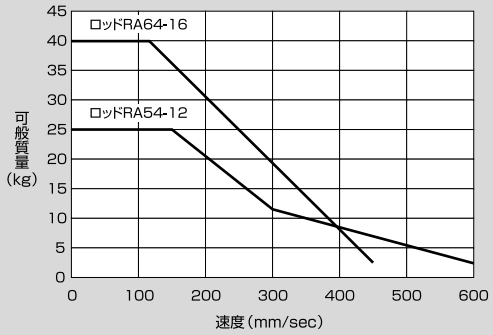
最大速度 600 mm/sec

300 mm/sec

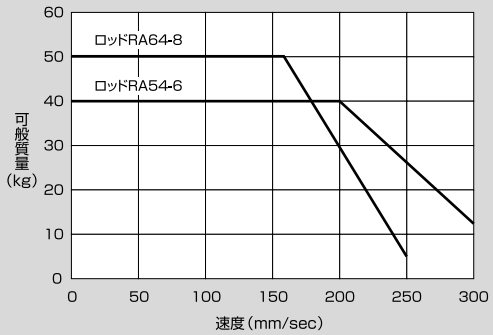
150 mm/sec

水平設置

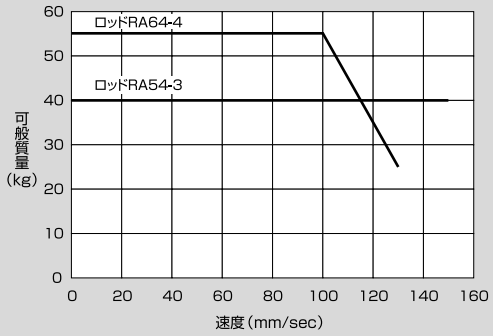
高速タイプ



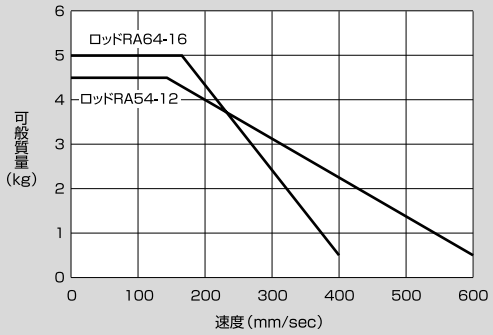
中速タイプ

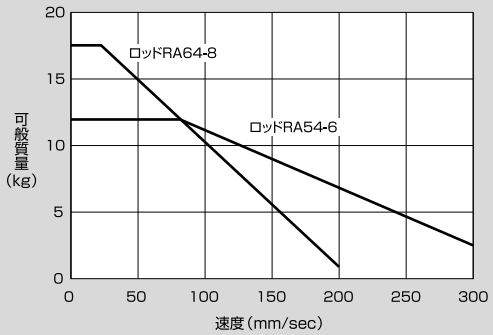


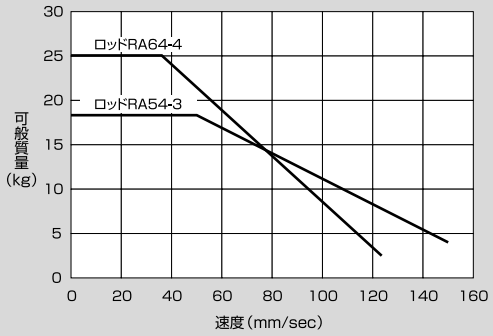
低速タイプ



垂直設置







（注）上記グラフ中のタイプの後の数字は、リードの数字となります。

選定の目安（速度と可搬質量の相関図）

RCP2シリーズ　スライダタイプ

水平設置か垂直設置かを選択

▼

装置のサイクルタイムから、速度タイプを選択

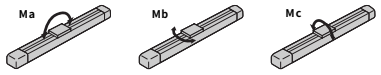
▼

下記の速度と可搬質量の相関図より目的のタイプをご選択下さい。

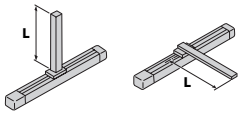
ご使用上の注意

スライダタイプをご使用になる場合で、スライダに取り付けるものの中心から大きく張り出す場合は、負荷モーメントと張出負荷長を考慮して下さい。

負荷モーメント
Ma・Mb・Mc各負荷モーメント範囲内でご使用下さい。



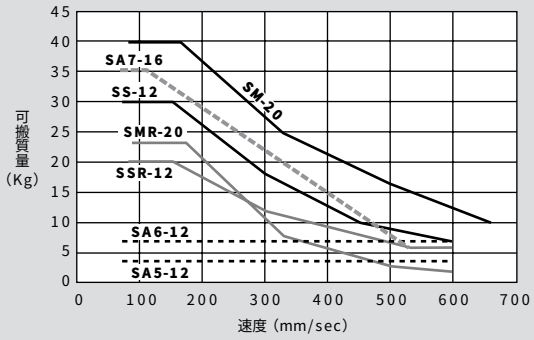
張出負荷長
取付物の重心が、L/2の場合の値です。Ma・Mb・Mcのいずれかの方向に取付物体が張出す場合は、この値の範囲内でご使用下さい。

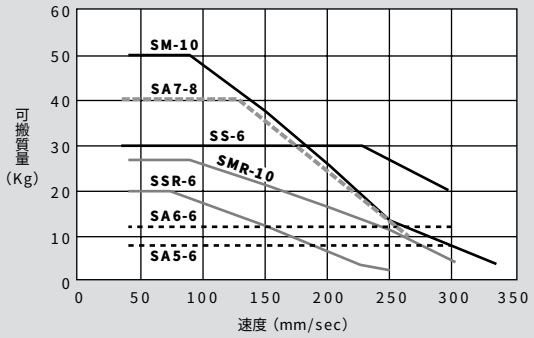


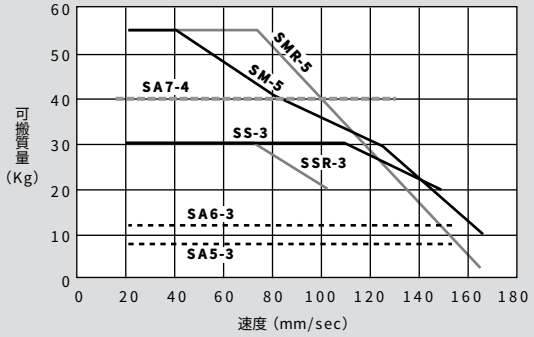
最大速度
600 mm/sec
300 mm/sec
150 mm/sec

高速タイプ　中速タイプ　低速タイプ

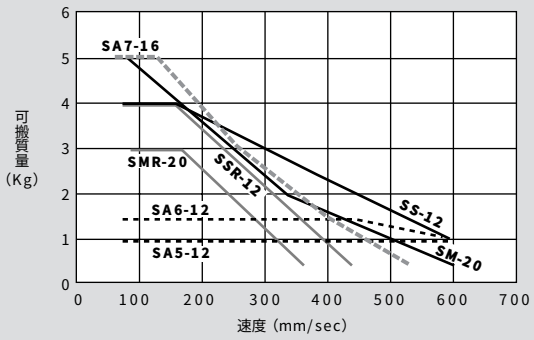
水平設置

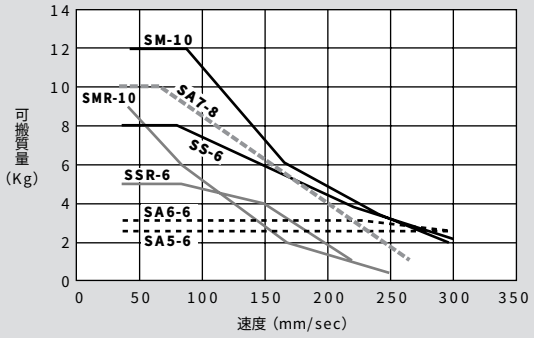


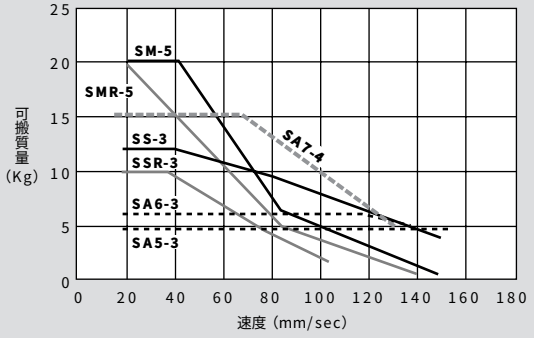




垂直設置







（注）上記グラフ中のタイプの後の数字は、リードの数字となります。

RCP2シリーズ ロッドタイプ

水平使用か垂直使用かを選択

装置のサイクルタイムから、速度タイプを選択

下記の速度と可搬質量の相関図より目的のタイプをご選択下さい。

ご使用上の注意

●ロッドタイプは、ロッドの進行方向からの外力以外は全く考慮されておりません。
ロッドに対して直角方向や回転方向の外力が加わる場合は、高剛性タイプをご使用頂くかお客様にてガイドの追加をお願い致します。

●RSAタイプの250、300ストロークに限り、最大速度が制限されます。
250ストローク（リード10:458mm/sec、リード5:237mm/sec、リード2.5:118mm/sec）
300ストローク（リード10:350mm/sec、リード5:175mm/sec、リード2.5:87mm/sec）

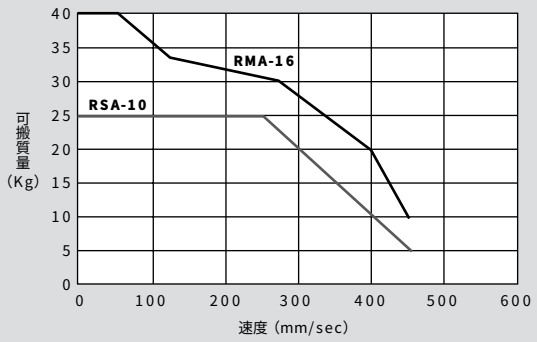
最大速度 500 mm/sec

250 mm/sec

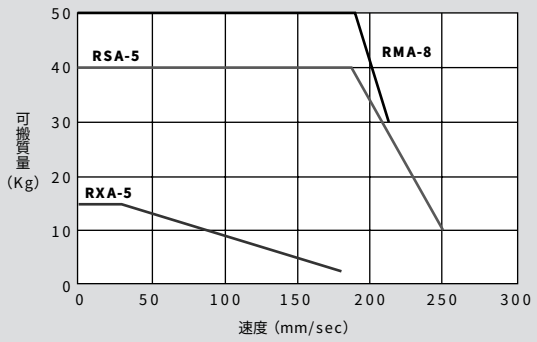
125 mm/sec

水平使用（注1）

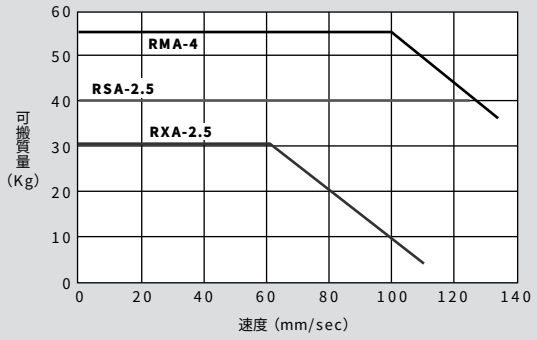
高速タイプ



中速タイプ

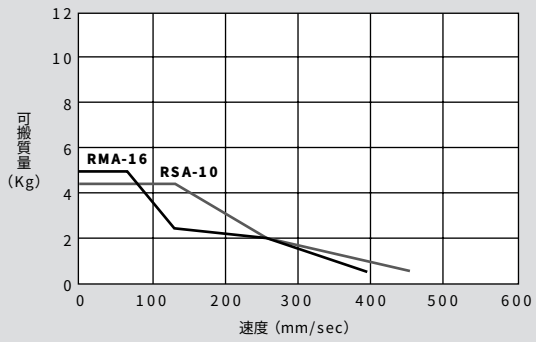


低速タイプ

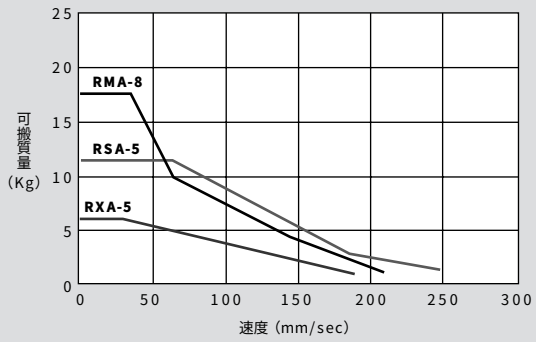


垂直使用（注2）

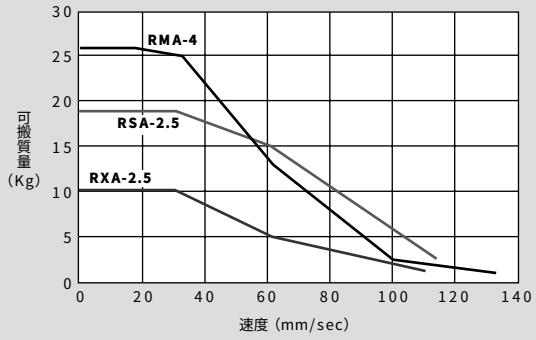
高速タイプ



中速タイプ



低速タイプ



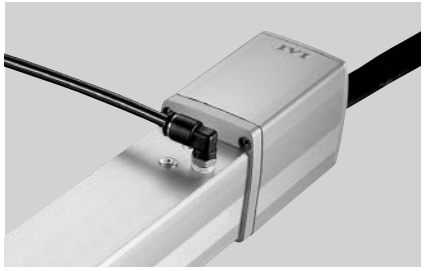
（注） 上記グラフ中のタイプの後の数字はリードの数字となります。
（注1）水平仕様の場合は、外付けガイドを併用した場合の数値です。
（注2）速度に対する可搬質量を最大でご使用になりますと、振動オーバーシュートが発生する場合があります。70%程度の余裕をみてご選定下さい。

選定の目安（速度と可搬質量の相関図）

RCP2シリーズ　防塵・防滴タイプ

防塵・防滴タイプは、標準ロッドタイプに下記の処理を行うことで、IP65の保護構造を実現しました。

1. **カバー等の合せ部に、ゴム製パッキン、接着シリコンシールにより密閉処理を実施。**
2. **本体先端のロッド保持部にスクレーパを追加。**
3. **配線出口部分をモールド成形の工夫により防滴処理し、アクチュエータケーブルの長さを2mに延長。**
4. **ロッドのスライドによる本体内部の容積変化に対し、吸排気ボートを取付けることによって、パッキンを保護。**



吸排気ボートは、本体内部のエア抜き用配管です。ワンタッチ管継手となっておりますので、外径φ6のチューブを差し込んで粉塵や水滴のかからない所まで延長してご使用下さい。
（チューブはお客様にてご用意下さい。）

保護構造

IP-65をPass!

IP-6 5

保護特性記号
（International Protection）

■「第1記号」固体異物に対する保護等級

0	保護なし
1	直径50mmを超える固形物質（例えば人の手など）が内部に侵入しない。
2	直径12mmを超える固形物質（例えば指先など）が内部に侵入しない。
3	直径又は厚さが2.5mmを超える工具、ワイヤなどの固形物質の先端が内部に侵入しない。
4	直径又は厚さが1.0mmを超えるワイヤ、鋼帯などの固形物質先端が内部に侵入しない。
5	粉塵が内部に侵入する事を防止する。若干の粉塵の侵入があっても、正常な運転を阻害しない。
6	**粉塵が内部に侵入しない。**

■「第2記号」水の浸入に対する保護等級

0	水の浸入に対して、特に保護されていない。検査しない。
1	鉛直に落下する水滴によって有害な影響をうけない。
2	鉛直から15°以内の方向から落下する水滴によって有害な影響を受けない。
3	鉛直から60°以内の方向から落下する水滴によって有害な影響を受けない。
4	どの様な方向からの水の飛まつによっても有害な影響を受けない。
5	**どの様な方向からの水の直接噴流によっても有害な影響を受けない。**
6	どの様な方向からの強い水の直接噴流によっても有害な影響を受けない。
7	規定の圧力・時間で水中に没しても水が浸入しない。
8	常時水中に没して使用出来る。

ご使用上の注意

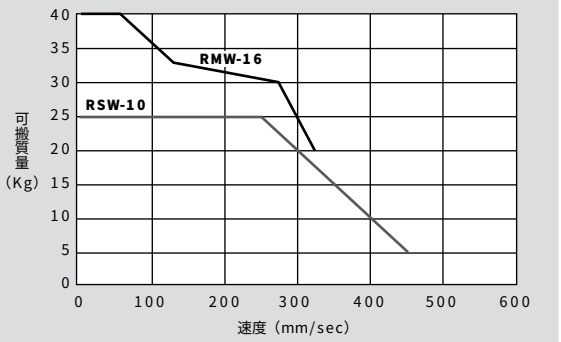
- 防塵・防滴タイプは防水ではありません。左記のIPの説明をご参照の上、適切な場所にてご使用下さい。
- 油に含まれる添加剤の種類によっては使用できない場合があります。使用条件等は事前にお問い合わせ下さい。
- 本体から出ているケーブル（アクチュエータケーブル）は、標準タイプが20cmに対し防塵・防滴タイプは2mに延長されています。ケーブル先端のコネクタは防滴構造ではありませんので、水のかからない所に設置して下さい。
- 防塵・防滴タイプはスクレーパ等の摺動抵抗から標準タイプより速度、可搬質量が低下します。
  機種選定の際は、下図のグラフより選定下さい。
  （押し付け力は標準と同様です。）

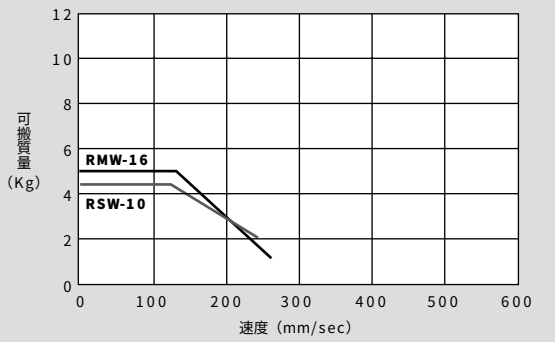
速度と垂直可搬質量の相関図（加減速度0.2Gの場合）※水平使用はガイド併用の場合

最大速度 500 mm/sec
250 mm/sec
125 mm/sec

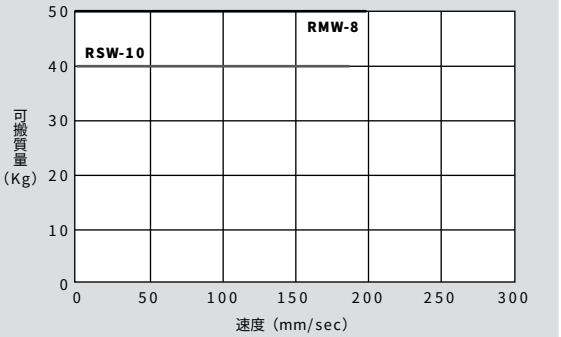
水平使用（注1）　垂直使用

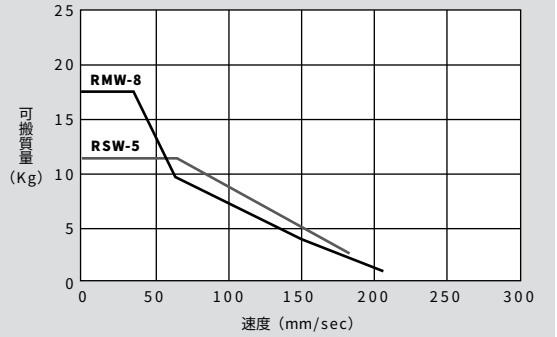
高速タイプ



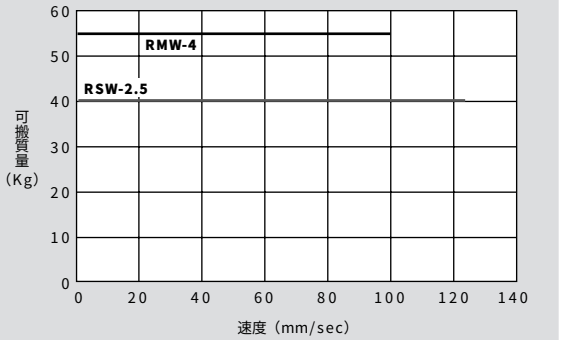


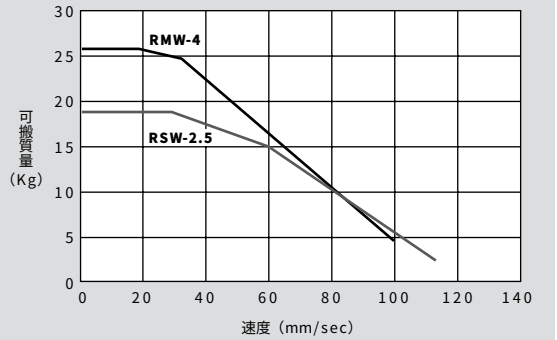
中速タイプ





低速タイプ





（注1）速度に対する可搬質量を最大でご使用になりますと、振動オーバーシュートが発生する場合があります。
70%程度の余裕をみてご選定下さい。

※タイプの後の数字はリードの数字です。

選定の目安（速度と可搬質量の相関図）

RCP2シリーズ　シングルガイド付タイプ

水平設置か垂直設置かを選択

▼

装置のサイクルタイムから、速度タイプを選択

▼

下記の速度と可搬質量の相関図より目的のタイプをご選択下さい。

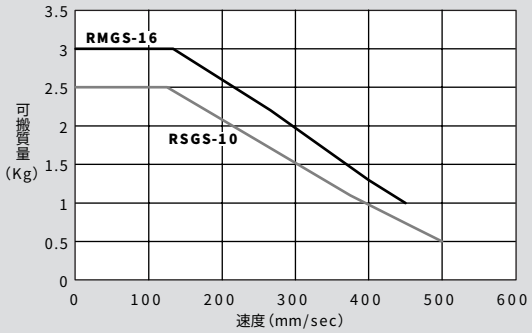
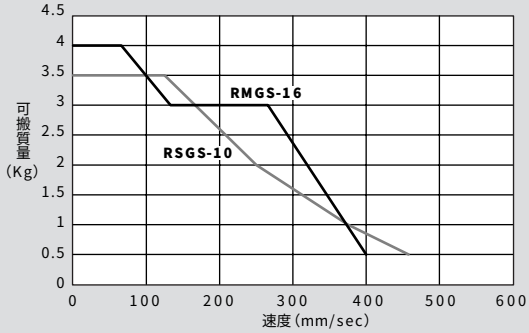
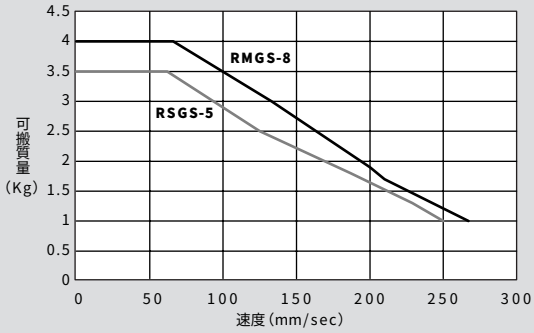
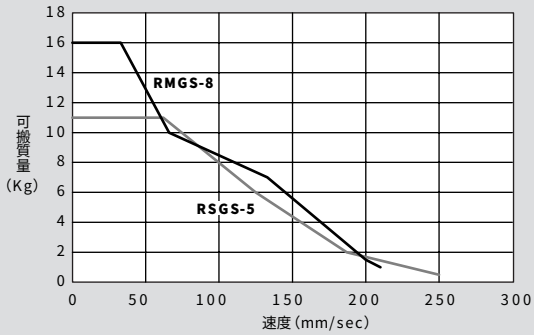
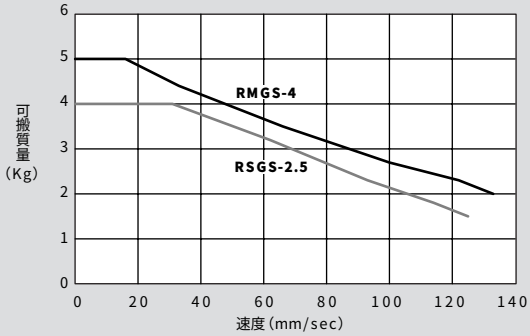
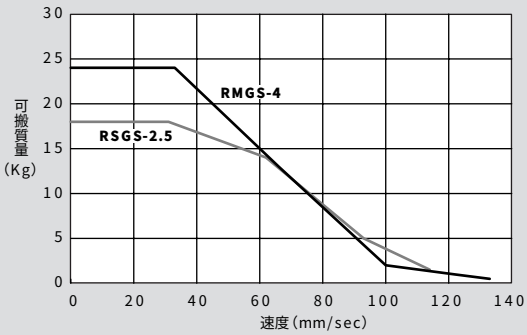
ご使用上の注意

- 下表の水平設置の数値は付属のガイドで動作させた場合の数値です。
- RSGSタイプの250、300ストロークに限り、最大速度が制限されます。
  250ストローク（リード10：458mm/sec. リード5：237mm/sec. リード2.5：118mm/sec.）
  300ストローク（リード10：350mm/sec. リード5：175mm/sec. リード2.5：87mm/sec）

最大速度
500 mm/sec

250 mm/sec

125 mm/sec

	水平設置	垂直設置
高速タイプ		
中速タイプ		
低速タイプ		

（注）上記グラフ中のタイプの後の数字は、リードの数字となります。

RCP2シリーズ ダブルガイド付タイプ

水平設置か垂直設置かを選択

▼

装置のサイクルタイムから、速度タイプを選択

▼

下記の速度と可搬質量の相関図より目的のタイプをご選択下さい。

ご使用上の注意

●下表の水平設置の数値は付属のガイドで動作させた場合の数値です。

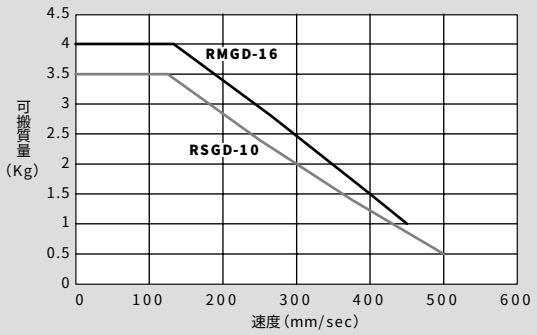
最大速度 500 mm/sec

250 mm/sec

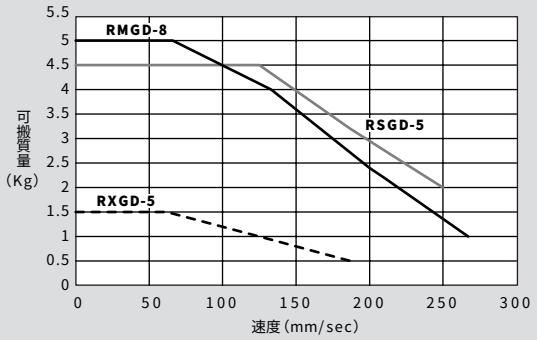
125 mm/sec

水平設置

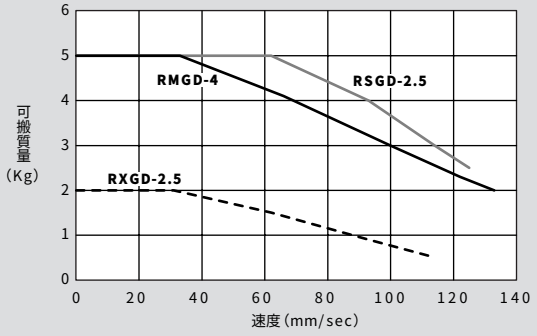
高速タイプ



中速タイプ

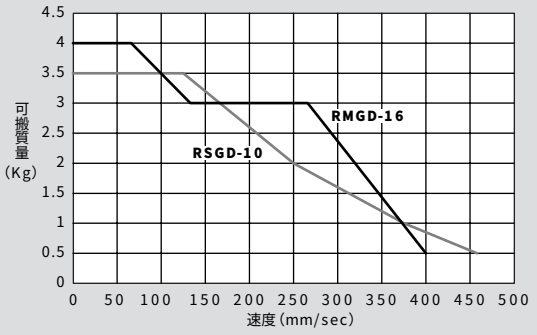


低速タイプ

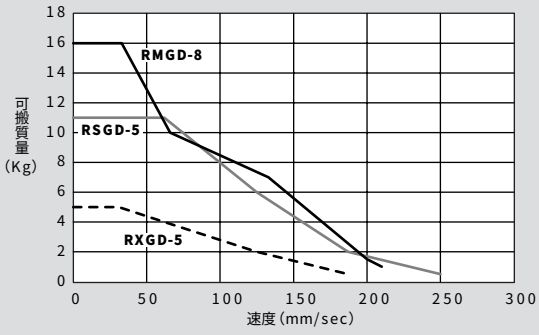


垂直設置

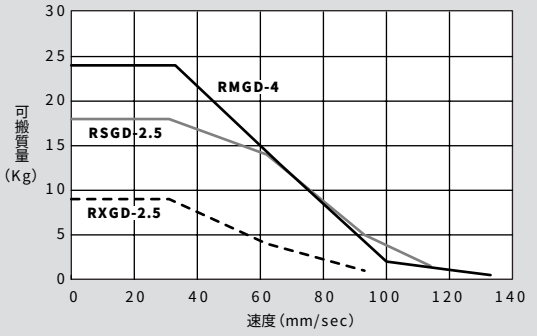
高速タイプ



中速タイプ



低速タイプ



(注) 上記グラフ中のタイプの後の数字は、リードの数字となります。

選定の目安（押し付け力と電流制限値の相関図）

ERCロッドタイプ

押し付け動作時の押し付け力は、コントローラーの電流制限値を変更する事で自由に変更が可能です。
最大押し付け力は機種により異なりますので、下記の表から必要な押し付け力を確認し目的のタイプをご選択ください。

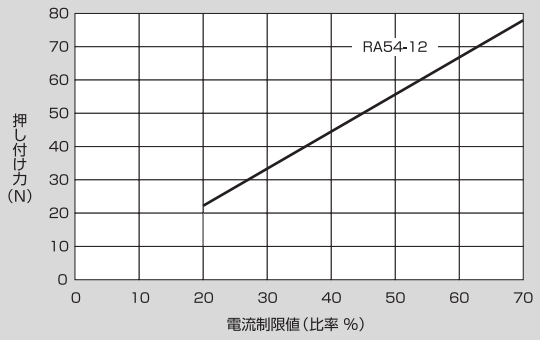
※押し付け動作時の移動速度は全タイプ20mm/sec固定となります。

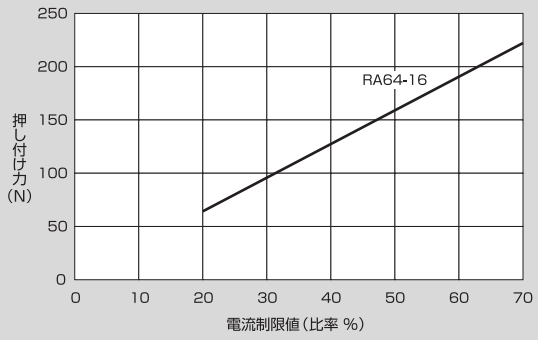
ご使用上の注意

- 押し付け力と電流制限値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。
- 電流制限値の20%未満の場合は押し付け力がばらつく場合がありますので電流制限値20%以上でご使用下さい。

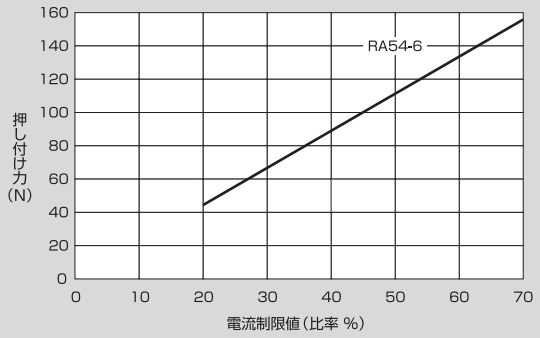
RA54タイプ　RA64タイプ

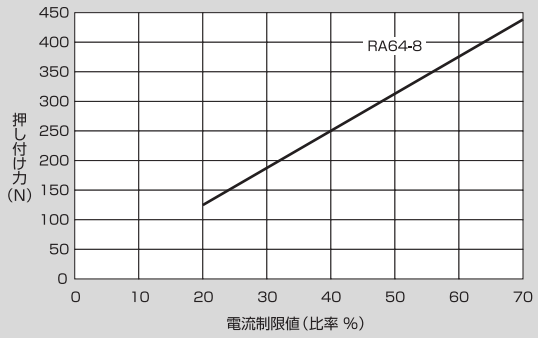
高速タイプ



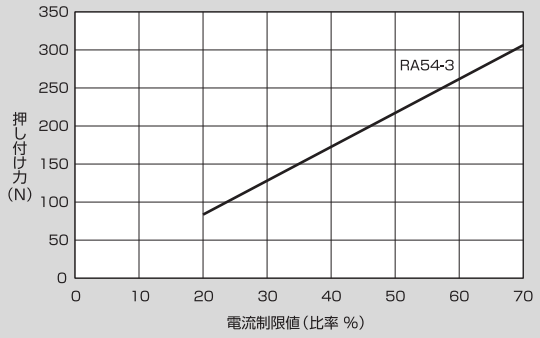


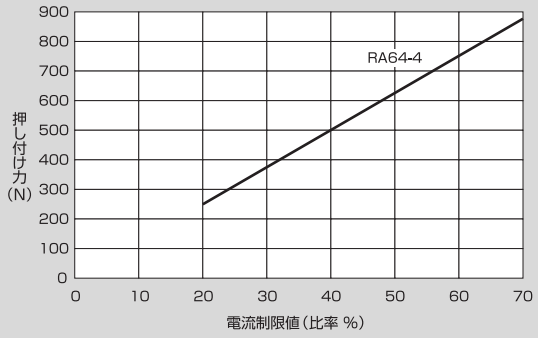
中速タイプ





低速タイプ





（注）上記グラフ中のタイプの後の数字は、リードの数字となります。

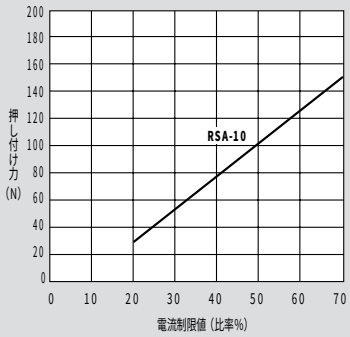
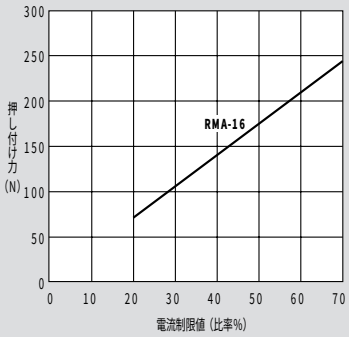
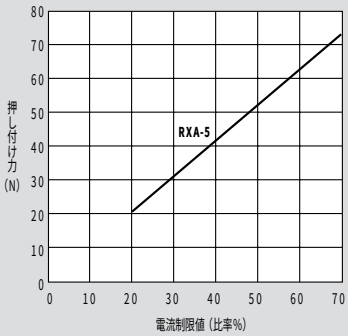
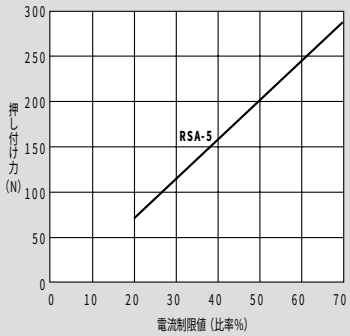
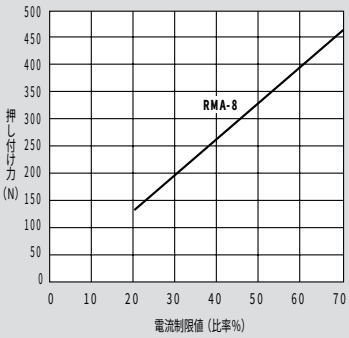
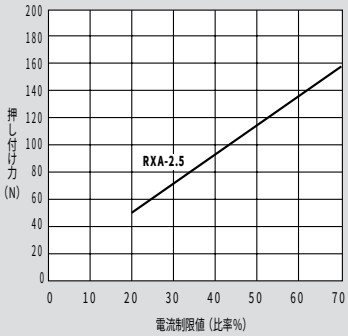
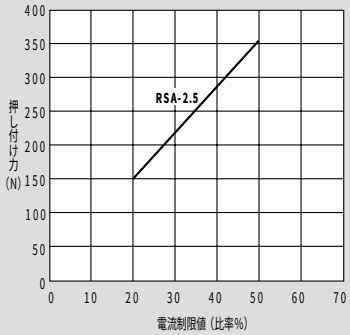
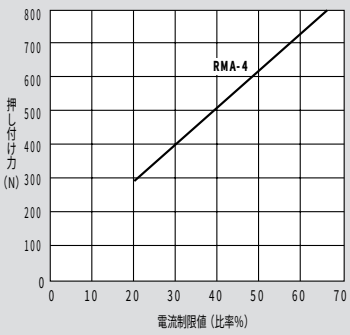
RCP2ロッドタイプ

押し付け動作時の押し付け力は、コントローラーの電流制限値を変更する事で自由に変更が可能です。
最大押し付け力は機種により異なりますので、下記の表から必要な押し付け力を確認し目的のタイプをご選択ください。

※押し付け動作時の移動速度は全タイプ20mm/sec固定となります。

ご使用上の注意

- 押し付け力と電流制限値との関係は目安の数字ですので、実際の数字とは多少の誤差が生じます。
- 電流制限値の20%未満の場合は押し付け力がばらつく場合がありますので電流制限値20%以上でご使用下さい。

	RXAタイプ	RSAタイプ	RMAタイプ
高速タイプ			
中速タイプ			
低速タイプ			

（注） 上記グラフ中のタイプの後の数字はリードの数字となります。

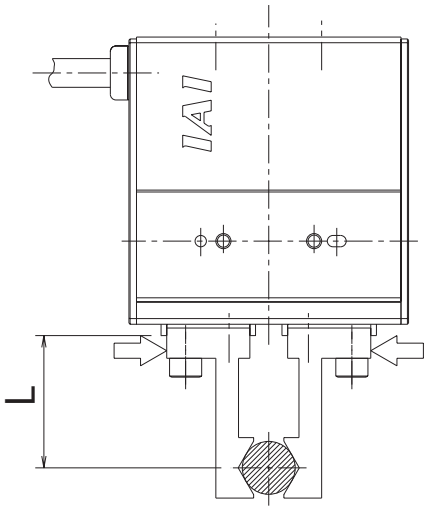
選定の目安（押し付け力と電流制限値の相関図）

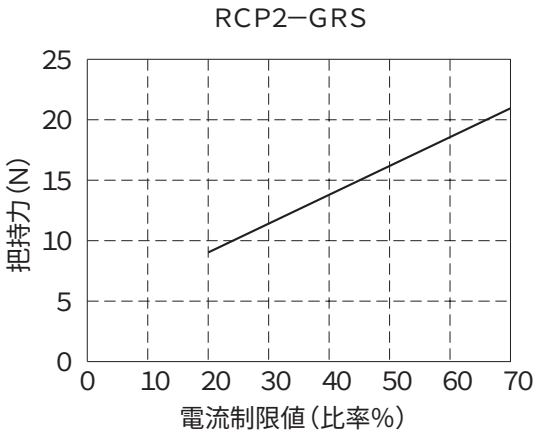
RCP2シリーズ　グリッパー

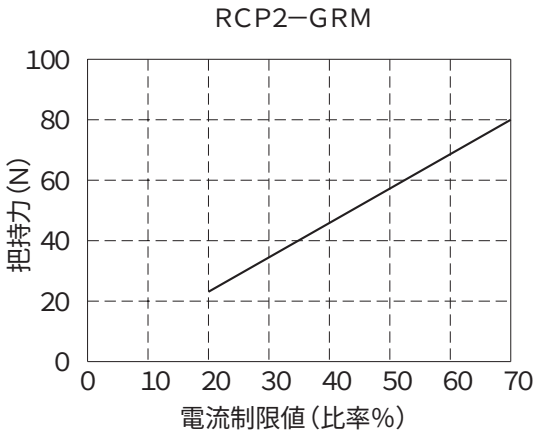
把持力の調整

押し付け動作により、把持力（押し付け力）はコントローラの電流制限値20～70%の範囲で自由に調整が可能です。
把持力は機種により異なりますので、下記グラフから必要な把持力を確認し必要なタイプをご選定下さい。

※下図の把持力は、両フィンガ把持力の合計値を示しています。







ワーク質量に対する機種選定の目安

搬送できるワーク質量は、爪とワークとの材質による摩擦係数、形状により異なります。通常把持力の1／10～1／20以下が目安です。
又、ワーク搬送時に大きな加減速度、衝撃が加わる場合には、さらに余裕を見込む必要があります。
（1／30～1／50）

フィンガアタッチメント（爪）形状

フィンガ（爪）取付け面から把持ポイントまでの距離（L）を下記の寸法以下としてください。

RCP2-GRS → 50mm以下
RCP2-GRM → 80mm以下

本体に取り付けるフィンガ（爪）は、出来るだけ小形、軽量にして下さい。フィンガが長く大きい場合や、質量が大きい場合は、開閉時の慣性力と曲げモーメントにより、性能低下やガイド部に悪影響を与える場合があります。

注意　**お願い**

- 押し付け力（把持力）と電流制限値の関係は目安の数値です。多少の誤差を生じます。
- 押し付け力が小さすぎますと摺動抵抗等により押し付け力のばらつき、および誤動作する可能性がありますのでご注意ください。電流制限値20%以上でご使用下さい。
- フィンガ（爪）は出来るだけ小型、軽量にしてください。フィンガが長く大きい場合や質量が大きい場合は、性能低下やガイド部に悪影響を与える場合があります。

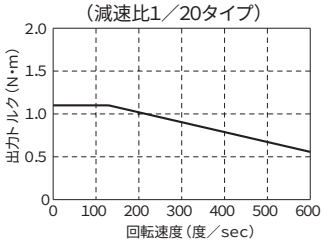
選定の目安（速度とトルクの相関図）

RCP2シリーズ　ロータリー

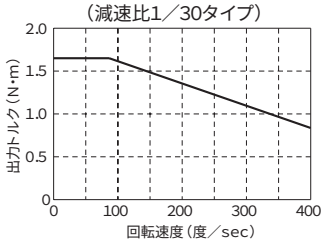
出力トルク

出力トルクは回転速度がアップするにつれて減少します。
動作に必要な速度とトルクが得られるかどうか、下グラフにてご確認下さい。

RCP2−RTB／RTC
（減速比1／20タイプ）



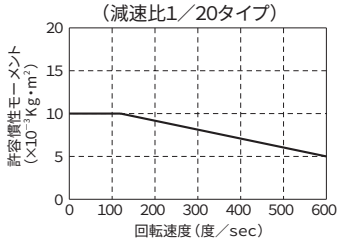
RCP2−RTB／RTC
（減速比1／30タイプ）



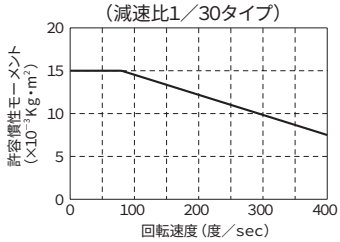
許容慣性モーメント

回転させることができるワークの許容慣性モーメントは、回転速度により異なります。
動作条件及び回転させるワークの慣性モーメント（P24参照）を確認のうえ、機種を選定してください。

RCP2−RTB／RTC
（減速比1／20タイプ）



RCP2−RTB／RTC
（減速比1／30タイプ）

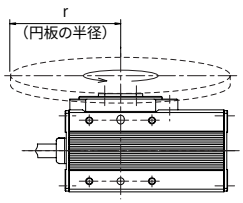


回転軸を水平方向で使用する場合は、ワーク重心が回転中心から離れた位置にあると、重力による負荷トルクが発生します。
回転速度を下げるか、ワーク慣性モーメントを軽減する必要があります。

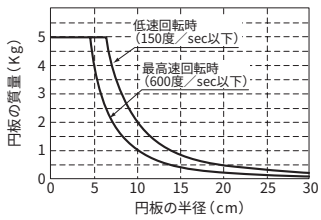
機種選定の目安

出力軸にかかる積載物の形状、質量により、次の図表を目安により機種を選定して下さい
※回転させることが出来る質量は回転速度により異なります。（回転速度が高いほど回転させることが出来る質量は減少します）

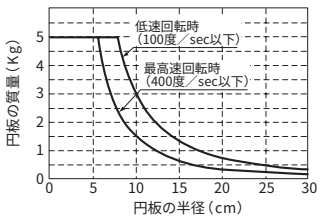
A. 出力軸中心の円板状の積載物



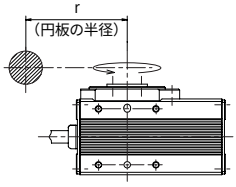
（減速比1／20タイプ）



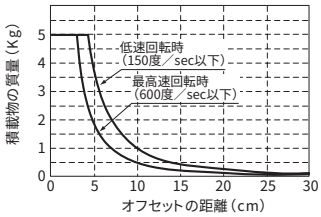
（減速比1／30タイプ）



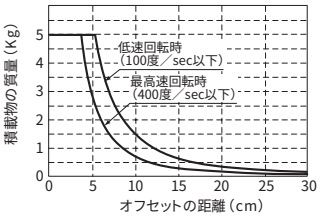
B. 出力軸中心からオフセットする積載物



（減速比1／20タイプ）



（減速比1／30タイプ）



※回転軸が水平状態で使用する場合、積載物が回転中心からオフセットした位置にあると、重力による負荷トルクが発生します。
　回転速度を下げるか、積載する質量を軽減する必要があります。

注意　**お願い**

- 許容値以上の負荷で使用すると、動作不良、又は寿命低下、破損の原因となります。許容値以下となるように負荷を設定する必要があります。
- 回転軸を水平方向で使用する場合は、出来るだけ負荷トルクがかからないようなワーク構造として下さい。

型式項目説明

ロボシリンダシリーズの型式は以下の11種類に分類されます。
型式の各項目(①～⑨)の説明は右ページをご参照下さい。
また各項目の選択範囲はタイプ毎に異なりますので、詳細は各タイプのページをご参照下さい。

		① シリーズ		② タイプ		③ エンコーダ種類		④ モータ出力		⑤ ガイド区分		⑥ リード速度タイプ		⑦ ストローク		⑧ 適応コントローラ		⑨ ケーブル長		⑩ オプション
1	ERC スライダタイプ	ERC	—	SA6 SA7		I	—	PM	—	(なし)	—	16 12 8 6 4 3	—	50 ～ 600		(なし)	—	N P S M X□□ W□□	—	B NM
2	ERC ロッドタイプ		—	RA54 RA64 RA54GS RA64GS RA54GD RA64GD			—		—		—		—	50 ～ 300			—		—	B FT NM
3	RCP2 スライダタイプ	RCP2	—	SA5 SA6 SA7 SS SSR SM SMR	—	A I	—		—		—	20 16 12 10 8 6 4		50 ～ 1000		P1	—	N P S M X□□ R□□	—	B BE BL BR NM R
4	RCP2 ロッドタイプ		—	RXA RSA RMA RSW RMW RSGS RMGS RXGD RSGD RMGD	—	A I	—		—		—	16 10 8 5 4 2.5		50 ～ 300			—		—	B FL FT
5	RCP2 グリップタイプ		—	GRS GRM	—	I	—		—		—	1		10 14			—		—	SB FB
6	RCP2 ロータリタイプ		—	RTB RTC	—	I	—		—		—	20 30		330			—		—	SA TA
7	RCS スライダタイプ	RCS	—	SA4 SA5 SA6 SS SM SSR SMR	—	A I	—	20 30 60 100 150	—	(なし)	—	H M L		50 ～ 1000		(なし) T1	—			B BE BL BR NM R
8	RCS ロッドタイプ		—	RA35 RA35R RA45 RA45R RA55 RA55R	—	A I	—		—	GN GS1 GS2 GS3 GS4 GD	—			50 ～ 300			—		—	A1 A2 A3 B FL FT R
				RB7525 RB7530 RB7535		I														
9	RCS フラットタイプ		—	F45 F55	—	A I	—	30 60 100	—	(なし)	—			50 ～ 300			—		—	B NM
10	RCS グリップタイプ		—	G20	—	I	—	60	—	(なし)	—	5		20 ～ (200)		(なし)	—		—	(なし)
11	RCS ロータリタイプ		—	R10 R20 R30	—	I	—	60	—	(なし)	—	18 4		300		(なし)	—		—	L (標準装備)

① シリーズ

各シリーズの名称を表します。

② タイプ

形状（スライダ、ロッド等）、サイズ（SA4、SA5等）、機能（防塵防滴等）による分類を表します。

③ エンコーダ種類

アクチュエータに装着されているエンコーダが、「アブソリュートタイプ」か「インクリメンタルタイプ」かを表します。

A ：アブソリュートタイプ　電源を落としてもスライダの現在位置を保持していますので、原点復帰が不要なタイプです。
I ：インクリメンタルタイプ　電源を落とすとスライダの位置データが消えてしまうため、電源を入れるたびに原点復帰が必要なタイプです。

④ モータ出力

アクチュエータに装着されているモータの出力を表します。（単位はWです）
※ERC/RCP2シリーズの場合は、パルスモータのためすべてPM表示となります。

⑤ ガイド区分

RCSシリーズのロッドタイプにおいて、ガイド機構の有無及び形状を表します。
RCSロッドタイプ以外では使用されません。

GN　：ガイドなし
GS 1～4 ：シングルガイド付（1～4はガイドの取付方向を表します）
GD　：ダブルガイド付

⑥ リード／速度タイプ

ERC／RCP2／RCSグリッパー、ロータリーはボールネジのリードまたは減速比が表示されます。
RCSシリーズは速度タイプ（H、M、L）が表示されます。

H ：高速タイプ500～1000mm/sec（機種により異なります）
M ：中速タイプ250～500mm/sec（機種により異なります）
L ：低速タイプ125～250mm/sec（機種により異なります）

⑦ ストローク

アクチュエータのストローク（動作範囲）を表します。（単位はmmまたは度です）

⑧ 適応コントローラ

接続するコントローラのタイプを表します。

（なし）：RCSシリーズ（RCS-C、RCS-Eの場合）、ERCシリーズ（コントローラ内蔵のため表記なし）
T1　：RCSシリーズ（SS、SM、SSR、SMR、RA55、RB7530、RB7535、F55をX-SELコントローラで動作させる場合）
P1　：RCP2シリーズ（RCP2-C、RCP2-CGの場合）

⑨ ケーブル長

アクチュエータとコントローラを接続するモータ・エンコーダケーブルの長さを表します。

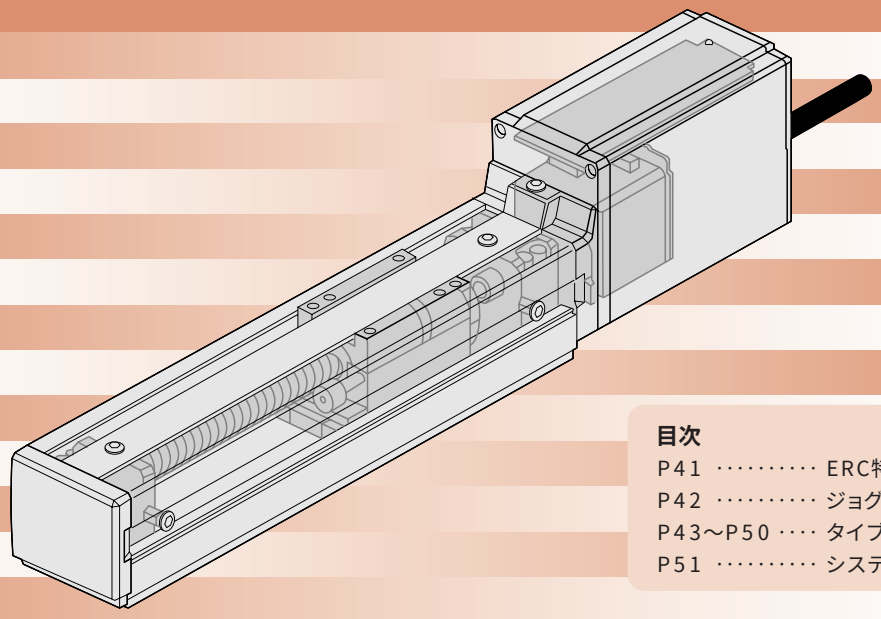
N ：ケーブルなし　　X□□：1、3、5m以外の長さを指定する場合（例　X08：8m）
P ：1m　　R□□：ロボットケーブル指定（例　R08：8m）
S ：3m　　W□□：両端コネクタ仕様ケーブル（ERCシリーズ専用）
M ：5m

⑩ オプション

アクチュエータに装着されるオプションを表します。
※複数のオプションを選択される場合は、アルファベット順にご記入下さい。（例 A3−B−FT）

A1～A3　：【ケーブル取り出し方向】　RCSロッドタイプのケーブル取り出し方向の変更。（P137参照）
B　：【ブレーキ】　垂直使用時の電源断又はサーボオフした場合に、スライダ落下を防止するためのブレーキです。
BE、BL、BR ：【ブレーキ】　スライダタイプのSA4、SA5、SA6、SA7の場合に、ブレーキ配線がアクチュエータ本体の外に出るため、配線の取り出し方向を表します。
FB　：【フランジブラケット】　RCP2グリッパー本体を固定するためのフランジタイプの金具です。（P140参照）
FL　：【フランジ】　ロッドタイプ本体を浮かして固定する場合のフランジです。（P138参照）
FT　：【フート金具】　ロッドタイプを本体上側からボルトで固定するためのブラケットです。（P139参照）
NM　：【原点反モータ側仕様】　原点は通常モータ側に設定されていますが、原点の位置を反対側に指定する場合に表示します。
R　：【モータ折返し方向反対】　モータ折返しタイプで、モータの折返し方向を反対側に指定する場合に表示します。
SA　：【シャフトアダプタ】　RCP2ロータリーの回転部に治具等を取り付けるためのシャフトタイプのアダプタです。（P140参照）
SB　：【シャフトアダプタ】　RCP2グリッパー本体を固定するためのシャフトタイプの金具です。（P140参照）
TA　：【テーブルアダプタ】　RCP2ロータリーの回転部に治具等を取りつけるためのテーブルタイプのアダプタです。（P140参照）

ERCシリーズ



目次

P41 ･････････ ERC特長
P42 ･････････ ジョグティーチ説明
P43～P50 ････ タイプ別仕様・図面
P51 ･････････ システム構成

ERC Series

ERCシリーズは、電動シリンダ（ロボシリンダ）の組み付け、配線、調整をさらに簡単にし機械技術者が動作・調整出来る新しいタイプの低価格電動シリンダです。

特 長

1 コントローラを本体に内蔵していますので、配線等の手間が省け設置及び操作も簡単です。

2 駆動用の送りネジには高精度なボールネジを使用。長期間にわたってスムースな動作と高精度の位置決めを確保します。スライダタイプはリニアガイドを内蔵していますので、直進性確保とモーメント荷重を受けることが出来ます。

3 長期間にわたってガイド又はボールネジに潤滑油を供給するAQシールを標準装備。これによりグリスアップの回数が減少し、長期間のメンテナンスフリーを実現しました。

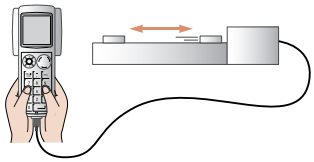
ERCシリーズ

コントローラ内蔵
究極の簡単電動シリンダ

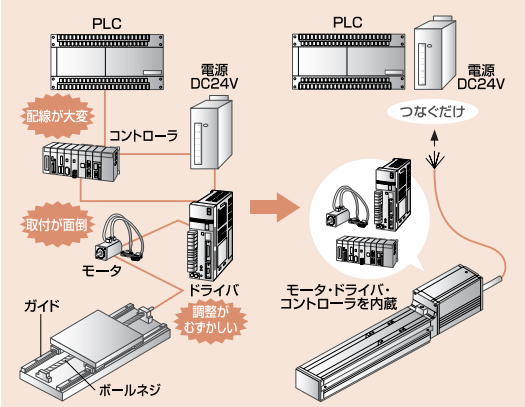
ERCシリーズは、電動シリンダ（ロボシリンダ）の組み付け、配線、調整をさらに簡単にし機械技術者が動作・調整できる新しいタイプの低価格電動シリンダです。

1 コントローラ内蔵で簡単接続・簡単操作

ERCアクチュエータはコントローラを本体に内蔵していますので配線の手間や取付・調整が非常に簡単になりました。また動作はティーチングボックスやパソコンソフトを使って停止位置の入力や実際の動きの確認が可能です。



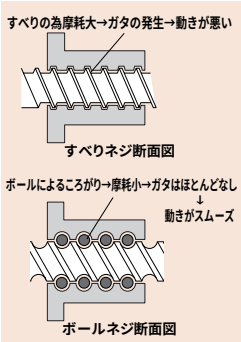
ティーチングボックス、パソコンにて停止位置の入力や動作の確認が可能

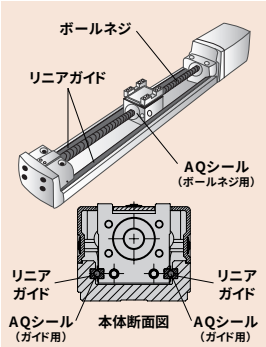


こんなに簡単になります。

2 ボールネジとリニアガイドにより、高精度、高剛性を確保

低価格ながら、駆動用の送りネジには高精度なボールネジを使用。すべりネジと比べて摩擦抵抗が小さい為磨耗が少なく、長期間にわたってスムーズな動作と高精度の位置決めを確保します。
またスライダタイプにはリニアガイドを内蔵していますので、直進性を確保し本体から外側に張り出した荷重も受けることが出来ます。





3 AQシール標準装備

長期間にわたってガイド又はボールネジに潤滑油を供給するAQシールを標準装備しました。これによりグリスアップが不要になり、長期のメンテナンスフリーを実現しました。

4 驚異の低価格

ジョグティーチ

ERC、RCP2専用

※RCS、E-Conには使用出来ません。

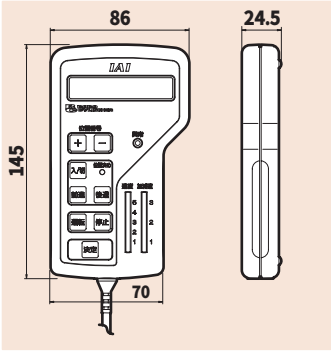
簡単操作ティーチング

ジョグ操作でスライダ（ロッド）を移動して、停止した位置を取り込むだけの簡単操作ティーチングです。
必要最小限の機能に限定することで、マニュアルを見なくても簡単にティーチングすることが可能です。

型式 RCB-J

特長

- ジョグ動作は専用のキー（前進、後退）を押すだけの簡単操作。
  何度もキーを押して画面を切り替える必要がありません。
- 速度、加速度はスライドレバーで設定しますので、感覚的な操作が可能です。
  各ポジションの速度、加速度は、ジョグ動作時の速度、加速度がそのまま入力されます。



仕様

項目	仕様
使用周囲温度、湿度	温度0～40℃　湿度85%RH以下
使用周囲雰囲気	腐食性ガスがないこと、特に粉塵がひどくない
質量	約400g（ケーブル含む）
ケーブル長	5m
表示	16文字×2行　LCD表示

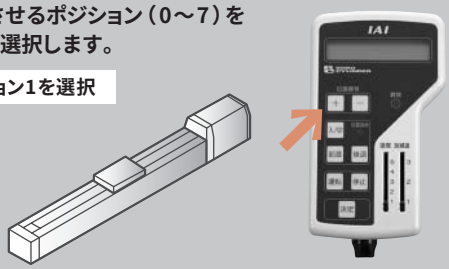
操作部説明

1. 画面に表示するポジションNo.（0～7）を切り替えます。
2. サーボON/OFFを切り替えます。
3. ジョグ動作の前進・後退を行います。
4. 記憶させたポジションに移動します。
5. 移動を停止します。
6. 停止位置の取り込み及びポジション移動のスタートキーです。
7. ティーチングポートに接続するケーブル（5m）です。
8. 移動時の速度を5段階で切り替えられます。
9. 移動時の加減速度を3段階で切り替えられます。
10. 位置決めが完了すると点灯します（移動中は消灯）。
11. 異常が発生した場合に点灯します。

操作手順

① 位置を記憶させるポジション（0～7）を
[+][−]キーで選択します。

例 ポジション1を選択

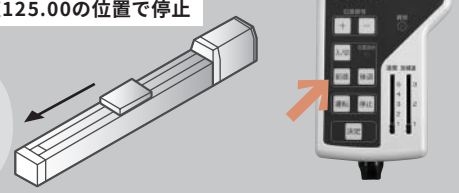


② スライドレバーで速度、
加減速度を設定します。

例 速度3、加減速度2に設定

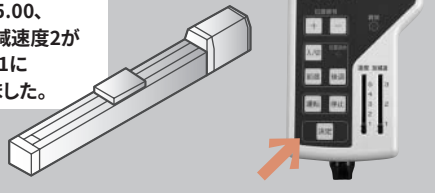
③ [前進] [後退] キーでスライダ（ロッド）を
ジョグ移動させます。

例 座標値125.00の位置で停止



④ 位置が決まった所で決定キーを押すと、
その位置が取り込まれます。

例 座標値125.00、
速度3、加減速度2が
ポジション1に
格納されました。

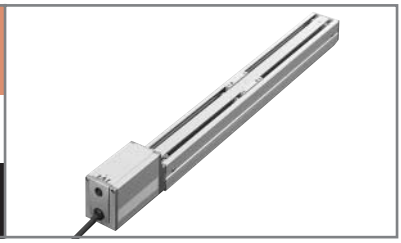


※速度（1～5）、加減速度（1～3）はアクチュエータの機種により異なります。

ERC-SA6

ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅58mm
パルスモータ　ストレート形状

タイプ／スライダ(幅58mm)　ストローク／50～600mm　可搬質量／水平12kg/垂直6kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－リード－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) ERC －SA6 － I － PM － 12 － 600 － S － NM

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊ERCシリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は25ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ(W)	リード(mm)	ストローク50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	最大押付力(N)
ERC-SA6-I-PM-12-★★★-△-□	インクリメンタル	パルスモータ	12	50～600	10～600	6～2	1.5～1	－
ERC-SA6-I-PM-6-★★★-△-□			6		5～300	12	3～2.5	－
ERC-SA6-I-PM-3-★★★-△-□			3		1～150	12	6～4	－

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
ERC-SA6-I-PM-①-50-②	—	—
ERC-SA6-I-PM-①-100-②	—	—
ERC-SA6-I-PM-①-150-②	—	—
ERC-SA6-I-PM-①-200-②	—	—
ERC-SA6-I-PM-①-250-②	—	—
ERC-SA6-I-PM-①-300-②	—	—
ERC-SA6-I-PM-①-350-②	—	—
ERC-SA6-I-PM-①-400-②	—	—
ERC-SA6-I-PM-①-450-②	—	—
ERC-SA6-I-PM-①-500-②	—	—
ERC-SA6-I-PM-①-550-②	—	—
ERC-SA6-I-PM-①-600-②	—	—

ご注意
左記型式の
①にはリードが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
W□□	

オプション

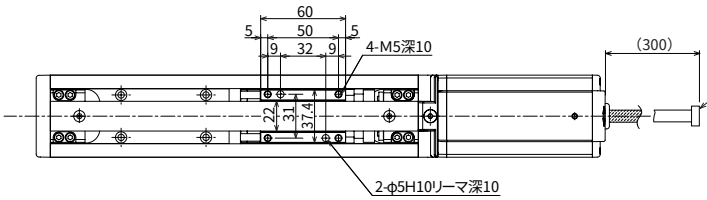
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

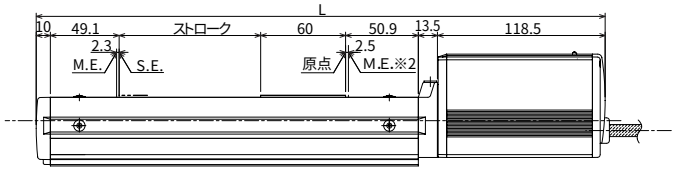
共通仕様

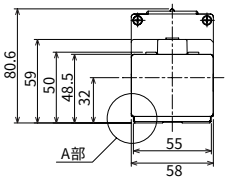
駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma：8.9N・m　Mb：12.7N・m　Mc：18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下　Mb・Mc方向150mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　W□□：両端コネクタ仕様

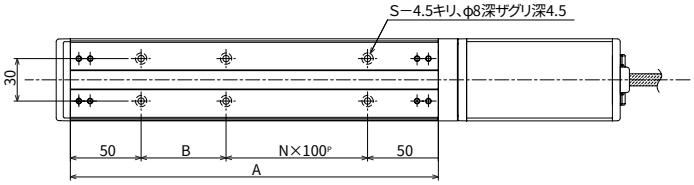
寸法図

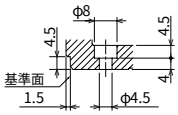
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



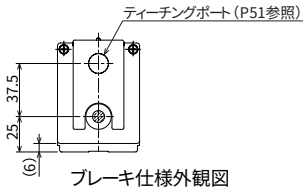






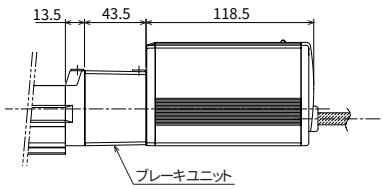


A部詳細（取付穴及び基準面）



ブレーキ仕様外観図

※ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が43.5mm延長



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L		352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
A		210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760
B		10	60	10	60	10	60	10	60	10	60	10	60
N		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
S		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
質量(kg)		1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4
最高速度(mm/s)	リード12	600											515
	リード6	300											255
	リード3	150											125

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
内蔵	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P144

ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G（リード3と垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは最長10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例．X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

ERC-SA7

ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅68mm
パルスモータ　ストレート形状

タイプ／スライダ(幅68mm)　ストローク／50～600mm　可搬質量／水平20kg/垂直10kg

■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－リード－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) ERC －SA7 － I － PM － 16 － 600 － S － NM

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊ERCシリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は25ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	最大押付力(N)
ERC-SA7-I-PM-16-★★★-△-□	インクリメンタル	パルスモータ	16	50～600	10～450〈400〉	10～2	2.5～0.5	－
ERC-SA7-I-PM-8-★★★-△-□			8		5～250	20～3.5	5～0.5	－
ERC-SA7-I-PM-4-★★★-△-□			4		1～125	20	10～2	－

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
ERC-SA7-I-PM-①-50-②	—	—
ERC-SA7-I-PM-①-100-②	—	—
ERC-SA7-I-PM-①-150-②	—	—
ERC-SA7-I-PM-①-200-②	—	—
ERC-SA7-I-PM-①-250-②	—	—
ERC-SA7-I-PM-①-300-②	—	—
ERC-SA7-I-PM-①-350-②	—	—
ERC-SA7-I-PM-①-400-②	—	—
ERC-SA7-I-PM-①-450-②	—	—
ERC-SA7-I-PM-①-500-②	—	—
ERC-SA7-I-PM-①-550-②	—	—
ERC-SA7-I-PM-①-600-②	—	—

ご注意
左記型式の
①にはリードが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
W□□	

オプション

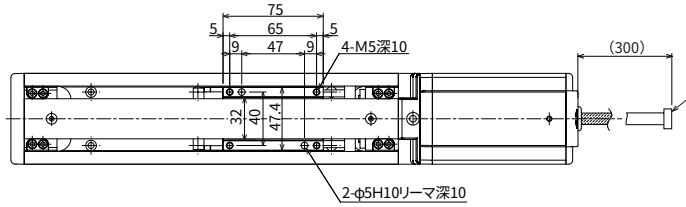
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

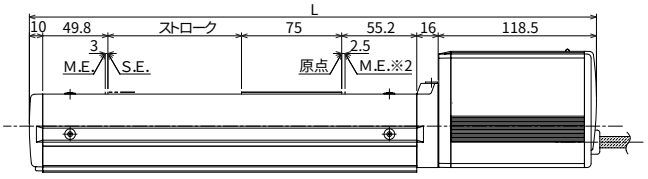
共通仕様

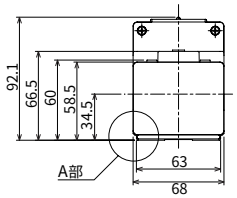
駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma：13.8N・m　Mb：19.7N・m　Mc：29.0N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下　Mb・Mc方向150mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　W□□：両端コネクタ仕様

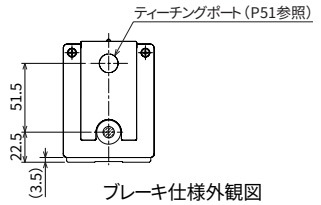
寸法図

※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

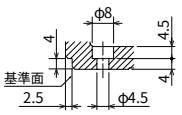




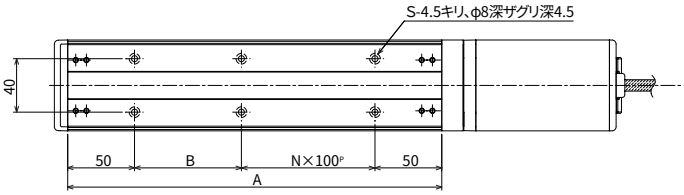


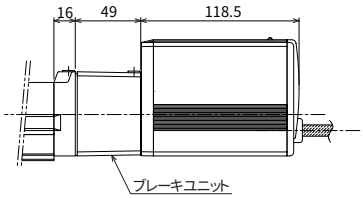


ブレーキ仕様外観図
※ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が49mm延長



A部詳細(取付穴及び基準面)





■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L		374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5
A		230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
B		30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
N		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
S		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
質量(kg)		3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.5	4.6	4.8
最高速度(mm/s)(注1)	リード16	450〈400〉											
	リード8	250											
	リード4	125											

適応コントローラ仕様

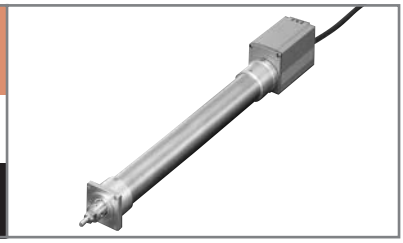
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
内蔵	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P144

ご注意
(注1)〈　〉内の数字は垂直使用の場合です。
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最長10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

ERC-RA54 ロボシリンダ ロッドタイプ フランジ幅54mm パルスモータ ストレート形状

タイプ ロッド(幅58mm) ガイドなし　ストローク 50～300mm　可搬質量 水平40kg/垂直18kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－リード－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) ERC－RA54 － I － PM － 12 － 300 － S － NM

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊ERCシリーズは、スライダ(ロッド)に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は26ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	最大押付力(N)
ERC-RA54-I-PM-12-★★★-△-□	インクリメンタル	パルスモータ	12	50～300	10～600	25～2.5	4.5～0.5	78
ERC-RA54-I-PM-6-★★★-△-□			6		5～300	40～12	12～2.5	157
ERC-RA54-I-PM-3-★★★-△-□			3		1～150	40	18～4	304

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
ERC-RA54-I-PM-①-50-②	—	—
ERC-RA54-I-PM-①-100-②	—	—
ERC-RA54-I-PM-①-150-②	—	—
ERC-RA54-I-PM-①-200-②	—	—
ERC-RA54-I-PM-①-250-②	—	—
ERC-RA54-I-PM-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の①にはリードが、②にはケーブル長が入ります。左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
W□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具	FT	→P139	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

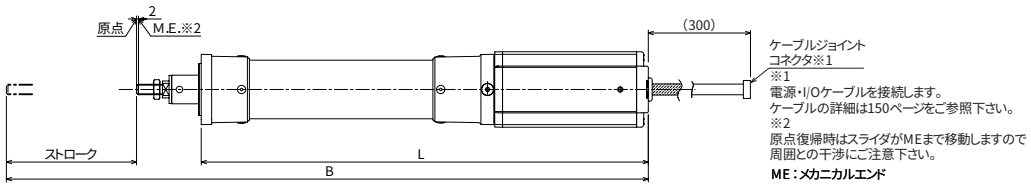
共通仕様

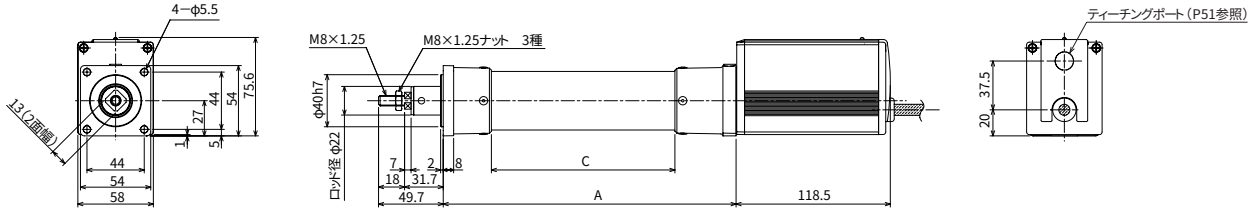
駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ22mm専用SUSパイプ
ロッド不回転精度	±1.5度
本体	パイプ(φ45 SUS)、フランジ(アルミダイキャスト)、モータカバー(アルミ押出材)
ケーブル長(注3)	N:ケーブルなし　P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　W□□:両端コネクタ仕様

寸法図

ご注意

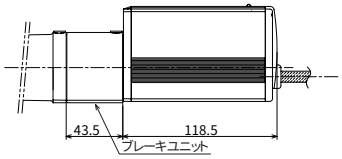
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。





ブレーキ仕様外観図

※ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が43.5mm延長



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		293.5	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5
A		175	225	275	325	375	425
B		393.2	493.2	593.2	693.2	793.2	893.2
C		91	141	191	241	291	341
質量(kg)		1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2
最高速度(mm/s)	リード12	600					500
	リード6	300					250
	リード3	150					125

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
内蔵	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P144

ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)

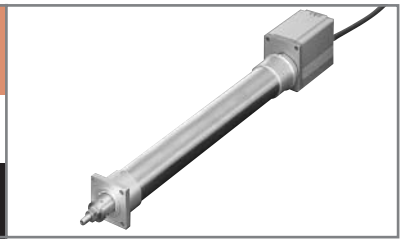
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量はガイドを併設した場合の数値です。

(注3) ケーブル長さは最長10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

ERC-RA64 ロボシリンダ ロッドタイプ フランジ幅64mm パルスモータ ストレート形状

タイプ ロッド(幅68mm) ガイドなし　ストローク 50～300mm　可搬質量 水平55kg/垂直25kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－リード－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) ERC－RA64 － I － PM － 16 － 300 － S － NM

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊ERCシリーズは、スライダ(ロッド)に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は26ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	最大押付力(N)
ERC-RA64-I-PM-16-★★★-△-□	インクリメンタル	パルスモータ	16	50～300	10～450〈400〉	40～2	5～0.5	220
ERC-RA64-I-PM-8-★★★-△-□			8		5～250〈200〉	50～3.5	17.5～1	441
ERC-RA64-I-PM-4-★★★-△-□			4		1～125	55～25	25～2	873

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
ERC-RA64-I-PM-①-50-②	—	—
ERC-RA64-I-PM-①-100-②	—	—
ERC-RA64-I-PM-①-150-②	—	—
ERC-RA64-I-PM-①-200-②	—	—
ERC-RA64-I-PM-①-250-②	—	—
ERC-RA64-I-PM-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の
①にはリードが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
W□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具	FT	→P139	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

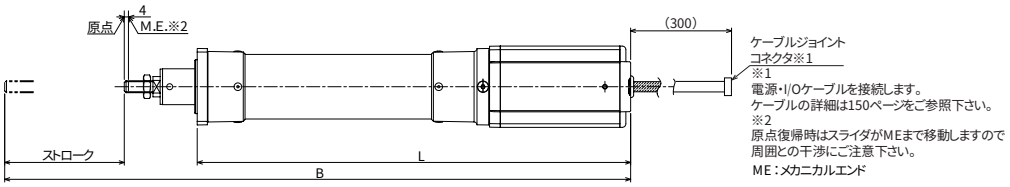
共通仕様

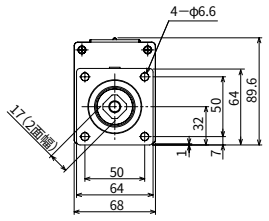
駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ30mm専用SUSパイプ
ロッド不回転精度	±1.5度
本体	パイプ(φ55 SUS)、フランジ(アルミダイキャスト)、モータカバー(アルミ押出材)
ケーブル長(注3)	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　W□□：両端コネクタ仕様

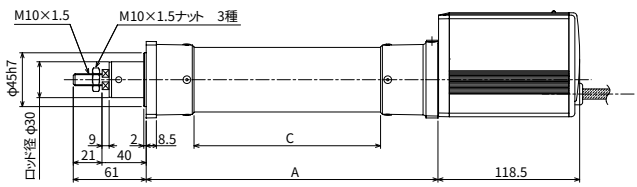
寸法図

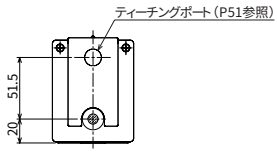
ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



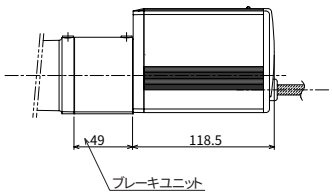






ブレーキ仕様外観図

※ブレーキ仕様は標準仕様に対し全長が49mm延長



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5
A		194	244	294	344	394	444
B		423.5	523.5	623.5	723.5	823.5	923.5
C		106	156	206	256	306	356
質量(kg)		2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5
最高速度(mm/s)(注1)	リード16	450〈400〉					
	リード8	250〈200〉					
	リード4	125					

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
内蔵	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P144

ご注意

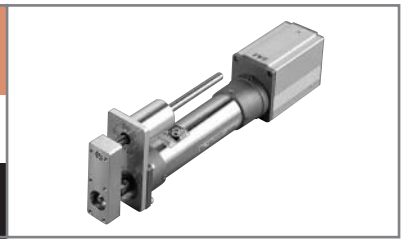
(注1)〈　〉内の数字は垂直使用の場合です。
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量はガイドを併設した場合の数値です。
(注3)ケーブル長さは最長10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

ERC-RA54GS

ロボシリンダ　ロッドタイプ　フランジ幅54mm
パルスモータ　シングルガイド付

タイプ　ロッド（幅58mm）シングルガイド付　ストローク　50～300mm　可搬質量　水平40kg/垂直18kg



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ出力	リード	ストローク	ケーブル長	オプション
(例) ERC－RA54GS－	I	－ PM	－ 6	－ 300	－ S	－ FT	

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊ERCシリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は26ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	最大押付力（N）
ERC-RA54GS-I-PM-12-★★★-△-□	インクリメンタル	パルスモータ	12	50～300	10～600	25～2.5	4.5～0.5	78
ERC-RA54GS-I-PM-6-★★★-△-□			6		5～300	40～12	12～2.5	157
ERC-RA54GS-I-PM-3-★★★-△-□			3		1～150	40	18～4	304

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※可搬質量は、ストローク別質量表（図面下表）のガイド質量を引いた値でご使用下さい。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
ERC-RA54GS-I-PM-①-50-②	—	—
ERC-RA54GS-I-PM-①-100-②	—	—
ERC-RA54GS-I-PM-①-150-②	—	—
ERC-RA54GS-I-PM-①-200-②	—	—
ERC-RA54GS-I-PM-①-250-②	—	—
ERC-RA54GS-I-PM-①-300-②	—	—

ご注意
左記型式の
①にはリードが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
W□□	

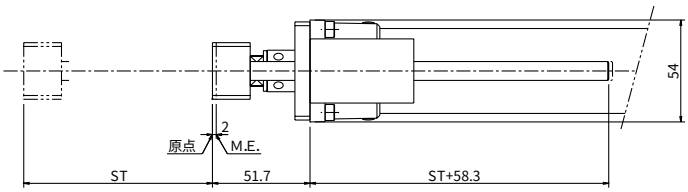
オプション

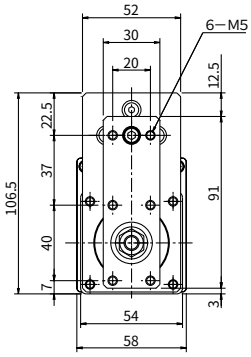
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具	FT	→P139	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

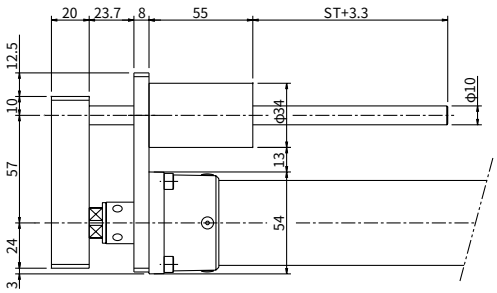
駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
本体ロッド径	φ22mm専用SUSパイプ
ロッド不回転精度	±0.05度
本体	パイプ（φ45 SUS）、フランジ（アルミダイキャスト）、モータカバー（アルミ押出材）
ケーブル長	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　W□□：両端コネクタ仕様

寸法図





M.E.：メカエンド



※本体寸法は45ページのERC-RA54をご参照下さい。

■ストローク別質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
ガイド質量（kg）		0.2	0.2	0.3	0.3	0.3	0.4
ガイド＋本体質量（kg）		1.8	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6
最高速度（mm/s）	リード12	600					500
	リード6	300					250
	リード3	150					125

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
内蔵	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P144

ご注意

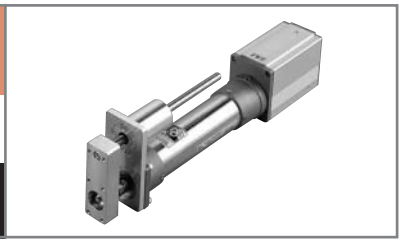
（注1）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別最高速度は上記表参照）
（注2）可搬質量は、加速度0.3G（リード3と垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。水平可搬質量はガイドを併設した場合の数値です。単体で使用する場合はP132の先端許容荷重と走行寿命のグラフを参照下さい。
（注3）ケーブル長さは最長10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

ERC-RA64GS

ロボシリンダ　ロッドタイプ　フランジ幅64mm
パルスモータ　シングルガイド付

タイプ／ロッド（幅68mm）シングルガイド付　ストローク／50～300mm　可搬質量／水平55kg/垂直25kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－リード－ストローク－ケーブル長－オプション

（例）ERC－RA64GS－　I　－ PM － 8 － 300 － S － FT

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊ERCシリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は26ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	最大押付力（N）
ERC-RA64GS-I-PM-16-★★★-△-□	インクリメンタル	パルスモータ	16	50～300	10～450〈400〉	40～2	5～0.5	220
ERC-RA64GS-I-PM-8-★★★-△-□			8		5～250〈200〉	50～3.5	17.5～1	441
ERC-RA64GS-I-PM-4-★★★-△-□			4		1～125	55～25	25～2	873

※上記型式の＊＊＊はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※可搬質量は、ストローク別質量表（図面下表）のガイド質量を引いた値でご使用下さい。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
ERC-RA64GS-I-PM-①-50-②	—	—
ERC-RA64GS-I-PM-①-100-②	—	—
ERC-RA64GS-I-PM-①-150-②	—	—
ERC-RA64GS-I-PM-①-200-②	—	—
ERC-RA64GS-I-PM-①-250-②	—	—
ERC-RA64GS-I-PM-①-300-②	—	—

ご注意
左記型式の
①にはリードが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
W□□	

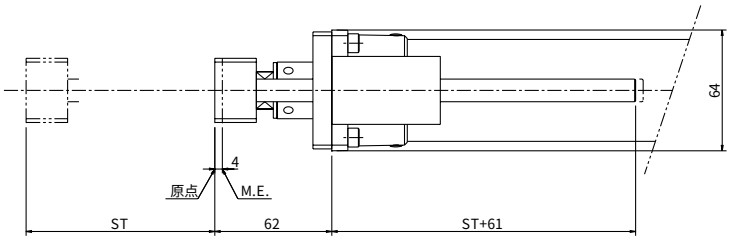
オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具	FT	→P139	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

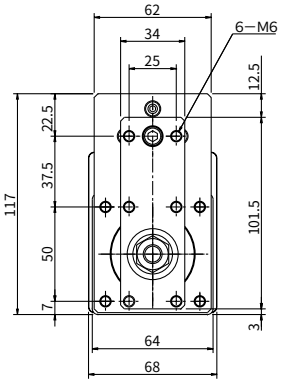
共通仕様

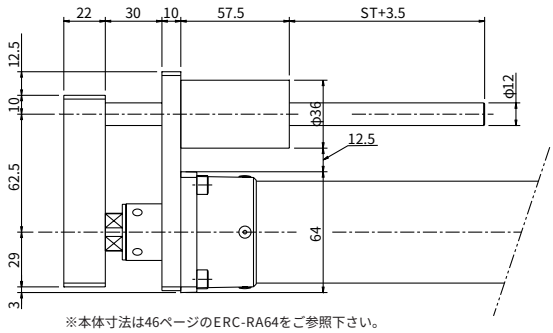
駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ12mm・ボールブッシュタイプ
本体ロッド径	φ30mm専用SUSパイプ
ロッド不回転精度	±0.05度
本体	パイプ（φ55 SUS）、フランジ（アルミダイキャスト）、モータカバー（アルミ押出材）
ケーブル長	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　W□□：両端コネクタ仕様

寸法図



M.E.：メカエンド





※本体寸法は46ページのERC-RA64をご参照下さい。

■ストローク別質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
ガイド質量（kg）		0.3	0.3	0.4	0.4	0.5	0.5
ガイド＋本体質量（kg）		3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0
最高速度（mm/s）	リード16	450（400）					
	リード8	250（200）					
	リード4	125					

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
内蔵	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P144

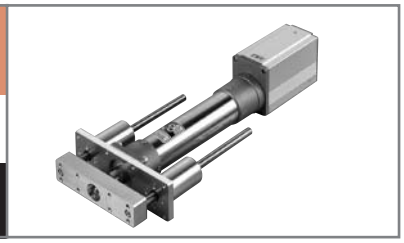
ご注意
（注1）〈　〉内の数字は垂直使用の場合です。
（注2）可搬質量は、加速度0.3G（リード4と垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。水平可搬質量はガイドを併設した場合の数値です。単体で使用する場合はP132の先端許容荷重と走行寿命のグラフを参照下さい。
（注3）ケーブル長さは最長10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

ERC-RA54GD

ロボシリンダ　ロッドタイプ　フランジ幅159mm
パルスモータ　ダブルガイド付

タイプ　ロッド（幅58mm）ダブルガイド付　ストローク　50～300mm　可搬質量　水平40kg/垂直18kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－リード－ストローク－ケーブル長－オプション

（例）ERC－RA54GD－　I　－ PM － 6 － 300 － S － FT

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊ERCシリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は26ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2）		最大押付力（N）
						水平（kg）	垂直（kg）	
ERC-RA54GD-I-PM-12-★★★-△-□	インクリメンタル	パルスモータ	12	50～300	10～600	25～2.5	4.5～0.5	78
ERC-RA54GD-I-PM-6-★★★-△-□			6		5～300	40～12	12～2.5	157
ERC-RA54GD-I-PM-3-★★★-△-□			3		1～150	40	18～4	304

※上記型式の＊＊＊はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※可搬質量は、ストローク別質量表（図面下表）のガイド質量を引いた値でご使用下さい。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格	
	インクリ	アブソ
ERC-RA54GD-I-PM-①-50-②	—	—
ERC-RA54GD-I-PM-①-100-②	—	—
ERC-RA54GD-I-PM-①-150-②	—	—
ERC-RA54GD-I-PM-①-200-②	—	—
ERC-RA54GD-I-PM-①-250-②	—	—
ERC-RA54GD-I-PM-①-300-②	—	—

ご注意
左記型式の
①にはリードが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格
が含まれておりませんので、
下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
W□□	

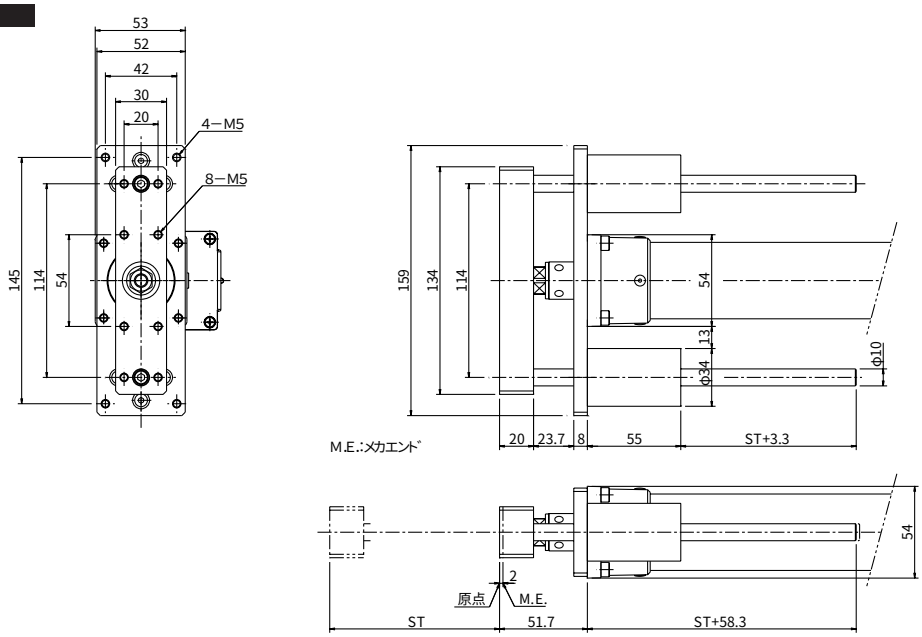
オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具	FT	→P139	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
本体ロッド径	φ22mm専用SUSパイプ
ロッド不回転精度	±0.05度
本体	パイプ（φ45 SUS）、フランジ（アルミダイキャスト）、モータカバー（アルミ押出材）
ケーブル長	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　W□□：両端コネクタ仕様

寸法図



※本体寸法は45ページのERC-RA54をご参照下さい。

■ストローク別質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
ガイド質量（kg）		0.4	0.4	0.5	0.6	0.6	0.7
ガイド＋本体質量（kg）		2.0	2.1	2.3	2.6	2.7	2.9
最高速度（mm/s）	リード12	600					500
	リード6	300					250
	リード3	150					125

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
内蔵	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P144

ご注意

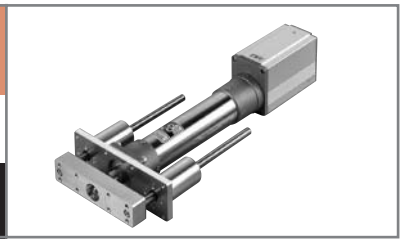
（注1）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別最高速度は上記表参照）
（注2）可搬質量は、加速度0.3G（リード3と垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。水平可搬質量はガイドを併設した場合の数値です。単体で使用する場合はP133の先端許容荷重と走行寿命のグラフを参照下さい。
（注3）ケーブル長さは最長10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

ERC-RA64GD

ロボシリンダ　ロッドタイプ　フランジ幅170mm
パルスモータ　ダブルガイド付

タイプ／ロッド（幅68mm）ダブルガイド付　ストローク／50～300mm　可搬質量／水平55kg/垂直25kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－リード－ストローク－ケーブル長－オプション

（例）ERC－RA64GD－　I　－ PM － 8 － 300 － S － FT

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊ERCシリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は26ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	最大押付力（N）
ERC-RA64GD-I-PM-16-★★★-△-□	インクリメンタル	パルスモータ	16	50～300	10～450〈400〉	40～2	5～0.5	220
ERC-RA64GD-I-PM-8-★★★-△-□			8		5～250〈200〉	50～3.5	17.5～1	441
ERC-RA64GD-I-PM-4-★★★-△-□			4		1～125	55～25	25～2	873

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

※可搬質量は、ストローク別質量表（図面下表）のガイド質量を引いた値でご使用下さい。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
ERC-RA64GD-I-PM-①-50-②	—	—
ERC-RA64GD-I-PM-①-100-②	—	—
ERC-RA64GD-I-PM-①-150-②	—	—
ERC-RA64GD-I-PM-①-200-②	—	—
ERC-RA64GD-I-PM-①-250-②	—	—
ERC-RA64GD-I-PM-①-300-②	—	—

ご注意
左記型式の
①にはリードが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格
が含まれておりませんので、
下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
W□□	

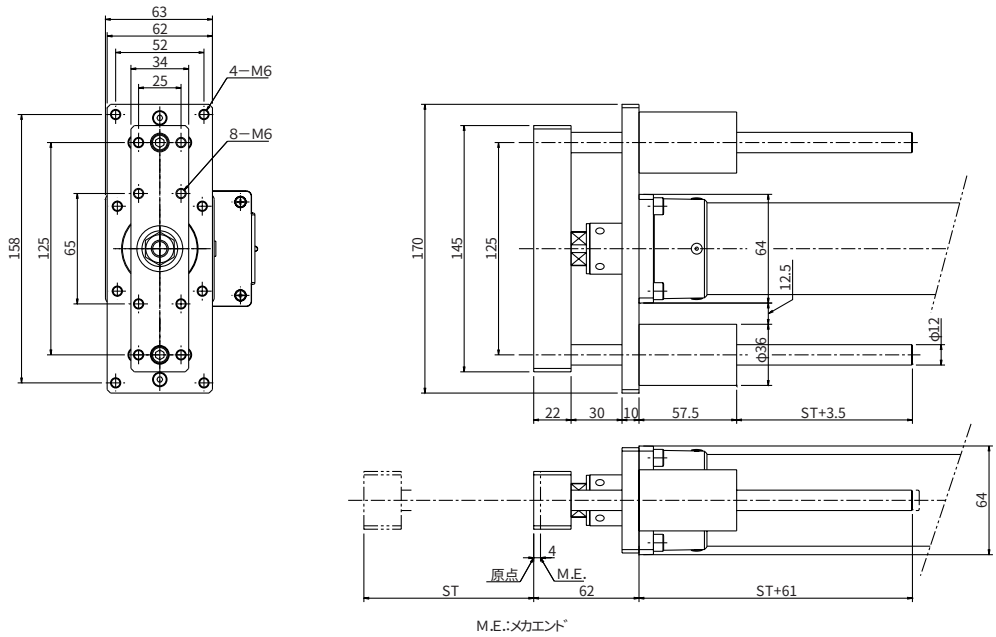
オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具	FT	→P139	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.05mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ12mm・ボールブッシュタイプ
本体ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.05度
本体	パイプ（φ55 SUS）、フランジ（アルミダイキャスト）、モータカバー（アルミ押出材）
ケーブル長	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　W□□：両端コネクタ仕様

寸法図



※本体寸法は46ページのERC-RA64をご参照下さい。

■ストローク別質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
ガイド質量（kg）		0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
ガイド＋本体質量（kg）		3.2	3.5	3.7	4.0	4.2	4.5
最高速度（mm/s）	リード16	450〈400〉					
	リード8	250〈200〉					
	リード4	125					

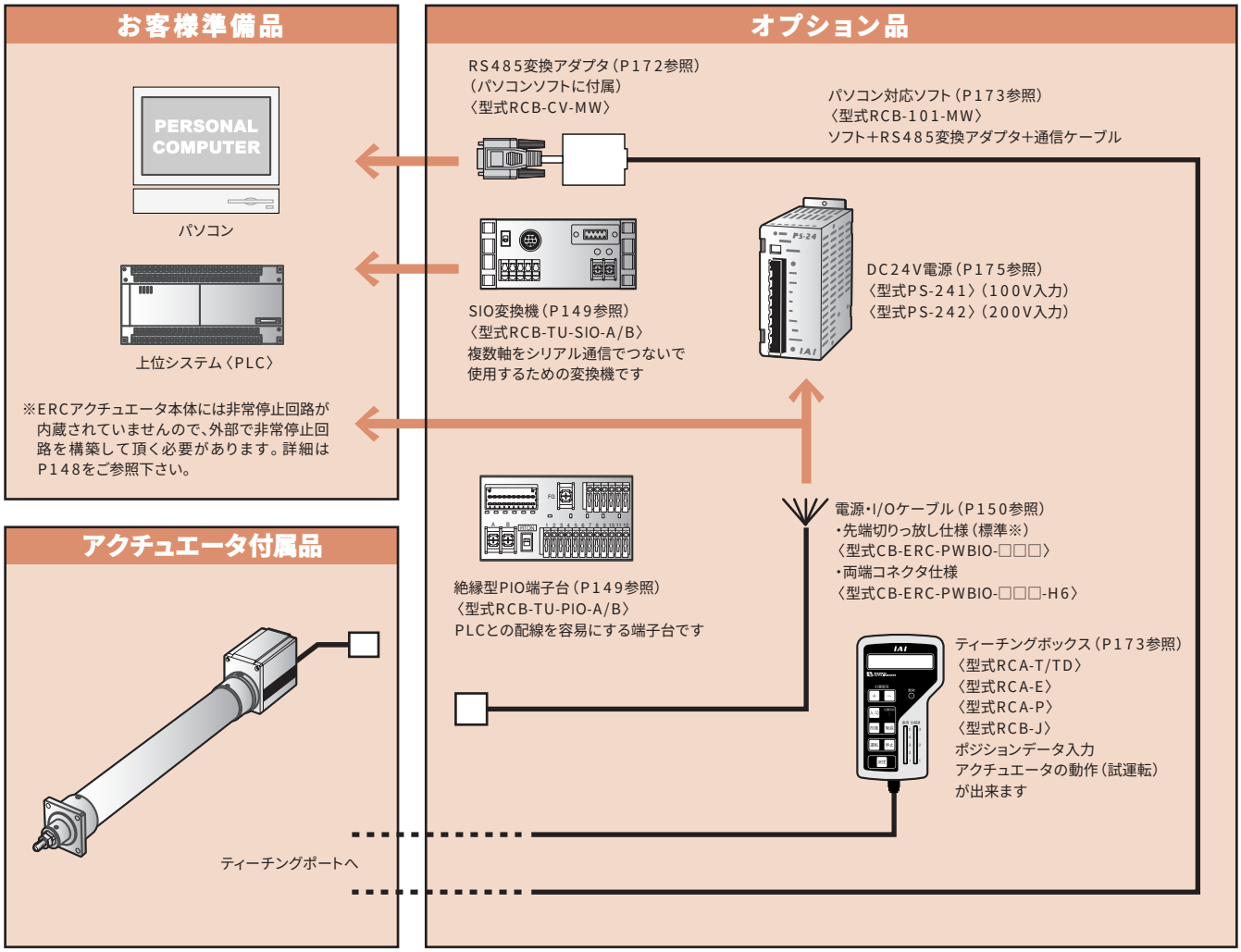
適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
内蔵	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P144

ご注意
（注1）〈　〉内の数字は垂直使用の場合です。
（注2）可搬質量は、加速度0.3G（リード4と垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。水平可搬質量はガイドを併設した場合の数値です。単体で使用する場合はP133の先端許容荷重と走行寿命のグラフを参照下さい。
（注3）ケーブル長さは最長10mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

コントローラー体型タイプ
ERCシステム構成

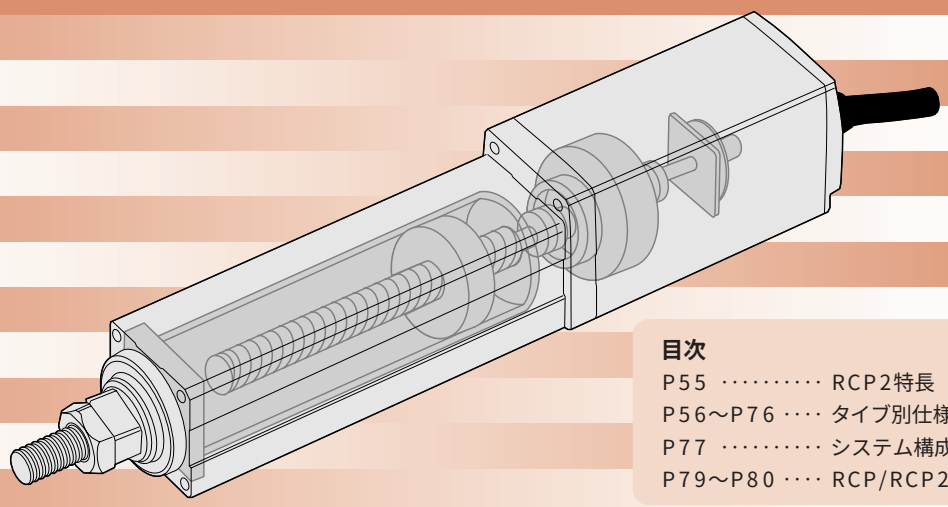


※電源・I/Oケーブルはオプションですが、アクチュエータの型式に含まれていますので、別途手配は不要です。標準の電源・I/Oケーブルは先端が切りっ放しになっていますが、両端コネクタ仕様の電源I/Oケーブルと絶縁型PIO端子台を使用することで、PLCとの配線が容易になります。

オプション一覧

品　名	型　式	内　容	参照項
ジョグティーチ	RCB-J	ジョグ操作で動かして位置を取り込むだけの簡単ティーチング	P42
ティーチングボックス（高機能タイプ）	RCA-T	ポジションデータ入力、アクチュエータの試験動作他	P173
ティーチングボックス（デッドマンスイッチ仕様）	RCA-TD	RCA-Tデッドマンスイッチ付タイプ	
ティーチングボックス（簡易タイプ）	RCA-E	機能はRCA-Tと同等のエコノミータイプ	
パソコン対応ソフト	RCB-101-MW	ポジションデータ入力、アクチュエータの試験動作他	
ロボシリンダ用DC24V電源	PS-241	入力電源100V仕様	P175
	PS-242	入力電源200V仕様	
電源・I/Oケーブル（先端切りっ放し仕様）	CB-ERC-PWBIO-□□□	本体への電源及び動作用信号接続用ケーブル（必須オプション）	P150
電源・I/Oケーブル（両端コネクタ仕様）	CB-ERC-PWBIO-□□□-H6	絶縁型PIO端子台を使用する為の両端コネクタ使用	
絶縁型PIO端子台	RCB-TU-PIO-A	I/Oの配線を容易にする端子台（縦取付タイプ）	P149
	RCB-TU-PIO-B	I/Oの配線を容易にする端子台（横取付タイプ）	
SIO変換機	RCB-TU-SIO-A	ERCを複数軸リンクして使用する場合の変換機（縦取付タイプ）	
	RCB-TU-SIO-B	ERCを複数軸リンクして使用する場合の変換機（横取付タイプ）	

RCP2シリーズ



目次

P55 ･････････ RCP2特長
P56～P76 ････ タイプ別仕様・図面
P77 ･････････ システム構成
P79～P80 ････ RCP/RCP2比較表

RCP2 Series

**RCP2シリーズは、パルスモータをサーボ制御することで
低価格・高機能を実現した次世代シリンダです。**

特 長

1 低回転時に高推力を発生するパルスモータの特性を活かし、
エアシリンダの様な高推力での押し付け動作が可能となりました。

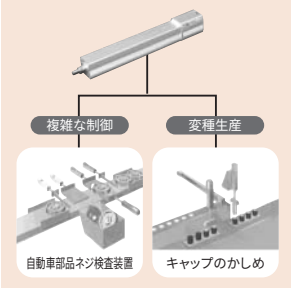
2 スライダタイプに、アルミベースで幅73mmタイプをシリーズ追加。
従来の最大幅（58mm：SA6）タイプの約3倍の可搬質量を実現しました。

3 ロッドタイプに極細の35mm×35mmタイプをシリーズ追加。
わずかなスペースも無駄にしないスマートさで機械装置の小型化を実現します。

4 長期間にわたってガイド又はボールネジに潤滑油を供給するAQシールを標準装備。
これによりグリスアップがの回数が減少し、長期のメンテナンスフリーを実現しました。

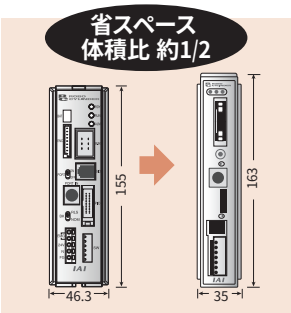
RCP2シリーズ

ロボシリンダRCPシリーズが全面リニューアル。
高精度、高剛性に新次元の使いやすさをプラス。



1 複雑な動きも軽快。最大64点の多点位置決めが可能。

新コントローラの採用により、最大64点の多点位置決めを実現。これまでに比べて複雑な動作が可能になり、一時停止機能、ゾーン信号機能等と組み合わせることでさらに高度な制御を実現します。



2 コントローラを大幅に小型化 制御盤の省スペースを実現

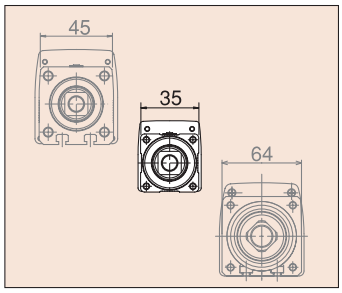
新コントローラは従来品と比べ、体積比（当社RCP-C比）約1/2のW35×H163×D68.1のスリムでコンパクトなサイズですから、取付け部の省スペース化と小型化に貢献します。

3 可搬質量をさらにアップする 幅73mmタイプ

スライダタイプに、アルミベースで幅73mmタイプをシリーズ追加。その結果、従来の最大幅（58mm）タイプの約3倍の可搬質量を実現しました。

4 装置の小型化を実現する 極細35mm□タイプ

ロッドタイプに極細の35mm×35mmタイプが誕生。わずかなスペースも無駄にしないスマートさで機械装置の小型化を実現します。

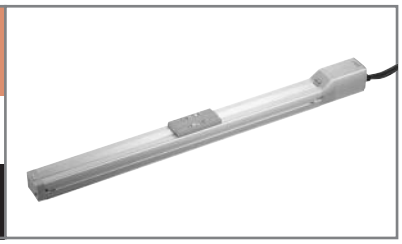


5 AQシール標準装備

長期間にわたってガイド又はボールネジに潤滑油を供給するAQシールを標準装備しました。
これによりグリスアップが不要になり、長期のメンテナンスフリーを実現しました。

RCP2-SA5 ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅52mm パルスモータ ストレート形状

タイプ／スライダ(幅52mm)　ストローク／50～500mm　可搬質量／水平8kg/垂直4.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

(例)RCP2－SA5－　I　－PM－6－500－P1　－S－BE

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は27ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)
RCP2-SA5-○-PM-12-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	12	50～500	10～600	4	1
RCP2-SA5-○-PM-6-★★★-P1-△-□			6		5～300	8	2.5
RCP2-SA5-○-PM-3-★★★-P1-△-□			3		1～150	8	4.5

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-SA5-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2-SA5-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-SA5-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2-SA5-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-SA5-①-PM-②-250-P1-③	—	
RCP2-SA5-①-PM-②-300-P1-③	—	
RCP2-SA5-①-PM-②-350-P1-③	—	
RCP2-SA5-①-PM-②-400-P1-③	—	
RCP2-SA5-①-PM-②-450-P1-③	—	
RCP2-SA5-①-PM-②-500-P1-③	—	

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

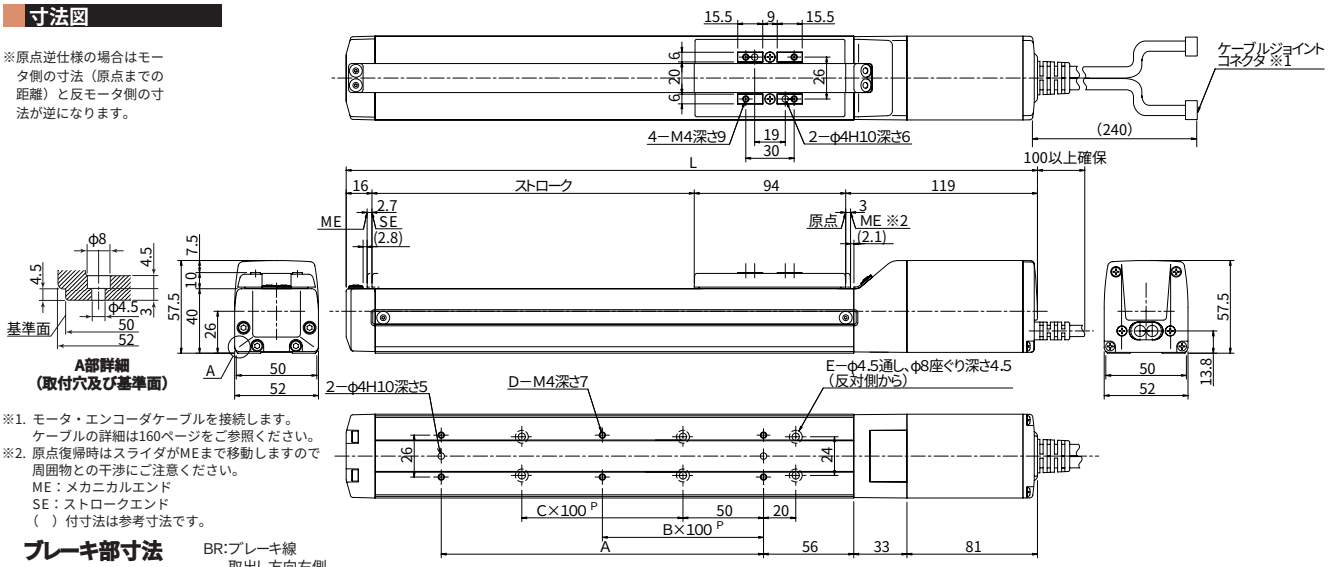
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P137	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P137	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント(注2)	Ma：4.9N・m　Mb：6.8N・m　Mc：11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下　Mb・Mc方向150mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

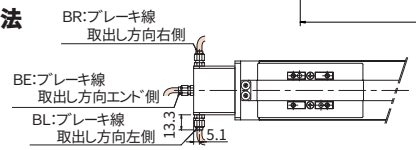
寸法図

※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

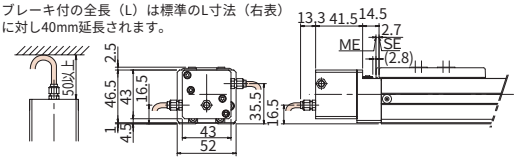


※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は160ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（　）付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法



※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（右表）に対し40mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
E	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
質量(kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5
最高速度(mm/s) リード12	600									
最高速度(mm/s) リード6	300									
最高速度(mm/s) リード3	150									

適応コントローラ仕様

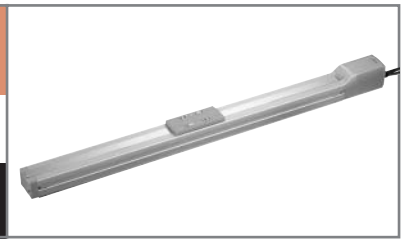
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3G（リード3と垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。
(注2) 350ストローク以上は、Mcモーメントが7.8N・mとなります。
(注3) ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-SA6 ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅58mm　パルスモータ　ストレート形状



タイプ スライダ(幅58mm)　**ストローク** 50～600mm　**可搬質量** 水平12kg/垂直6kg

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ	リード	ストローク	適用コントローラ	ケーブル長	オプション
(例)RCP2－SA6－	I	－PM－	6	－ 600 －	P1	－ S	－ BE	

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は27ページのグラフをご参照ください。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)
RCP2-SA6-○-PM-12-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	12	50～600	10～600	6	1.5～1
RCP2-SA6-○-PM-6-★★★-P1-△-□			6		5～300	12	3～2.5
RCP2-SA6-○-PM-3-★★★-P1-△-□			3		1～150	12	6～4

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-SA6-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2-SA6-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-SA6-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2-SA6-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-SA6-①-PM-②-250-P1-③	—	
RCP2-SA6-①-PM-②-300-P1-③	—	
RCP2-SA6-①-PM-②-350-P1-③	—	
RCP2-SA6-①-PM-②-400-P1-③	—	
RCP2-SA6-①-PM-②-450-P1-③	—	
RCP2-SA6-①-PM-②-500-P1-③	—	
RCP2-SA6-①-PM-②-550-P1-③	—	
RCP2-SA6-①-PM-②-600-P1-③	—	

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

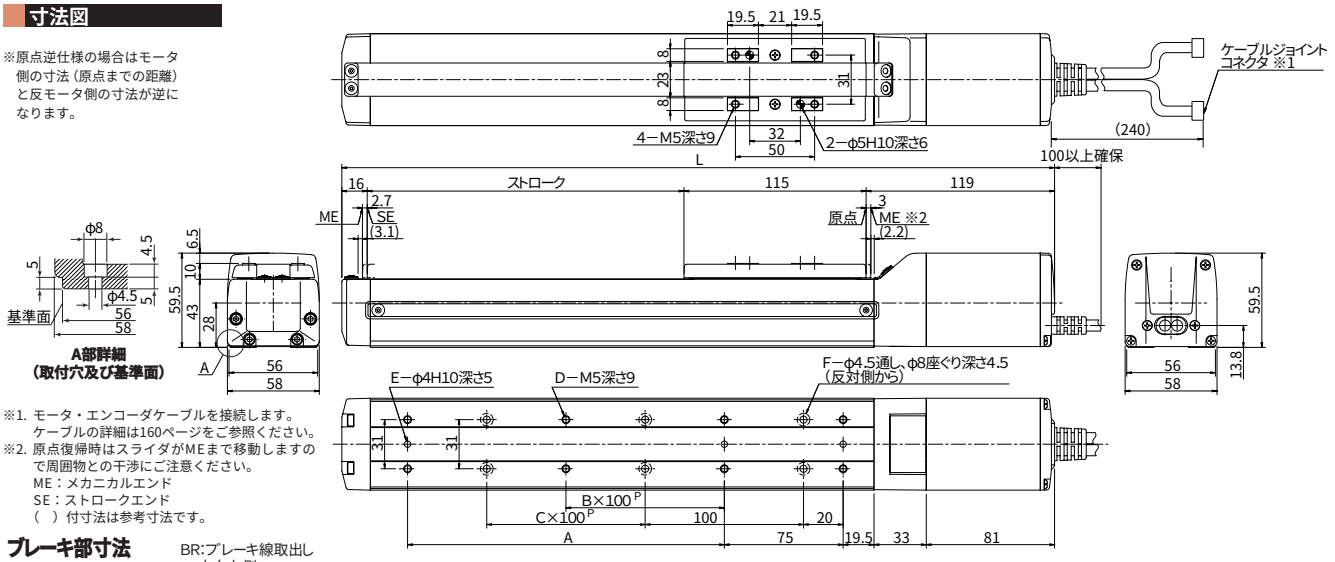
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P137	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P137	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma：8.9N・m　Mb：12.7N・m　Mc：18.6N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向220mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

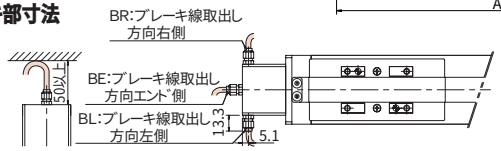
寸法図

※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

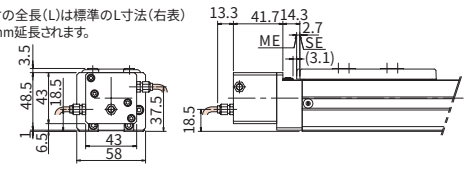


※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は160ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（　）付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法



※ ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し40mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
質量(kg)	1.8	2.0	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4
最高速度(mm/s) リード12	600											540
最高速度(mm/s) リード6	300											270
最高速度(mm/s) リード3	150											135

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート インクリメンタル	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸		×	○	×		→P151

ご注意

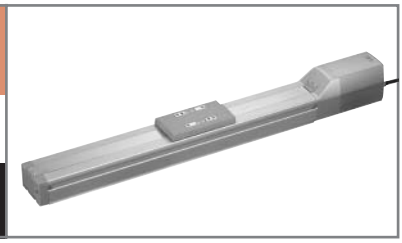
(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G（リード3と垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-SA7

ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅73mm　パルスモータ
ストレート形状

タイプ／スライダ(幅73mm)　ストローク／100～800mm　可搬質量／水平40kg/垂直15kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ　ケーブル長　オプション

(例)RCP2－SA7－　I　－PM－8－800－P1　－S－BE

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊RCP2シリーズは、スライダ(ロッド)に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は27ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ	リード(mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)
RCP2-SA7-○-PM-16-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	16	100～800	10～533	35～7	5～0.5
RCP2-SA7-○-PM-8-★★★-P1-△-□			8		5～266	40～10	10～1.5
RCP2-SA7-○-PM-4-★★★-P1-△-□			4		1～133	40	15～5

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-SA7-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-SA7-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-SA7-①-PM-②-300-P1-③	—	
RCP2-SA7-①-PM-②-400-P1-③	—	
RCP2-SA7-①-PM-②-500-P1-③	—	
RCP2-SA7-①-PM-②-600-P1-③	—	
RCP2-SA7-①-PM-②-700-P1-③	—	
RCP2-SA7-①-PM-②-800-P1-③	—	

ご注意
左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

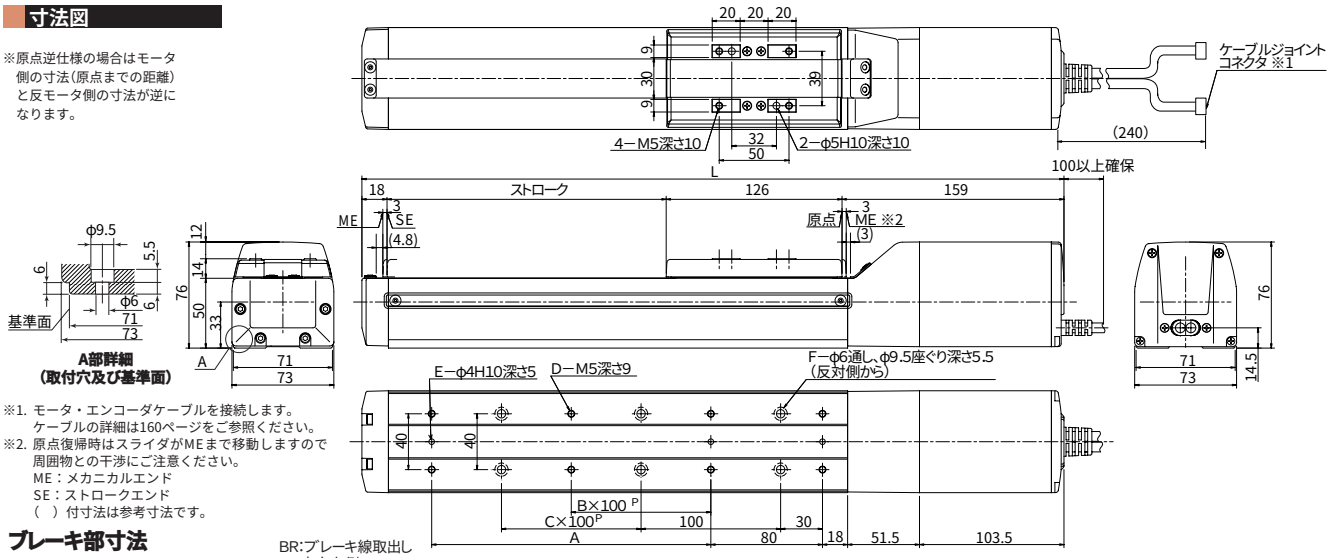
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P137	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P137	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma：13.9N・m　Mb：19.9N・m　Mc：38.3N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向230mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

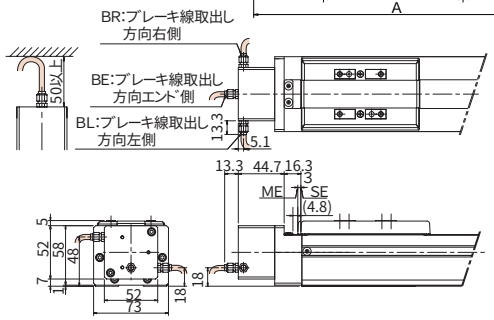
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は160ページをご参照ください。
※2. 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意ください。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
(　)付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（右表）に対し43mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		100	200	300	400	500	600	700	800
L		403	503	603	703	803	903	1003	1103
A		100	200	300	400	500	600	700	800
B		0	1	2	3	4	5	6	7
C		0	1	2	3	4	5	6	7
D		6	8	10	12	14	16	18	20
E		3	3	3	3	3	3	3	3
F		4	6	8	10	12	14	16	18
質量(kg)		3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5
最高速度(mm/s)	リード16	533							480
	リード8	266							240
	リード4	133							120

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

ご注意

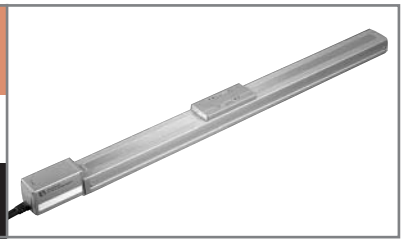
(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード4と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-SS

ロボシリンダ　スライダ鉄ベースタイプ　本体幅60mm
パルスモータ　ストレート形状

タイプ／スライダ(幅60mm)　ストローク／100～600mm　可搬質量／水平30kg/垂直12kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長　オプション

(例)RCP2－SS－　I　－PM－6－600－P1　－S－B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は27ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ	リード(mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)
RCP2-SS-○-PM-12-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	12	100～600	10～600	30～6	4～1
RCP2-SS-○-PM-6-★★★-P1-△-□			6		5～300	30～20	8～2
RCP2-SS-○-PM-3-★★★-P1-△-□			3		1～150	30～20	12～4

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-SS-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-SS-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-SS-①-PM-②-300-P1-③	—	
RCP2-SS-①-PM-②-400-P1-③	—	
RCP2-SS-①-PM-②-500-P1-③	—	
RCP2-SS-①-PM-②-600-P1-③	—	

ご注意
左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

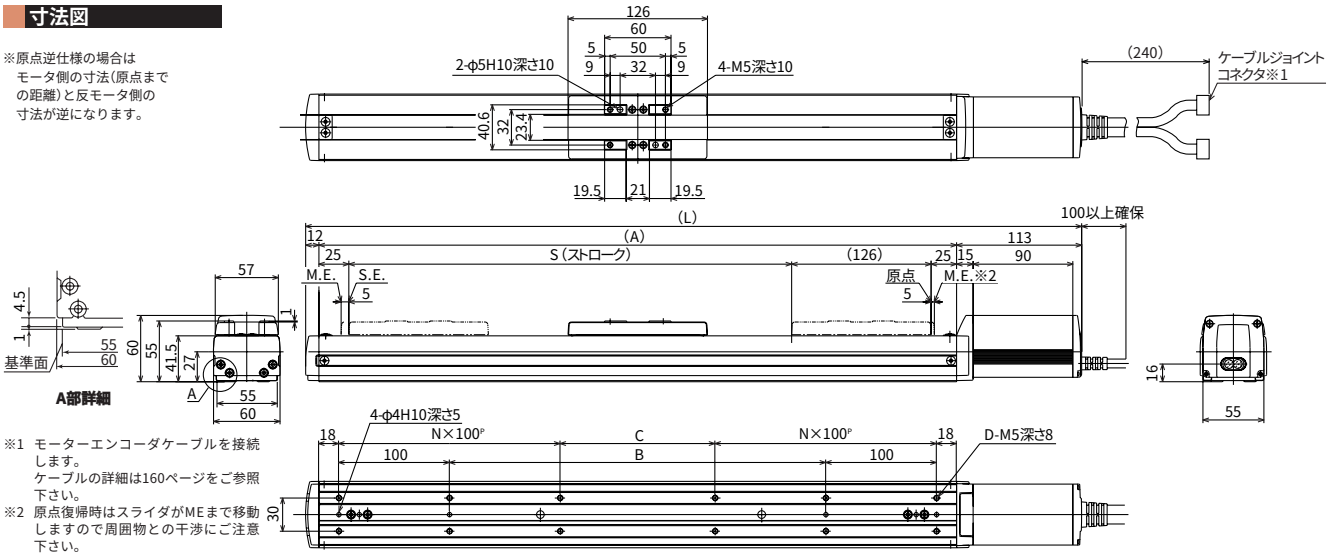
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma：14.7N・m　Mb：14.7N・m　Mc：33.3N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質：専用合金鋼
ケーブル長(注3)	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

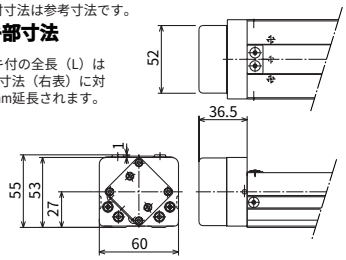
※原点逆仕様の場合は
モータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



※1　モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は160ページをご参照下さい。
※2　原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（右表）に対し24.5mm延長されます。



※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		100	200	300	400	500	600
L		401	501	601	701	801	901
A		276	376	476	576	676	776
B		40	140	240	340	440	540
C		40	140	40	140	40	140
D		8	8	12	12	16	16
N		1	1	2	2	3	3
質量(kg)		3.4	4.0	4.7	5.4	6.1	6.7
最高速度(mm/s)	リード12	600					470
	リード6	300					230
	リード3	150					115

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

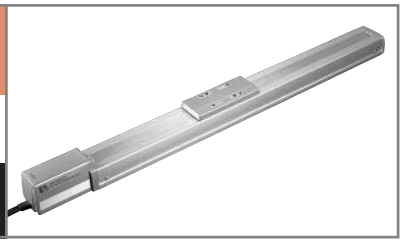
ご注意
(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G（リード3と垂直動作は0.2G）で動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例．X08＝08m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-SM

ロボシリンダ　スライダ鉄ベースタイプ　本体幅80mm
パルスモータ　ストレート形状

タイプ／スライダ(幅80mm)　ストローク／100～1000mm　可搬質量／水平55kg/垂直20kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ　ケーブル長　オプション

(例)RCP2－SM－　I　－PM－10－1000－　P1　－S－B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は27ページのグラフをご参照ください。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	リード(mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)
RCP2-SM-○-PM-20-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	20	100～1000	10～666〈600〉	40～10	5～0.5
RCP2-SM-○-PM-10-★★★-P1-△-□			10		5～333〈300〉	50～4	12～2
RCP2-SM-○-PM-5-★★★-P1-△-□			5		1～165〈150〉	55～10	20～0.5

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-SM-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-SM-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-SM-①-PM-②-300-P1-③	—	
RCP2-SM-①-PM-②-400-P1-③	—	
RCP2-SM-①-PM-②-500-P1-③	—	
RCP2-SM-①-PM-②-600-P1-③	—	
RCP2-SM-①-PM-②-700-P1-③	—	
RCP2-SM-①-PM-②-800-P1-③	—	
RCP2-SM-①-PM-②-900-P1-③	—	
RCP2-SM-①-PM-②-1000-P1-③	—	

ご注意
左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

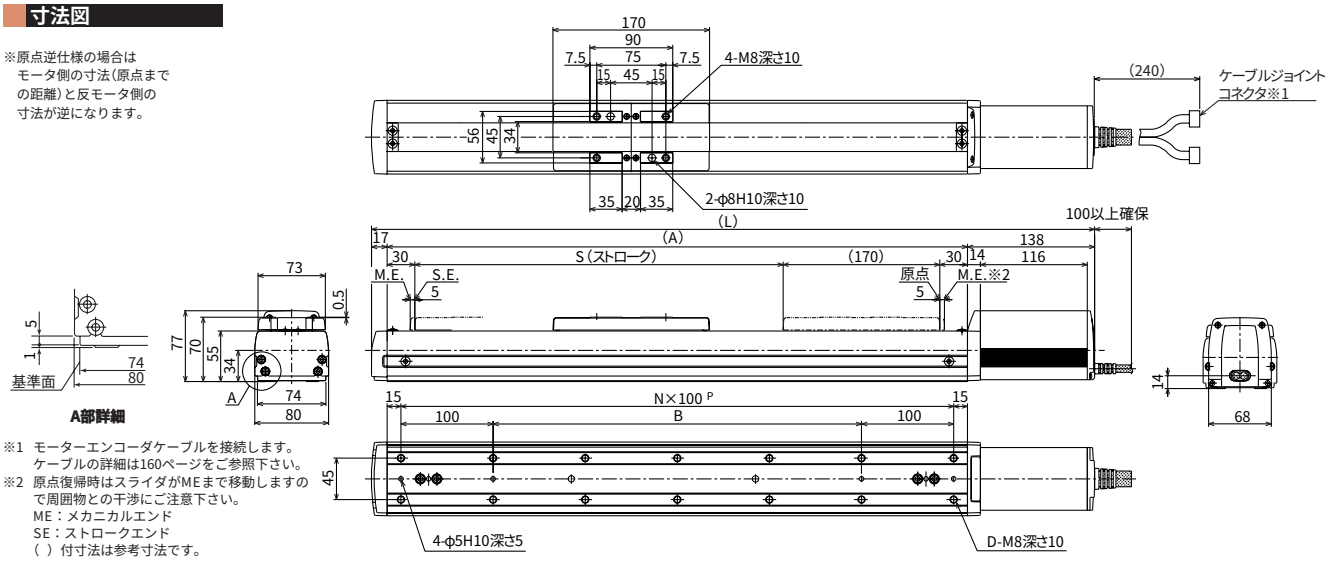
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma：36.3N・m　Mb：36.3N・m　Mc：77.4N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質：専用合金鋼
ケーブル長(注3)	N:ケーブルなし　P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

寸法図

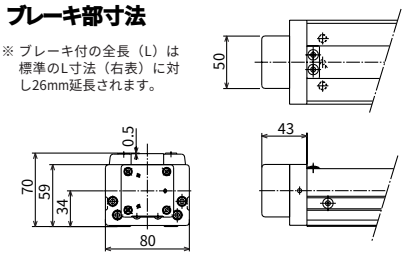
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



※1　モーターエンコーダケーブルを接続します。
　　ケーブルの詳細は160ページをご参照下さい。
※2　原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
　　ME：メカニカルエンド
　　SE：ストロークエンド
　　( ) 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（右表）に対し26mm延長されます。



※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L		485	585	685	785	885	985	1085	1185	1285	1385
A		330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D		8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N		3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)		7.1	8.1	9.2	10.2	11.3	12.3	13.4	14.5	15.5	16.6
最高速度(mm/s)(注1)	リード20	666〈600〉								625〈600〉	515
	リード10	333〈300〉								310〈300〉	255
	リード5	165〈150〉								155〈150〉	125

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)〈　〉内は垂直仕様の場合の数値です。

(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード5と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。

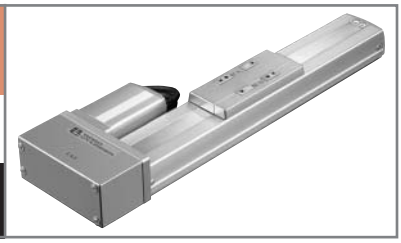
(注3)ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝08m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-SSR

ロボシリンダ　スライダ鉄ベースタイプ　本体幅60mm
パルスモータ　モータ折返し形状

タイプ／スライダ(幅60mm) モータ折返し　ストローク／100～600mm　可搬質量／水平30kg/垂直10kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

(例)RCP2－SSR－　I　－PM－6－600－P1－S－B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊RCP2シリーズは、スライダ(ロッド)に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。
速度と可搬質量の関係は27ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ	リード(mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)
RCP2-SSR-○-PM-12-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	12	100～600	10～600〈440〉	20～5.5	4～0.5
RCP2-SSR-○-PM-6-★★★-P1-△-□			6		5～250	20～2.5	5～0.5
RCP2-SSR-○-PM-3-★★★-P1-△-□			3		1～105	30～20	10～1.5

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-SSR-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-SSR-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-SSR-①-PM-②-300-P1-③	—	
RCP2-SSR-①-PM-②-400-P1-③	—	
RCP2-SSR-①-PM-②-500-P1-③	—	
RCP2-SSR-①-PM-②-600-P1-③	—	

ご注意
左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
モータ折返し方向勝手違い	R	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

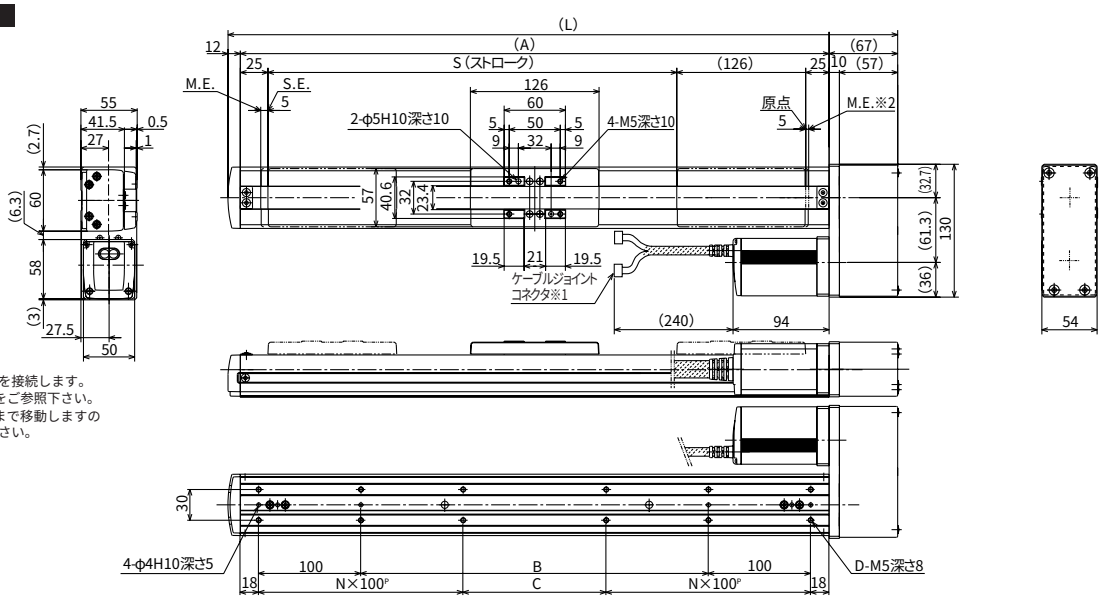
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma:14.7N・m　Mb:14.7N・m　Mc:33.3N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
ケーブル長(注3)	N:ケーブルなし　P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

寸法図

※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

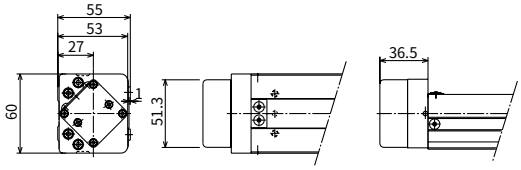
※基準面はSSタイプと同様です。(P65参照)



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は160ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
( ) 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し24.5mm延長されます。



※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		100	200	300	400	500	600
L		355	455	555	655	755	855
A		276	376	476	576	676	776
B		40	140	240	340	440	540
C		40	140	40	140	40	140
D		8	8	12	12	16	16
N		1	1	2	2	3	3
質量(kg)		4.1	4.7	5.4	6.1	6.7	7.4
最高速度(mm/s)(注1)	リード12	600〈440〉					470〈440〉
	リード6	250					230
	リード3	105					105

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

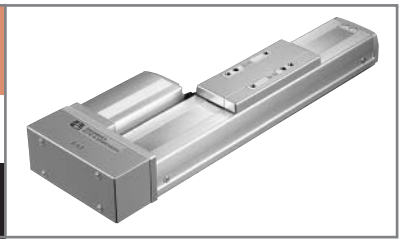
ご注意
(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)〈 〉内は垂直使用の場合の数値です。
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード3と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝08m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-SMR

ロボシリンダ　スライダ鉄ベースタイプ　本体幅80mm
パルスモータ　モータ折返し形状

タイプ／スライダ(幅80mm) モータ折返し　ストローク／100～1000mm　可搬質量／水平55kg/垂直20kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長　オプション

(例)RCP2－SMR－　I　－PM－10－1000－　P1　－S－B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊RCP2シリーズは、スライダ(ロッド)に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は27ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ	リード(mm)	ストローク100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)
RCP2-SMR-○-PM-20-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	20	100～1000	10～600〈333〉	23～1	3～0.5
RCP2-SMR-○-PM-10-★★★-P1-△-□			10		5～300〈250〉	28～4	9～0.5
RCP2-SMR-○-PM-5-★★★-P1-△-□			5		1～160〈140〉	55～1.5	20～0.5

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-SMR-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-SMR-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-SMR-①-PM-②-300-P1-③	—	
RCP2-SMR-①-PM-②-400-P1-③	—	
RCP2-SMR-①-PM-②-500-P1-③	—	
RCP2-SMR-①-PM-②-600-P1-③	—	
RCP2-SMR-①-PM-②-700-P1-③	—	
RCP2-SMR-①-PM-②-800-P1-③	—	
RCP2-SMR-①-PM-②-900-P1-③	—	
RCP2-SMR-①-PM-②-1000-P1-③	—	

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
モータ折返し方向勝手違い	R	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

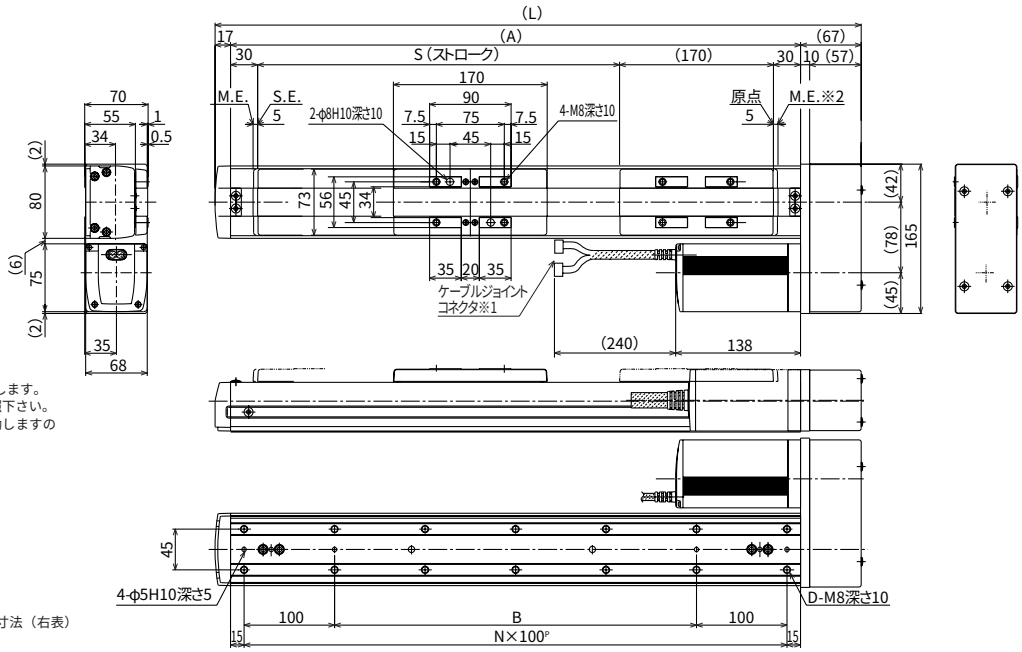
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma:36.3N・m　Mb:36.3N・m　Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
ケーブル長(注3)	N:ケーブルなし　P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

寸法図

※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

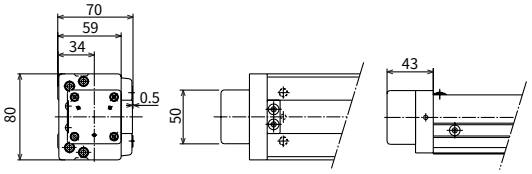
※基準面はSMタイプと同様です。(P66参照)



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は160ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので周囲物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカルエンド
SE：ストロークエンド
( ) 付寸法は参考寸法です。

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（右表）に対し26mm延長されます。



※ブレーキ配線は本体内部を通ってモータケーブルに配線されます。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	414	514	614	714	814	914	1014	1114	1214	1314
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	7.9	9.0	10	11.1	12.1	13.2	14.3	15.3	16.4	17.4
最高速度(mm/s)(注1) リード20	600〈333〉									515〈333〉
最高速度(mm/s)(注1) リード10	300〈250〉									255
最高速度(mm/s)(注1) リード5	160〈140〉								155〈140〉	125

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

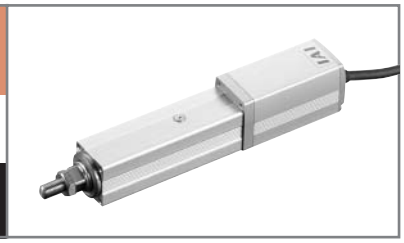
ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)〈 〉内は垂直使用の場合の数値です。
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード5と垂直動作は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝08m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-RXA ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅35mm パルスモータ 標準仕様

タイプ／ロッド幅（幅35mm）標準　ストローク／50～200mm　可搬質量／水平30kg/垂直10kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

（例）RCP2－RXA－　I　－PM－5－200－P1－S－FL

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は28ページのグラフをご参照ください。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（mm/s）	可搬質量（注1） 水平（kg）	可搬質量（注1） 垂直（kg）	最大押付力（N）
RCP2-RXA-○-PM-5-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	5	50～200	5～187	15～2	6～1	73.5
RCP2-RXA-○-PM-2.5-★★★-P1-△-□			2.5		1～114	30～4	10～2	156.8

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-RXA-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2-RXA-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-RXA-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2-RXA-①-PM-②-200-P1-③	—	

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ付き	FL	→P138	—
フート金具付き	FT	→P139	—

注）RXAタイプにはブレーキの設定がありません。

共通仕様

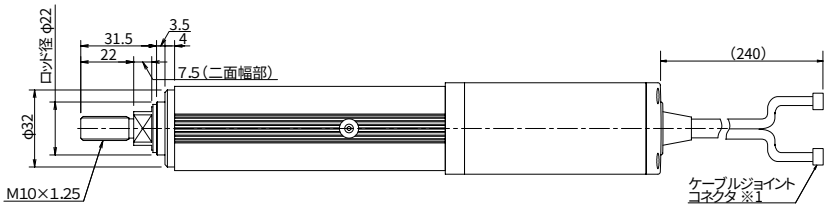
駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±1.5度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注2）	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

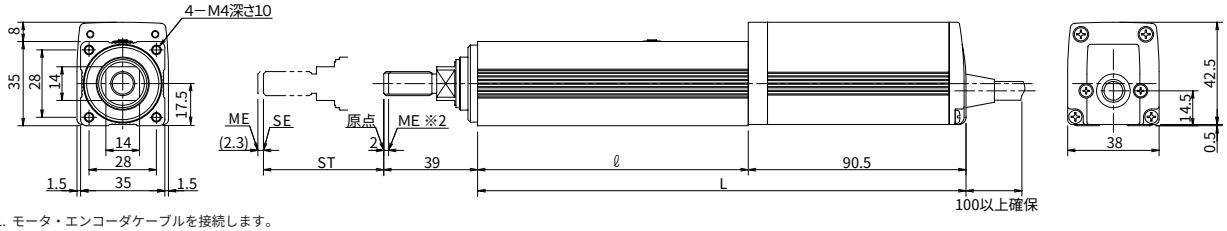
寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ご注意

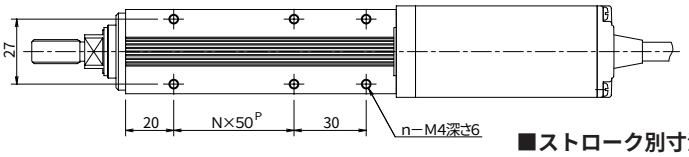
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

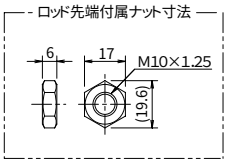




※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は160ページをご参照ください。

※2. 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカル エンド
SE：ストロークエンド
（　）付寸法は参考寸法です。





■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200
ℓ		112.5	162.5	212.5	262.5
L		203	253	303	353
N		1	2	3	4
n		6	8	10	12
質量（kg）		0.8	0.95	1.1	1.25
最高速度（mm/s）	リード5	187			
	リード2.5	114			

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート インクリメンタル	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸		×	○	×		→P151

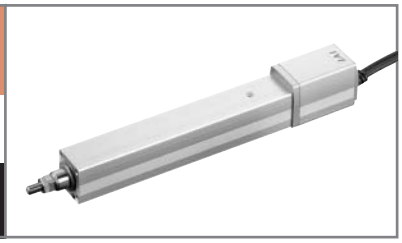
ご注意

（注1）可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。
（注2）ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-RSA ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅45mm　パルスモータ 標準仕様

タイプ／ロッド幅（幅45mm）標準　ストローク／50～300mm　可搬質量／水平40kg/垂直19kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長　オプション

（例）RCP2－RSA－　I　－PM－5－300－P1　－S－B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は28ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	最大押付力（N）
RCP2-RSA-○-PM-10-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	10	50～300	10～458	25～5	4.5～0.5	150
RCP2-RSA-○-PM-5-★★★-P1-△-□			5		5～250	40～10	12～2	284
RCP2-RSA-○-PM-2.5-★★★-P1-△-□			2.5		1～125〈110〉	40	19～2.5	358

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-RSA-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2-RSA-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-RSA-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2-RSA-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-RSA-①-PM-②-250-P1-③	—	
RCP2-RSA-①-PM-②-300-P1-③	—	

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

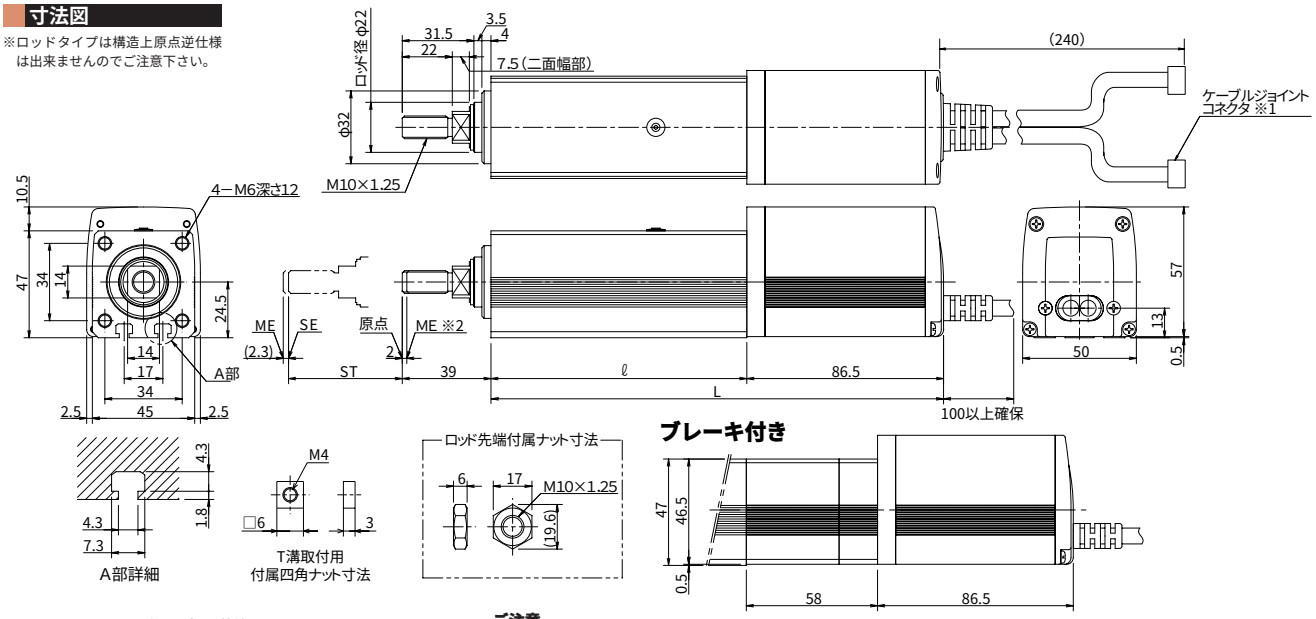
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付き	FL	→P138	—
フート金具付き	FT	→P139	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±1.5度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。



※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は160ページをご参照ください。

※2. 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカル エンド
SE：ストロークエンド
（　）付寸法は参考寸法です。

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

※（　）内はブレーキ付きの場合です。〈　〉内は垂直使用の場合です。

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		112.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5
L		199（257）	249（307）	299（357）	349（407）	399（457）	449（507）
質量（kg）		1.35（1.75）	1.6（2）	1.85（2.25）	2.1（2.5）	2.35（2.75）	2.6（3）
最高速度（mm/s）	リード10	458				458	350
	リード5	250				237	175
	リード2.5	125〈110〉				118	87

適応コントローラ仕様

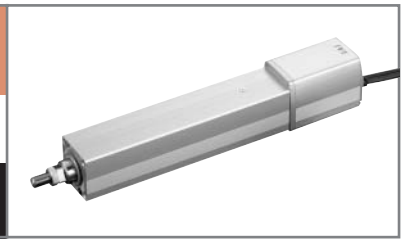
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

ご注意

（注1）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別最高速度は上記表参照）〈　〉内は垂直使用の場合の数値です。
（注2）可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。
（注3）ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-RMA ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅64mm パルスモータ 標準仕様



タイプ／ロッド幅（幅64mm）標準　ストローク／50～300mm　可搬質量／水平55kg/垂直26kg

■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

（例）RCP2－RMA－ I －PM－ 8 － 300 － P1 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は28ページのグラフをご参照ください。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	最大押付力（N）
RCP2-RMA-○-PM-16-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	16	50～300	10～450（400）	40～10	5～1	240
RCP2-RMA-○-PM-8-★★★-P1-△-□			8		5～210	50～30	17.5～1.5	470
RCP2-RMA-○-PM-4-★★★-P1-△-□			4		1～130	55～35	26～1.5	800

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-RMA-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2-RMA-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-RMA-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2-RMA-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-RMA-①-PM-②-250-P1-③	—	
RCP2-RMA-①-PM-②-300-P1-③	—	

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付き	FL	→P138	—
フート金具付き	FT	→P139	—

共通仕様

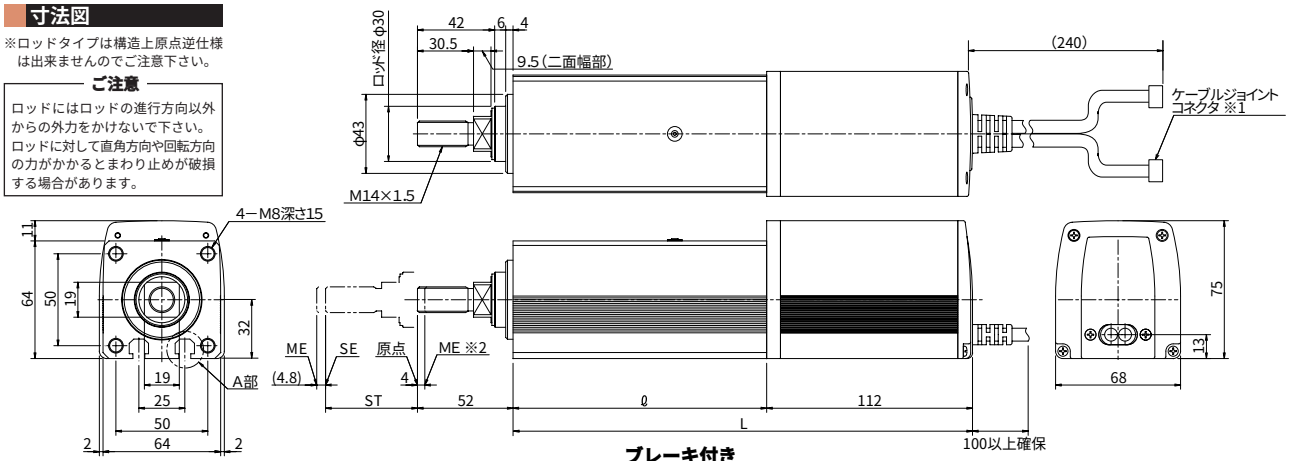
駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±1.0度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

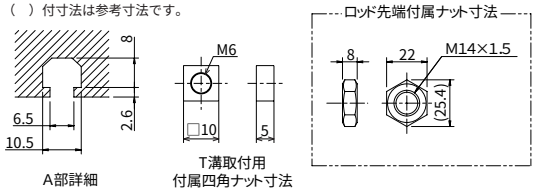
ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



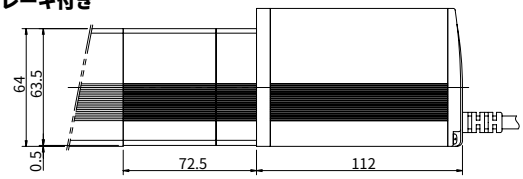
※1. モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は160ページをご参照ください。

※2. 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。
ME：メカニカル エンド
SE：ストロークエンド
（ ）付寸法は参考寸法です。



A部詳細　T溝取付用 付属四角ナット寸法

ブレーキ付き



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※（ ）内はブレーキ付きの場合です。〈 〉内は垂直使用の場合です。

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		138	188	238	288	338	388
L		250（322.5）	300（372.5）	350（422.5）	400（472.5）	450（522.5）	500（572.5）
質量（kg）		3.1（3.98）	3.6（4.48）	4.1（4.98）	4.6（5.48）	5.1（5.98）	5.6（6.48）
最高速度（mm/s）	リード16	450〈400〉					
	リード8	210					
	リード4	130					

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

ご注意

（注1）〈 〉内は垂直使用の場合です。
（注2）可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。
（注3）ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。
長さ指定はm単位でご記入下さい。（例. X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-RSW

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅45mm
パルスモータ　防塵・防滴仕様

タイプ／ロッド幅（幅45mm）標準　ストローク／50～300mm　可搬質量／水平40kg/垂直19kg

■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

（例）RCP2－RSW－　I　－PM－5－300－P1－S－B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は30ページのグラフをご参照ください。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	最大押付力（N）
RCP2-RSW-○-PM-10-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	10	50～300	10～450〈250〉	25～5	4.5～2	150
RCP2-RSW-○-PM-5-★★★-P1-△-□			5		5～190	40	12～2.5	284
RCP2-RSW-○-PM-2.5-★★★-P1-△-□			2.5		1～125〈115〉	40	19～2.5	358

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-RSW-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2-RSW-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-RSW-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2-RSW-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-RSW-①-PM-②-250-P1-③	—	
RCP2-RSW-①-PM-②-300-P1-③	—	

ご注意
左記型式の
①にはエンコーダ種類が、
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

※防塵防滴タイプはアクチュエータケーブルが2mありますので、ジョイントケーブルの長さにご注意下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付き	FL	→P138	—
フート金具付き	FT	→P139	—

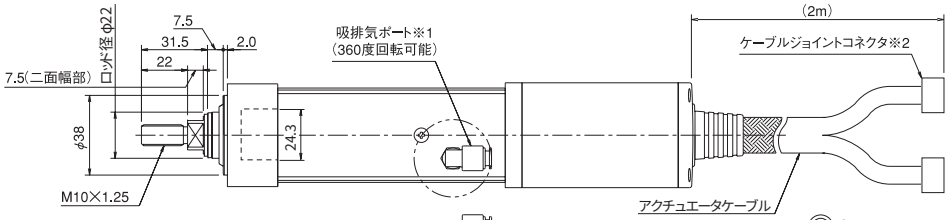
共通仕様

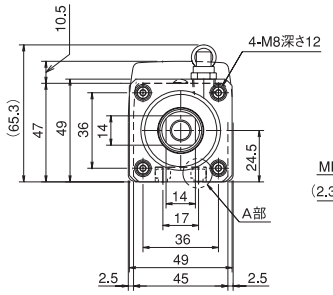
駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±1.5度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

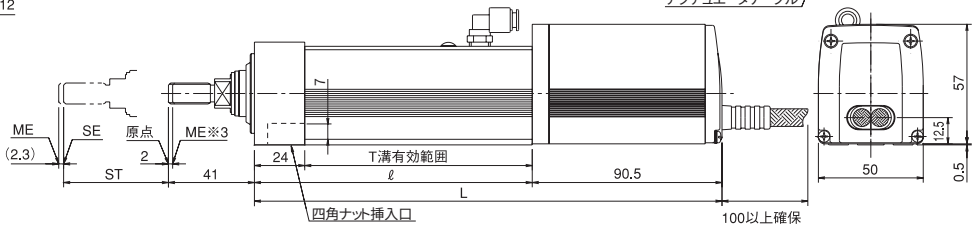
寸法図

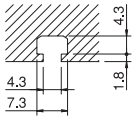
※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

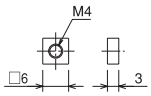




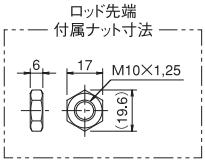




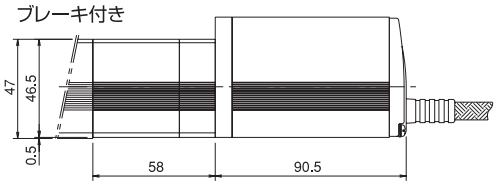
A部詳細



T溝取付用
付属四角ナット寸法



ブレーキ付き



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※（　）内はブレーキ付きの場合です。〈　〉内は垂直使用の場合です。

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		132.5	182.5	232.5	282.5	332.5	382.5
L		223（281）	273（331）	323（381）	373（431）	423（481）	473（531）
質量（kg）		1.9	2.1	2.2	2.5	2.9	3.1
最高速度（mm/s）	リード10	450〈250〉				450〈250〉	350〈250〉
	リード5	190				190	175
	リード2.5	125〈115〉				115	85

※1. 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。外径φ6のチューブを差し込み、水のかからない所まで延長してご使用下さい。

※2. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は160ページをご参照ください。

※3. 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。

ME：メカニカルエンド

SE：ストロークエンド

（　）付寸法は参考寸法です。

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

ご注意
（注1）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別最高速度は上表参照）
〈　〉内は垂直使用の場合の数値です。
（注2）可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。
（注3）ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-RMW

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅64mm
パルスモータ　防塵・防滴仕様

タイプ／ロッド幅（幅64mm）標準　ストローク／50～300mm　可搬質量／水平55kg/垂直26kg

■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

（例）RCP2－RMW－　I　－ PM － 8 － 300 －　P1　－ S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は30ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	最大押付力（N）
RCP2-RMW-○-PM-16-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	16	50～300	10～320〈265〉	40～20	5～1	240
RCP2-RMW-○-PM-8-★★★-P1-△-□			8		5～200	50	17.5～2	470
RCP2-RMW-○-PM-4-★★★-P1-△-□			4		1～100	55	26～5	800

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-RMW-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2-RMW-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-RMW-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2-RMW-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-RMW-①-PM-②-250-P1-③	—	
RCP2-RMW-①-PM-②-300-P1-③	—	

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が、
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

※防塵防滴タイプはアクチュエータケーブルが2mありますので、ジョイントケーブルの長さにご注意下さい。

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付き	FL	→P138	—
フート金具付き	FT	→P139	—

共通仕様

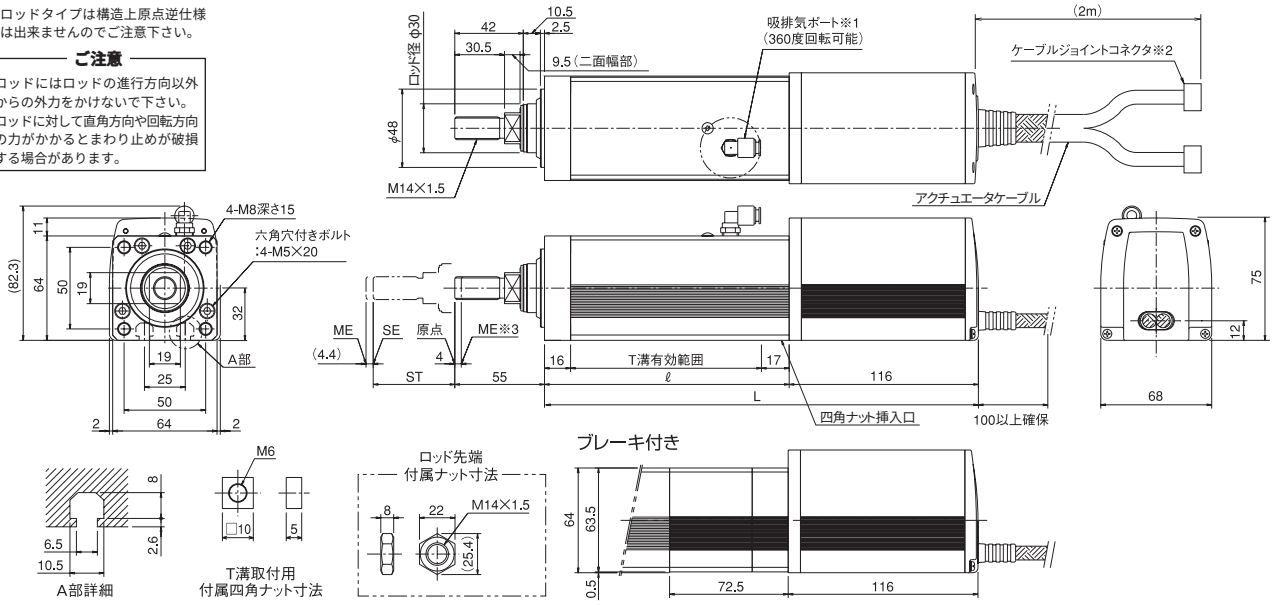
駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±1.0度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

※（　）内はブレーキ付きの場合です。〈　〉内は垂直使用の場合です。

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		150	200	250	300	350	400
L		266（338.5）	316（388.5）	366（438.5）	416（488.5）	466（538.5）	516（588.5）
質量（kg）		3.5	4.0	4.5	5.0	5.5	6.0
最高速度（mm/s）	リード16	320〈265〉					
	リード8	200					
	リード4	100					

※1. 吸排気ポートは本体内部のエア抜き用配管です。外径φ6のチューブを差し込み、水のかからない所まで延長してご使用下さい。

※2. モータ・エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は160ページをご参照ください。

※3. 原点復帰時はロッドがM.E.まで移動しますので周辺物との干渉にご注意下さい。

ME：メカニカルエンド

SE：ストロークエンド

（　）付寸法は参考寸法です。

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

ご注意

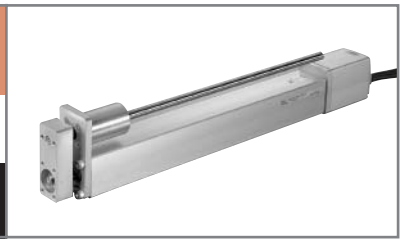
（注1）〈　〉内は垂直使用の場合のです。
（注2）可搬質量は、加速度0.2Gで動作させた時の値です。
（注3）ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-RSGS

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅45mm
パルスモータ　シングルガイド付

タイプ／ロッド（幅45mm）シングルガイド付き　ストローク／50～300mm　可搬質量／水平4kg/垂直18kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

（例）RCP2－RSGS－　I　－PM－　5　－300　－　P1　－　S　－FT

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は31ページのグラフをご参照ください。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	最大押付力（N）
RCP2-RSGS-○-PM-10-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	10	50～300	10～458	2.5～0.5	3.5～0.5	150
RCP2-RSGS-○-PM-5-★★★-P1-△-□			5		5～250	3.5～1	11～0.5	284
RCP2-RSGS-○-PM-2.5-★★★-P1-△-□			2.5		1～125〈114〉	4～1.5	18～1.5	358

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-RSGS-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2-RSGS-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-RSGS-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2-RSGS-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-RSGS-①-PM-②-250-P1-③	—	
RCP2-RSGS-①-PM-②-300-P1-③	—	

ご注意
左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

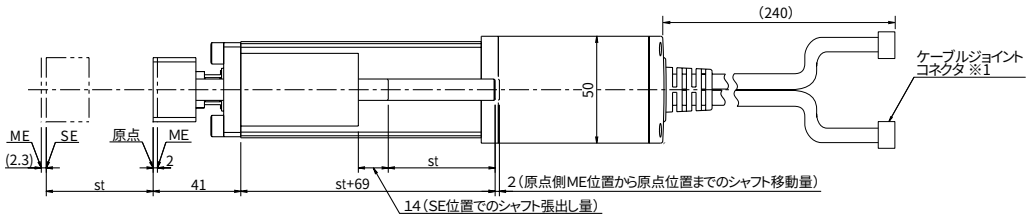
オプション

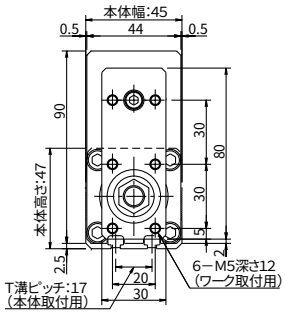
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付き	FT	→P139	—

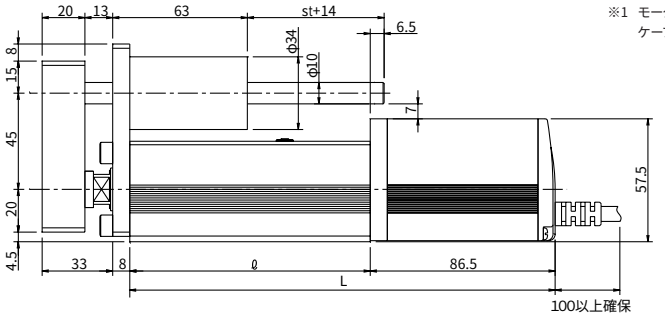
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
本体ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	N:ケーブルなし　P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

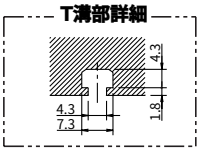
寸法図

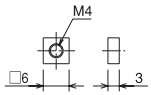






※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は160ページをご参照下さい。





T溝取付用
付属四角ナット寸法

■ストローク別寸法・質量・最高速度

※（　）内はブレーキ付きの場合です。〈　〉内は垂直使用の場合です。

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		112.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5
L		199（257）	249（307）	299（357）	349（407）	399（457）	449（507）
質量（kg）		1.8	2.1	2.4	2.7	2.9	3.2
最高速度（mm/s）	リード10	458				458	350
	リード5	250				237	175
	リード2.5	125〈114〉				118〈114〉	87

適応コントローラ仕様

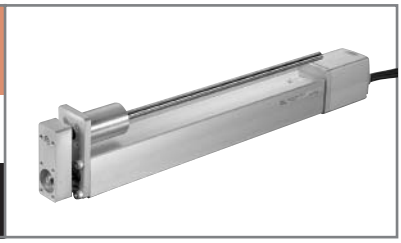
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

ご注意
（注1）〈　〉内の数字は垂直使用の場合です。
（注2）可搬質量は加速度0.2Gで動作させた時の値です。水平可搬質量は本体のガイドのみで動かせる値です。寿命との関係はP132の先端許容荷重と走行寿命のグラフをご参照下さい。
（注3）ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-RMGS ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅64mm パルスモータ シングルガイド付

タイプ ロッド(幅64mm) シングルガイド付き　ストローク 50～300mm　可搬質量 水平5kg/垂直24kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

(例)RCP2－RMGS－ I － PM － 8 － 300 － P1 － S － FT

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

＊RCP2シリーズは、スライダ(ロッド)に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は31ページのグラフをご参照ください。

型式	エンコーダ種類	モータ	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	最大押付力(N)
RCP2-RMGS-○-PM-16-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	16	50～300	10～450〈400〉	3～1	4～0.5	240
RCP2-RMGS-○-PM-8-★★★-P1-△-□			8		5～210	4～1.5	16～1	470
RCP2-RMGS-○-PM-4-★★★-P1-△-□			4		1～133	5～2	24～0.5	800

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-RMGS-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2-RMGS-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-RMGS-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2-RMGS-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-RMGS-①-PM-②-250-P1-③	—	
RCP2-RMGS-①-PM-②-300-P1-③	—	

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

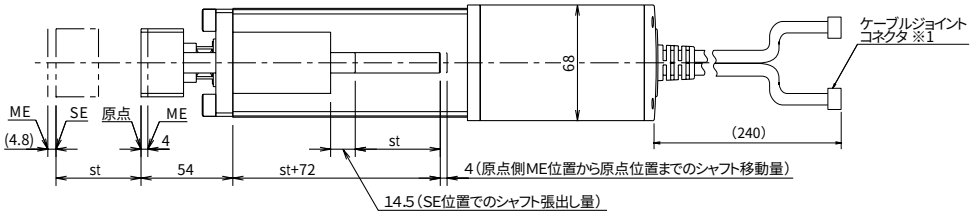
オプション

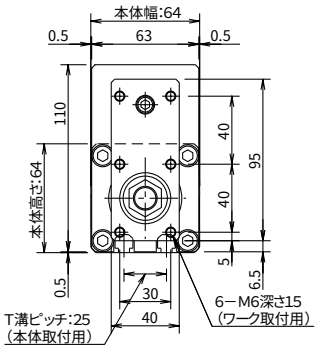
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付き	FT	→P139	—

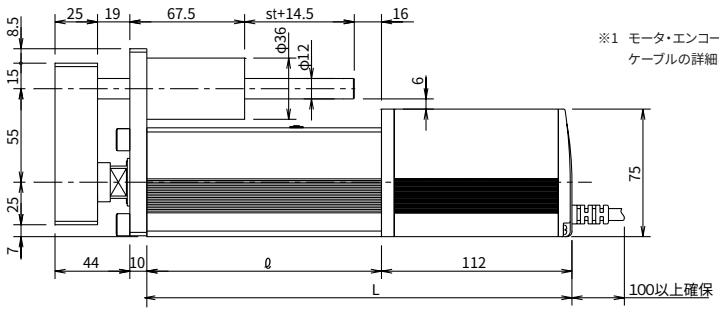
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ12mm・ボールブッシュタイプ
本体ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.05度
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	N:ケーブルなし　P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

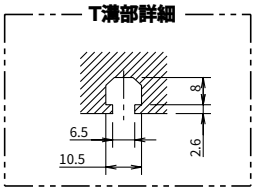
寸法図

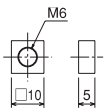






※1 モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は160ページをご参照下さい。





T溝取付用
付属四角ナット寸法

■ストローク別寸法・質量・最高速度

※( )内はブレーキ付きの場合です。〈 〉内は垂直使用の場合です。

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		138	188	238	288	338	388
L		250(322.5)	300(372.5)	350(422.5)	400(472.5)	450(522.5)	500(572.5)
質量(kg)		3.6	4.4	5.0	5.5	6.1	6.6
最高速度(mm/s)	リード16	450〈400〉					
	リード8	210					
	リード4	133					

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

ご注意

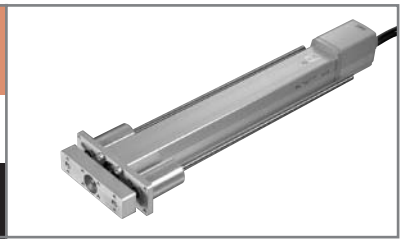
(注1)〈 〉内の数字は垂直使用の場合です。
(注2)可搬質量は加速度0.2Gで動作させた時の値です。水平可搬質量は本体のガイドのみで動かせる値です。寿命との関係はP132の先端許容荷重と走行寿命のグラフをご参照下さい。
(注3)ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-RXGD

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅35mm
パルスモータ　ダブルガイド付

タイプ／ロッド（幅35mm）ダブルガイド付き　ストローク／50～200mm　可搬質量／水平2kg/垂直9kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

（例）RCP2－RXGD－　I　－ PM － 5 － 200 － P1 － S － FT

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は32ページのグラフをご参照ください。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	最大押付力（N）
RCP2-RXGD-○-PM-5-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	5	50～200	5～187	1.5～0.5	5～0.5	73.5
RCP2-RXGD-○-PM-2.5-★★★-P1-△-□			2.5		1～114	2～0.5	9～1	156.8

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-RXGD-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2-RXGD-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-RXGD-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2-RXGD-①-PM-②-200-P1-③	—	

ご注意
左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

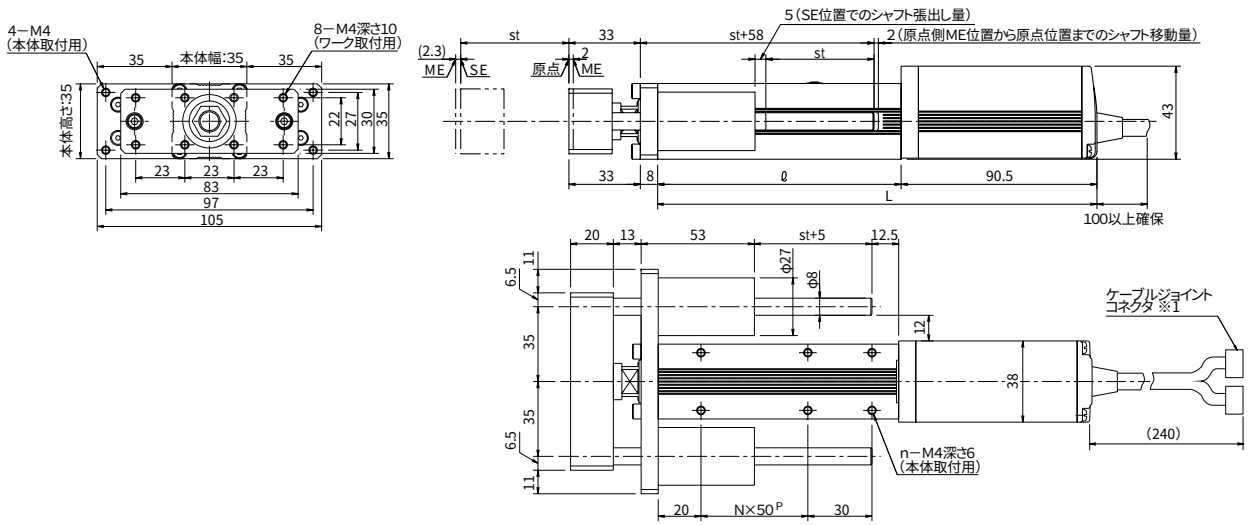
名称	型式	参照頁	標準価格
フート金具付き	FT	→P139	—

注）RXGDにはブレーキの設定がありません。

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
本体ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図



※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は160ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

※（　）内はブレーキ付きの場合です。〈　〉内は垂直使用の場合です。

ストローク	50	100	150	200
ℓ	112.5	162.5	212.5	262.5
L	203	253	303	353
N	1	2	3	4
n	6	8	10	12
質量（kg）	1.1	1.3	1.4	1.6
最高速度（mm/s） リード5	187			
最高速度（mm/s） リード2.5	114〈93〉			

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

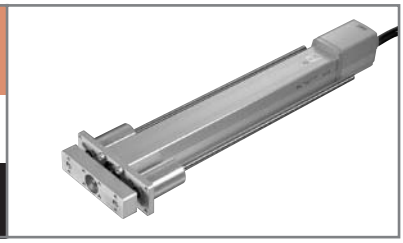
ご注意
（注1）〈　〉内の数字は垂直使用の場合です。
（注2）可搬質量は加速度0.2Gで動作させた時の値です。水平可搬質量は本体のガイドのみで動かせる値です。寿命との関係はP133の先端許容荷重と走行寿命のグラフをご参照下さい。
（注3）ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-RSGD

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅45mm
パルスモータ　ダブルガイド付

タイプ／ロッド（幅45mm）ダブルガイド付き　ストローク／50～300mm　可搬質量／水平5kg/垂直18kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

（例）RCP2－RSGD－ I －PM－ 5 － 300 － P1 － S － FT

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は32ページのグラフをご参照ください。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	最大押付力（N）
RCP2-RSGD-○-PM-10-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	10	50～300	10～458	3.5～1	3.5～0.5	150
RCP2-RSGD-○-PM-5-★★★-P1-△-□			5		5～250	4.5～2	11～0.5	284
RCP2-RSGD-○-PM-2.5-★★★-P1-△-□			2.5		1～125〈114〉	5～2.5	18～1.5	358

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-RSGD-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2-RSGD-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-RSGD-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2-RSGD-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-RSGD-①-PM-②-250-P1-③	—	
RCP2-RSGD-①-PM-②-300-P1-③	—	

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

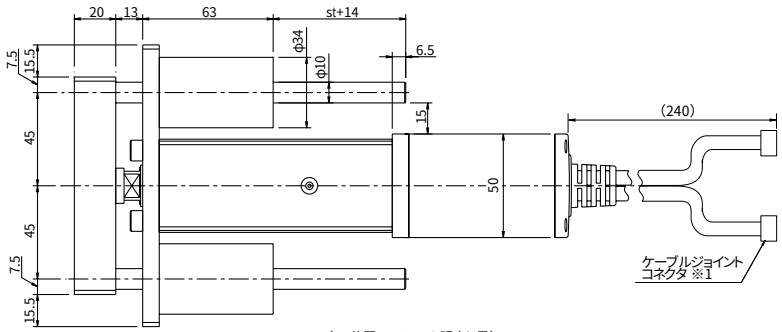
オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付き	FT	→P139	—

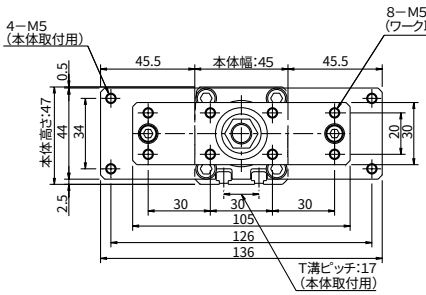
共通仕様

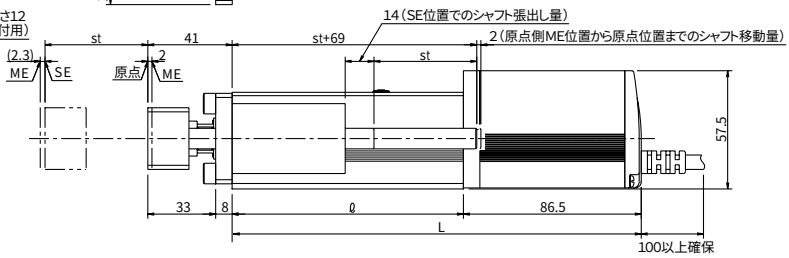
駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
本体ロッド径	φ22mm
ロッド不回転精度	±0.05度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

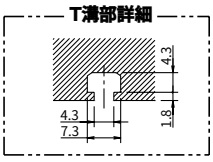
寸法図

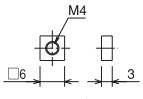


※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は160ページをご参照下さい。









T溝取付用
付属四角ナット寸法

■ストローク別寸法・質量・最高速度

※（　）内はブレーキ付きの場合です。〈　〉内は垂直使用の場合です。

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		112.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5
L		199（257）	249（307）	299（357）	349（407）	399（457）	449（507）
質量（kg）		2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7
最高速度（mm/s）	リード10	458				458	350
	リード5	250				237	175
	リード2.5	125〈114〉				118〈114〉	87

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

ご注意

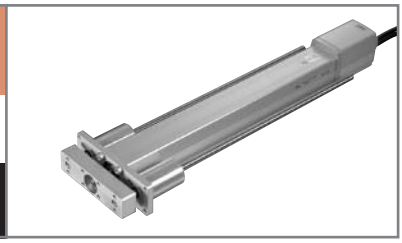
（注1）〈　〉内の数字は垂直使用の場合です。
（注2）可搬質量は加速度0.2Gで動作させた時の値です。水平可搬質量は本体のガイドのみで動かせる値です。寿命との関係はP133の先端許容荷重と走行寿命のグラフをご参照下さい。
（注3）ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-RMGD

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅64mm
パルスモータ　ダブルガイド付

タイプ　ロッド（幅64mm）ダブルガイド付き
ストローク　50～300mm
可搬質量　水平5kg/垂直24kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ－リード－ストローク－適用コントローラ－ケーブル長－オプション

（例）RCP2－RMGD－　I　－ PM － 8 － 300 － P1 － S － FT

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

＊RCP2シリーズは、スライダ（ロッド）に搭載する物の質量によって速度の上限が変化します。速度と可搬質量の関係は32ページのグラフをご参照ください。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	最大押付力（N）
RCP2-RMGD-○-PM-16-★★★-P1-△-□	アブソリュート インクリメンタル	パルスモータ	16	50～300	10～450〈400〉	4～1	4～0.5	240
RCP2-RMGD-○-PM-8-★★★-P1-△-□			8		5～210	5～1.5	16～1	470
RCP2-RMGD-○-PM-4-★★★-P1-△-□			4		1～133	5～2	24～0.5	800

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCP2-RMGD-①-PM-②-50-P1-③	—	
RCP2-RMGD-①-PM-②-100-P1-③	—	
RCP2-RMGD-①-PM-②-150-P1-③	—	
RCP2-RMGD-①-PM-②-200-P1-③	—	
RCP2-RMGD-①-PM-②-250-P1-③	—	
RCP2-RMGD-①-PM-②-300-P1-③	—	

ご注意
左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②にはリードが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

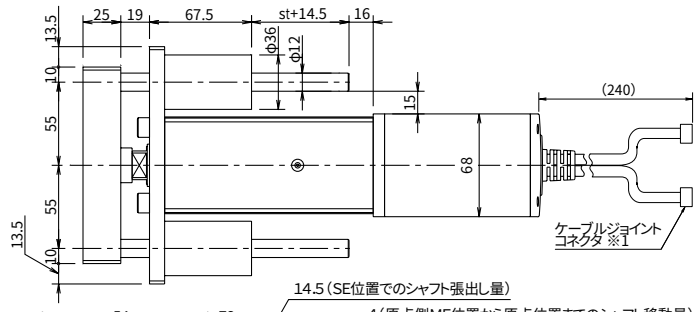
オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付き	FT	→P139	—

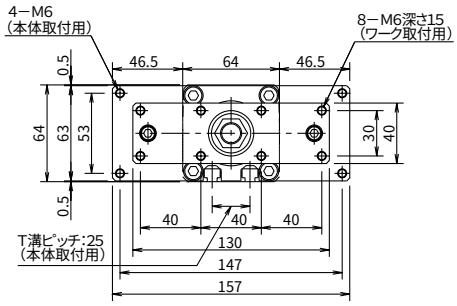
共通仕様

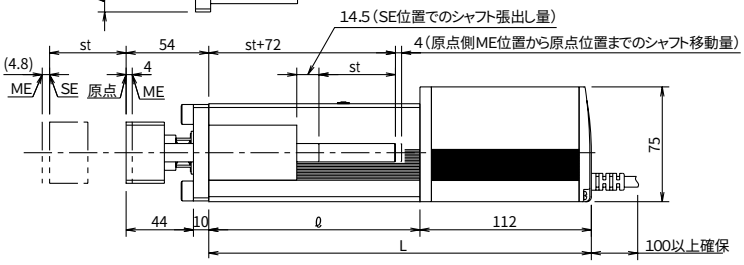
駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ10mm・ボールブッシュタイプ
本体ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.05度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	N:ケーブルなし　P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

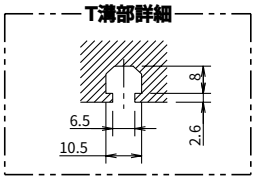
寸法図

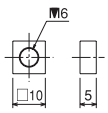


※1　モータ・エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は160ページをご参照下さい。









T溝取付用
付属四角ナット寸法

■ストローク別寸法・質量・最高速度

※（　）内はブレーキ付きの場合です。〈　〉内は垂直使用の場合です。

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		138	188	238	288	338	388
L		250（322.5）	300（372.5）	350（422.5）	400（472.5）	450（522.5）	500（572.5）
質量（kg）		4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3
最高速度（mm/s）	リード16	450〈400〉					
	リード8	210					
	リード4	133					

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCP2-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリメンタル	×	○	×		→P151

ご注意
（注1）〈　〉内の数字は垂直使用の場合です。
（注2）可搬質量は加速度0.2Gで動作させた時の値です。水平可搬質量は本体のガイドのみで動かせる値です。寿命との関係はP133の先端許容荷重と走行寿命のグラフをご参照下さい。
（注3）ケーブル長さは最長でアブソが15m、インクリが20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-GRS ロボグリッパー 本体幅69mm パルスモータ

タイプ／グリップ(幅69mm)　ストローク／10mm(片側5mm)　最大把持力／21.0N

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ出力	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
(例)RCP2－ GRS －	I －	PM －	1 －	10 －	P1 －	S －	SB

※形式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	減速比	ストローク(mm)	最大開閉速度(注1)(mm/sec)	最大把持力(注2)(N)
RCP2-GRS-I-PM-1-10-P1-△-□	インクリメンタル	パルスモータ	1／1	10(片側5)	33.3	21.0

※上記型式の△はケーブル長、□はオプションが入ります。

本体価格

消費税は含まれておりません

型式	標準価格	
	インクリ	アブソ
RCP2-GRS-I-PM-1-10-P1-①	—	—

ご注意
左記型式の①にはケーブル長が入ります。左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

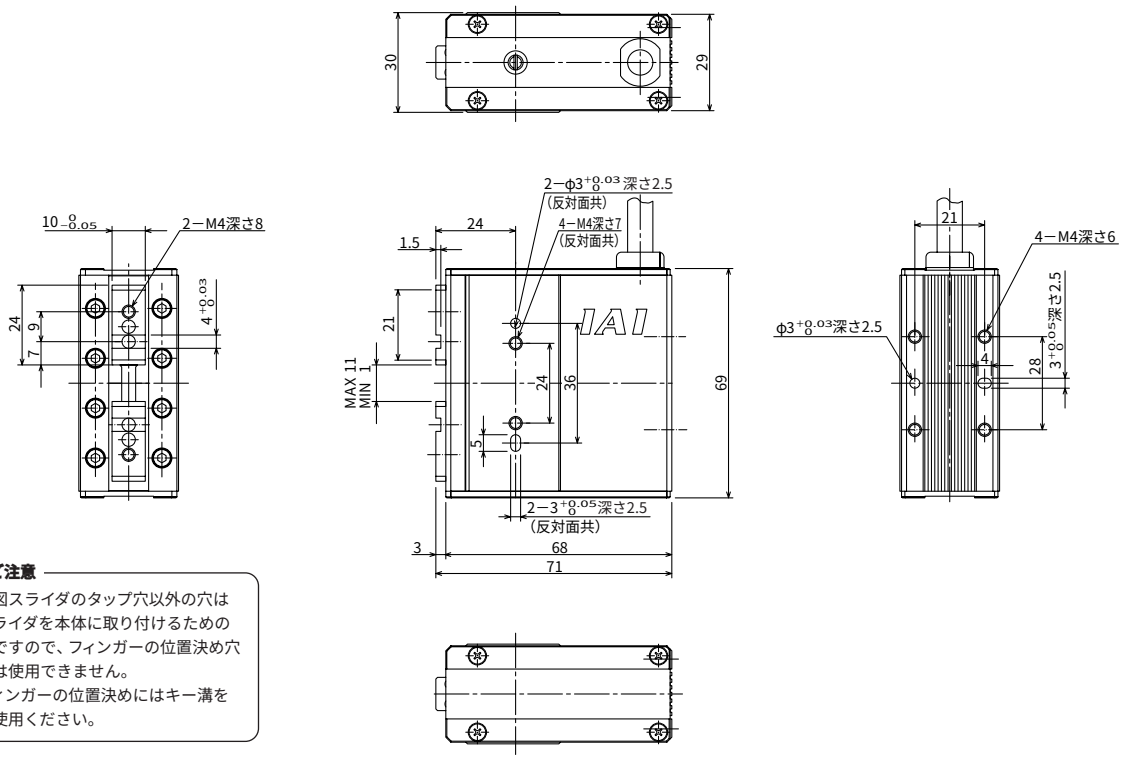
オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
シャフトブラケット	SB	→P140	—
フランジブラケット	FB	→P140	—

共通仕様

駆動方式	タイミングベルト＋台形ネジ(リード1.5)
繰り返し位置決め精度(注3)	±0.01mm
バックラッシ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ガイド	クロスローラガイド
許容負荷モーメント	Ma：6.3N･m　Mb：6.3N･m　Mc：7.0N･m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル
質量	0.36kg

寸法図



ご注意
上図スライダのタップ穴以外の穴はスライダを本体に取り付けるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用できません。
フィンガーの位置決めにはキー溝をご使用ください。

質量(kg)	0.36

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP2-C	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリ	×	○	×		→P151

ご注意
(注1)片側の動時速度を示します。相対動作速度は、この値の2倍となります。
(注2)把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際の可能把持力は条件によって変わります。詳細はP35をご参照下さい。
(注3)一方向からの繰り返し位置決め精度です。
(注4)ケーブル長さは最長20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-GRM ロボグリッパー 本体幅74mm パルスモータ

タイプ／グリップ(幅74mm)　ストローク／14mm(片側7mm)　最大把持力／80.0N

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ出力	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
(例)RCP2－ GRM －	I －	PM －	1 －	14 －	P1 －	S －	SB

※形式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ	減速比	ストローク(mm)	最大開閉速度(注1)(mm/sec)	最大把持力(注2)(N)
RCP2-GRM-I-PM-1-14-P1-△-□	インクリメンタル	パルスモータ	1／1	14(片側7)	36.7	80.0

※上記型式の△はケーブル長、□はオプションが入ります。

本体価格

消費税は含まれておりません

型式	標準価格	
	インクリ	アブソ
RCP2-GRM-I-PM-1-14-P1-①	—	—

ご注意
左記型式の①にはケーブル長が入ります。左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

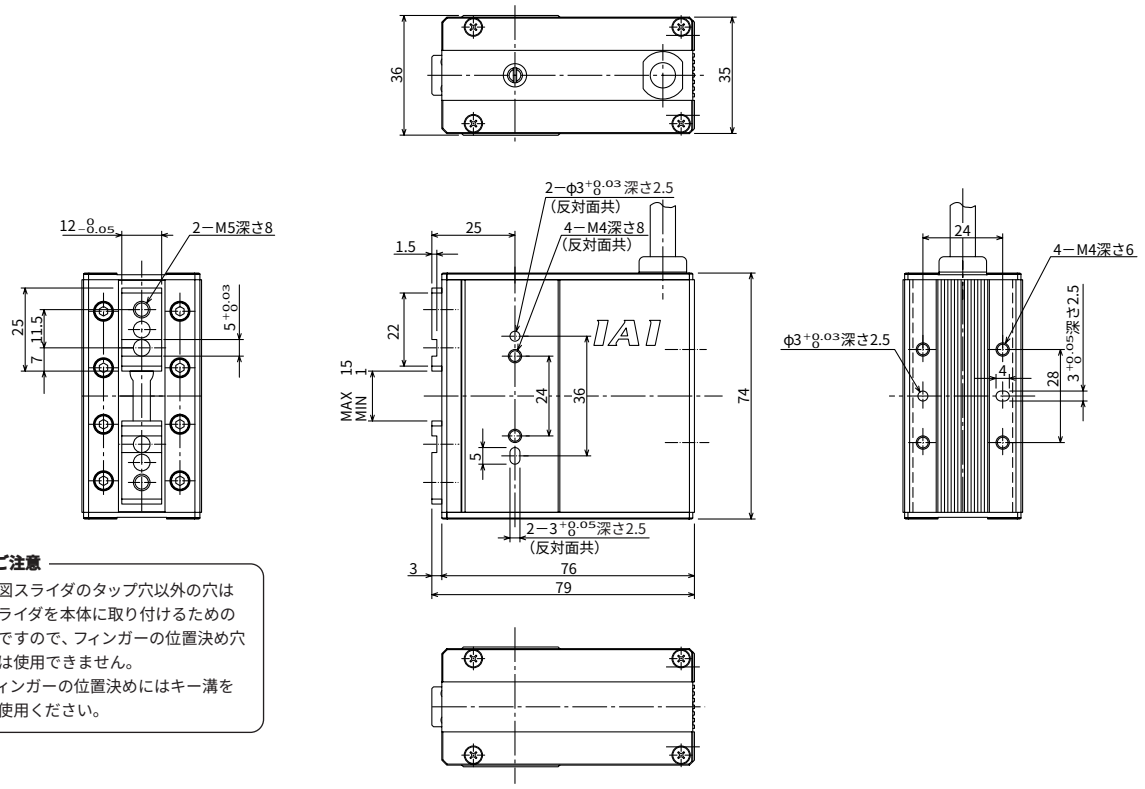
オプション

名称	型式	参照頁	価格
シャフトブラケット	SB	→P140	—
フランジブラケット	FB	→P140	—

共通仕様

駆動方式	タイミングベルト＋台形ネジ(リード1.5)
繰り返し位置決め精度(注3)	±0.01mm
バックラッシ	片側0.15mm以下(但しスプリングにより常時開側に加圧)
ガイド	クロスローラガイド
許容負荷モーメント	Ma：6.3N･m　Mb：6.3N･m　Mc：8.3N･m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	N：ケーブルなし　P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル
質量	0.5kg

寸法図



ご注意
上図スライダのタップ穴以外の穴はスライダを本体に取り付けるための穴ですので、フィンガーの位置決め穴には使用できません。
フィンガーの位置決めにはキー溝をご使用ください。

質量(kg)	0.5

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP2-C	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリ	×	○	×		→P151

ご注意
(注1)片側の動時速度を示します。相対動作速度は、この値の2倍となります。
(注2)把持ポイント距離0、オーバーハング距離0の場合の両フィンガ把持力の合計値です。実際の可能把持力は条件によって変わります。詳細はP35をご参照下さい。
(注3)一方向からの繰り返し位置決め精度です。
(注4)ケーブル長さは最長20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例．X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-RTB ロボロータリー 縦型(幅50mm) パルスモータ

タイプ	揺動角度	最大トルク
ロータリー(幅50mm)	330度	1.7N·m

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ出力	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
(例)RCP2	RTB	I	PM	20	330	P1	S	SA

※形式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ(W)	減速比	揺動角度(度)	最大速度(注1)(度/sec)	最大トルク(注2)(N·m)	許容慣性モーメント(kg·m²)
RCP2-RTB-I-PM-20-330-P1-△-□	インクリメンタル	パルスモータ	1/20	330	600	1.1	0.01
RCP2-RTB-I-PM-30-330-P1-△-□			1/30		400	1.7	0.015

※上記型式の△はケーブル長、□はオプションが入ります。

本体価格

消費税は含まれておりません

型式	標準価格	
	インクリ	アブソ
RCP2-RTB-I-PM-20-330-P1-①	—	—
RCP2-RTB-I-PM-30-330-P1-①	—	—

ご注意
左記型式の①にはケーブル長が入ります。左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

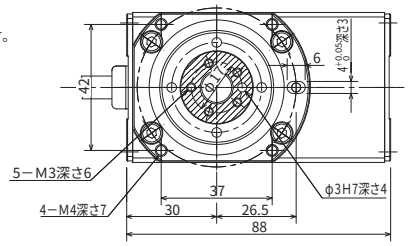
名称	型式	参照頁	標準価格
シャフトアダプタ	SA	→P140	—
テーブルアダプタ	TA	→P140	—

共通仕様

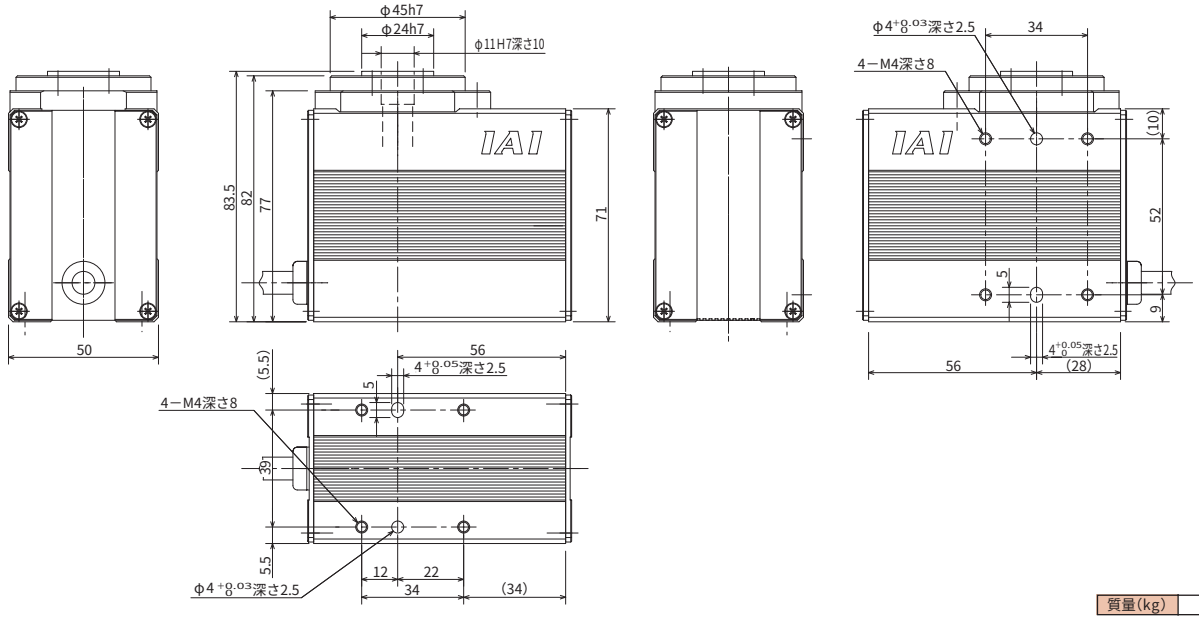
駆動方式	ハイポイドギア
繰り返し位置決め精度(注3)	±0.01度
バックラッシ	±0.1度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
質量	0.86kg

寸法図

※右図斜線部が回転部となります。



ご注意
左図の位置が原点位置となります。
原点復帰時は現在位置より左に1度の位置まで移動しますので周囲との干渉にご注意ください。
動作範囲は上から見て右回転で330度の位置まで動作可能です。



質量(kg)	0.86

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP2-C	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリ	×	○	×		→P151

ご注意
(注1)無負荷時の最大設定速度を示します。
(注2)発生しうる低速時最大トルクを示します。(速度によりトルクは変化します。詳細はP36をご参照下さい。)
(注3)一方向からの繰り返し位置決め精度です。
(注4)ケーブル長さは最長20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例.X08=8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCP2-RTC ロボロータリー 扁平型(幅88mm) パルスモータ 中空軸タイプ

タイプ	揺動角度	最大トルク
ロータリー(幅88mm)	330度	1.7N·m

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ出力	減速比	ストローク	適応コントローラ	ケーブル長	オプション
(例)RCP2	RTC	I	PM	20	330	P1	S	SA

※形式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ(W)	減速比	揺動角度(度)	最大速度(注1)(度/sec)	最大トルク(注2)(N·m)	許容慣性モーメント(kg·m²)
RCP2-RTC-I-PM-20-330-P1-△-□	インクリメンタル	パルスモータ	1/20	330	600	1.1	0.01
RCP2-RTC-I-PM-30-330-P1-△-□			1/30		400	1.7	0.015

※上記型式の△はケーブル長、□はオプションが入ります。

本体価格

消費税は含まれておりません

型式	標準価格	
	インクリ	アブソ
RCP2-RTC-I-PM-20-330-P1-①	—	—
RCP2-RTC-I-PM-30-330-P1-①	—	—

ご注意
左記型式の①にはケーブル長が入ります。左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

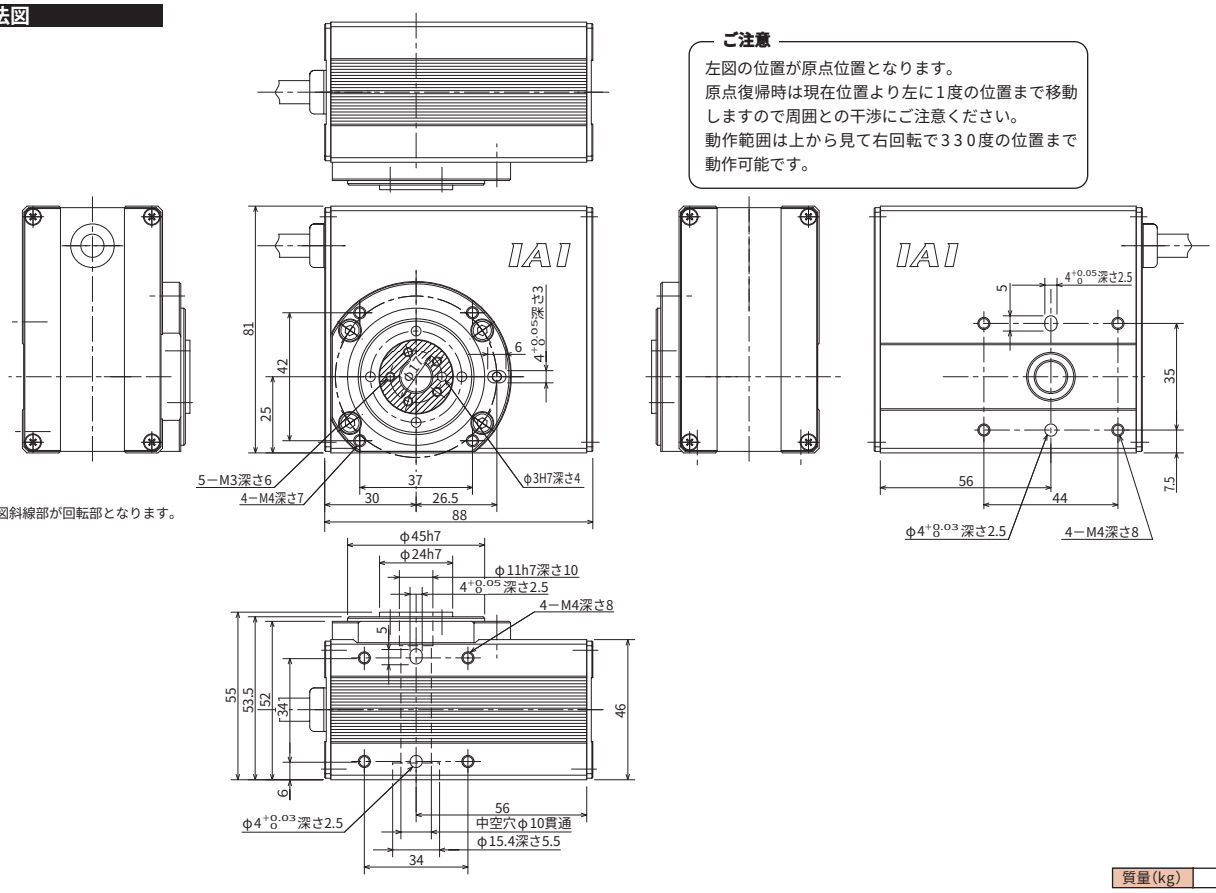
オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
シャフトアダプタ	SA	→P140	—
テーブルアダプタ	TA	→P140	—

共通仕様

駆動方式	ハイポイドギア
繰り返し位置決め精度(注3)	±0.01度
バックラッシ	±0.1度
許容スラスト荷重	50N
許容負荷モーメント	3.9N·m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
質量	0.92kg

寸法図



質量(kg)	0.92

適応コントローラ仕様

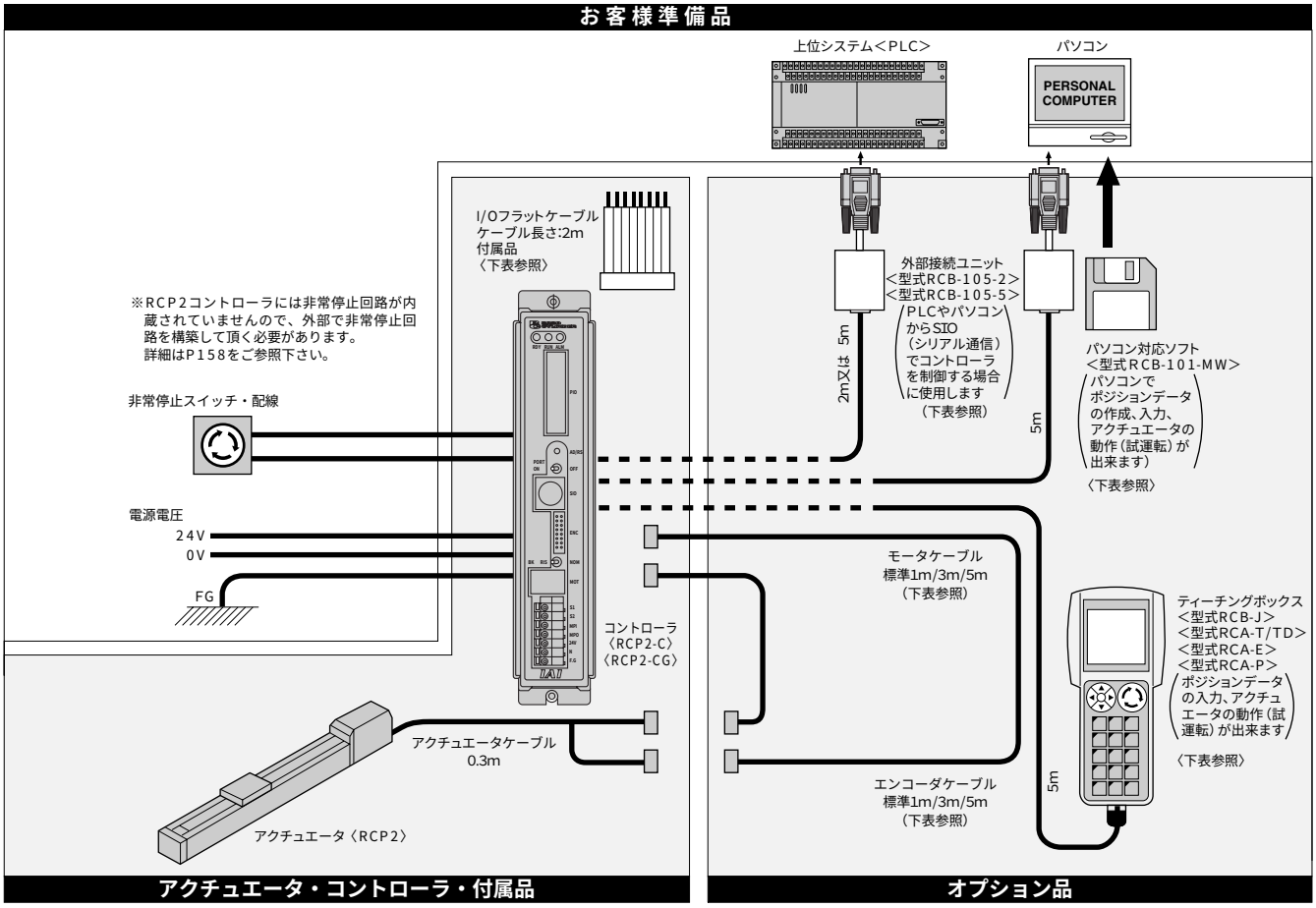
適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP2-C	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P151
RCP2-CG	1軸	インクリ	×	○	×		→P151

ご注意
(注1)無負荷時の最大設定速度を示します。
(注2)発生しうる低速時最大トルクを示します。(速度によりトルクは変化します。詳細はP36をご参照下さい。)
(注3)一方向からの繰り返し位置決め精度です。
(注4)ケーブル長さは最長20mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例.X08=8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

ロボシリンダRCP2システム構成

コントローラシステム構成図



コントローラオプション一覧表

■コントローラ用オプション

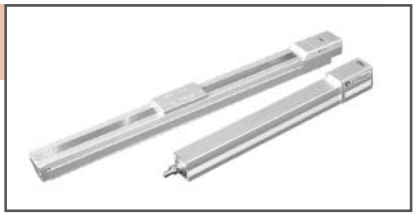
品　名	型　式	内　容	参照ページ
ジョグティーチ	RCB-J	ジョグ操作で動かして位置を取り込むだけの簡単ティーチング	P42
ティーチングボックス	RCA−T	ポジションデータ入力/アクチュエータの試験動作他	P173
ティーチングボックス（デッドマンスイッチ仕様）	RCA−TD	RCA-Tのデッドマンスイッチ付タイプ	
簡易ティーチングボックス	RCA−E	機能はRCA-Tと同等のエコノミータイプ	
データ設定器	RCA−P	データ入力専用（アクチュエータの動作不可）	
パソコン対応ソフト	RCB-101-MW	ポジションデータ入力アクチュエータの試験動作他	
外部接続ユニット	RCB-105-2(2m)/RCB-105-5(5m)	シリアル通信用ケーブルユニット（外部機器通信ケーブル+RS485変換アダプタ）	P172
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO020(2m)/CB-RCA-SIO050(5m)	シリアル通信用ｹｰﾌﾞﾙ※RS485変換アダプタとセットで使用	
RS485変換アダプタ	RCB-CV-MW	RS485通信をRS232通信に変換するアダプタ	
ロボシリンダ用DC24V電源	PS-241	入力電源100V仕様	P175
	PS-242	入力電源200V仕様	
コントローラリンクケーブル	CB-RCB-CTL002	コントローラをリンクして使用するためのケーブル RCSとRCP2では仕様が異なります	P159

■コントローラ用メンテナンス品

品　名	コントローラ種類	型　式	内　容	参照ページ
モータケーブル （モータロボットケーブル）	RCP2-C/RCP2-CG	CB-RCP2-MA□□□（※標準がﾛﾎﾞｯﾄｹｰﾌﾞﾙです）	モータ電源用ケーブル（コントローラ・アクチュエータ間接続用） □□□はケーブル長さを記入最長15m （RCP2インクリは20m)まで対応　例）080=8m	P160
エンコーダケーブル （エンコーダロボットケーブル）	RCP2-C/RCP2-CG	CB-RCP2-PA□□□（CB-RCP2-PA□□□-RB）	エンコーダ信号用ケーブル（コントローラ・アクチュエータ間接続用） □□□はケーブル長さを記入最長15m （RCP2インクリは20m)まで対応　例）080=8m	P160
I/Oフラットケーブル	RCP2-C/RCP2-CG	CB-RCA-PIO□□□	パラレル通信用ケーブルPLC-コントローラ間接続用 PLC側ケーブル切りっ放し	P160
アブソリュートデータ 保持用バッテリー	RCP2-C/RCP2-CG	AB-4	ニッケル水素蓄電池	P160

RCPとRCP2の相違点

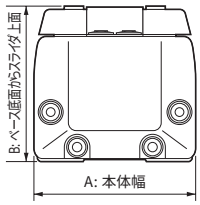
アクチュエータの変更点



スライダタイプ

1 本体の幅・高さ寸法

寸法の変更はありません。



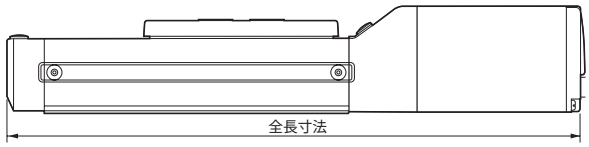
（単位：mm）

	RCP A×B	RCP2 A×B
SA5	52×50	←
SA6	58×53	←
SA7	—	73×64

※『←』で示されている箇所は同様。
『—』で示されている箇所は設定無し。

2 全長の寸法

全長が28mmもしくは33mm短くなっています。



（単位：mm）

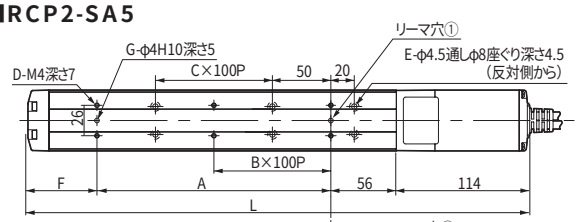
	RCP	RCP2	比較
SA5	ST+257	ST+229	−28mm
SA6	ST+283	ST+250	−33mm
SA7	—	ST+303	

※『—』で示されている箇所は設定無し。

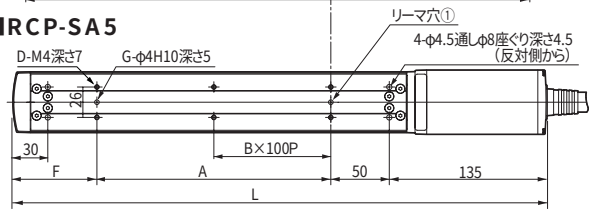
3 ベース取付穴

タップ穴の寸法は基本的に同一です。（一部変更があります。下図参照下さい。）
タップ穴と本体の位置関係は以図のように変更となります。

■RCP2-SA5



■RCP-SA5

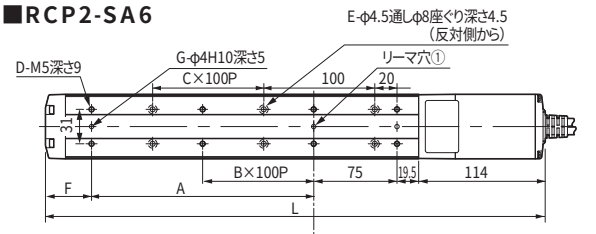


上段：RCP2-SA5
下段：RCP-SA5

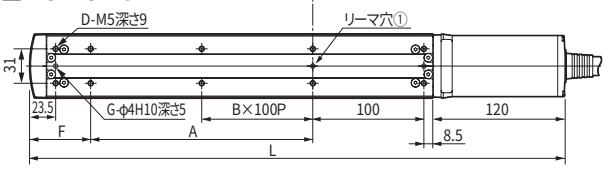
（単位：mm）

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729
	307	357	407	457	507	557	607	657	707	757
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
	2	4	4	6	6	8	8	10	10	12
E	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	36	59	109	59	109	59	109	59	109	59
	122	72	122	72	122	72	122	72	122	72
G	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2

■RCP2-SA6



■RCP-SA6



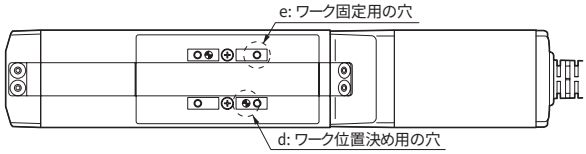
上段：RCP2-SA6
下段：RCP-SA6

（単位：mm）

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
E	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	91.5	41.5	91.5	41.5	91.5	41.5	91.5	41.5	91.5	41.5	91.5	41.5
	104.5	54.5	104.5	54.5	104.5	54.5	104.5	54.5	104.5	54.5	104.5	54.5
G	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3

4 スライダー部ワーク取付穴

スライダ部ワーク取付穴は変更ありません。また、上図のリーマ穴①からスライダ部ワーク取付穴までの寸法は変更ありません。



（単位：mm）

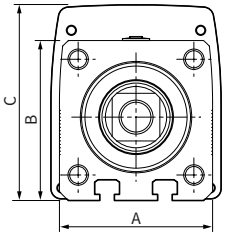
	d		e	
	RCP	RCP2	RCP	RCP2
SA5	φ4H10 深さ6	←	M4 深さ9	←
SA6	φ4H10 深さ6	←	M5 深さ9	←
SA7	—	φ5H10 深さ10	—	M5 深さ10

※『←』で示されている箇所は同様。『—』で示されている箇所は設定無し。
・取付け穴位置は同一です。

ロッドタイプ

1 本体の幅・高さ寸法

RSAのB寸法が2mm、C寸法が1.5mm長くなっています。



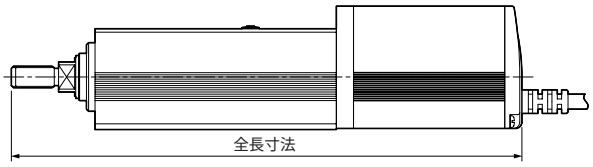
（単位：mm）

	RCP		RCP2	
	A×B	C	A×B	C
RXA	—	—	35×35	43
RSA	45×45	56	45×*47*	*57.5*
RMA	64×64	75	←	←

※ 斜体で示されている寸法が現行品に対して変更となる箇所です。
『←』で示されている箇所は同様。
『—』で示されている箇所は設定無し。

2 全長の寸法

全長が6mmもしくは8mm短くなっています。

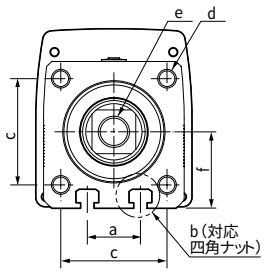


（単位：mm）

	RCP	RCP2	RCPとの比較
RXA	—	ST+192	
RSA	ST+196	ST+188	−8mm
RMA	ST+258	ST+252	−6mm

3 フレーム取付寸法、ワーク取付寸法

RSAのベース底面Tスロット溝の対応四角ナットがM3からM4になりました。
また軸先端のネジ径が変更になりました。



（単位：mm）

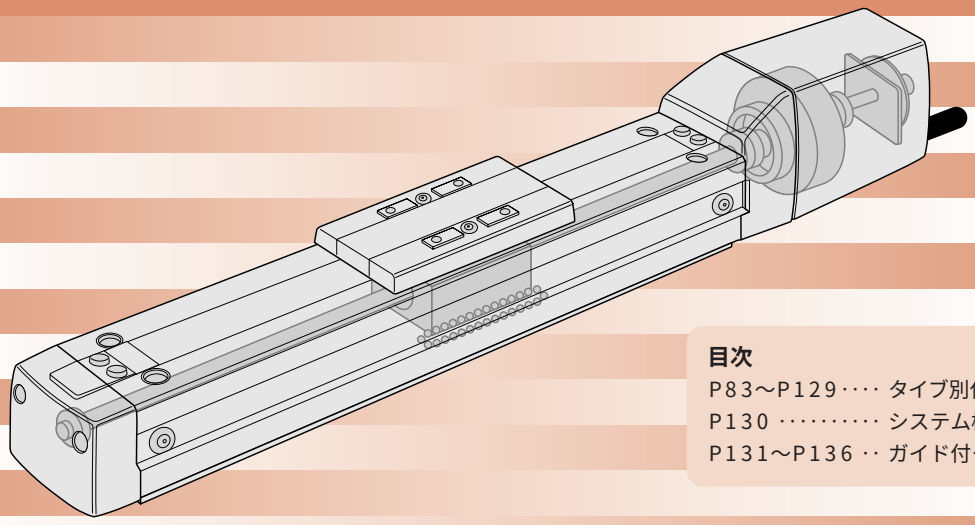
	RXA	
	RCP	RCP2
a	—	—
b	—	—
c	—	28
d	—	M4 深さ10
e	—	M10×1.25
f	—	17.5

	RSA	
	RCP	RCP2
a	17	←
b	M3用	*M4用*
c	34	←
d	M6 深さ12	←
e	M14×1.5	*M10×1.25*
f	22.5	*24.5*

	RMA	
	RCP	RCP2
a	25	←
b	M6用	←
c	50	←
d	M8 深さ15	←
e	M18×1.25	*M14×1.5*
f	32	←

※ 斜体で示されている寸法が現行品に対して変更となる箇所です。
『←』で示されている箇所は同様。
『—』で示されている箇所は設定無し。

RCSシリーズ



目次

P83～P129 ···· タイプ別仕様・図面
P130 ····· システム構成
P131～P136 ·· ガイド付タイプ資料

RCS Series

RCSシリーズはサーボモータを搭載し、高荷重・高速性能・バリエーションに優れた高機能電動シリンダです。

特 長

1 スライダタイプ9機種、ロッドタイプ30機種、フラットタイプ3機種の豊富なラインナップにより、お客様の用途に応じた最適な機種の選定が可能です。

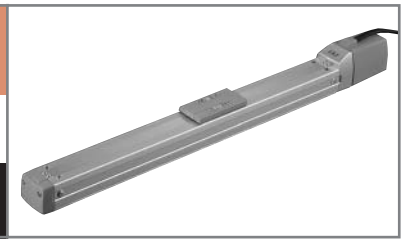
2 ロッドタイプにはエアシリンダ並の全長を実現したショートタイプをラインナップ。スペースのない場所での使用が可能になりました。

3 コントローラは代表的なネットワークであるDeviceNetとCC−Linkに対応。簡単な設定ででネットワークからの動作が可能です。

4 長期間にわたってガイド又はボールネジに潤滑油を供給するAQシールを標準装備。これによりグリスアップの回数が減少し、長期のメンテナンスフリーを実現しました。

RCS-SA4 ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅40mm　20W ストレート形状

タイプ／スライダ(幅40mm)　ストローク／50～300mm　可搬質量／水平5kg/垂直4.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－ SA4 － A － 20 － H － 300 － S － BE

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-SA4-○-20-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	20	10	50～300	1～665	4	1	19.6
RCS-SA4-○-20-M-★★★-△-□			5		1～330	5	2.5	39.2
RCS-SA4-○-20-L-★★★-△-□			2.5		1～165	5	4.5	78.4

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-SA4-①-20-②-50-③	—	—
RCS-SA4-①-20-②-100-③	—	—
RCS-SA4-①-20-②-150-③	—	—
RCS-SA4-①-20-②-200-③	—	—
RCS-SA4-①-20-②-250-③	—	—
RCS-SA4-①-20-②-300-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

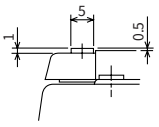
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P137	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P137	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

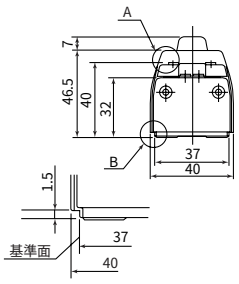
駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma：2.7N・m　Mb：3.9N・m　Mc：6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下　Mb・Mc方向120mm以下
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

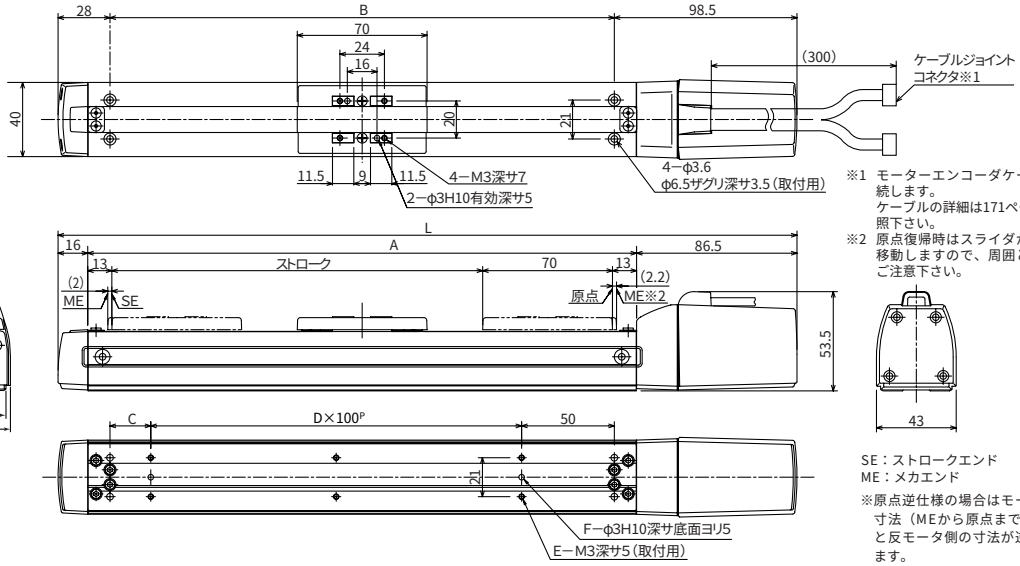
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。



A部詳細



B部詳細



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

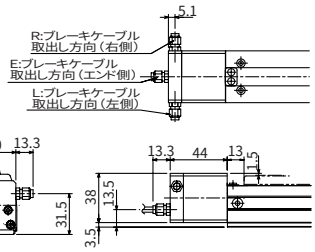
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（MEから原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し28mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5
A		146	196	246	296	346	396
B		122	172	222	272	322	372
C		72	22	72	22	72	22
D		0	1	1	2	2	3
E		2	4	4	6	6	8
F		1	2	2	2	2	2
質量(kg)		0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1
最高速度(mm/s)	Hタイプ	665					
	Mタイプ	330					
	Lタイプ	165					

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

ご注意

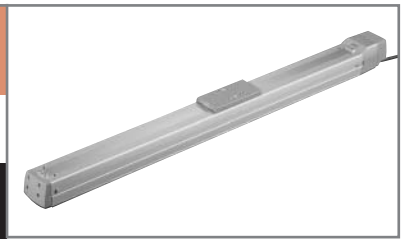
(注1) 可搬質量は、加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。

(注2) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-SA5 ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅50mm　20W ストレート形状

タイプ／スライダ(幅50mm)　ストローク／50～500mm　可搬質量／水平8kg/垂直4kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－SA5　－　A　－　20　－　H　－　500　－　S　－　BE

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-SA5-○-20-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	20	12	50～500	1～800	4	1	16.7
RCS-SA5-○-20-M-★★★-△-□			6		1～400	8	2	33.3
RCS-SA5-○-20-L-★★★-△-□			3		1～200	8	4	65.7

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-SA5-①-20-②-50-③	—	—
RCS-SA5-①-20-②-100-③	—	—
RCS-SA5-①-20-②-150-③	—	—
RCS-SA5-①-20-②-200-③	—	—
RCS-SA5-①-20-②-250-③	—	—
RCS-SA5-①-20-②-300-③	—	—
RCS-SA5-①-20-②-350-③	—	—
RCS-SA5-①-20-②-400-③	—	—
RCS-SA5-①-20-②-450-③	—	—
RCS-SA5-①-20-②-500-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

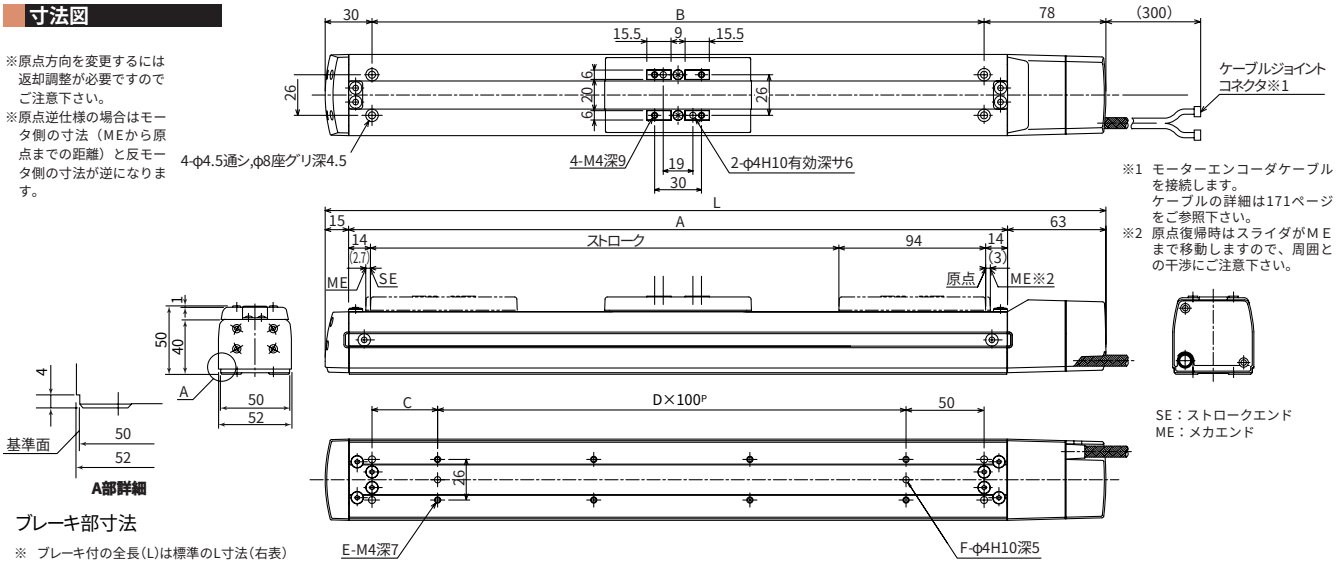
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P137	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P137	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント(注3)	Ma:4.9N・m　Mb:6.8N・m　Mc:11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下　Mb・Mc方向150mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m　S:3m　M:5m　X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（MEから原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

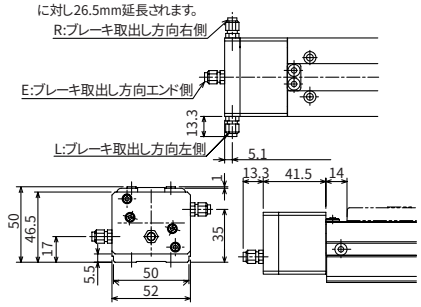


※1　モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。
※2　原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ブレーキ部寸法

※　ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し26.5mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
B	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
C	92	42	92	42	92	42	92	42	92	42
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
E	2	4	4	6	6	8	8	10	10	12
F	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2
質量(kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1
最高速度(mm/s) Hタイプ	800									760
最高速度(mm/s) Mタイプ	400									380
最高速度(mm/s) Lタイプ	200									190

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

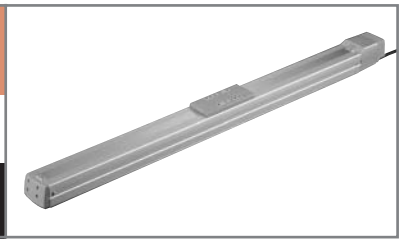
ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3) 400ストローク以上は、Mcモーメントが7.8N・mとなります。
(注4) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-SA6 ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅58mm　30W ストレート形状

タイプ　スライダ(幅58mm)　ストローク　50～600mm　可搬質量　水平12kg/垂直6kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－ SA6 － A － 30 － H － 600 － S － BE

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-SA6-○-30-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	30	12	50～600	1～800	6	1.5	24.2
RCS-SA6-○-30-M-★★★-△-□			6		1～400	12	3	48.4
RCS-SA6-○-30-L-★★★-△-□			3		1～200	12	6	96.8

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-SA6-①-30-②-50-③	—	—
RCS-SA6-①-30-②-100-③	—	—
RCS-SA6-①-30-②-150-③	—	—
RCS-SA6-①-30-②-200-③	—	—
RCS-SA6-①-30-②-250-③	—	—
RCS-SA6-①-30-②-300-③	—	—
RCS-SA6-①-30-②-350-③	—	—
RCS-SA6-①-30-②-400-③	—	—
RCS-SA6-①-30-②-450-③	—	—
RCS-SA6-①-30-②-500-③	—	—
RCS-SA6-①-30-②-550-③	—	—
RCS-SA6-①-30-②-600-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

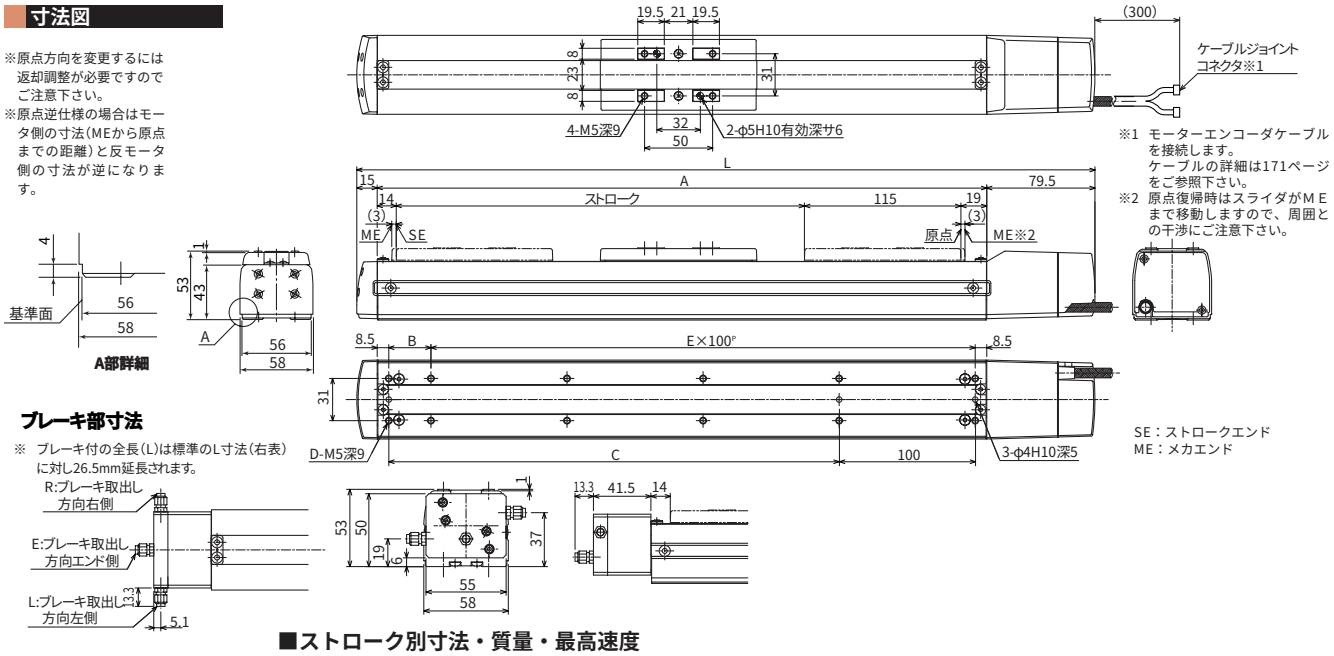
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P137	—
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P137	—
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma:8.9N・m　Mb:12.7N・m　Mc:18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下　Mb・Mc方向220mm以下
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し26.5mm延長されます。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
B	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
C	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
D	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
E	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
質量(kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5
最高速度(mm/s) Hタイプ	800									760	640	540
最高速度(mm/s) Mタイプ	400									380	320	270
最高速度(mm/s) Lタイプ	200									190	160	135

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

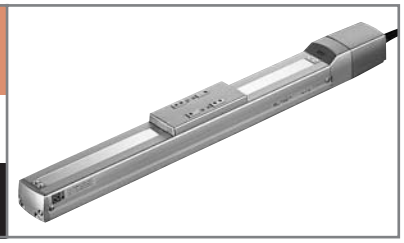
ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-SS ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅60mm　60W ストレート形状

タイプ／スライダ(幅60mm)　ストローク／100～600mm　可搬質量／水平30kg/垂直8kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS － SS － A － 60 － H － 600 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-SS-○-60-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	60	12	100～600	1～600	15	4	85
RCS-SS-○-60-M-★★★-△-□			6		1～300	30	8	170

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-SS-①-60-②-100-③	—	—
RCS-SS-①-60-②-200-③	—	—
RCS-SS-①-60-②-300-③	—	—
RCS-SS-①-60-②-400-③	—	—
RCS-SS-①-60-②-500-③	—	—
RCS-SS-①-60-②-600-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

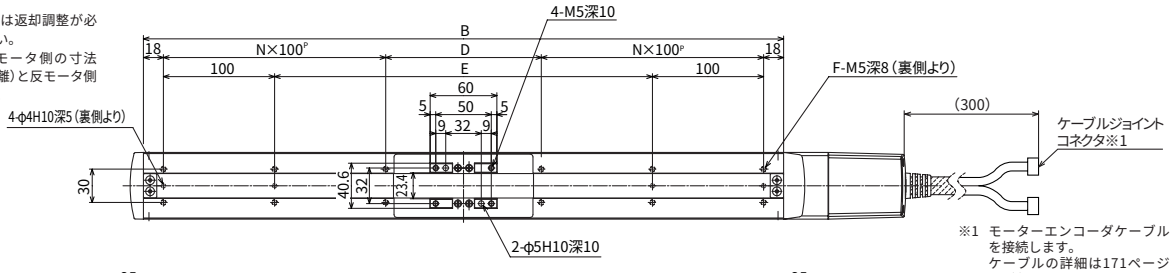
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

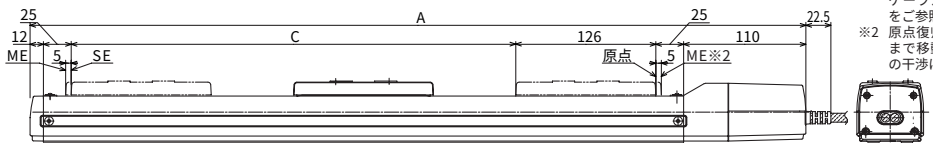
駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma：14.7N・m　Mb：14.7N・m　Mc：33.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下　Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質：専用合金鋼
ケーブル長(注3)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

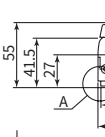
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

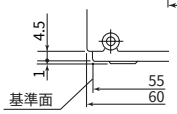


※1　モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。
※2　原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。



SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

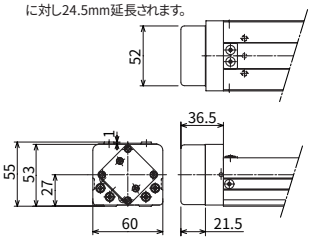




A部詳細

ブレーキ部寸法

※　ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し24.5mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		100	200	300	400	500	600
A		398	498	598	698	798	898
B		276	376	476	576	676	776
C		100	200	300	400	500	600
D		40	140	40	140	40	140
E		40	140	240	340	440	540
F		8	8	12	12	16	16
N		1	1	2	2	3	3
質量(kg)		3.2	3.8	4.5	5.1	5.8	6.4
最高速度(mm/s)	Hタイプ	600					470
	Mタイプ	300					230

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

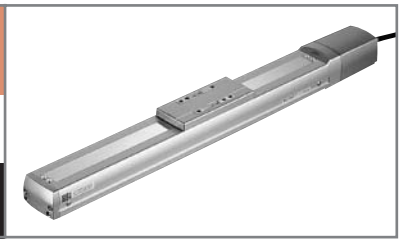
(注1)ストロークが長くなるとボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-SM-100

ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅80mm　100W
ストレート形状

タイプ／スライダ(幅80mm)　ストローク／100～1000mm　可搬質量／水平40kg/垂直8kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－ SM － A － 100 － H － 1000 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-SM-○-100-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	100	20	100～1000	1～1000	20	4	84.9
RCS-SM-○-100-M-★★★-△-□			10		1～500	40	8	169

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-SM-①-100-②-100-③	—	—
RCS-SM-①-100-②-200-③	—	—
RCS-SM-①-100-②-300-③	—	—
RCS-SM-①-100-②-400-③	—	—
RCS-SM-①-100-②-500-③	—	—
RCS-SM-①-100-②-600-③	—	—
RCS-SM-①-100-②-700-③	—	—
RCS-SM-①-100-②-800-③	—	—
RCS-SM-①-100-②-900-③	—	—
RCS-SM-①-100-②-1000-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

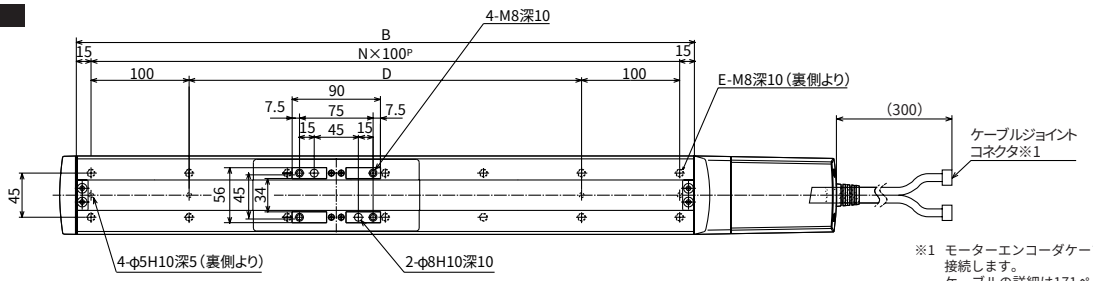
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

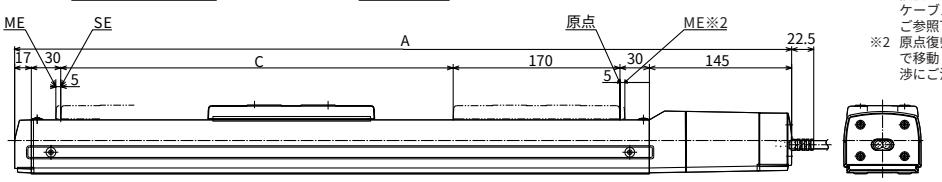
駆動方式	ボールネジφ16mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma：36.3N・m　Mb：36.3N・m　Mc：77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下　Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質：専用合金鋼
ケーブル長(注3)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

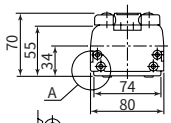
寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（MEから原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

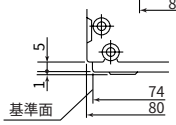


※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。





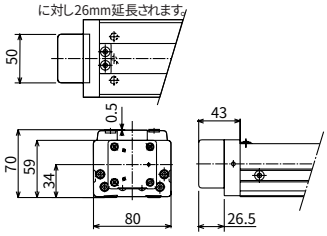
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド



A部詳細

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し26mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	492	592	692	792	892	992	1092	1192	1292	1392
B	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
E	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	6.1	7.2	8.3	9.4	10.5	11.6	12.7	13.8	14.9	16.0
最高速度(mm/s) Hタイプ	1000						960	765	625	515
最高速度(mm/s) Mタイプ	500						480	380	310	255

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

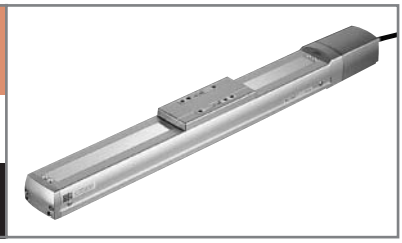
(注1) ストロークが長くなるとボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-SM-150

ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅80mm　150W
ストレート形状

タイプ／スライダ(幅80mm)　ストローク／100～1000mm　可搬質量／水平60kg/垂直12kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－ SM － A － 150 － H － 1000 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-SM-○-150-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	150	20	100～1000	1～1000	30	6	128
RCS-SM-○-150-M-★★★-△-□			10		1～500	60	12	256

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-SM-①-150-②-100-③	—	—
RCS-SM-①-150-②-200-③	—	—
RCS-SM-①-150-②-300-③	—	—
RCS-SM-①-150-②-400-③	—	—
RCS-SM-①-150-②-500-③	—	—
RCS-SM-①-150-②-600-③	—	—
RCS-SM-①-150-②-700-③	—	—
RCS-SM-①-150-②-800-③	—	—
RCS-SM-①-150-②-900-③	—	—
RCS-SM-①-150-②-1000-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

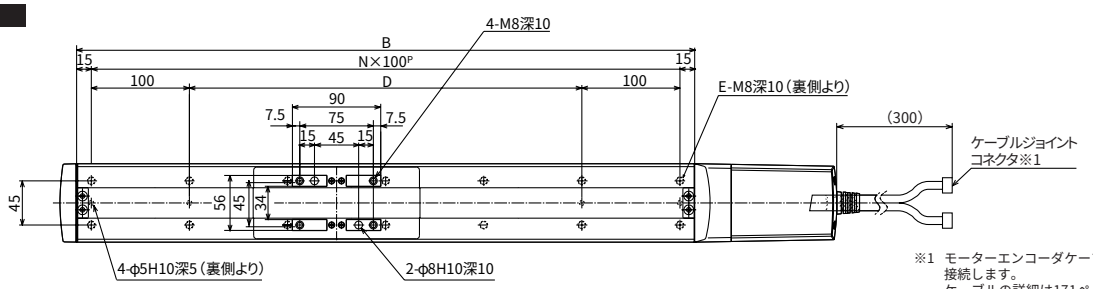
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

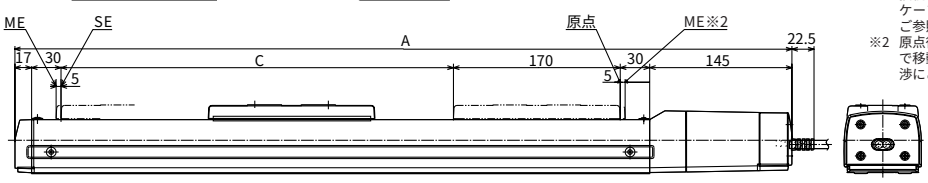
駆動方式	ボールネジφ16mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma：36.3N・m　Mb：36.3N・m　Mc：77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下　Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質：専用合金鋼
ケーブル長(注3)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

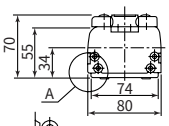
寸法図

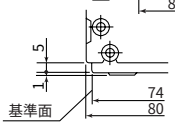
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（MEから原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。





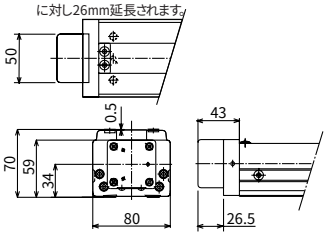


A部詳細

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し26mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A		492	592	692	792	892	992	1092	1192	1292	1392
B		330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
C		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
E		8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N		3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)		6.1	7.2	8.3	9.4	10.5	11.6	12.7	13.8	14.9	16.0
最高速度(mm/s)	Hタイプ	1000						960	765	625	515
	Mタイプ	500						480	380	310	255

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	掲載頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

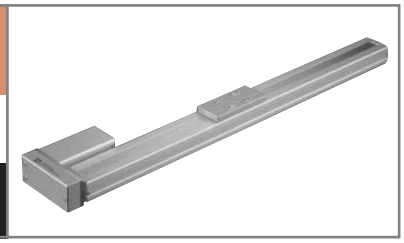
(注1) ストロークが長くなるとボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-SSR

ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅60mm　60W
モータ折返し形状

タイプ　スライダ(幅60mm) モータ折返し
ストローク　100～600mm
可搬質量　水平30kg/垂直8kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－SSR　－　A　－　60　－　H　－　600　－　S　－　B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-SSR-○-60-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	60	12	100～600	1～600	15	4	85
RCS-SSR-○-60-M-★★★-△-□			6		1～300	30	8	170

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-SSR-①-60-②-100-③	—	—
RCS-SSR-①-60-②-200-③	—	—
RCS-SSR-①-60-②-300-③	—	—
RCS-SSR-①-60-②-400-③	—	—
RCS-SSR-①-60-②-500-③	—	—
RCS-SSR-①-60-②-600-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

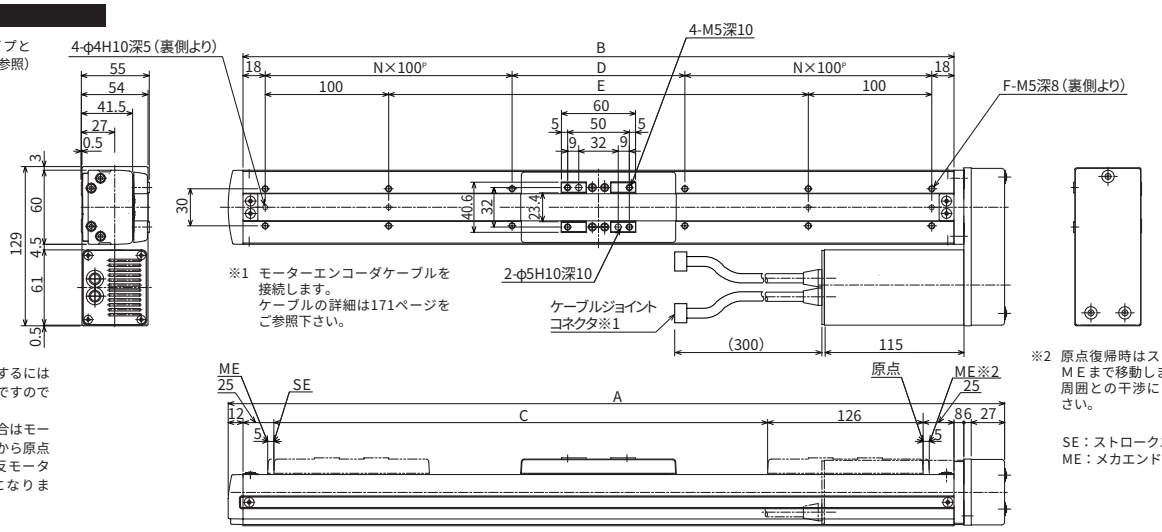
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—
モータ折返し方向勝手違い	R	→P137	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10(ボールネジはタイミングベルトで駆動／減速なし)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma:14.7N・m　Mb:14.7N・m　Mc:33.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下　Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
ケーブル長(注3)	P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

寸法図

※基準面はSSタイプと同様です。(P87参照)



※1　モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

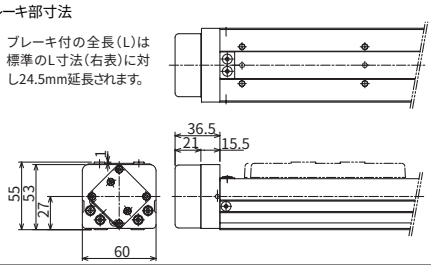
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

※2　原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ブレーキ部寸法

※　ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し24.5mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		100	200	300	400	500	600
A		329	429	529	629	729	829
B		276	376	476	576	676	776
C		100	200	300	400	500	600
D		40	140	40	140	40	140
E		40	140	240	340	440	540
F		8	8	12	12	16	16
N		1	1	2	2	3	3
質量(kg)		4.0	4.6	5.2	5.8	6.4	7.0
最高速度(mm/s)	Hタイプ	600					470
	Mタイプ	300					230

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

(注1) ストロークが長くなるとボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

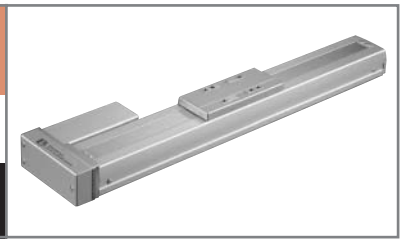
RCS-SMR-100

ロボシリンダ　スライダタイプ　本体幅80mm　100W
モータ折返し形状

タイプ／スライダ(幅80mm) モータ折返し　ストローク／100～1000mm　可搬質量／水平40kg/垂直8kg

■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－SMR － A － 100 － H － 1000 － S － B



※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-SMR-○-100-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	100	20	100～1000	1～1000	20	4	84.9
RCS-SMR-○-100-M-★★★-△-□			10		1～500	40	8	169

※○はエンコーダ種類、上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-SMR-①-100-②-100-③	—	—
RCS-SMR-①-100-②-200-③	—	—
RCS-SMR-①-100-②-300-③	—	—
RCS-SMR-①-100-②-400-③	—	—
RCS-SMR-①-100-②-500-③	—	—
RCS-SMR-①-100-②-600-③	—	—
RCS-SMR-①-100-②-700-③	—	—
RCS-SMR-①-100-②-800-③	—	—
RCS-SMR-①-100-②-900-③	—	—
RCS-SMR-①-100-②-1000-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

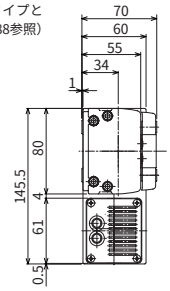
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—
モータ折返し方向勝手違い	R	→P137	—

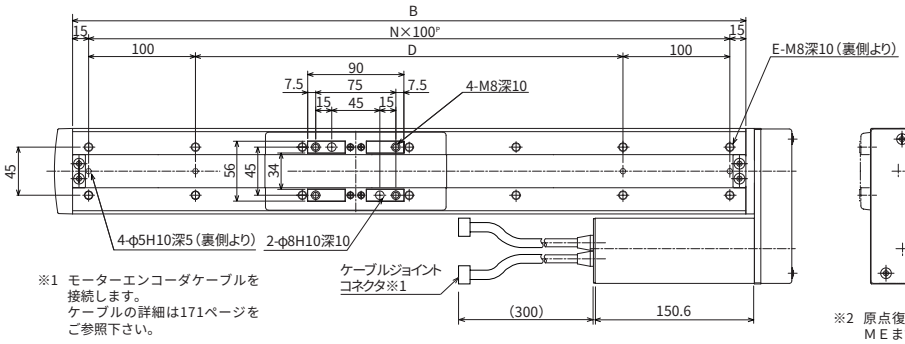
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm 転造C10(ボールネジはタイミングベルトで駆動／減速なし)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma:36.3N・m　Mb:36.3N・m　Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下　Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
ケーブル長(注3)	P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

寸法図

※基準面はSMタイプと同様です。(P88参照)



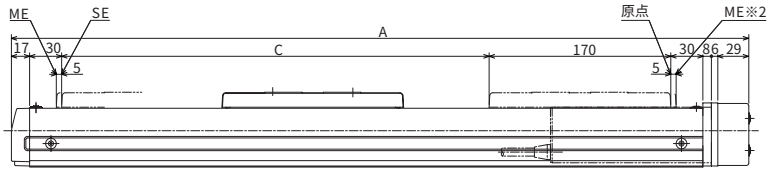


※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

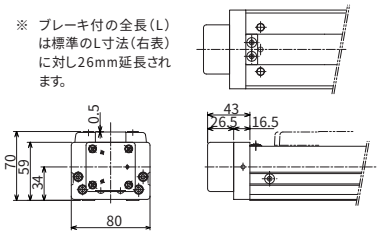
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し26mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	390	490	590	690	790	890	990	1090	1190	1290
B	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
E	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	7.2	8.2	9.2	10.2	11.2	12.2	13.2	14.2	15.2	16.2
最高速度(mm/s) Hタイプ	1000						960	765	625	515
最高速度(mm/s) Mタイプ	500						480	380	310	255

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

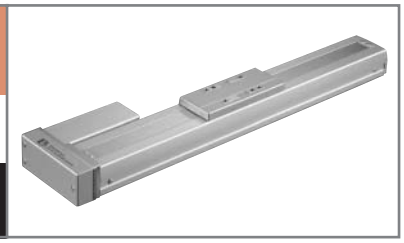
(注1)ストロークが長くなるとボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-SMR-150

ロボシリンダ　スライドタイプ　本体幅80mm　150W
モータ折返し形状

タイプ　スライダ(幅80mm) モータ折返し
ストローク　100～1000mm
可搬質量　水平60kg/垂直12kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－SMR　－　A　－　150　－　H　－　1000　－　S　－　B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-SMR-○-150-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	150	20	100～1000	1～1000	30	6	128
RCS-SMR-○-150-M-★★★-△-□			10		1～500	60	12	256

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-SMR-①-150-②-100-③	—	—
RCS-SMR-①-150-②-200-③	—	—
RCS-SMR-①-150-②-300-③	—	—
RCS-SMR-①-150-②-400-③	—	—
RCS-SMR-①-150-②-500-③	—	—
RCS-SMR-①-150-②-600-③	—	—
RCS-SMR-①-150-②-700-③	—	—
RCS-SMR-①-150-②-800-③	—	—
RCS-SMR-①-150-②-900-③	—	—
RCS-SMR-①-150-②-1000-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—
モータ折返し方向勝手違い	R	→P137	—

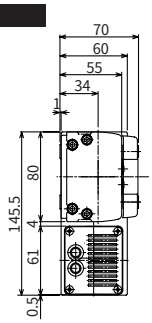
共通仕様

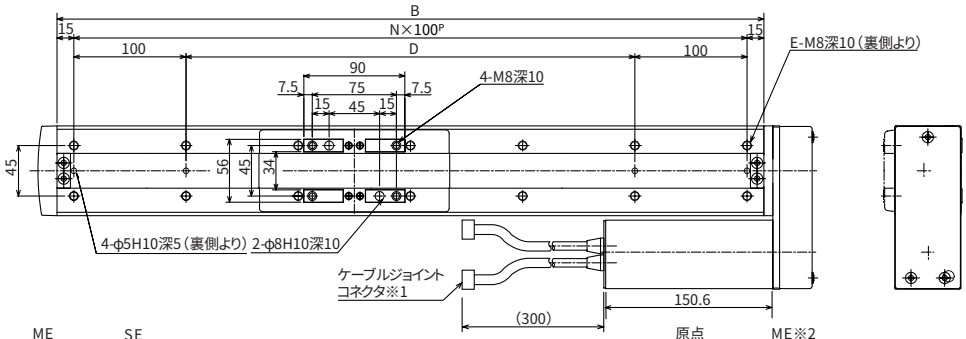
駆動方式	ボールネジφ16mm 転造C10(ボールネジはタイミングベルトで駆動／減速なし)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma:36.3N・m　Mb:36.3N・m　Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下　Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
ケーブル長(注3)	P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

寸法図

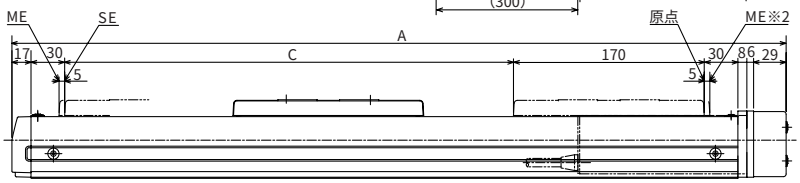
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法（MEから原点までの距離）と反モータ側の寸法が逆になります。

※ 基準面はSMタイプと同様です。(P89参照)



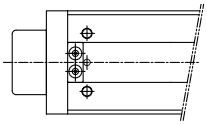


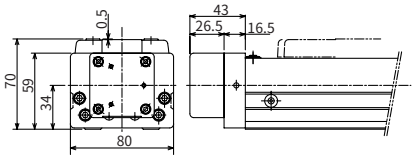
※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがＭＥまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド



ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(右表)に対し26mm延長されます。





■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A		390	490	590	690	790	890	990	1090	1190	1290
B		330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
C		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
E		8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N		3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)		7.4	8.4	9.4	10.4	11.4	12.4	13.4	14.4	15.4	16.4
最高速度(mm/s)	Hタイプ	1000						960	765	625	515
	Mタイプ	500						480	380	310	255

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

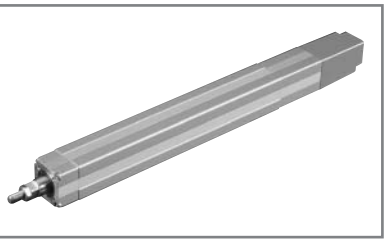
(注1) ストロークが長くなるとボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA35-GN

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅35mm　20W
スリム形状ガイドなし

タイプ　ロッド（幅35mm）ガイドなし　ストローク　50～150mm　可搬質量　水平18kg/垂直6.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

（例）RCS－RA35 － I － 20 － GN － H － 150 － S － FT

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（mm/s）	可搬質量（注1） 水平（kg）	可搬質量（注1） 垂直（kg）	定格推力（N）
RCS-RA35-I-20-GN-H-★★★-△-□	インクリメンタル	20	10	50～150	1～500	4	1	34.3
RCS-RA35-I-20-GN-M-★★★-△-□			5		1～250	9	3	67.7
RCS-RA35-I-20-GN-L-★★★-△-□			2.5		1～125	18	6.5	136.4

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA35-I-20-GN-①-50-②	—	—
RCS-RA35-I-20-GN-①-100-②	—	—
RCS-RA35-I-20-GN-①-150-②	—	—

ご注意

左記型式の
①には速度タイプが、
②はケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ付	FL	→P138	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

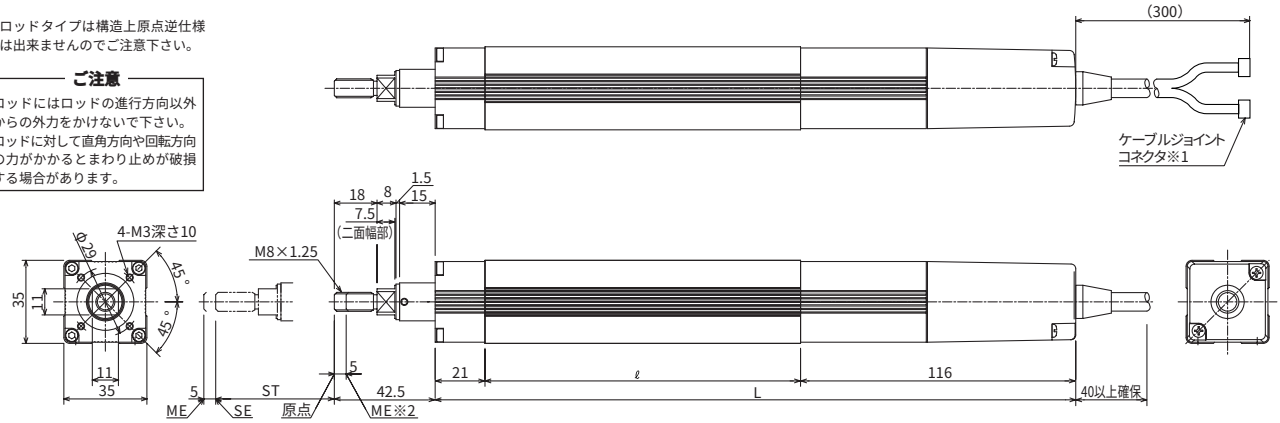
駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.7度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注2）	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ご注意

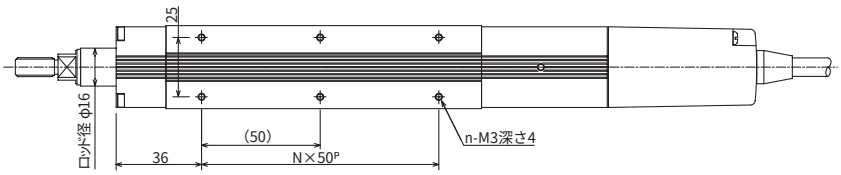
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

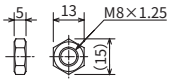


※1　モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

※2　原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE：ストロークエンド
ME：メカエンド





付属ナット寸法

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150
ℓ	133	183	233
L	270	320	370
N	2	3	4
n	6	8	10
質量（kg）	0.8	1.0	1.2

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

ご注意

（注1）可搬質量は、加速度0.3G（Lタイプは00.2G）で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。

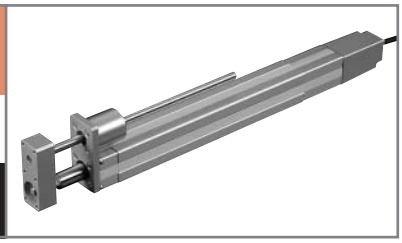
（注2）ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA35-GS

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅35mm　20W
スリム形状シングルガイド付

タイプ　ロッド(幅35mm) シングルガイド付き
ストローク　50～150mm
可搬質量　水平18kg/垂直6.2kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－RA35 － I － 20 － GS1 － H － 150 － S － FT

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RA35-I-20-GS◎-H-★★★-△-□	インクリメンタル	20	10	50～150	1～500	4	0.7	34.3
RCS-RA35-I-20-GS◎-M-★★★-△-□			5		1～250	9	2.7	67.7
RCS-RA35-I-20-GS◎-L-★★★-△-□			2.5		1～125	18	6.2	136.4

※上記型式の◎はガイド取付方向、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA35-I-20-GS-①-50-②	—	—
RCS-RA35-I-20-GS-①-100-②	—	—
RCS-RA35-I-20-GS-①-150-②	—	—

ご注意
左記型式の
①には速度タイプが、
②はケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
フート金具付	FT	→P139	—

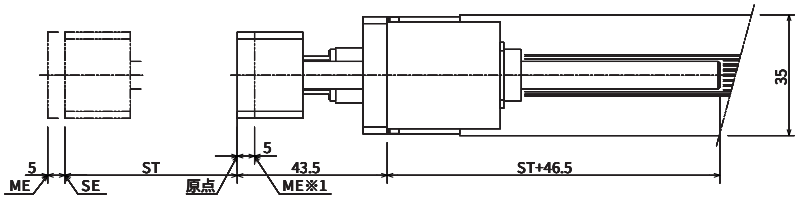
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.1度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

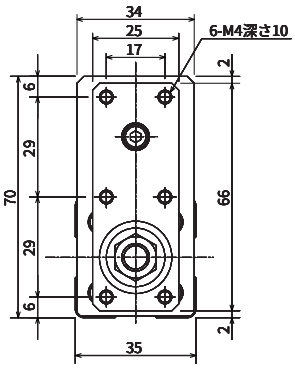
※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ガイド取付方向（矢視Aの場合）

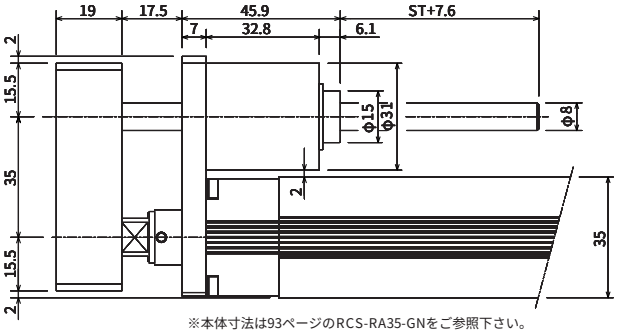


ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※1
原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。



(矢視A)→



※本体寸法は93ページのRCS-RA35-GNをご参照下さい。

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150
質量(Kg)	1.1	1.3	1.4

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、132ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

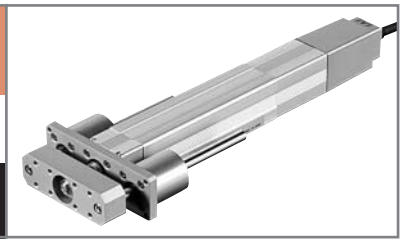
(注2) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例．X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA35-GD

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅35mm　20W
スリム形状ダブルガイド付

タイプ　ロッド（幅35mm）ダブルガイド付き　ストローク　50～150mm　可搬質量　水平18kg/垂直6.2kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータW数－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

（例）RCS－RA35 － I － 20 － GD － H － 150 － S － FT

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（mm/s）	可搬質量（注1） 水平（kg）	可搬質量（注1） 垂直（kg）	定格推力（N）
RCS-RA35-I-20-GD-H-★★★-△-□	インクリメンタル	20	10	50～150	1～500	4	0.7	34.3
RCS-RA35-I-20-GD-M-★★★-△-□			5		1～250	9	2.7	67.7
RCS-RA35-I-20-GD-L-★★★-△-□			2.5		1～125	18	6.2	136.4

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA35-I-20-GD-①-50-②	—	—
RCS-RA35-I-20-GD-①-100-②	—	—
RCS-RA35-I-20-GD-①-150-②	—	—

ご注意
左記型式の
①には速度タイプが、
②はケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

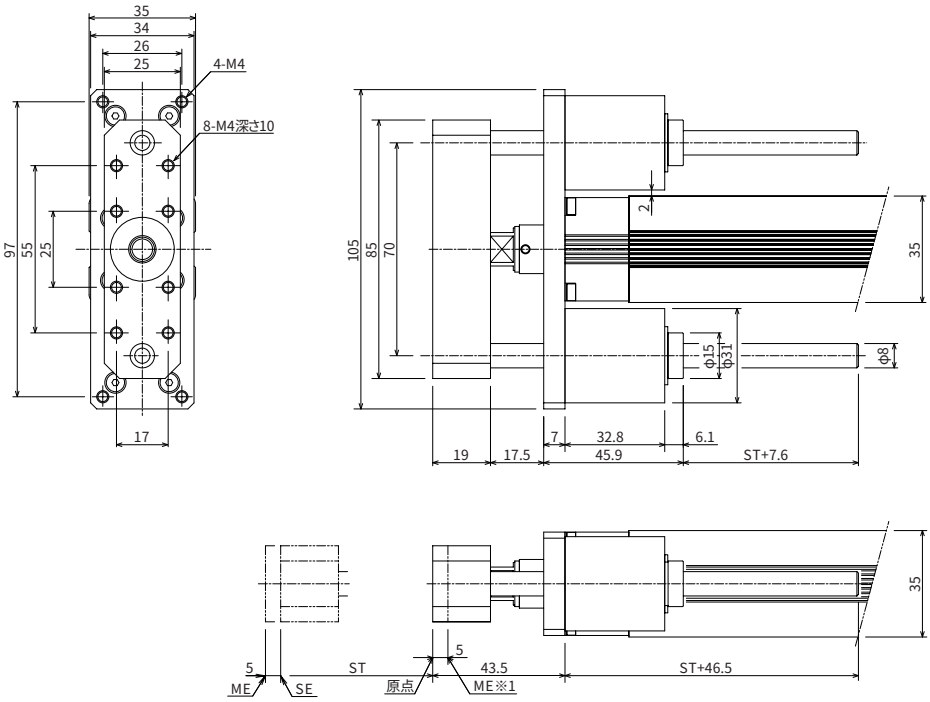
名称	型式	参照頁	標準価格
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	±0.08度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注2）	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。



ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※1
原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

※本体寸法は92ページのRCS-RA35-GNをご参照下さい。

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150
質量（Kg）	1.2	1.4	1.6

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

ご注意

（注1）可搬質量は、加速度0.3G（Lタイプ0.2G）で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、133ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

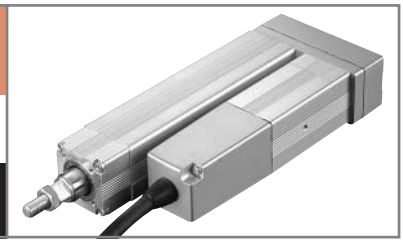
（注2）ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA35R

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅35mm　20W
スリムモータ折返し形状

タイプ　ロッド(幅35mm) モータ折返し
ストローク　50～150mm
可搬質量　水平18kg/垂直6.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－RA35R－ I － 20 － GN － H － 150 － S － FT

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式(注1)	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RA35R-I-20-◎-H-★★★-△-□	インクリメンタル	20	10	50～150	1～500	4	1	34.3
RCS-RA35R-I-20-◎-M-★★★-△-□			5		1～250	9	3	67.7
RCS-RA35R-I-20-◎-L-★★★-△-□			2.5		1～125	18	6.5	136.4

※上記型式の◎はガイド区分、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA35R-I-20-GN-①-50-②	—	—
RCS-RA35R-I-20-GN-①-100-②	—	—
RCS-RA35R-I-20-GN-①-150-②	—	—

ご注意
左記型式の
①には速度タイプが、
②はケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

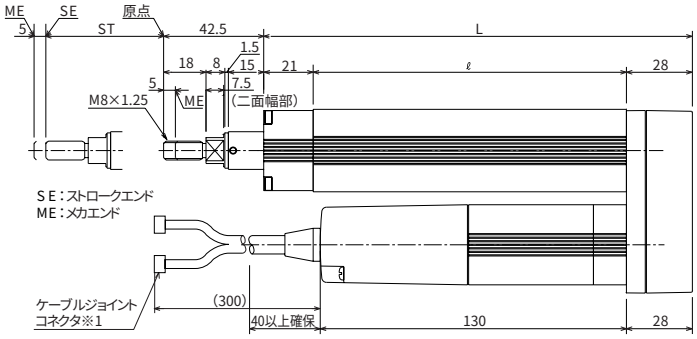
名称	型式	参照頁	標準価格
フランジ付	FL	→P138	—
フート金具付	FT	→P139	—
モータ折返し方向勝手違い	R	→P137	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10(ボールネジはタイミングベルトで駆動／減速なし)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	GN:ガイドなし　GS1～4:シングルガイド　GD:ダブルガイド
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度	GN:±0.7度　GS:±0.1度　GD:±0.08度
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

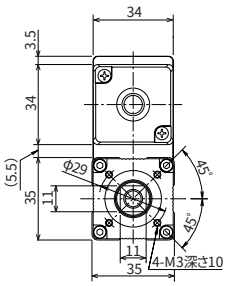
寸法図

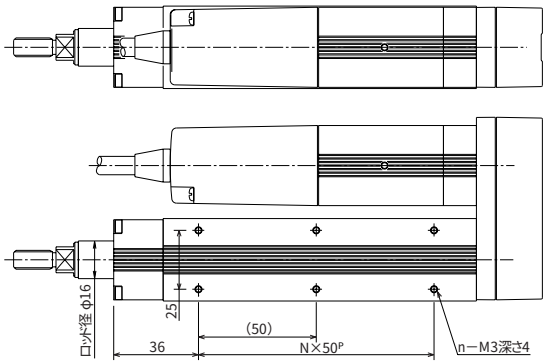
※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。
※ガイド付タイプをご使用の場合はガイドとモータの干渉に注意して、取付方向をご選定下さい。

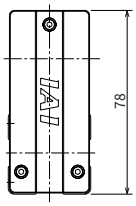


ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

※1
モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。







■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150
ℓ	133	183	233
L	182	232	282
N	2	3	4
n	6	8	10
質量(kg)	1.0	1.2	1.4

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

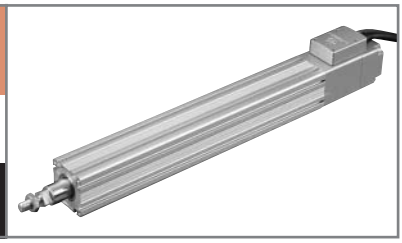
ご注意
(注1)ガイド区分はGN(ガイドなし)、GS1～4(シングルガイド)、GD(ダブルガイド)の中から選択出来ます。
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
(注3)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA45-GN

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅45mm　30W
スリム形状ガイドなし

タイプ　ロッド（幅45mm）ガイドなし　ストローク　50～200mm　可搬質量　水平30kg/垂直8.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

（例）RCS－RA45 － A － 30 － GN － H － 200 － S － B

※型式項目内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（mm/s）	可搬質量（注1） 水平（kg）	可搬質量（注1） 垂直（kg）	定格推力（N）
RCS-RA45-○-30-GN-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	30	10	50～200	1～500	7	1.5	51
RCS-RA45-○-30-GN-M-★★★-△-□			5		1～250	15	4	101.9
RCS-RA45-○-30-GN-L-★★★-△-□			2.5		1～125	30	8.5	202.9

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA45-①-30-GN-②-50-③	—	—
RCS-RA45-①-30-GN-②-100-③	—	—
RCS-RA45-①-30-GN-②-150-③	—	—
RCS-RA45-①-30-GN-②-200-③	—	—

ご注意
左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

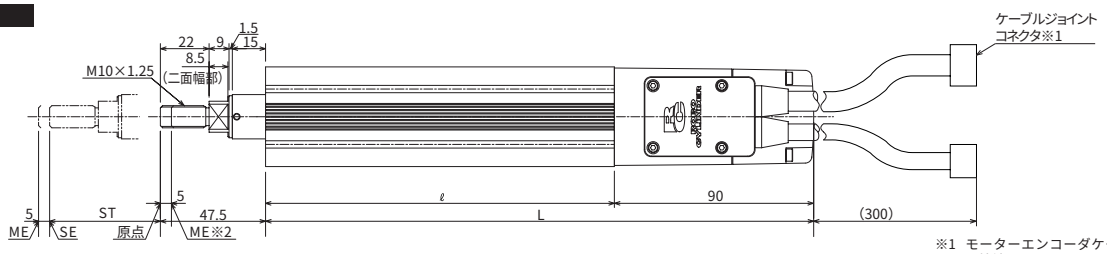
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付	FL	→P138	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.7度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注2）	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

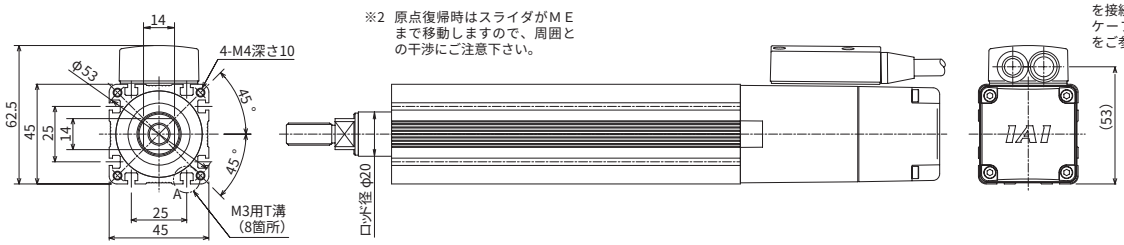
※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

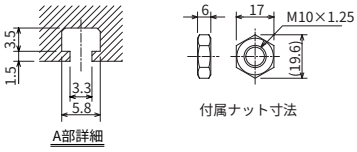


SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

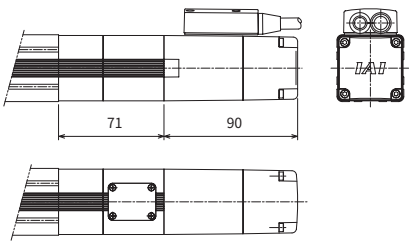




A部詳細

付属ナット寸法

ブレーキ付寸法
※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（下表）に対し71mm延長されます。



ご注意
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
ℓ	157.5	207.5	257.5	307.5
L	247.5	297.5	347.5	397.5
質量（kg）	1.3	1.5	1.7	2.0

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

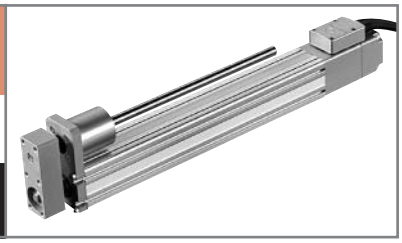
ご注意
（注1）可搬質量は、加速度0.3G（Lタイプは0.2G）で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
（注2）ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA45-GS

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅45mm　30W
スリム形状シングルガイド付

タイプ　ロッド（幅45mm）シングルガイド付き
ストローク　50～200mm
可搬質量　水平30kg/垂直8kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

（例）RCS－RA45　－　A　－　30　－　GS1　－　H　－　200　－　S　－　B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（mm/s）	可搬質量（注1） 水平（kg）	可搬質量（注1） 垂直（kg）	定格推力（N）
RCS-RA45-○-30-GS◎-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	30	10	50～200	1～500	7	1	51
RCS-RA45-○-30-GS◎-M-★★★-△-□			5		1～250	15	3.5	101.9
RCS-RA45-○-30-GS◎-L-★★★-△-□			2.5		1～125	30	8	202.9

※上記型式の○はエンコーダ種類、◎はガイド取付方向、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA45-①-30-GS-②-50-③	—	—
RCS-RA45-①-30-GS-②-100-③	—	—
RCS-RA45-①-30-GS-②-150-③	—	—
RCS-RA45-①-30-GS-②-200-③	—	—

ご注意
左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

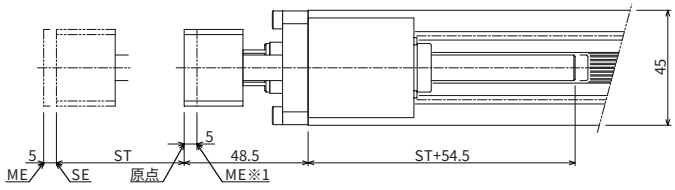
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.1度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注2）	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

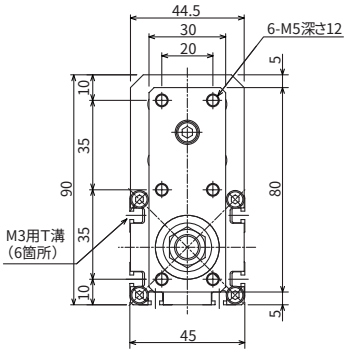
※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ガイド取付方向（矢視Aの場合）

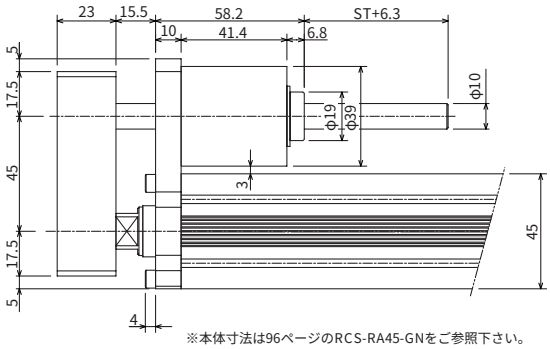


ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※1
原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。



（矢視A）→



※本体寸法は96ページのRCS-RA45-GNをご参照下さい。

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200
質量（Kg）	1.7	2.0	2.3	2.6

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

ご注意

（注1）可搬質量は、加速度0.3G（Lタイプは0.2G）で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、132ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

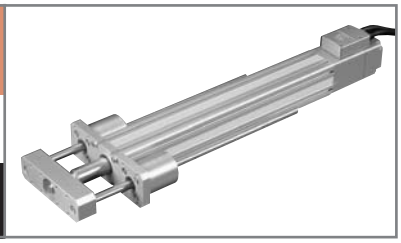
（注2）ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA45-GD

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅45mm　30W
スリム形状ダブルガイド付

タイプ／ロッド（幅45mm）ダブルガイド付き　ストローク／50～200mm　可搬質量／水平30kg/垂直8kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

（例）RCS－RA45 － A － 30 － GD － H － 200 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（mm/s）	可搬質量（注1） 水平（kg）	可搬質量（注1） 垂直（kg）	定格推力（N）
RCS-RA45-○-30-GD-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	30	10	50～200	1～500	7	1	51
RCS-RA45-○-30-GD-M-★★★-△-□			5		1～250	15	3.5	101.9
RCS-RA45-○-30-GD-L-★★★-△-□			2.5		1～125	30	8	202.9

※上記型式の○はエンコーダ種類★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA45-①-30-GD-②-50-③	—	—
RCS-RA45-①-30-GD-②-100-③	—	—
RCS-RA45-①-30-GD-②-150-③	—	—
RCS-RA45-①-30-GD-②-200-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

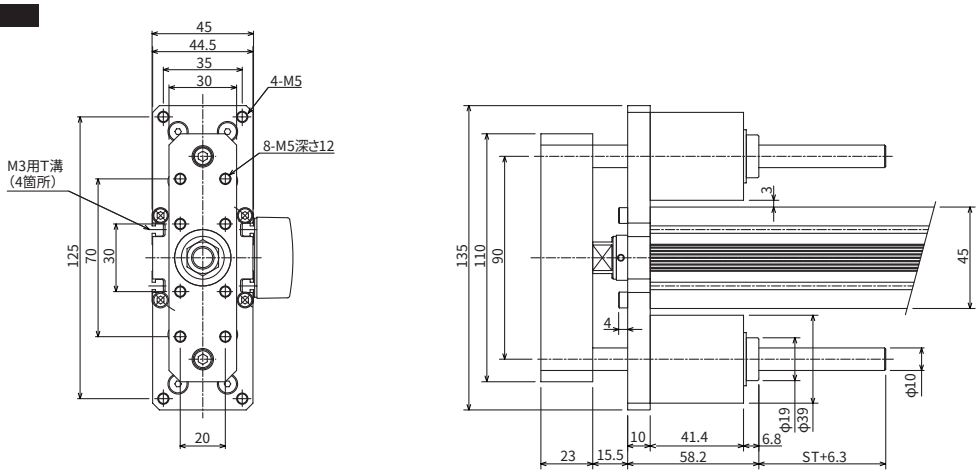
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

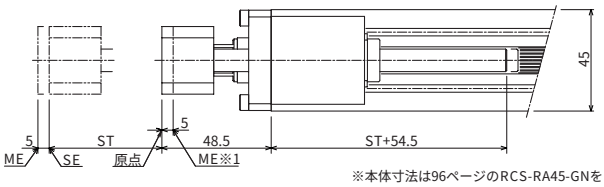
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	±0.08度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注2）	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。





※本体寸法は96ページのRCS-RA45-GNをご参照下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※1
原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200
質量（Kg）	2.1	2.4	2.7	3.0

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

ご注意

（注1）可搬質量は、加速度0.3G（Lタイプは0.2G）で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、133ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

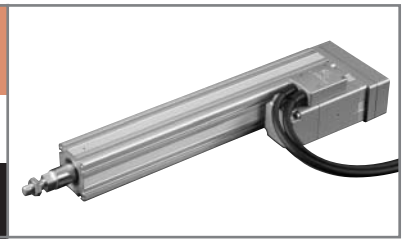
（注2）ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA45R

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅45mm　30W
スリムモータ折返し形状

タイプ　ロッド(幅45mm) モータ折返し
ストローク　50～200mm
可搬質量　水平30kg/垂直8.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－RA45R－ A － 30 － GN － H － 200 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RA45R-○-30-◎-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	30	10	50～200	1～500	7	1.5	51
RCS-RA45R-○-30-◎-M-★★★-△-□			5		1～250	15	4	101.9
RCS-RA45R-○-30-◎-L-★★★-△-□			2.5		1～125	30	8.5	202.9

※上記型式の○はエンコーダ種類、◎はガイド区分、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA45R-①-30-GN-②-50-③	—	—
RCS-RA45R-①-30-GN-②-100-③	—	—
RCS-RA45R-①-30-GN-②-150-③	—	—
RCS-RA45R-①-30-GN-②-200-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付	FL	→P138	—
フート金具付	FT	→P139	—
モータ折返し方向勝手違い	R	→P137	—

共通仕様

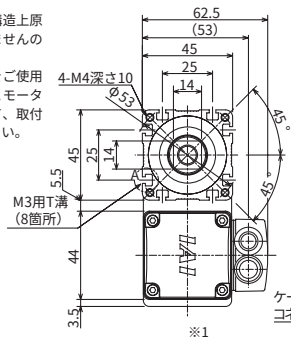
駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	GN:ガイドなし　GS1～4:シングルガイド　GD:ダブルガイド
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度	GN:±0.7度、GS:±0.1度、GD:±0.08度
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

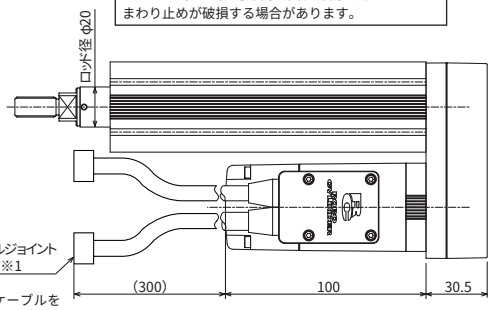
寸法図

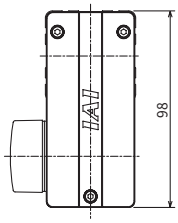
※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。
※ガイド付タイプをご使用の場合はガイドとモータの干渉に注意して、取付方向をご選定下さい。

ご注意

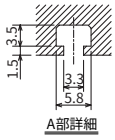
ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



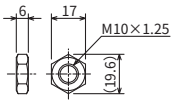




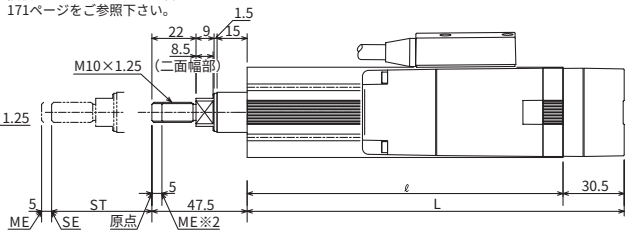
※1
モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。



A部詳細



付属ナット寸法

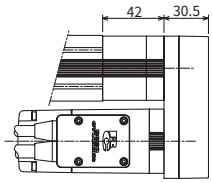


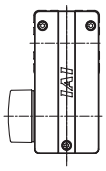
ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※2
原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ブレーキ部寸法

※　ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(下表)に対し42mm延長されます。





■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
ℓ	157.5	207.5	257.5	307.5
L	188	238	288	338
質量(kg)	1.5	1.7	2.0	2.2

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

ご注意

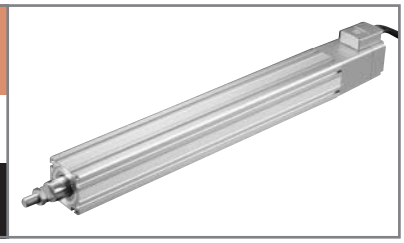
(注1)可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
(注2)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA55-60-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 60W
スリム形状ガイドなし

タイプ ロッド(幅55mm) ガイドなし　ストローク 50～300mm　可搬質量 水平50kg/垂直11.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－RA55 － A － 60 － GN － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RA55-○-60-GN-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	60	16	50～300	1～800	12	2	63.8
RCS-RA55-○-60-GN-M-★★★-△-□			8		1～400	25	5	127.5
RCS-RA55-○-60-GN-L-★★★-△-□			4		1～200	50	11.5	255.1

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA55-①-60-GN-②-50-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GN-②-100-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GN-②-150-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GN-②-200-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GN-②-250-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GN-②-300-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

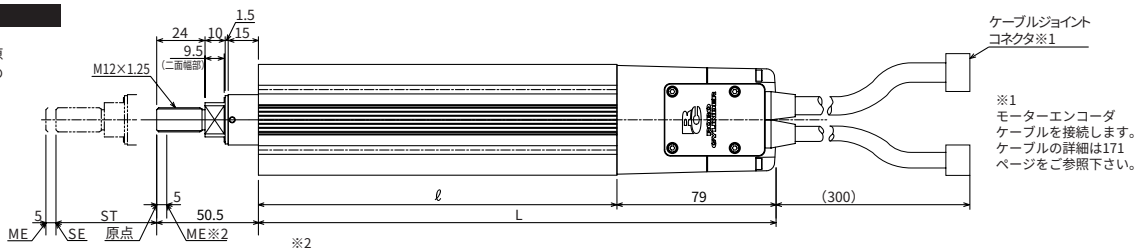
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付	FL	→P138	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

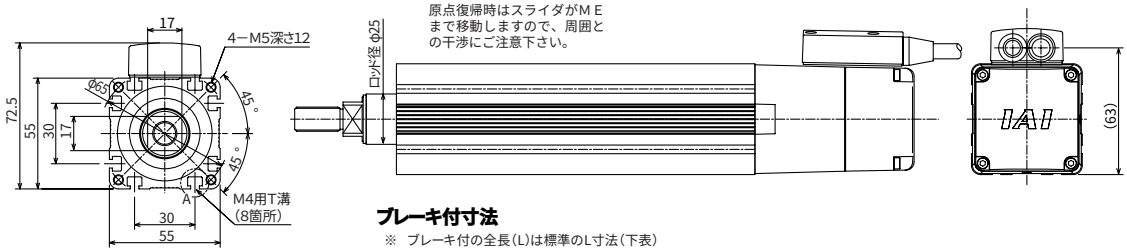
駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.7度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

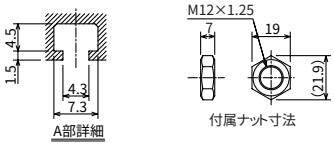
寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。



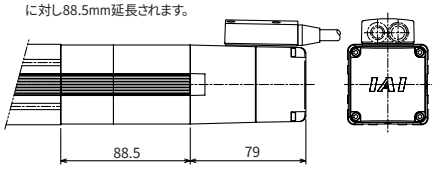
※2
原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

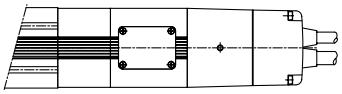




ブレーキ付寸法

※ ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(下表)に対し88.5mm延長されます。





ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		178	228	278	328	378	428
L		257	307	357	407	457	507
質量(kg)		2.0	2.4	2.7	3.0	3.4	3.7
最高速度(mm/s)	Hタイプ	800					755
	Mタイプ	400					377
	Lタイプ	200					188

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

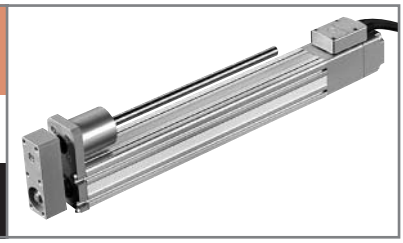
(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
(注3)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA55-60-GS

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅55mm　60W
スリム形状シングルガイド付

タイプ　ロッド（幅55mm）シングルガイド付　ストローク　50～300mm　可搬質量　水平50kg/垂直10.8kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

（例）RCS－RA55 － A － 60 － GS1 － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	定格推力（N）
RCS-RA55-○-60-GS◎-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	60	16	50～300	1～800	12	1.3	63.8
RCS-RA55-○-60-GS◎-M-★★★-△-□			8		1～400	25	4.3	127.5
RCS-RA55-○-60-GS◎-L-★★★-△-□			4		1～200	50	10.8	255.1

※上記型式の◎はガイド取付方向、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA55-①-60-GS-②-50-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GS-②-100-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GS-②-150-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GS-②-200-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GS-②-250-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GS-②-300-③	—	—

ご注意
左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

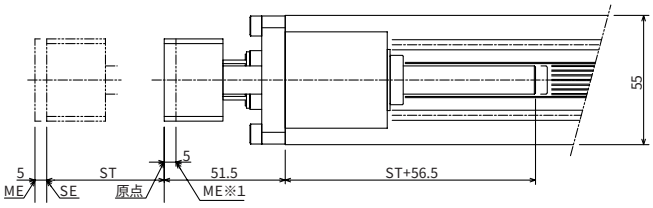
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.1度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

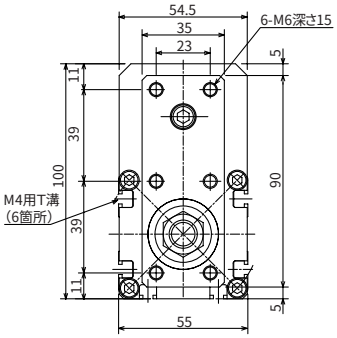
※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

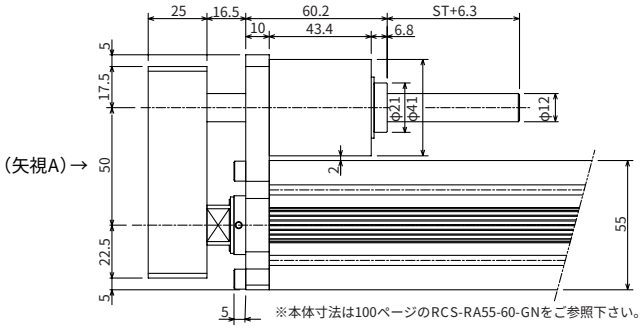
ガイド取付方向（矢視Aの場合）



ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※1
原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。





※本体寸法は100ページのRCS-RA55-60-GNをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量（kg）		2.6	3.0	3.4	3.8	4.2	4.6
最高速度（mm/s）	Hタイプ	800					755
	Mタイプ	400					377
	Lタイプ	200					188

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

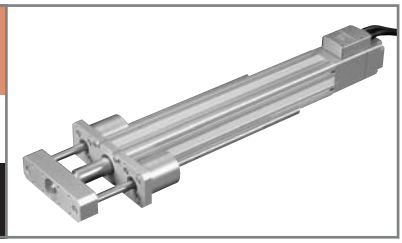
（注1）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別最高速度は上記表参照）
（注2）可搬質量は、加速度0.3G（Lタイプは0.2G）で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、132ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
（注3）ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例、X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA55-60-GD

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅55mm　60W
スリム形状ダブルガイド付

タイプ　ロッド（幅55mm）ダブルガイド付　ストローク　50～300mm　可搬質量　水平50kg/垂直10.8kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

（例）RCS－RA55 － A － 60 － GD － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RA55-○-60-GD-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	60	16	50～300	1～800	12	1.3	63.8
RCS-RA55-○-60-GD-M-★★★-△-□			8		1～400	25	4.3	127.5
RCS-RA55-○-60-GD-L-★★★-△-□			4		1～200	50	10.8	255.1

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA55-①-60-GD-②-50-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GD-②-100-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GD-②-150-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GD-②-200-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GD-②-250-③	—	—
RCS-RA55-①-60-GD-②-300-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

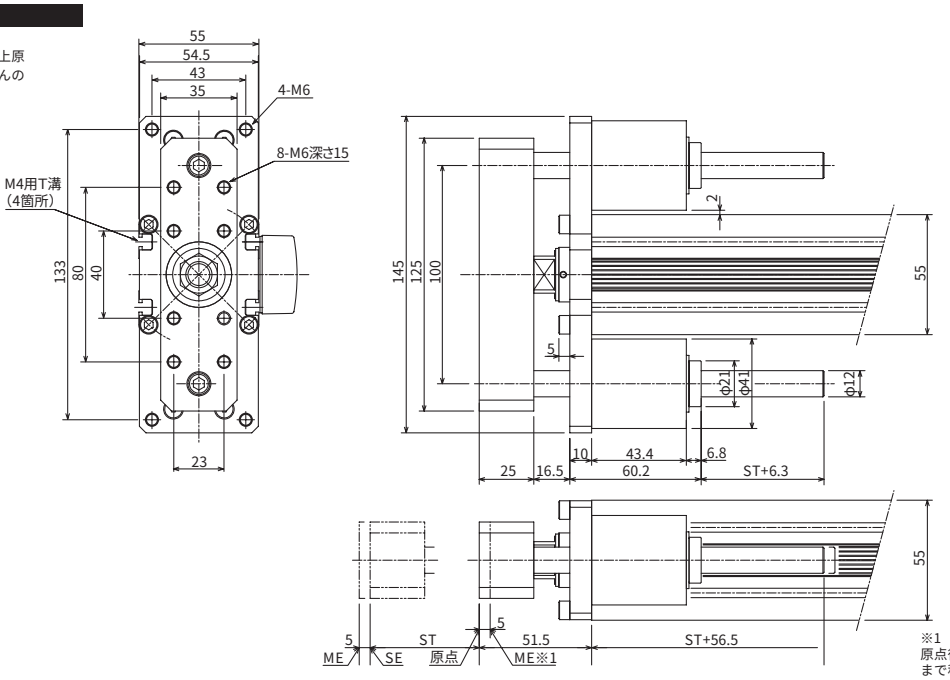
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.08度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。



ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※本体寸法は100ページのRCS-RA55-60-GNをご参照下さい。

※1
原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)		2.8	3.2	3.6	4.0	4.5	4.7
最高速度(mm/s)	Hタイプ	800					755
	Mタイプ	400					377
	Lタイプ	200					188

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

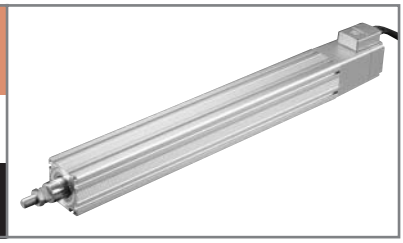
ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、133ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
(注3)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA55-100-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 100W
スリム形状ガイドなし



タイプ	ロッド(幅55mm) ガイドなし	ストローク	50～300mm	可搬質量	水平60kg/垂直18kg

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ出力	ガイド区分	速度タイプ	ストローク	ケーブル長	オプション
(例) RCS－RA55	A	100	GN	H	300	S	B	

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RA55-○-100-GN-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	100	16	50～300	1～800	15	3.5	105.8
RCS-RA55-○-100-GN-M-★★★-△-□			8		1～400	30	9	212.7
RCS-RA55-○-100-GN-L-★★★-△-□			4		1～200	60	18	424.3

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA55-①-100-GN-②-50-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GN-②-100-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GN-②-150-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GN-②-200-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GN-②-250-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GN-②-300-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付	FL	→P138	—
フート金具付	FT	→P139	—

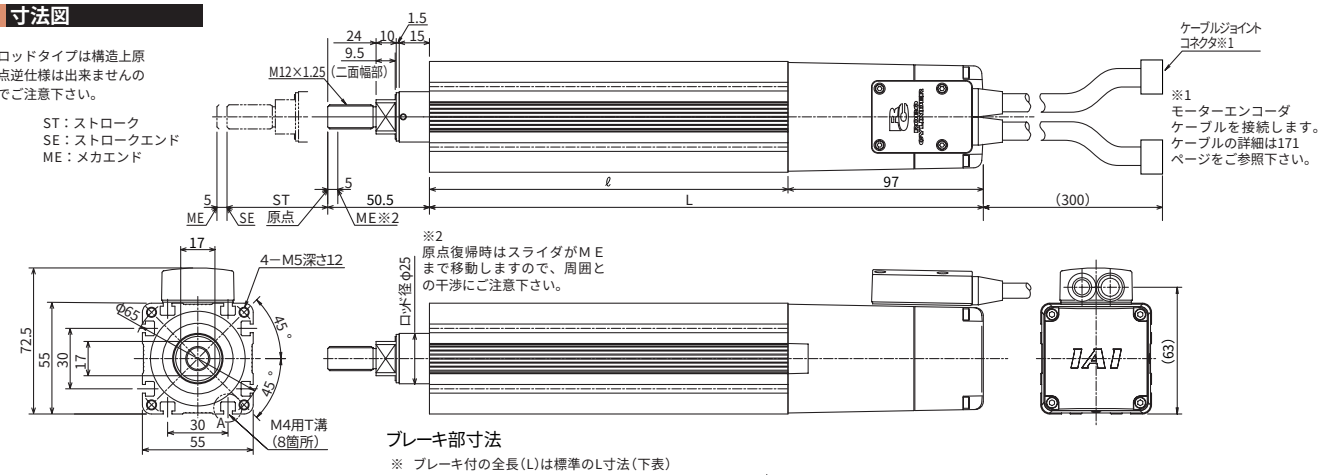
共通仕様

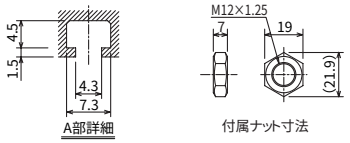
駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.7度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

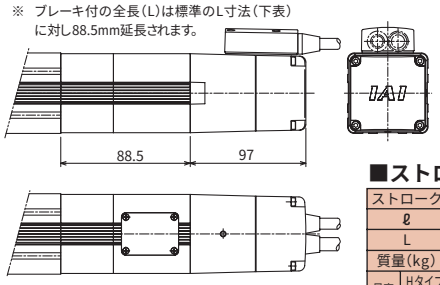
ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド





ブレーキ部寸法

※ ブレーキ付の全長(L)は標準のL寸法(下表)に対し88.5mm延長されます。



ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。

■ストローク別寸法・質量

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		178	228	278	328	378	428
L		275	325	375	425	475	525
質量(kg)		2.2	2.6	2.9	3.2	3.6	3.9
最高速度(mm/s)	Hタイプ	800					755
	Mタイプ	400					377
	Lタイプ	200					188

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

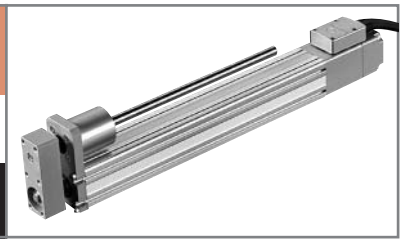
(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
(注3)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA55-100-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 100W
スリム形状シングルガイド付

タイプ ロッド(幅55mm) シングルガイド付 | ストローク 50～300mm | 可搬質量 水平60kg/垂直17.3kg



■型式項目 シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－RA55 － A － 100 － GS1 － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RA55-○-100-GS◎-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	100	16	50～300	1～800	15	2.8	105.8
RCS-RA55-○-100-GS◎-M-★★★-△-□			8		1～400	30	8.3	212.7
RCS-RA55-○-100-GS◎-L-★★★-△-□			4		1～200	60	17.3	424.3

※上記型式の○はエンコーダ種類、◎はガイド取付方向、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA55-①-100-GS-②-50-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GS-②-100-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GS-②-150-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GS-②-200-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GS-②-250-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GS-②-300-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

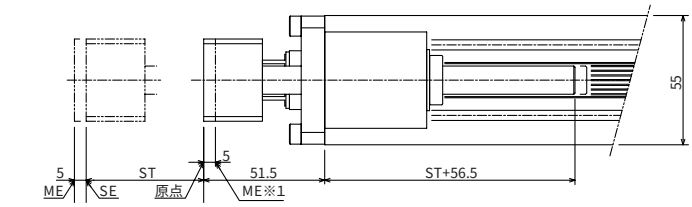
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.1度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

寸法図

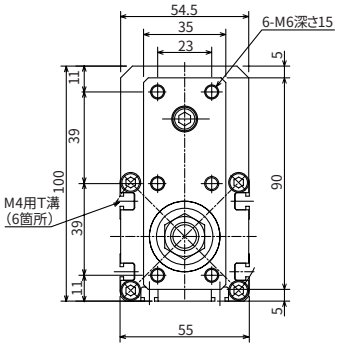
※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ガイド取付方向（矢視Aの場合）

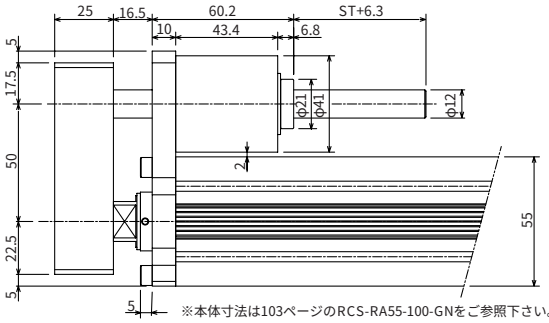


ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

※1
原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。



(矢視A)→



※本体寸法は103ページのRCS-RA55-100-GNをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)		2.8	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8
最高速度(mm/s)	Hタイプ	800					755
	Mタイプ	400					377
	Lタイプ	200					188

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

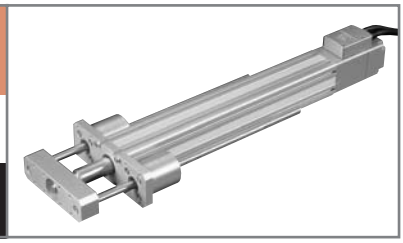
(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G（Lタイプは0.2G）で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値ですガイドを併用しない場合は、132ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
(注3)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例.X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA55-100-GD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 100W
スリム形状ダブルガイド付

タイプ ロッド(幅55mm) ダブルガイド付 | ストローク 50～300mm | 可搬質量 水平60kg/垂直17.3kg



■型式項目 シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－RA55 － A － 100 － GD － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RA55-○-100-GD-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	100	16	50～300	1～800	15	2.8	105.8
RCS-RA55-○-100-GD-M-★★★-△-□			8		1～400	30	8.3	212.7
RCS-RA55-○-100-GD-L-★★★-△-□			4		1～200	60	17.3	424.3

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA55-①-100-GD-②-50-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GD-②-100-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GD-②-150-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GD-②-200-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GD-②-250-③	—	—
RCS-RA55-①-100-GD-②-300-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

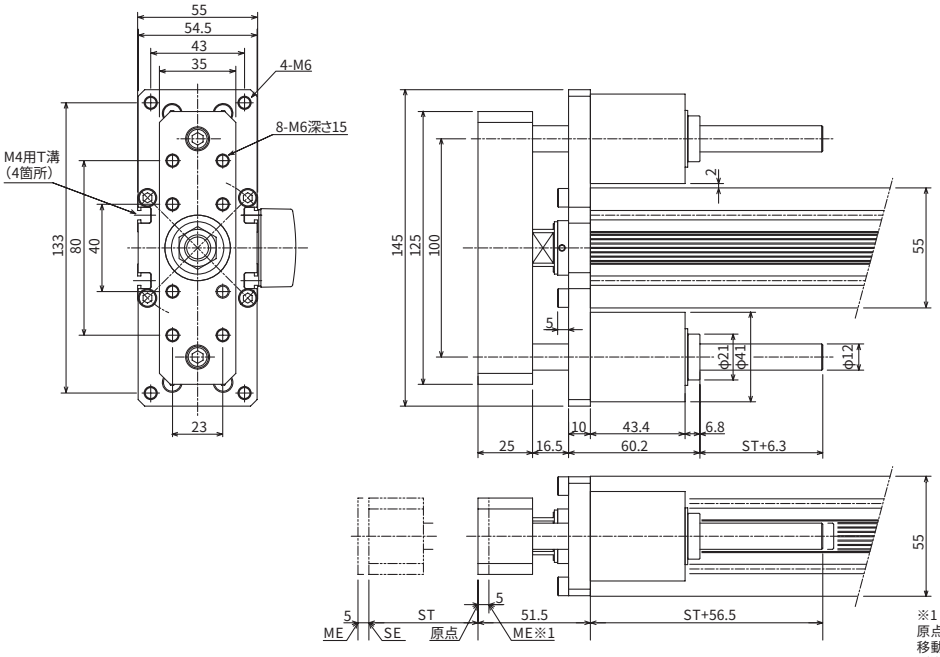
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.08度
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。



ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

※本体寸法は103ページのRCS-RA55-100-GNをご参照下さい。

※1
原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
質量(kg)		3.0	3.4	3.8	4.2	4.7	5.1
最高速度(mm/s)	Hタイプ	800					755
	Mタイプ	400					377
	Lタイプ	200					188

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

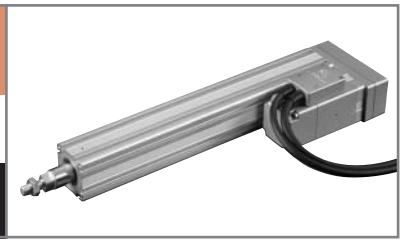
(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)、動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、133ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
(注3)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RA55R-60

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅55mm　60W
スリムモータ折返し形状

タイプ　ロッド（幅55mm）モータ折返し　ストローク　50～300mm　可搬質量　水平50kg/垂直11.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

（例）RCS－RA55R－ A － 60 － GN － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	定格推力（N）
RCS-RA55R-○-60-◎-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	60	16	50～300	1～800	12	2	63.8
RCS-RA55R-○-60-◎-M-★★★-△-□			8		1～400	25	5	127.5
RCS-RA55R-○-60-◎-L-★★★-△-□			4		1～200	50	11.5	255.1

※上記型式の○はエンコーダ種類、◎はガイド区分、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RA55R-①-60-GN-②-50-③	—	—
RCS-RA55R-①-60-GN-②-100-③	—	—
RCS-RA55R-①-60-GN-②-150-③	—	—
RCS-RA55R-①-60-GN-②-200-③	—	—
RCS-RA55R-①-60-GN-②-250-③	—	—
RCS-RA55R-①-60-GN-②-300-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付	FL	→P138	—
フート金具付	FT	→P139	—
モータ折返し方向勝手違い	R	→P137	—

共通仕様

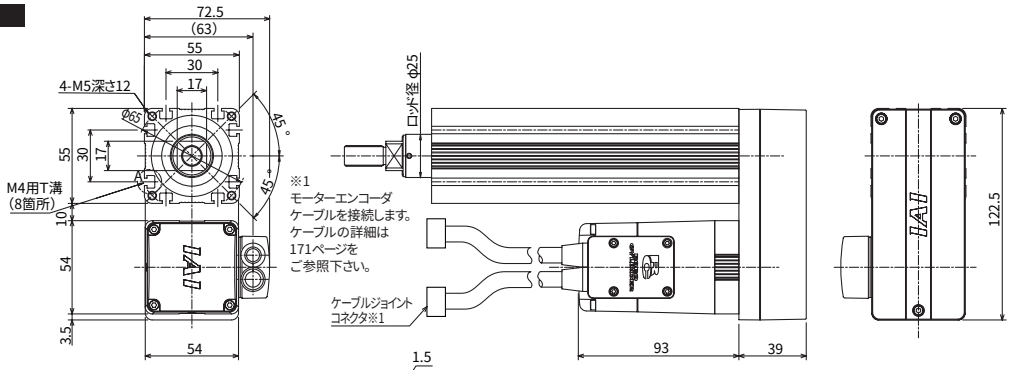
駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	GN：ガイドなし　GS1～4：ガイド1本付　GD：ガイド2本付
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	GN：±0.7度、GS：±0.1度、GD：±0.08度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

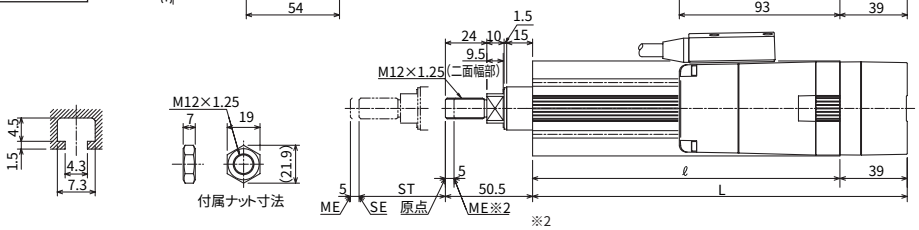
寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。
※ガイド付タイプをご使用の場合はガイドとモータの干渉に注意して、取付方向をご選定下さい。

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。
ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



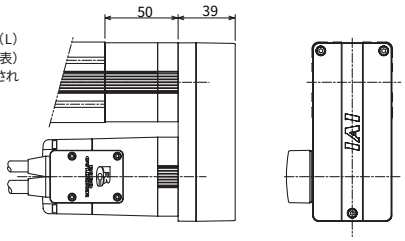


※2
原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ブレーキ付寸法

※　ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（右表）に対し50mm延長されます。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		178	228	278	328	378	428
L		217	267	317	367	417	467
質量（kg）		2.5	2.9	3.2	3.5	3.9	4.2
最高速度（mm/s）	Hタイプ	800					755
	Mタイプ	400					377
	Lタイプ	200					188

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

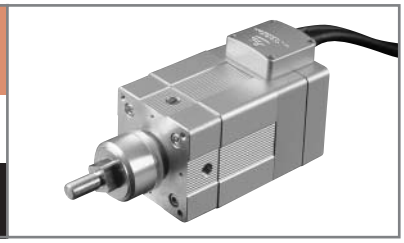
（注1）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別最高速度は上記表参照）
（注2）可搬質量は、定格加速度加速度0.3G（Lタイプは0.2G）、動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
（注3）ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例. X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RB7525-GN

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅75mm　60W
ショート形状ガイドなし

タイプ　ロッド（幅75mm）ガイドなし　ストローク　50～300mm　可搬質量　水平45kg/垂直7kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長　オプション

（例）RCS －RB7525－　I　－ 60 － GN － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	定格推力（N）
RCS-RB7525-I-60-GN-H-★★★-△-□	インクリメンタル	60	10	50～300	1～500	25	4	101.9
RCS-RB7525-I-60-GN-M-★★★-△-□			5		1～250	45	7	203.8

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7525-I-60-GN-①-50-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GN-①-100-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GN-①-150-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GN-①-200-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GN-①-250-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GN-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の
①には速度タイプが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付	FL	→P138	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

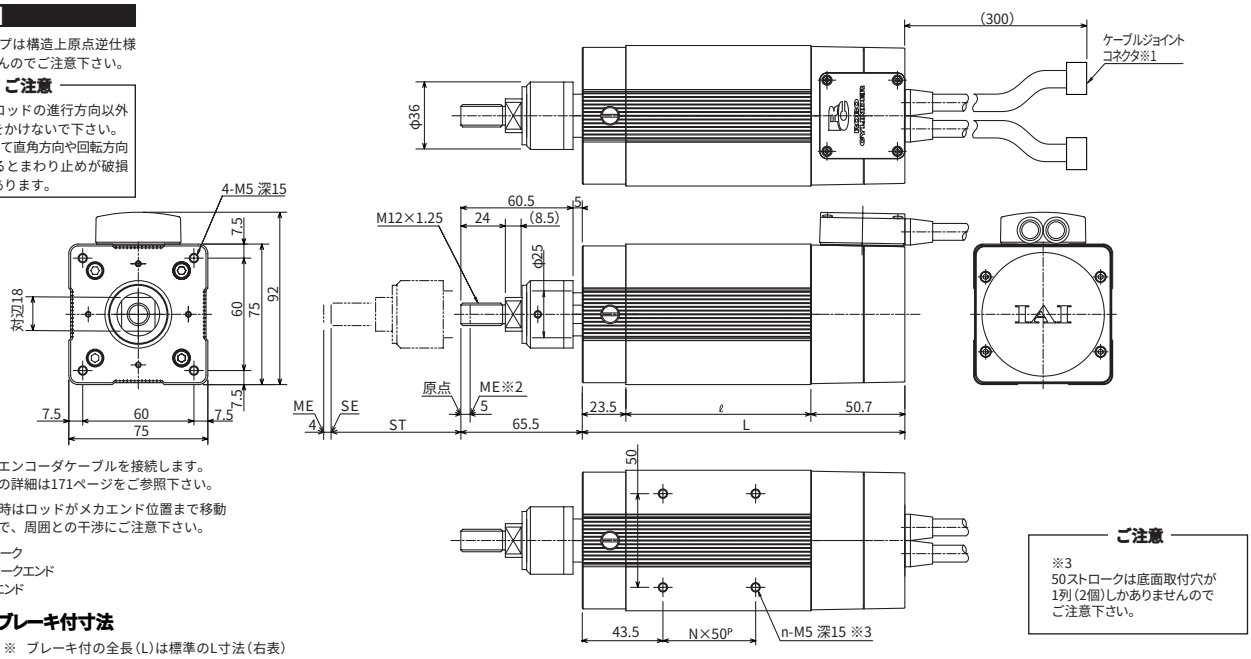
駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.7度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

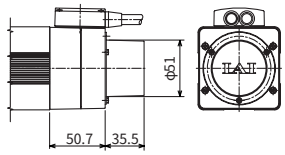
ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

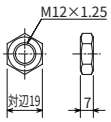
ご注意

※3
50ストロークは底面取付穴が1列（2個）しかありませんのでご注意下さい。

ブレーキ付寸法

※ ブレーキ付の全長（L）は標準のL寸法（右表）に対し35.5mm延長されます。





付属ナット寸法

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		49.8	99.8	149.8	199.8	249.8	299.8
L		124	174	224	274	324	374
N		—	1	2	3	4	5
n		2	4	6	8	10	12
質量（kg）		1.9	2.4	2.8	3.3	3.7	4.2
最高速度（mm/s）	Hタイプ	500				485	350
	Mタイプ	250				245	175

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

ご注意

（注1）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別最高速度は上記表参照）

（注2）可搬質量は、加速度が**Hタイプ：0.1G**、**Mタイプ：0.08G**の場合です。（加速度はこれが**最大値**となります。）
水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。

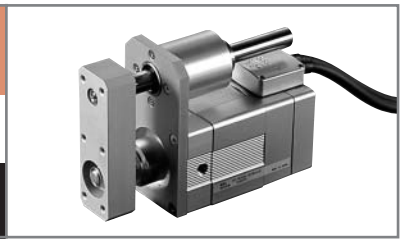
（注3）ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RB7525-GS

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅75mm　60W
ショート形状シングルガイド付

タイプ　ロッド（幅75mm）シングルガイド付　ストローク　50～300mm　可搬質量　水平45kg/垂直6kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長　オプション

（例）RCS －RB7525－ I － 60 － GS1 － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	定格推力（N）
RCS-RB7525-I-60-GS◎-H-★★★-△-□	インクリメンタル	60	10	50～300	1～500	25	3	101.9
RCS-RB7525-I-60-GS◎-M-★★★-△-□			5		1～250	45	6	203.8

※上記型式の◎はガイド取付方向、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7525-I-60-GS-①-50-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GS-①-100-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GS-①-150-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GS-①-200-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GS-①-250-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GS-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の
①には速度タイプが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

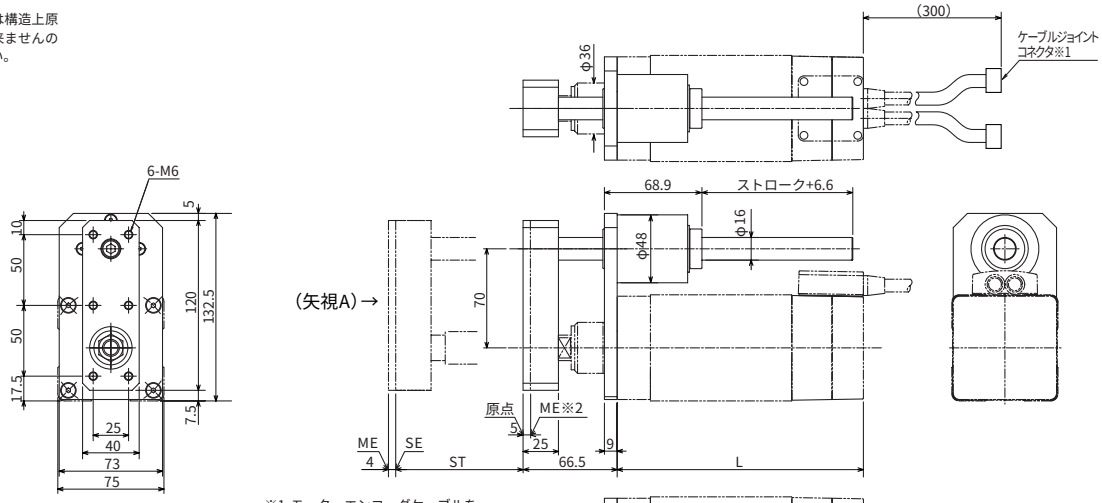
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.1度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ特殊　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ご注意

※3
50ストロークは底面取付穴が1列（2個）しかありませんのでご注意下さい。

ガイド取付方向（矢視Aの場合）

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		124	174	224	274	324	374
N		—	1	2	3	4	5
n		2	4	6	8	10	12
質量（kg）		3.0	3.6	4.1	4.6	5.1	5.7
最高速度（mm/s）	Hタイプ	500				485	350
	Mタイプ	250				245	175

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

ご注意

（注1）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別最高速度は上記表参照）

（注2）可搬質量は、加速度が**Hタイプ：0.1G**、**Mタイプ：0.08G**の場合です。（加速度はこれが**最大値**となります。）水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、132ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

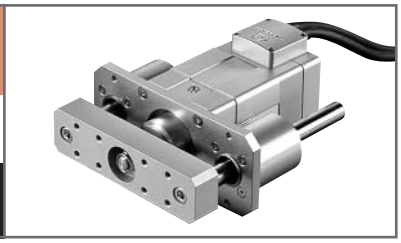
（注3）ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RB7525-GD

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅75mm　60W
ショート形状ダブルガイド付

タイプ　ロッド（幅75mm）ダブルガイド付　ストローク　50～300mm　可搬質量　水平45kg/垂直5.4kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長　オプション

（例）RCS －RB7525－　I　－ 60 － GD － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	定格推力（N）
RCS-RB7525-I-60-GD-H-★★★-△-□	インクリメンタル	60	10	50～300	1～500	25	2.4	101.9
RCS-RB7525-I-60-GD-M-★★★-△-□			5		1～250	45	5.4	203.8

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7525-I-60-GD-①-50-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GD-①-100-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GD-①-150-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GD-①-200-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GD-①-250-②	—	—
RCS-RB7525-I-60-GD-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の
①には速度タイプが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

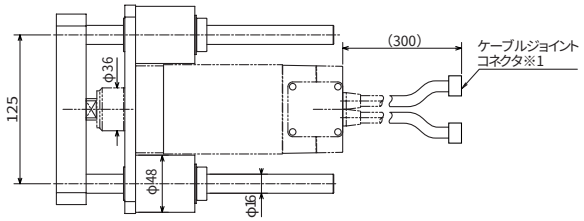
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

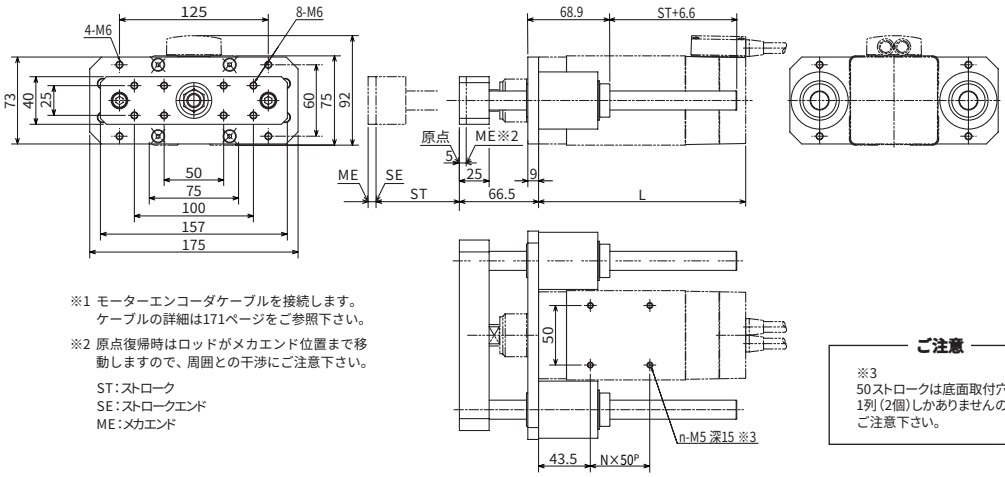
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.08度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。





※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ご注意

※3
50ストロークは底面取付穴が1列（2個）しかありませんのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		124	174	224	274	324	374
N		—	1	2	3	4	5
n		2	4	6	8	10	12
質量（kg）		3.6	4.3	4.9	5.5	6.1	6.7
最高速度（mm/s）	Hタイプ	500				485	350
	Mタイプ	250				245	175

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

ご注意

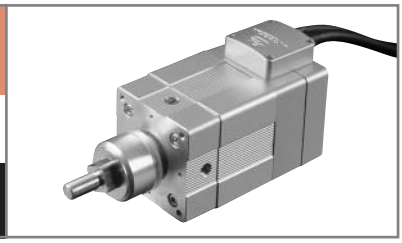
（注1）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別最高速度は上記表参照）
（注2）可搬質量は、加速度が**Hタイプ：0.1G**、**Mタイプ：0.08G**の場合です。（加速度はこれが**最大値**となります。）水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、133ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
（注3）ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例.X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RB7530-60-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 60W ショート形状ガイドなし

タイプ ロッド(幅75mm) ガイドなし　ストローク 50～300mm　可搬質量 水平40kg/垂直15.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長　オプション

(例) RCS －RB7530－ I － 60 － GN － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RB7530-I-60-GN-H-★★★-△-□	インクリメンタル	60	12	50～300	1～600	10	2.5	85.3
RCS-RB7530-I-60-GN-M-★★★-△-□			6		1～300	20	7	169.5
RCS-RB7530-I-60-GN-L-★★★-△-□			3		1～150	40	15.5	340.1

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7530-I-60-GN-①-50-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GN-①-100-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GN-①-150-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GN-①-200-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GN-①-250-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GN-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の
①には速度タイプが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付	FL	→P138	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

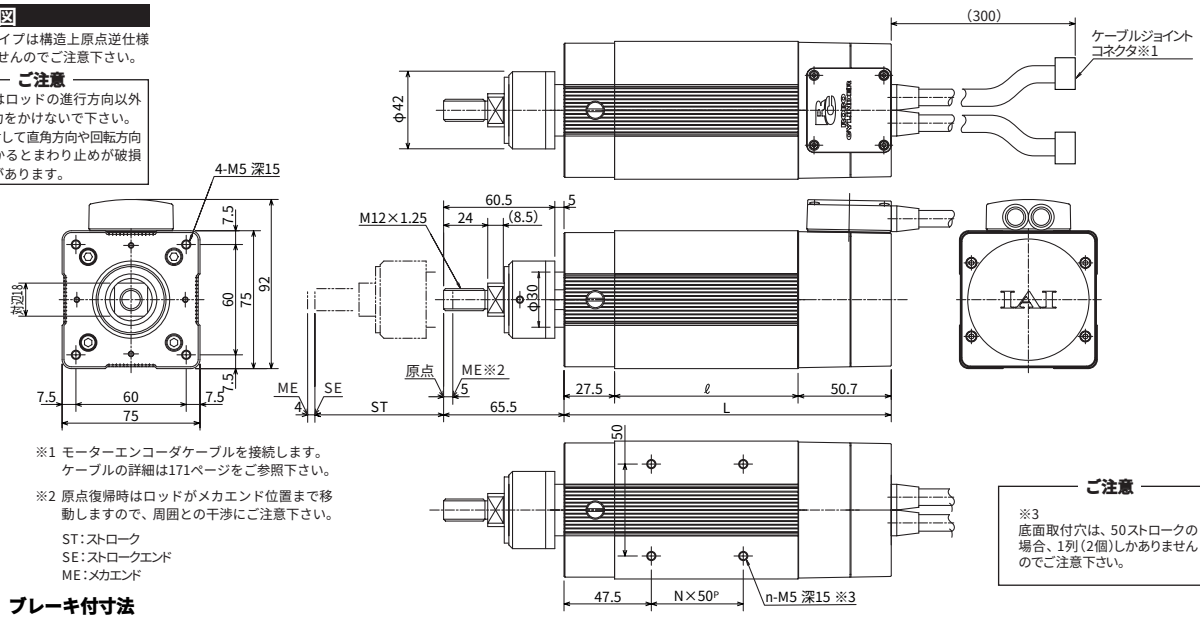
駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.7度
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

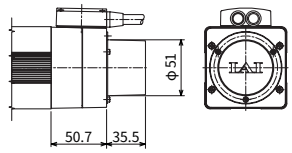
※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

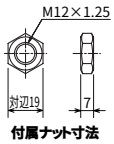
ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ご注意

※3
底面取付穴は、50ストロークの場合、1列(2個)しかありませんのでご注意下さい。

ブレーキ付寸法





付属ナット寸法

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		49.8	99.8	149.8	199.8	249.8	299.8
L		128	178	228	278	328	378
N		—	1	2	3	4	5
n		2	4	6	8	10	12
質量(kg)		2.1	2.6	3.0	3.5	3.9	4.4
最高速度(mm/s)	Hタイプ	600					505
	Mタイプ	300					250
	Lタイプ	150					125

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログを参照下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)

(注2)可搬質量は、加速度が**Hタイプ:0.15G**、**Mタイプ:0.1G**、**Lタイプ:0.05G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。)水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。

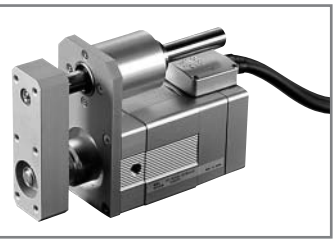
(注3)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RB7530-60-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
60W ショート形状シングルガイド付

タイプ ロッド(幅75mm) シングルガイド付 | ストローク 50～300mm | 可搬質量 水平40kg/垂直14.5kg



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ出力	ガイド区分	速度タイプ	ストローク	ケーブル長	オプション
(例) RCS	RB7530	I	60	GS1	H	300	S	B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RB7530-I-60-GS◎-H-★★★-△-□	インクリメンタル	60	12	50～300	1～600	10	1.5	85.3
RCS-RB7530-I-60-GS◎-M-★★★-△-□			6		1～300	20	6	169.5
RCS-RB7530-I-60-GS◎-L-★★★-△-□			3		1～150	40	14.5	340.1

※上記型式の◎はガイド取付方向、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7530-I-60-GS-①-50-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GS-①-100-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GS-①-150-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GS-①-200-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GS-①-250-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GS-①-300-②	—	—

ご注意
左記型式の
①には速度タイプが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

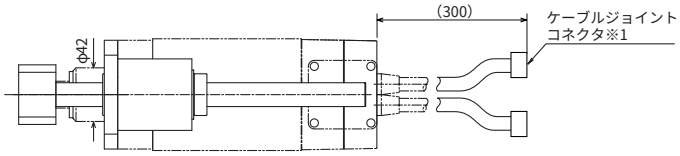
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

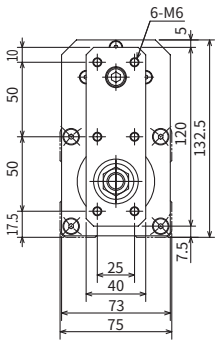
共通仕様

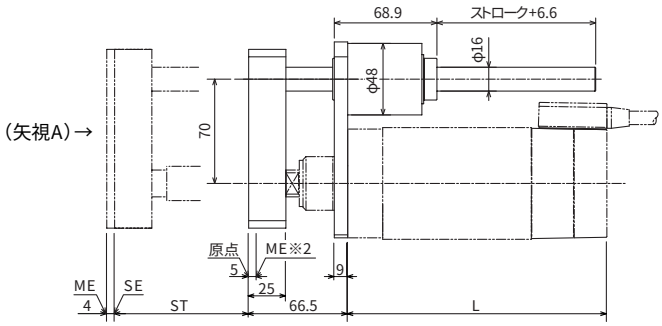
駆動方式	ボールネジφ10 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.1度
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル

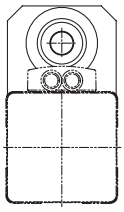
寸法図

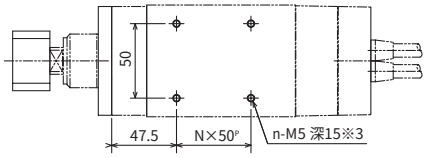
※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。











※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ご注意
※3
底面取付穴は、50ストロークの場合、1列(2個)しかありませんのでご注意下さい。

ガイド取付方向（矢視Aの場合）

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		128	178	228	278	328	378
N		—	1	2	3	4	5
n		2	4	6	8	10	12
質量(kg)		3.2	3.8	4.3	4.8	5.3	5.9
最高速度(mm/s)	Hタイプ	600					505
	Mタイプ	300					250
	Lタイプ	150					125

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログを参照下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)

(注2) 可搬質量は、加速度が**Hタイプ：0.15G、Mタイプ：0.1G、Lタイプ：0.05G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。) 水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、132ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

(注3) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

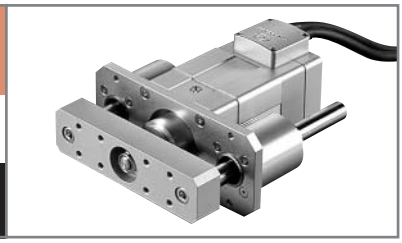
RCS-RB7530-60-GD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 60W ショート形状ダブルガイド付

タイプ ロッド(幅75mm) ダブルガイド付 | ストローク 50～300mm | 可搬質量 水平40kg/垂直13.9kg

■型式項目 シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長 オプション

(例) RCS －RB7530－ I － 60 － GD － H － 300 － S － B



※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RB7530-I-60-GD-H-★★★-△-□	インクリメンタル	60	12	50～300	1～600	10	0.9	85.3
RCS-RB7530-I-60-GD-M-★★★-△-□			6		1～300	20	5.4	169.5
RCS-RB7530-I-60-GD-L-★★★-△-□			3		1～150	40	13.9	340.1

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7530-I-60-GD-①-50-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GD-①-100-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GD-①-150-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GD-①-200-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GD-①-250-②	—	—
RCS-RB7530-I-60-GD-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の①には速度タイプが、②にはケーブル長が入ります。左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

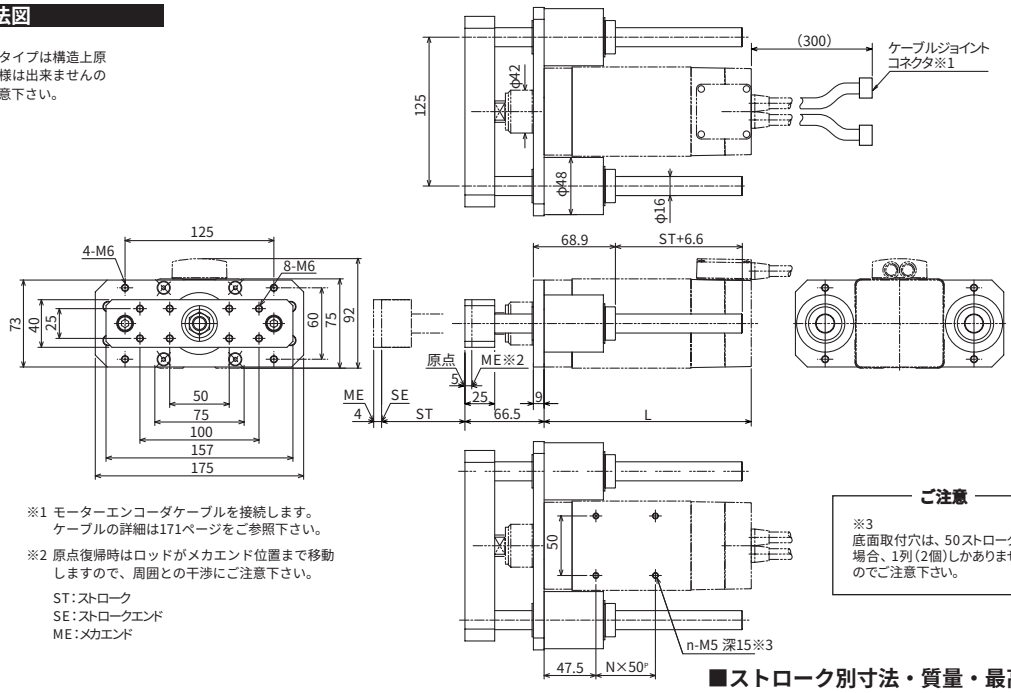
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.08度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ご注意

※3 底面取付穴は、50ストロークの場合、1列(2個)しかありませんのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		128	178	228	278	328	378
N		—	1	2	3	4	5
n		2	4	6	8	10	12
質量(kg)		3.8	4.5	5.1	5.7	6.3	6.9
最高速度(mm/s)	Hタイプ	600					505
	Mタイプ	300					250
	Lタイプ	150					125

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログを参照下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)

(注2)可搬質量は、加速度が**Hタイプ:0.15G、Mタイプ:0.1G、Lタイプ:0.05G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。)水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、133ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

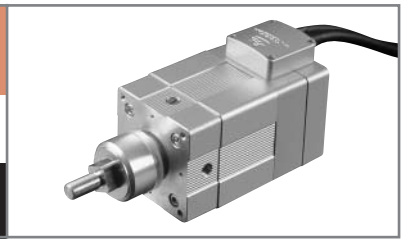
(注3)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。例. X08=8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RB7530-100-GN

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅75mm
100W　ショート形状ガイドなし

タイプ　ロッド(幅75mm) ガイドなし
ストローク　50～300mm
可搬質量　水平30kg/垂直12.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長　オプション

(例) RCS －RB7530－ I － 100 － GN － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RB7530-I-100-GN-H-★★★-△-□	インクリメンタル	100	12	50～300	1～600	15	5.5	141.1
RCS-RB7530-I-100-GN-M-★★★-△-□			6		1～300	30	12.5	283.2

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7530-I-100-GN-①-50-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GN-①-100-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GN-①-150-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GN-①-200-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GN-①-250-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GN-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の
①には速度タイプが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付	FL	→P138	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

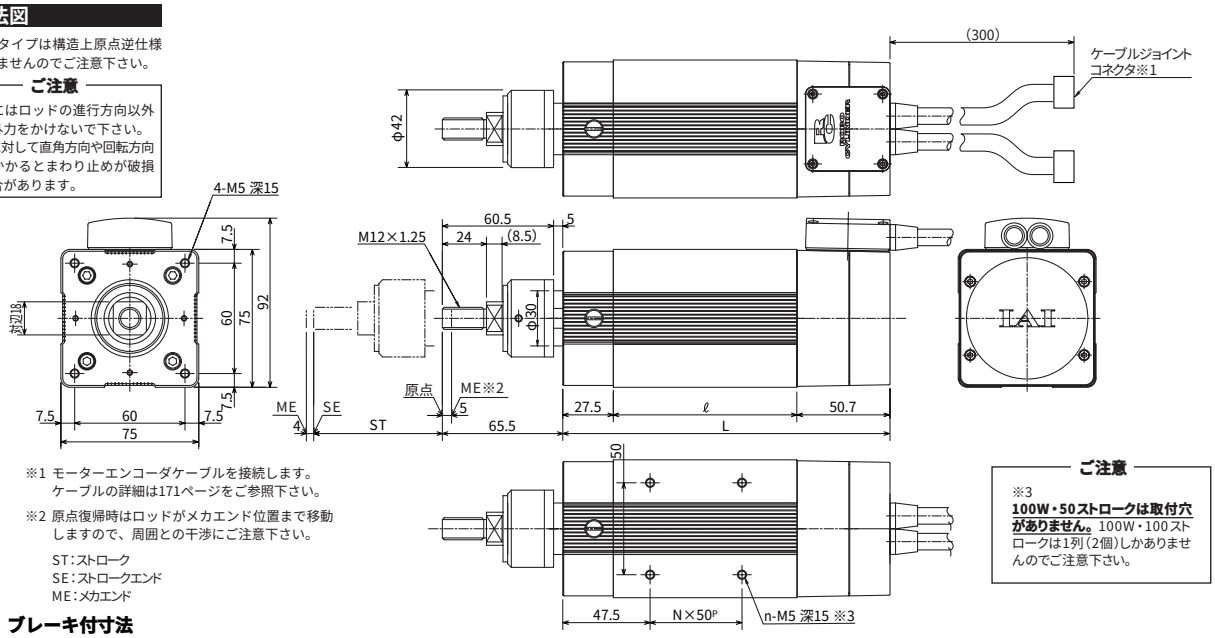
駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.7度
ベース	材質:アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m　S:3m　M:5m X□□:長さ指定　R□□:ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

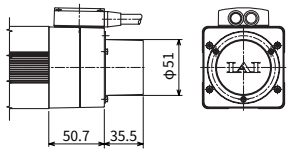
※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

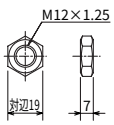
ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ご注意

※3
100W・50ストロークは取付穴がありません。100W・100ストロークは1列(2個)しかありませんのでご注意下さい。

ブレーキ付寸法





付属ナット寸法

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
ℓ		49.8	99.8	149.8	199.8	249.8	299.8
L		128	178	228	278	328	378
N		—	—	1	2	3	4
n		—	2	4	6	8	10
質量(kg)		2.2	2.7	3.1	3.6	4.0	4.5
最高速度(mm/s)	Hタイプ	600					505
	Mタイプ	300					250

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログを参照下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度が**Hタイプ:0.2G、Mタイプ:0.1G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。)
水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
(注3)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

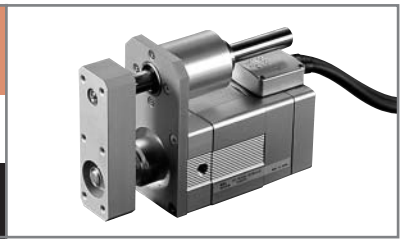
RCS-RB7530-100-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 100W ショート形状シングルガイド付

タイプ ロッド(幅75mm) シングルガイド付 | ストローク 100～300mm | 可搬質量 水平30kg/垂直11.5kg

■型式項目 シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS －RB7530－ I － 100 － GS1 － H － 300 － S － B



※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(注1)(mm/s)	可搬質量(注2) 水平(kg)	可搬質量(注2) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RB7530-I-100-GS◎-H-★★★-△-□	インクリメンタル	100	12	50～300	1～600	15	4.5	141.1
RCS-RB7530-I-100-GS◎-M-★★★-△-□			6		1～300	30	11.5	283.2

※上記型式の◎はガイド取付方向、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7530-I-100-GS-①-50-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GS-①-100-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GS-①-150-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GS-①-200-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GS-①-250-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GS-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の①には速度タイプが、②にはケーブル長が入ります。左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

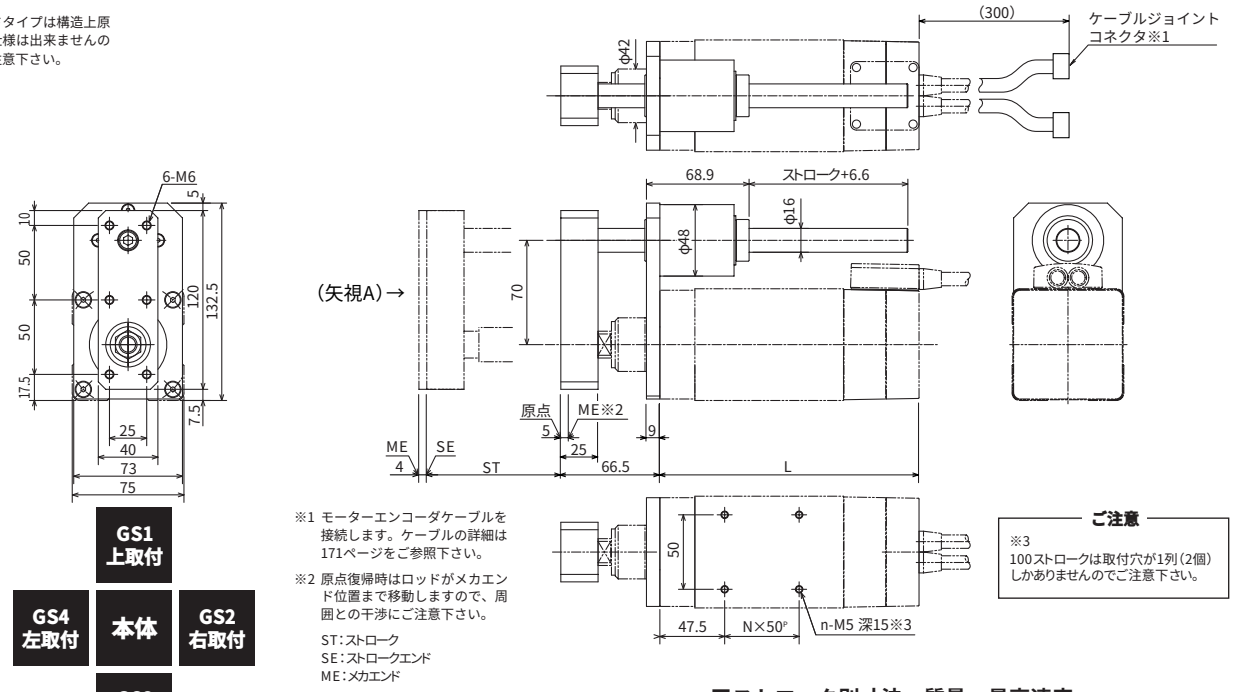
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.1度
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。



ガイド取付方向（矢視Aの場合）

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ご注意

※3
100ストロークは取付穴が1列(2個)しかありませんのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		128	178	228	278	328	378
N		—	—	1	2	3	4
n		—	2	4	6	8	10
質量(kg)		3.3	3.9	4.4	4.9	5.4	6.0
最高速度(mm/s)	Hタイプ	600					505
	Mタイプ	300					250

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログを参照下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)

(注2)可搬質量は、加速度が**Hタイプ:0.2G、Mタイプ:0.1G**、の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。)水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、132ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

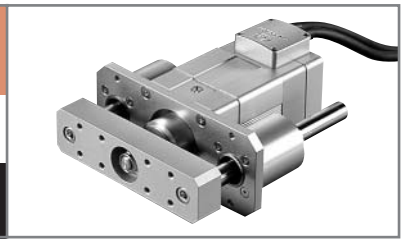
(注3)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RB7530-100-GD

ロボシリンダ　ロッドタイプ　本体幅75mm
100W　ショート形状ダブルガイド付

タイプ　ロッド（幅75mm）ダブルガイド付　ストローク　50～300mm　可搬質量　水平30kg/垂直10.9kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長　オプション

（例）RCS －RB7530－　I　－ 100 － GD － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力（W）	リード（mm）	ストローク 50mm単位（mm）	速度（注1）（mm/s）	可搬質量（注2） 水平（kg）	可搬質量（注2） 垂直（kg）	定格推力（N）
RCS-RB7530-I-100-GD-H-★★★-△-□	インクリメンタル	100	12	50～300	1～600	15	3.9	141.4
RCS-RB7530-I-100-GD-M-★★★-△-□			6		1～300	30	10.9	283.2

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7530-I-100-GD-①-50-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GD-①-100-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GD-①-150-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GD-①-200-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GD-①-250-②	—	—
RCS-RB7530-I-100-GD-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の
①には速度タイプが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P（1m）	—
S（3m）	—
M（5m）	—
X□□	—
R□□	

オプション

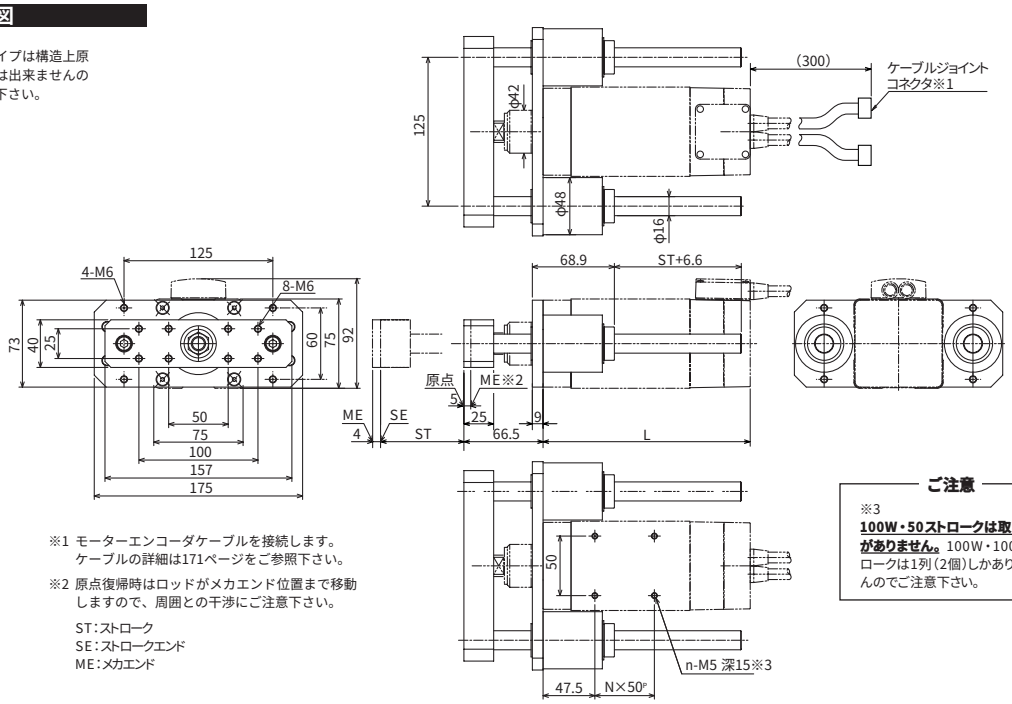
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度	±0.08度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長（注3）	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ご注意

※3
100W・50ストロークは取付穴がありません。 100W・100ストロークは1列（2個）しかありませんのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク		50	100	150	200	250	300
L		128	178	228	278	328	378
N		—	—	1	2	3	4
n		—	2	4	6	8	10
質量（kg）		3.9	4.6	5.2	5.8	6.4	7.0
最高速度（mm/s）	Hタイプ	600					505
	Mタイプ	300					250

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログを参照下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

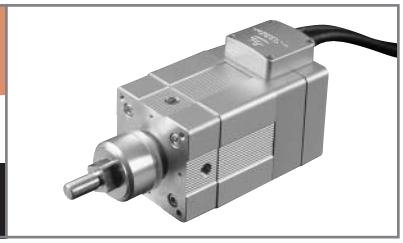
（注1）ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。（ストローク別最高速度は上記表参照）
（注2）可搬質量は、加速度が**Hタイプ：0.2G、Mタイプ：0.1G、**の場合です。（加速度はこれが**最大値**となります。）水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、133ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
（注3）ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。（例．X08＝8m）。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RB7535-100-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 100W ショート形状ガイドなし

タイプ ロッド(幅75mm) ガイドなし　ストローク 50～300mm　可搬質量 水平40kg/垂直19.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長　オプション

(例) RCS －RB7535－ I － 100 － GN － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RB7535-I-100-GN-H-★★★-△-□	インクリメンタル	100	16	50～300	1～800	10	3.5	105.8
RCS-RB7535-I-100-GN-M-★★★-△-□			8		1～400	22	9	212.7
RCS-RB7535-I-100-GN-L-★★★-△-□			4		1～200	40	19.5	424.3

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7535-I-100-GN-①-50-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GN-①-100-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GN-①-150-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GN-①-200-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GN-①-250-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GN-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の
①には速度タイプが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付	FL	→P138	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

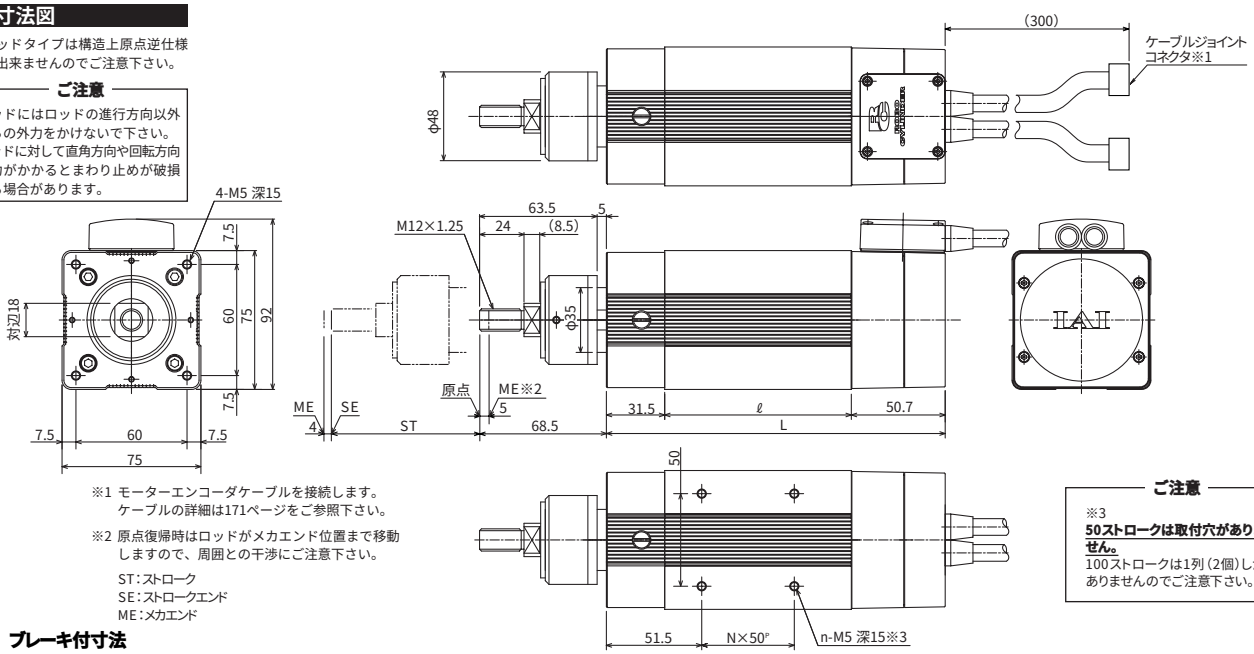
駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.7度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

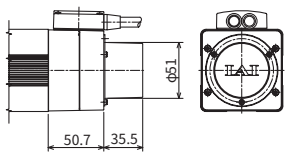
※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

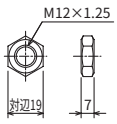
ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ご注意

※3
50ストロークは取付穴がありません。
100ストロークは1列(2個)しかありませんのでご注意下さい。

ブレーキ付寸法





付属ナット寸法

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	50.8	100.8	150.8	200.8	250.8	300.8
L	133	183	233	283	333	383
N	—	—	1	2	3	4
n	—	2	4	6	8	10
質量(kg)	2.7	3.2	3.6	4.1	4.5	5.0

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度が**Hタイプ：0.25G、Mタイプ：0.17G、Lタイプ：0.1G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。)
水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。

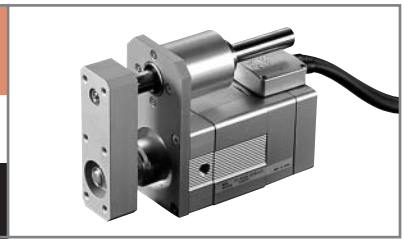
(注2) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RB7535-100-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
100W ショート形状シングルガイド付

タイプ ロッド(幅75mm) シングルガイド付 | ストローク 50～300mm | 可搬質量 水平40kg/垂直18.5kg



■型式項目 シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長 オプション

(例) RCS －RB7535－ I － 100 － GS1 － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RB7535-I-100-GS◎-H-★★★-△-□	インクリメンタル	100	16	50～300	1～800	10	2.5	105.8
RCS-RB7535-I-100-GS◎-M-★★★-△-□			8		1～400	22	8	212.7
RCS-RB7535-I-100-GS◎-L-★★★-△-□			4		1～200	40	18.5	424.3

※上記型式の◎はガイド取付方向、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7535-I-100-GS-①-50-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GS-①-100-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GS-①-150-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GS-①-200-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GS-①-250-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GS-①-300-②	—	—

ご注意
左記型式の
①には速度タイプが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格
が含まれておりませんので、
下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

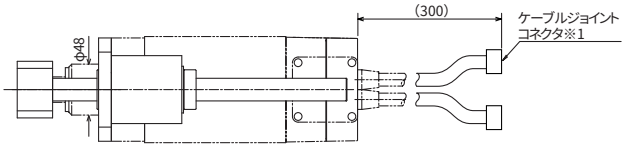
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

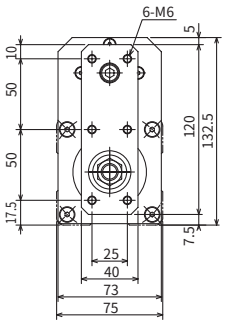
共通仕様

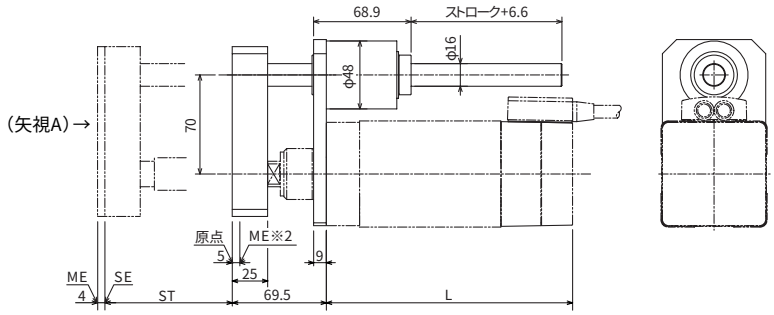
駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.1度
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル

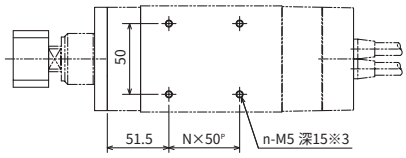
寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。









※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ご注意
※3
100ストロークは取付穴が1列(2個)しかありませんのでご注意下さい。

ガイド取付方向(矢視Aの場合)

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	133	183	233	283	333	383
N	—	—	1	2	3	4
n	—	2	4	6	8	10
質量(kg)	3.8	4.4	4.9	5.4	5.9	6.5

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度が**Hタイプ：0.25G、Mタイプ：0.17G、Lタイプ：0.1G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。)水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、132ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

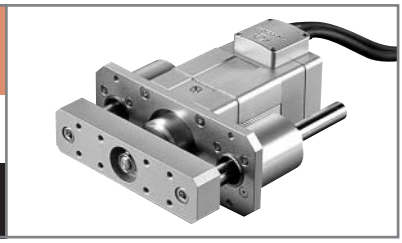
(注2) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RB7535-100-GD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 100W ショート形状ダブルガイド付

タイプ ロッド(幅75mm) ダブルガイド付 | ストローク 50～300mm | 可搬質量 水平40kg/垂直17.9kg



■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ出力	ガイド区分	速度タイプ	ストローク	ケーブル長	オプション
(例) RCS	RB7535	I	100	GD	H	300	S	B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RB7535-I-100-GD-H-★★★-△-□	インクリメンタル	100	16	50～300	1～800	10	1.9	105.8
RCS-RB7535-I-100-GD-M-★★★-△-□			8		1～400	22	7.4	212.7
RCS-RB7535-I-100-GD-L-★★★-△-□			4		1～200	40	17.9	424.3

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7535-I-100-GD-①-50-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GD-①-100-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GD-①-150-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GD-①-200-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GD-①-250-②	—	—
RCS-RB7535-I-100-GD-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の
①には速度タイプが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

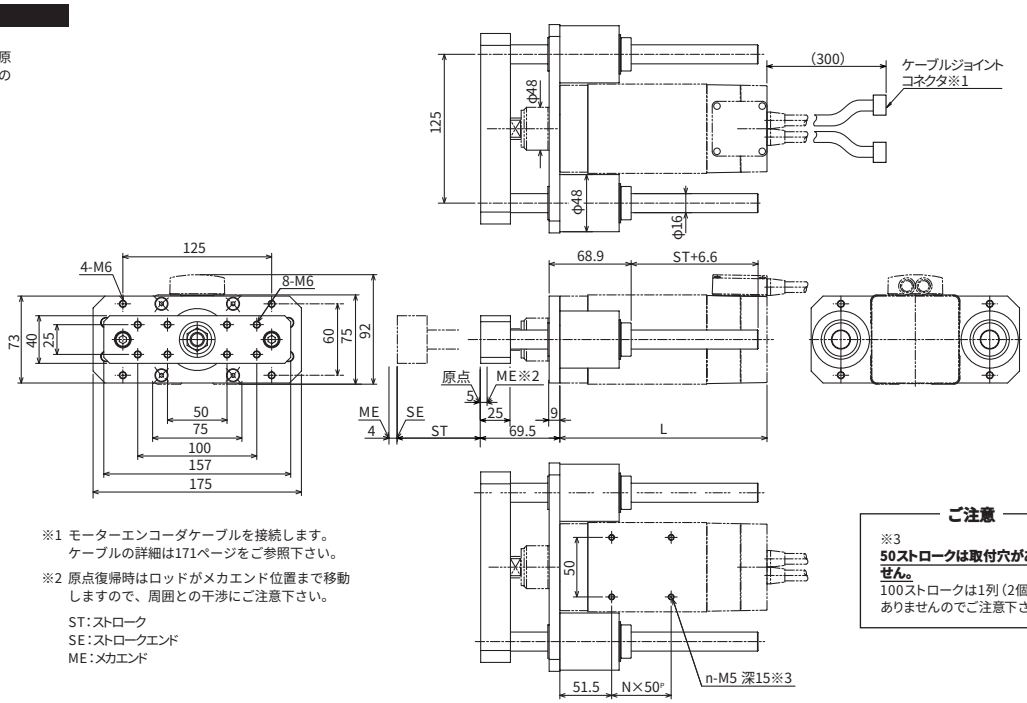
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.08度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ご注意

※3
50ストロークは取付穴がありません。
100ストロークは1列(2個)しかありませんのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	133	183	233	283	333	383
N	—	—	1	2	3	4
n	—	2	4	6	8	10
質量(kg)	4.4	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

(注1)可搬質量は、加速度が**Hタイプ：0.25G、Mタイプ：0.17G、Lタイプ：0.1G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。)水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、133ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

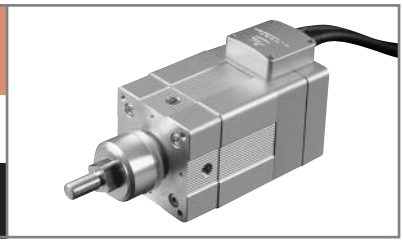
(注2)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RB7535-150-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 150W ショート形状ガイドなし

タイプ ロッド(幅75mm) ガイドなし　ストローク 100～300mm　可搬質量 水平35kg/垂直14.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長　オプション

(例) RCS －RB7535－ I － 150 － GN － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RB7535-I-150-GN-H-★★★-△-□	インクリメンタル	150	16	100～300	1～800	15	6.5	158.8
RCS-RB7535-I-150-GN-M-★★★-△-□			8		1～400	35	14.5	318.5

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7535-I-150-GN-①-100-②	—	—
RCS-RB7535-I-150-GN-①-150-②	—	—
RCS-RB7535-I-150-GN-①-200-②	—	—
RCS-RB7535-I-150-GN-①-250-②	—	—
RCS-RB7535-I-150-GN-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の①には速度タイプが、②にはケーブル長が入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フランジ付	FL	→P138	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

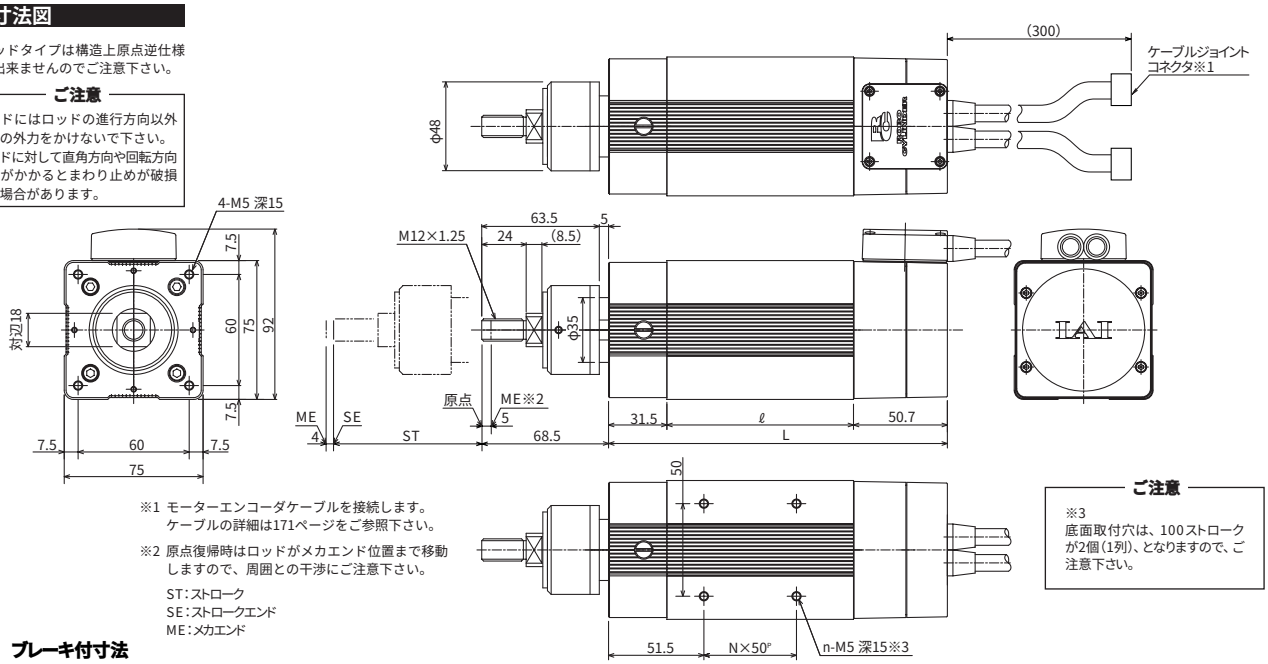
駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.7度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ご注意

ロッドにはロッドの進行方向以外からの外力をかけないで下さい。ロッドに対して直角方向や回転方向の力がかかるとまわり止めが破損する場合があります。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

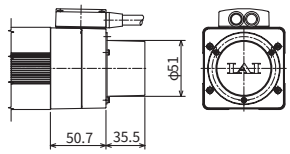
※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

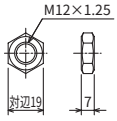
ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ご注意

※3
底面取付穴は、100ストロークが2個(1列)、となりますので、ご注意下さい。

ブレーキ付寸法





付属ナット寸法

■ストローク別寸法・質量

注 ＊50ストロークの設定はありませんのでご注意下さい。

ストローク	100	150	200	250	300
ℓ	100.8	150.8	200.8	250.8	300.8
L	183	233	283	333	383
N	—	1	2	3	4
n	2	4	6	8	10
質量(kg)	3.3	3.7	4.2	4.6	5.1

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

(注1)可搬質量は、加速度が**Hタイプ:0.3G、Mタイプ:0.2G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。)
水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。

(注2)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

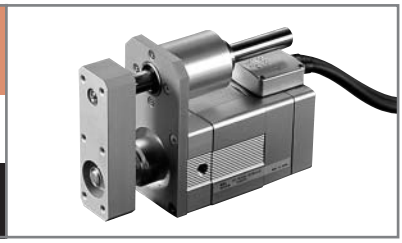
RCS-RB7535-150-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 150W ショート形状シングルガイド付

タイプ ロッド(幅75mm) シングルガイド付 | ストローク 100～300mm | 可搬質量 水平35kg/垂直13.5kg

■型式項目 シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長 オプション

(例) RCS －RB7535－ I － 150 － GS1 － H － 300 － S － B



※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RB7535-I-150-GS◎-H-★★★-△-□	インクリメンタル	150	16	100～300	1～800	15	5.5	158.8
RCS-RB7535-I-150-GS◎-M-★★★-△-□			8		1～400	35	13.5	318.5

※上記型式の◎はガイド取付方向、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7535-I-150-GS-①-100-②	—	—
RCS-RB7535-I-150-GS-①-150-②	—	—
RCS-RB7535-I-150-GS-①-200-②	—	—
RCS-RB7535-I-150-GS-①-250-②	—	—
RCS-RB7535-I-150-GS-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の①には速度タイプが、②にはケーブル長が入ります。左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

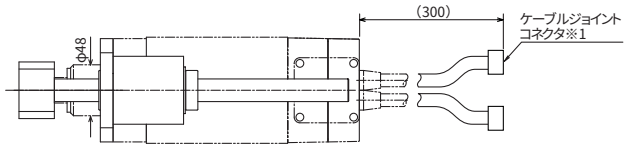
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

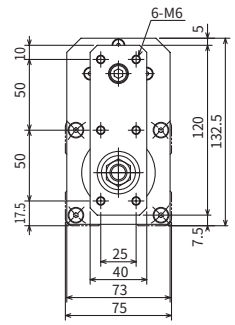
共通仕様

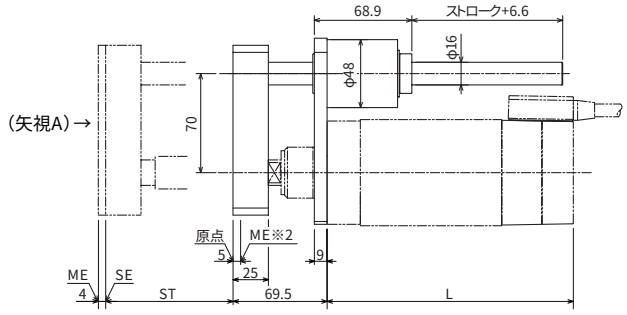
駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.1度
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定 R□□：ロボットケーブル

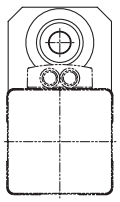
寸法図

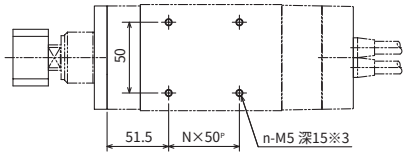
※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。











※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ご注意

※3
底面取付穴は、100ストロークが2個(1列)、となりますので、ご注意下さい。

ガイド取付方向(矢視Aの場合)

■ストローク別寸法・質量

注 ＊50ストロークの設定はありませんのでご注意下さい。

ストローク	100	150	200	250	300
L	183	233	283	333	383
N	—	1	2	3	4
n	2	4	6	8	10
質量(kg)	4.5	5.0	5.5	6.0	6.6

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

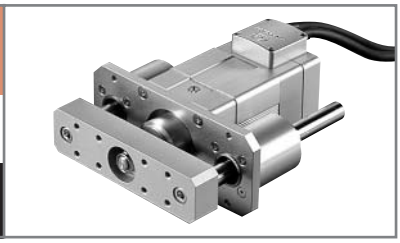
(注1)可搬質量は、加速度が**Hタイプ:0.3G、Mタイプ:0.2G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。)
水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、132ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
(注2)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-RB7535-150-GD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 150W ショート形状ダブルガイド付

タイプ ロッド(幅75mm) ダブルガイド付 | ストローク 100～300mm | 可搬質量 水平35kg/垂直12.9kg



■型式項目 シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－ガイド区分－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS －RB7535－ I － 150 － GD － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-RB7535-I-150-GD-H-★★★-△-□	インクリメンタル	150	16	100～300	1～800	15	4.9	158.8
RCS-RB7535-I-150-GD-M-★★★-△-□			8		1～400	35	12.9	318.5

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-RB7535-I-150-GD-①-100-②	—	—
RCS-RB7535-I-150-GD-①-150-②	—	—
RCS-RB7535-I-150-GD-①-200-②	—	—
RCS-RB7535-I-150-GD-①-250-②	—	—
RCS-RB7535-I-150-GD-①-300-②	—	—

ご注意

左記型式の
①には速度タイプが、
②にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

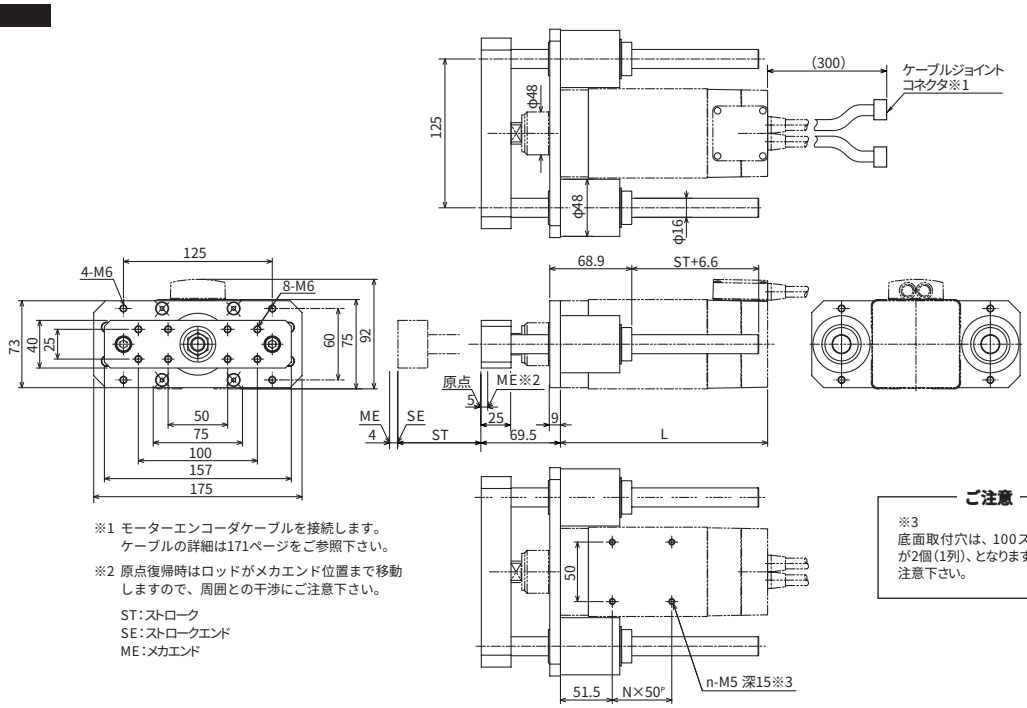
名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1～A3	→P137	—
ブレーキ	B	→P137	—
フート金具付	FT	→P139	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールブッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度	±0.08度
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST：ストローク
SE：ストロークエンド
ME：メカエンド

ご注意

※3
底面取付穴は、100ストロークが2個(1列)、となりますので、ご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量

注 ＊50ストロークの設定はありませんのでご注意下さい。

ストローク	100	150	200	250	300
L	183	233	283	333	383
N	—	1	2	3	4
n	2	4	6	8	10
質量(kg)	5.2	5.8	6.4	7.0	7.6

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	インクリ	○	△	×	AC100/200V	

ご注意

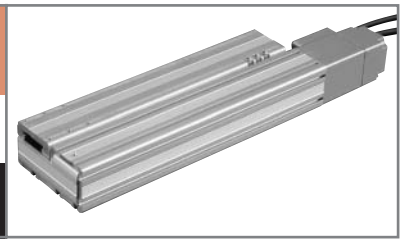
(注1) 可搬質量は、加速度が**Hタイプ：0.3G、Mタイプ：0.2G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。)
水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、133ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

(注2) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-F45 ロボシリンダ 本体幅45mm 30W フラットタイプ

タイプ／フラット(幅45mm)　ストローク／50～200mm　可搬質量／垂直9kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－ F45 － A － 30 － H － 200 － S － B

※型式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-F45-○-30-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	30	10	50～200	1～500	125ページ参照	1.5	51
RCS-F45-○-30-M-★★★-△-□			5		1～250		4	101.9
RCS-F45-○-30-L-★★★-△-□			2.5		1～125		9	202.9

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-F45-①-30-②-50-③	—	—
RCS-F45-①-30-②-100-③	—	—
RCS-F45-①-30-②-150-③	—	—
RCS-F45-①-30-②-200-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

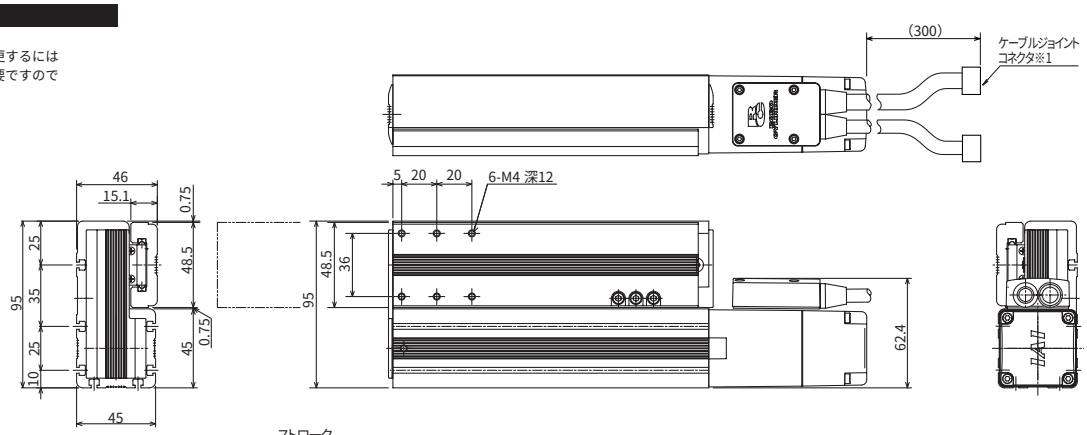
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
原点逆仕様	NM	→P137	—

共通仕様

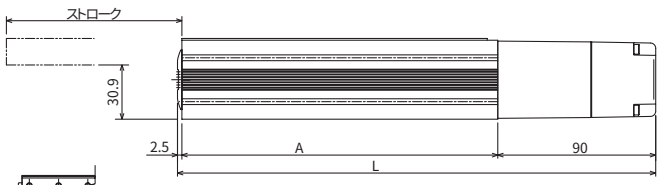
駆動方式	ボールネジφ8mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	リニアガイド内蔵
許容負荷モーメント	Ma：2.7N・m　Mb：3.1N・m　Mc：2.9N・m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

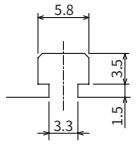
寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。



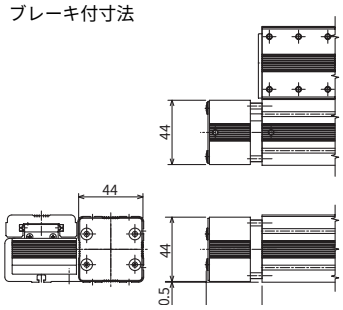
※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。





T溝詳細、7ヵ所

ブレーキ付寸法



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
A	130	180	230	280
L	222.5	272.5	322.5	372.5
質量(kg)	1.6	1.9	2.2	2.5

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163
RCS-E	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P163

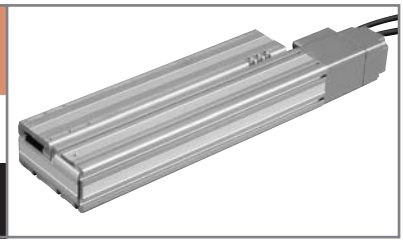
ご注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプ0は0.2G)、最高速度で動作させた時の値です。
水平可搬質量はモーメントの許容値内となりますので、125ページをご参照下さい。
(注2)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-F55-60 ロボシリンダ 本体幅55mm 60W フラットタイプ

タイプ フラット(幅55mm)　ストローク 50～300mm　可搬質量 11.5kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－ F55 － A － 60 － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は、37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-F55-○-60-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	60	16	50～300	1～800	125ページ参照	2	63.8
RCS-F55-○-60-M-★★★-△-□			8		1～400		5	127.5
RCS-F55-○-60-L-★★★-△-□			4		1～200		11.5	255.1

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-F55-①-60-②-50-③	—	—
RCS-F55-①-60-②-100-③	—	—
RCS-F55-①-60-②-150-③	—	—
RCS-F55-①-60-②-200-③	—	—
RCS-F55-①-60-②-250-③	—	—
RCS-F55-①-60-②-300-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

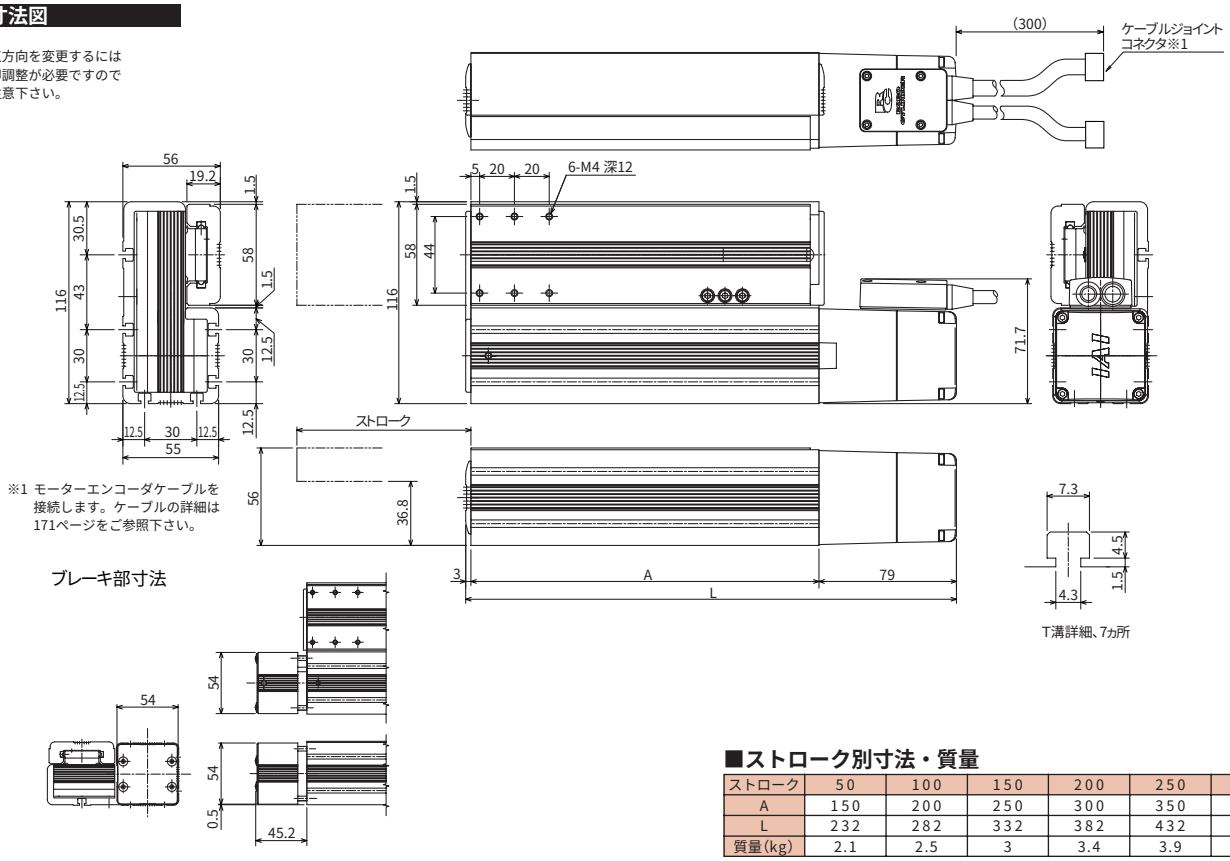
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
原点逆側仕様	NM	→P137	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	リニアガイド内蔵
許容負荷モーメント	Ma：4.5N・m　Mb：5.4N・m　Mc：4.1N・m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
A	150	200	250	300	350	400
L	232	282	332	382	432	482
質量(kg)	2.1	2.5	3	3.4	3.9	4.3

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

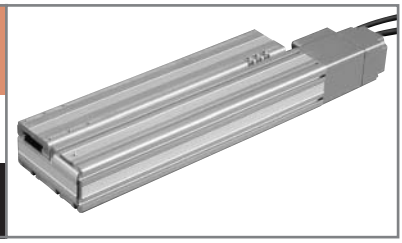
ご注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプ0は0.2G)、最高速度で動作させた時の値です。
水平可搬質量はモーメントの許容値内となりますので、125ページをご参照下さい。
(注2)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-F55-100 ロボシリンダ 本体幅55mm 100W フラットタイプ

タイプ／フラット(幅55mm)　ストローク／50～300mm　可搬質量／18kg



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－速度タイプ－ストローク－ケーブル長－オプション

(例) RCS－ F55 － A － 100 － H － 300 － S － B

※型式項目の内容は、37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク 50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注1) 水平(kg)	可搬質量(注1) 垂直(kg)	定格推力(N)
RCS-F55-○-100-H-★★★-△-□	アブソリュート インクリメンタル	100	16	50～300	1～800	125ページ参照	3.5	105.8
RCS-F55-○-100-M-★★★-△-□			8		1～400		9	212.7
RCS-F55-○-100-L-★★★-△-□			4		1～200		18	424.3

※上記型式の○はエンコーダ種類、★★★はストローク、△はケーブル長、□はオプションが入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格 インクリ	標準価格 アブソ
RCS-F55-①-100-②-50-③	—	—
RCS-F55-①-100-②-100-③	—	—
RCS-F55-①-100-②-150-③	—	—
RCS-F55-①-100-②-200-③	—	—
RCS-F55-①-100-②-250-③	—	—
RCS-F55-①-100-②-300-③	—	—

ご注意

左記型式の
①にはエンコーダ種類が
②には速度タイプが、
③にはケーブル長が
入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

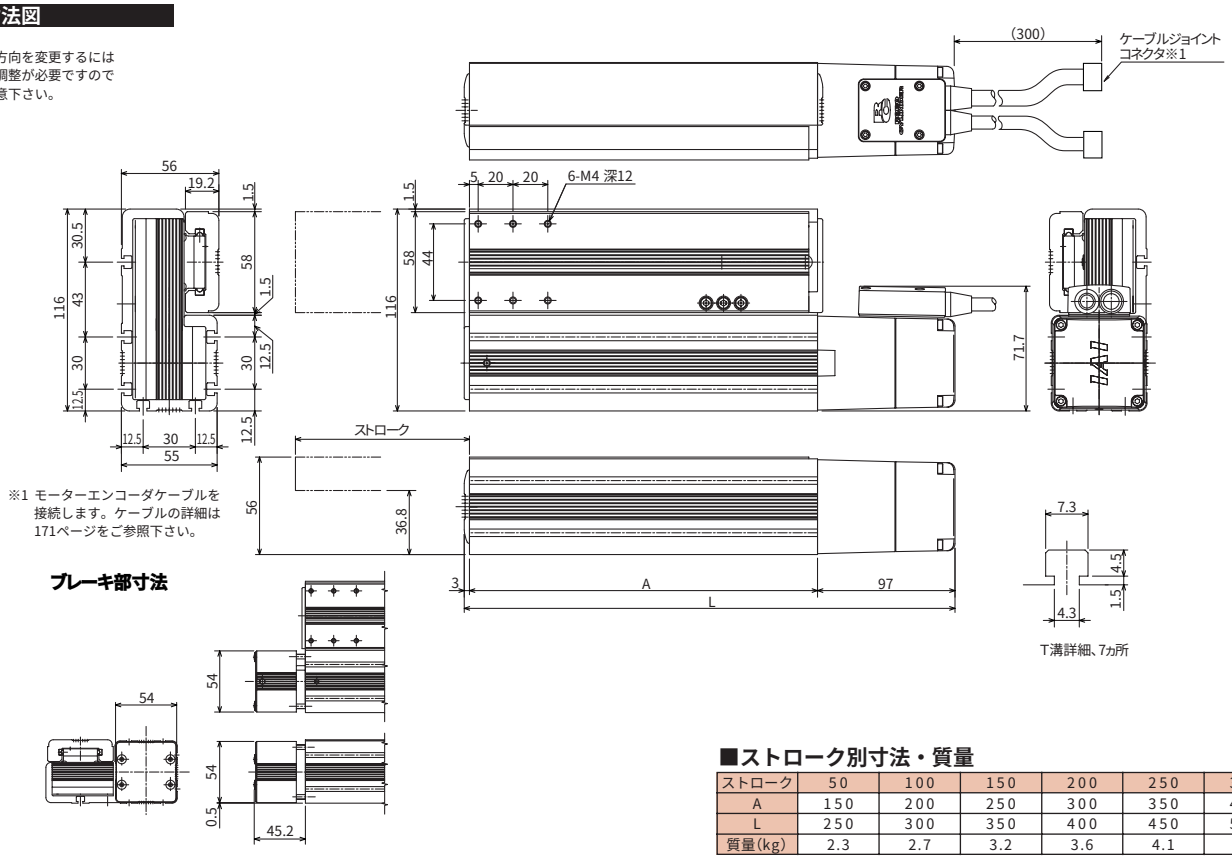
名称	型式	参照頁	標準価格
ブレーキ	B	→P137	—
原点逆側仕様	NM	→P137	—

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm　転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	リニアガイド内蔵
許容負荷モーメント	Ma：4.5N・m　Mb：5.4N・m　Mc：4.1N・m
ベース	材質：アルミ　白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意下さい。



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

ブレーキ部寸法

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
A	150	200	250	300	350	400
L	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	2.3	2.7	3.2	3.6	4.1	4.5

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	AC100/200V	別紙カタログをご覧下さい
P-Driver	1軸	インクリ	×	×	○	AC100/200V	
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	○	△	×	AC100/200V	

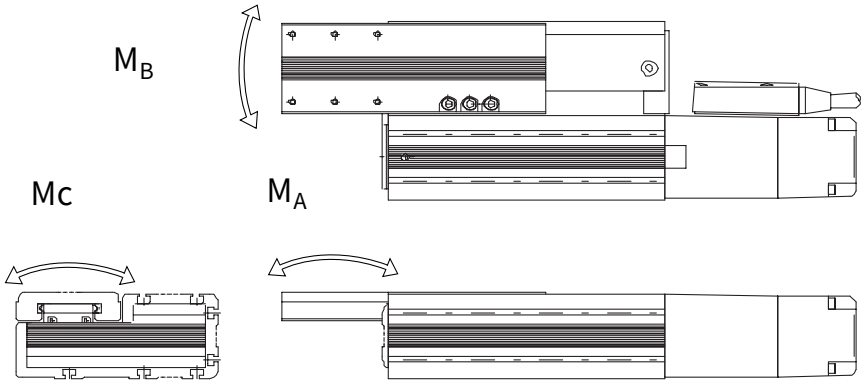
ご注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプ0は0.2G)、最高速度で動作させた時の値です。
水平可搬質量はモーメントの許容値内となりますので、125ページをご参照下さい。
(注2)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08＝8m)。

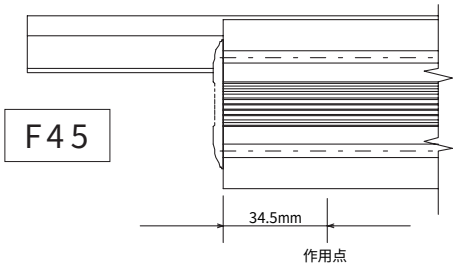
※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

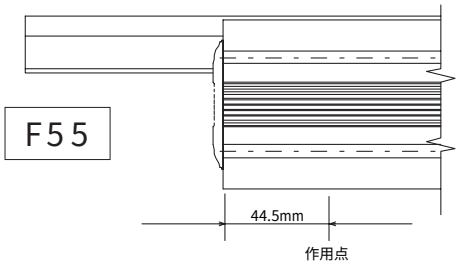
フラットタイプ（F45, 55）モーメント、可搬質量

フラットタイプのモーメントの方向は下図の様になります。



Ma, Mb方向のモーメント作用点は、下図の通りです。

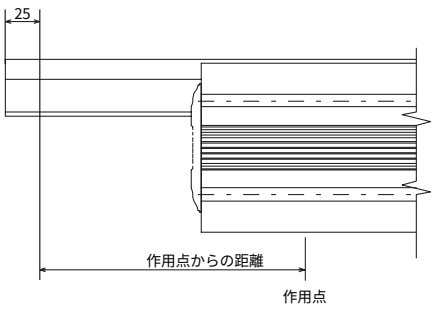




フラットタイプを水平で使用する場合は、プレート先端にかかる荷重がMaモーメントを超えない様ご注意下さい。

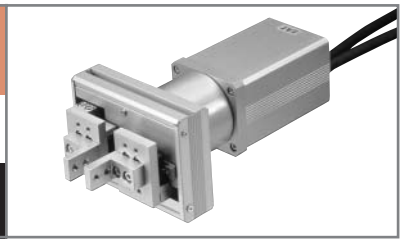
下表は各ストローク毎のMaモーメントから計算した先端許容荷重ですのでご参照下さい。

ストローク		50	100	150	200	250	300
F45タイプ	作用点からの距離(m)	0.06	0.11	0.16	0.21	0.26	0.31
	N	45.0	24.5	16.9	12.9	10.4	8.7
	(kgf)	4.59	2.50	1.72	1.31	1.06	0.89
F55タイプ	作用点からの距離(m)	0.07	0.12	0.17	0.22	0.27	0.32
	N	64.3	37.5	26.5	20.5	16.7	14.1
	(kgf)	6.56	3.83	2.70	2.09	1.70	1.43



RCS-G20 ロボグリッパー 60W 減速器付 高荷重タイプ

タイプ／グリップ(高荷重)　ストローク／20～200mm　最大把持力／45.1N



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－減速比－ストローク－ケーブル長

(例) RCS － G20 － I － 60 － 5 － 20 － S

※形式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力(W)	減速比	ストローク(注1)(mm)	最大往復回数(cpm)	最大把持力(注2)(N)
RCS-G20-I-60-5-★★★-△	インクリメンタル	60	5：1	20、40、(60)、(80)、100、(120)、(200)	60	45.1

※上記型式の★★★はストローク、△はケーブル長が入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格	
	インクリ	アブソ
RCS-G20-I-60-5-20-①	—	—
RCS-G20-I-60-5-40-①	—	—
RCS-G20-I-60-5-60-① ※	—	—
RCS-G20-I-60-5-80-① ※	—	—
RCS-G20-I-60-5-100-①	—	—
RCS-G20-I-60-5-120-① ※	—	—
RCS-G20-I-60-5-200-① ※	—	—

※印のタイプは準標準設定品のため納期がかかります。

ご注意

左記型式の①にはケーブル長が入ります。左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

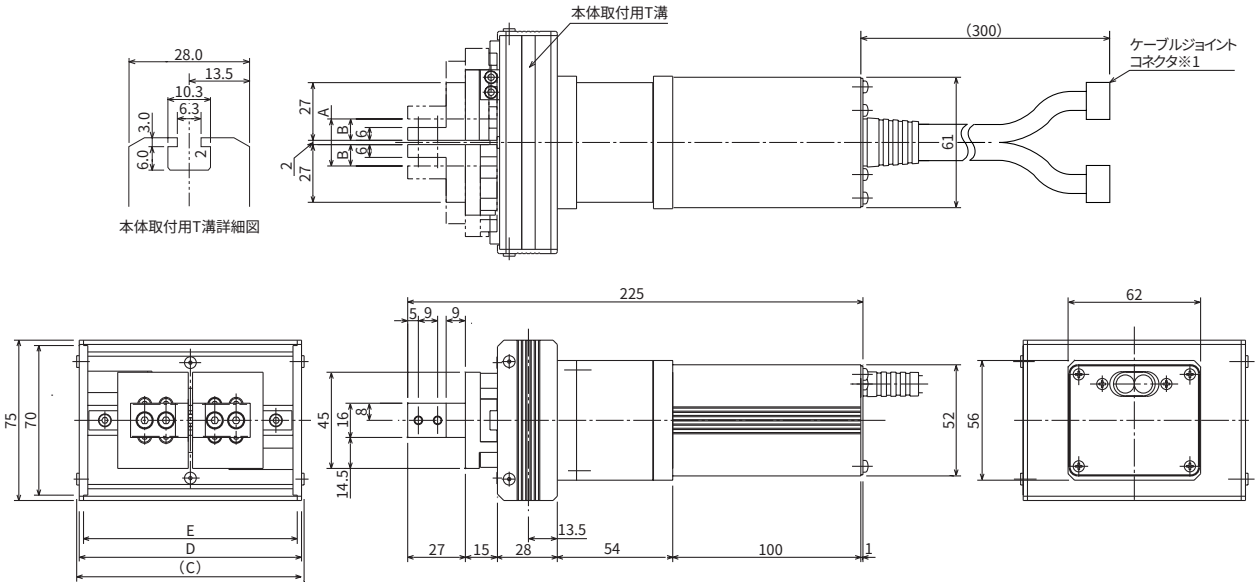
オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
※オプションの設定はありません			

共通仕様

駆動方式	ラック&ピニオン
繰り返し位置決め精度	±0.04mm
バックラッシ	0.7mm以下
ガイド	リニアガイド
静的許容モーメント	Ma：5.1N·m　Mb：5.1N·m　Mc：10.4N·m
減速器	遊星減速器
本体	専用アルミ押し出し材　白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル

寸法図



※1 モータケーブル、エンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

■ストローク別寸法・質量

開閉ストローク	20	40	(60)	(80)	100	(120)	(200)
A	22	42	62	82	102	122	202
B	10	20	30	40	50	60	100
C	106.4	126.4	146.4	166.4	186.4	206.4	286.4
D	104	124	144	164	184	204	284
E	100	120	140	160	180	200	280
質量(kg)	1.8	1.9	1.9	2.0	2.0	2.1	2.3

※1(　)内ストロークは準標準設定の為納期がかかります。

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCS-C	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	→P163

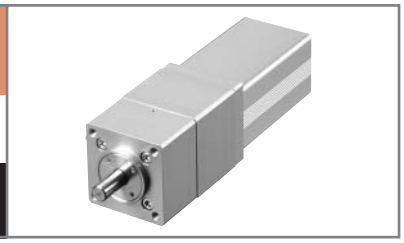
ご注意

(注1)ストロークの種類で(　)が付いているもの(60、80、120、200)は準標準機種となりますので、標準機種と比べて納期がかかります。ご注文の際は事前に納期をご確認下さい。
(注2)数値は両フィンガーの合計値となります。
(注3)ケーブル長さは最大15mです。長さ指定はm単位でお願いします(例.X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-R10 ロボロータリー 60W モータストレートタイプ

タイプ ロータリー | 揺動角度 300度 | 定格トルク 2.4N·m



■型式項目 シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－減速比－ストローク－ケーブル長 オプション

(例) RCS － R10 － I － 60 － 18 － 300 － S － L

※形式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	減速比	揺動角度 (度)	最大速度 (度／sec)	定格トルク(注1) (N·m)	負荷イナーシャ (kg·m²)
RCS-R10-I-60-18-300-△-L	インクリメンタル	60	18：1	300	500	2.4	2.5×10⁻²以下

※上記型式の△はケーブル長が入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格	
	インクリ	アブソ
RCS-R10-I-60-18-300-①-L	—	—

ご注意
左記型式の①にはケーブル長が入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

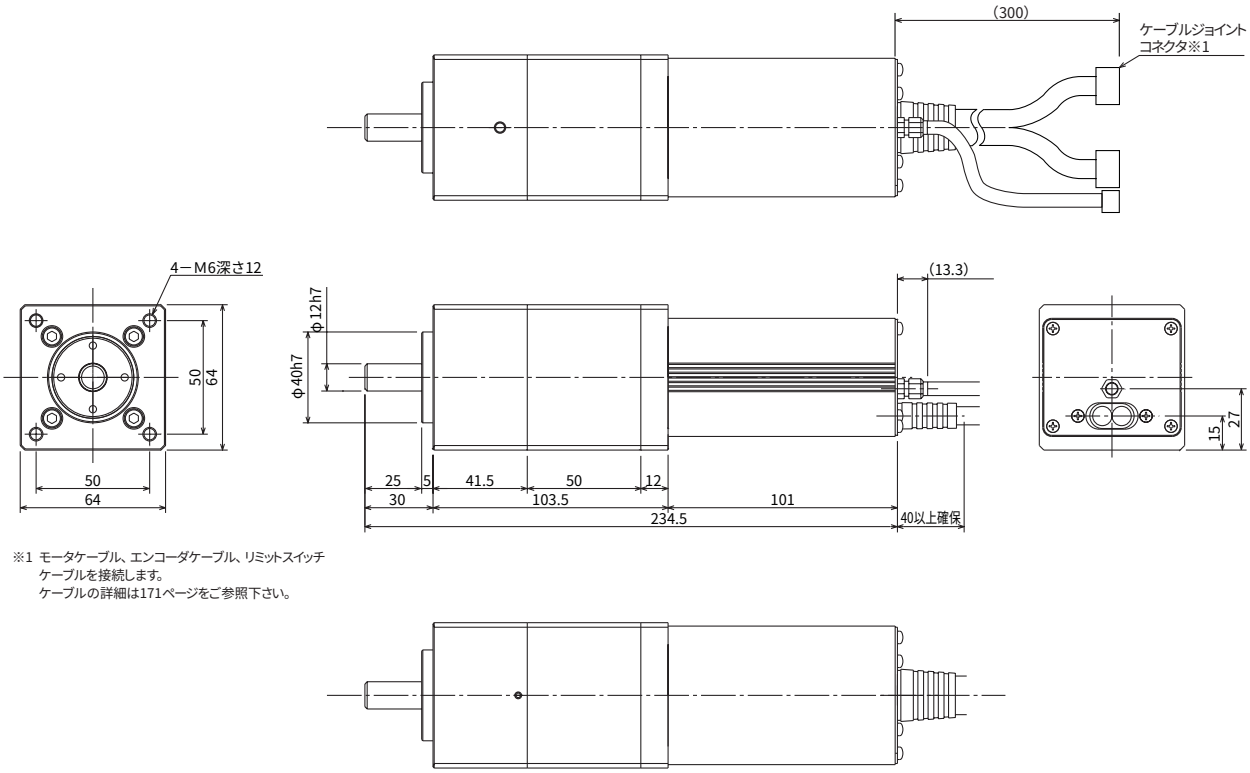
名称	型式	参照頁	標準価格
原点リミットスイッチ	L	—	—

※原点リミットスイッチは通常オプションですが、ロータリータイプは標準装備となります。

共通仕様

駆動方式	ボール減速器
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1度以下
許容負荷モーメント	6.8N·m以下
スラスト荷重(注3)	100N以下
本体	専用アルミ材　白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル
本体質量	1.9kg

寸法図



※1 モータケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

質量(kg)	1.9

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	※

※別紙カタログをご覧下さい。

ご注意
(注1)移動時の許容値です。
(注2)バックラッシを無視して片方向に位置決めを行った場合です。
(注3)スラスト荷重は停止時の出力軸の機械的な強度です。選定の際は負荷モーメントと負荷イナーシャを考慮してご選定下さい。
(注4)ケーブル長さは最大15mです。長さ指定はm単位でお願いします(例.X08＝8m)。

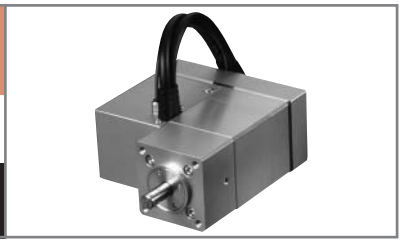
※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-R20 ロボロータリー 60W モータ折返しタイプ

タイプ	揺動角度	定格トルク
ロータリー	300度	2.4N·m

■型式項目

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ出力	減速比	ストローク	ケーブル長	オプション
(例) RCS	R20	I	60	18	300	S	L



※形式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	減速比	揺動角度 (度)	最大速度 (度／sec)	定格トルク(注1) (N·m)	負荷イナーシャ (kg·m²)
RCS-R20-I-60-18-300-△-L	インクリメンタル	60	18：1	300	500	2.4	2.5×10⁻²以下

※上記型式の△はケーブル長が入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格	
	インクリ	アブソ
RCS-R20-I-60-18-300-①-L	—	—

ご注意
左記型式の①にはケーブル長が入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

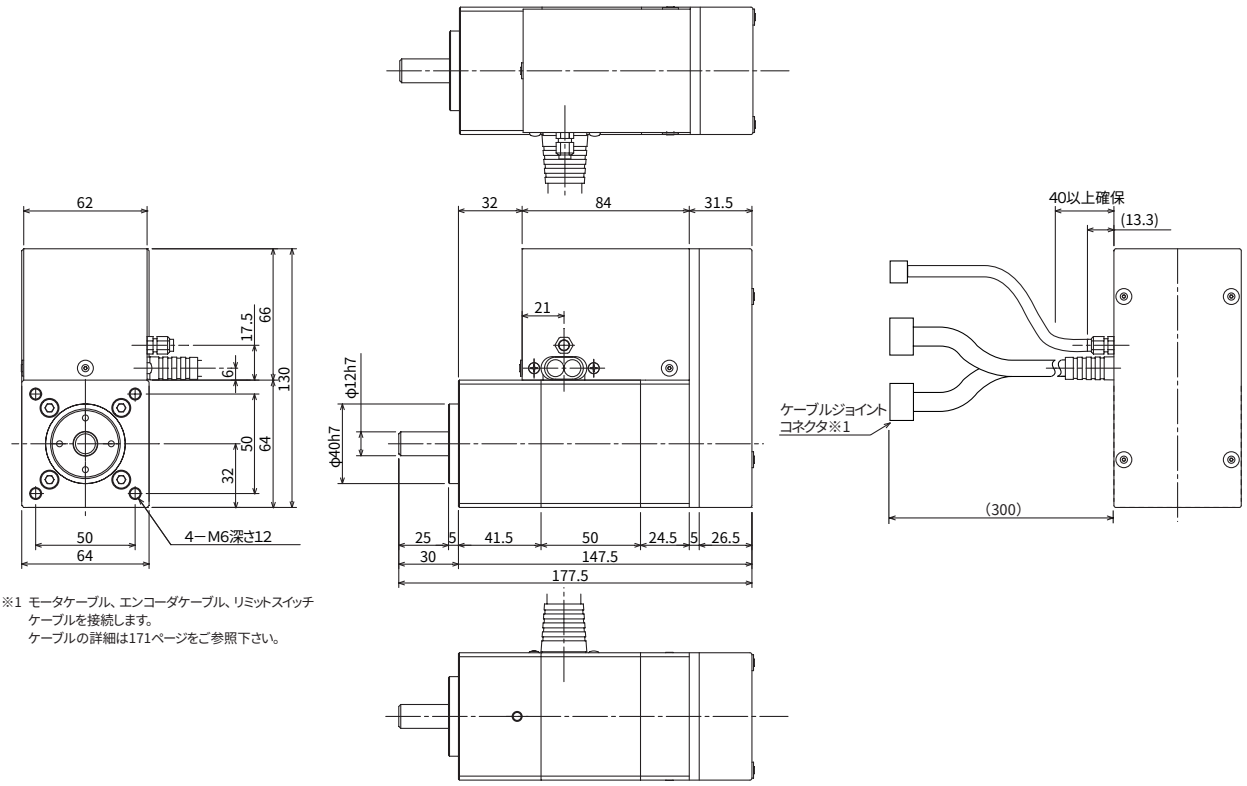
名称	型式	参照頁	標準価格
原点リミットスイッチ	L	—	—

※原点リミットスイッチは通常オプションですが、ロータリータイプは標準装備となります。

共通仕様

駆動方式	ボール減速器（モータはタイミングベルトにて連結）
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1度以下
許容負荷モーメント	6.8N·m以下
スラスト荷重(注3)	100N以下
本体	専用アルミ材　白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：ロボットケーブル
本体質量	2.8kg

寸法図



※1 モータケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

質量(kg)	2.8

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	※

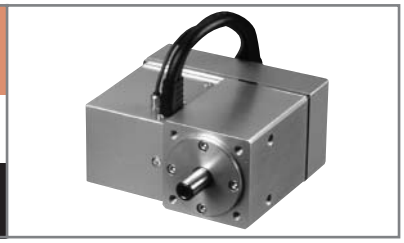
※別紙カタログをご覧下さい。

ご注意
(注1)移動時の許容値です。
(注2)バックラッシを無視して片方向に位置決めを行った場合です。
(注3)スラスト荷重は停止時の出力軸の機械的な強度です。選定の際は負荷モーメントと負荷イナーシャを考慮してご選定下さい。
(注4)ケーブル長さは最大15mです。長さ指定はm単位でお願いします(例.X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

RCS-R30 ロボロータリー 60W モータ折返し中空軸タイプ

タイプ	揺動角度	定格トルク
ロータリー	300度	0.764N·m



■型式項目　シリーズ－タイプ－エンコーダ種類－モータ出力－減速比－ストローク－ケーブル長　オプション

(例) RCS － R30 － I － 60 － 4 － 300 － S － L

※形式項目の内容は37ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	減速比	揺動角度 (度)	最大速度 (度／sec)	定格トルク(注1) (N·m)	負荷イナーシャ (kg·m²)
RCS-R30-I-60-4-300-△ -L	インクリメンタル	60	4：1	300	500	0.764	1.25×10⁻³以下

※上記型式の△はケーブル長が入ります。

価格

消費税は含まれておりません。

型式	標準価格	
	インクリ	アブソ
RCS-R30-I-60-4-300-①-L	—	—

ご注意
左記型式の①にはケーブル長が入ります。
左記価格にはケーブルの価格が含まれておりませんので、下記をご参照下さい。

ケーブル長	標準価格
P(1m)	—
S(3m)	—
M(5m)	—
X□□	—
R□□	

オプション

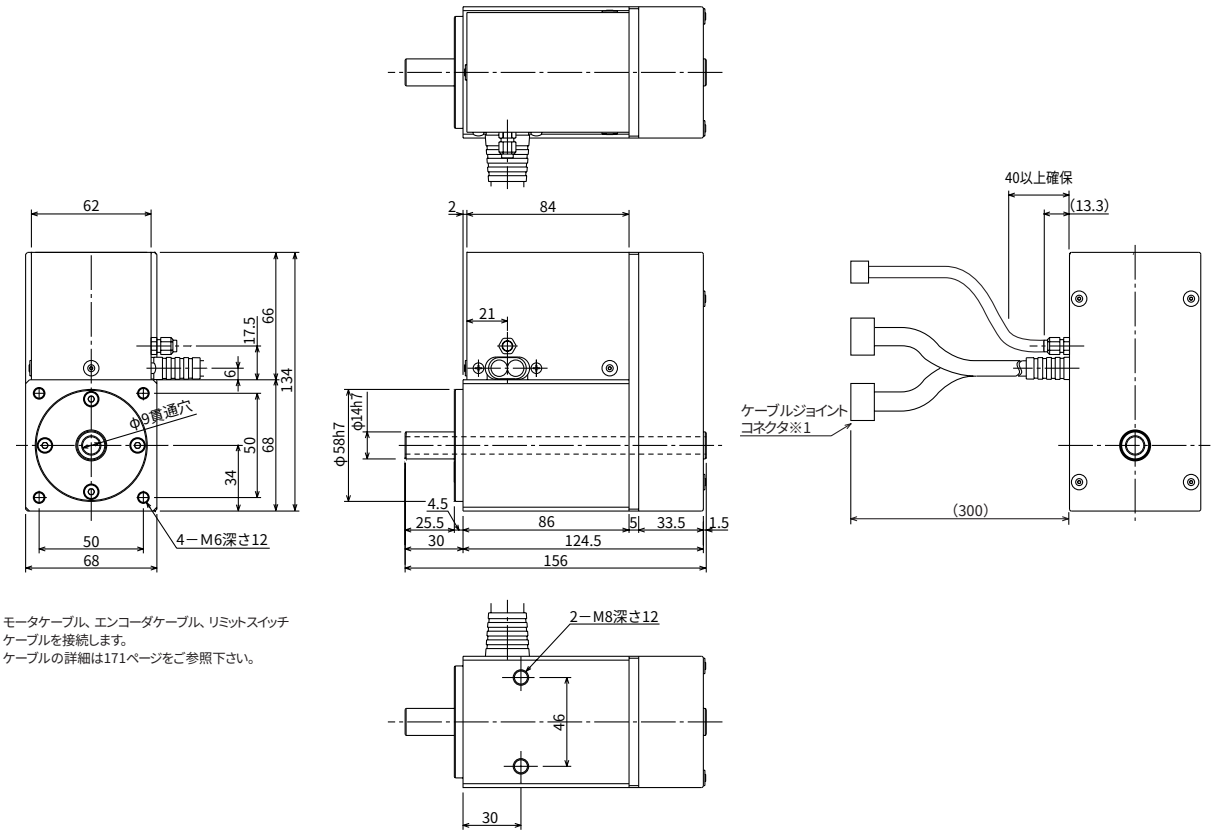
名称	型式	参照頁	標準価格
原点リミットスイッチ	L	—	—

※原点リミットスイッチは通常オプションですが、ロータリータイプは標準装備となります。

共通仕様

駆動方式	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.1mm
バックラッシ	0.5度以下
許容負荷モーメント	8.9N·m以下
スラスト荷重(注3)	100N以下
本体	専用アルミ材　白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P：1m　S：3m　M：5m X□□：長さ指定　R□□：減速器付ケーブル
本体質量	2.6kg

寸法図



※1 モータケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は171ページをご参照下さい。

質量(kg)	2.6

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	プログラム運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
E-Con	1軸	インクリ	×	○	×	AC100/200V	※

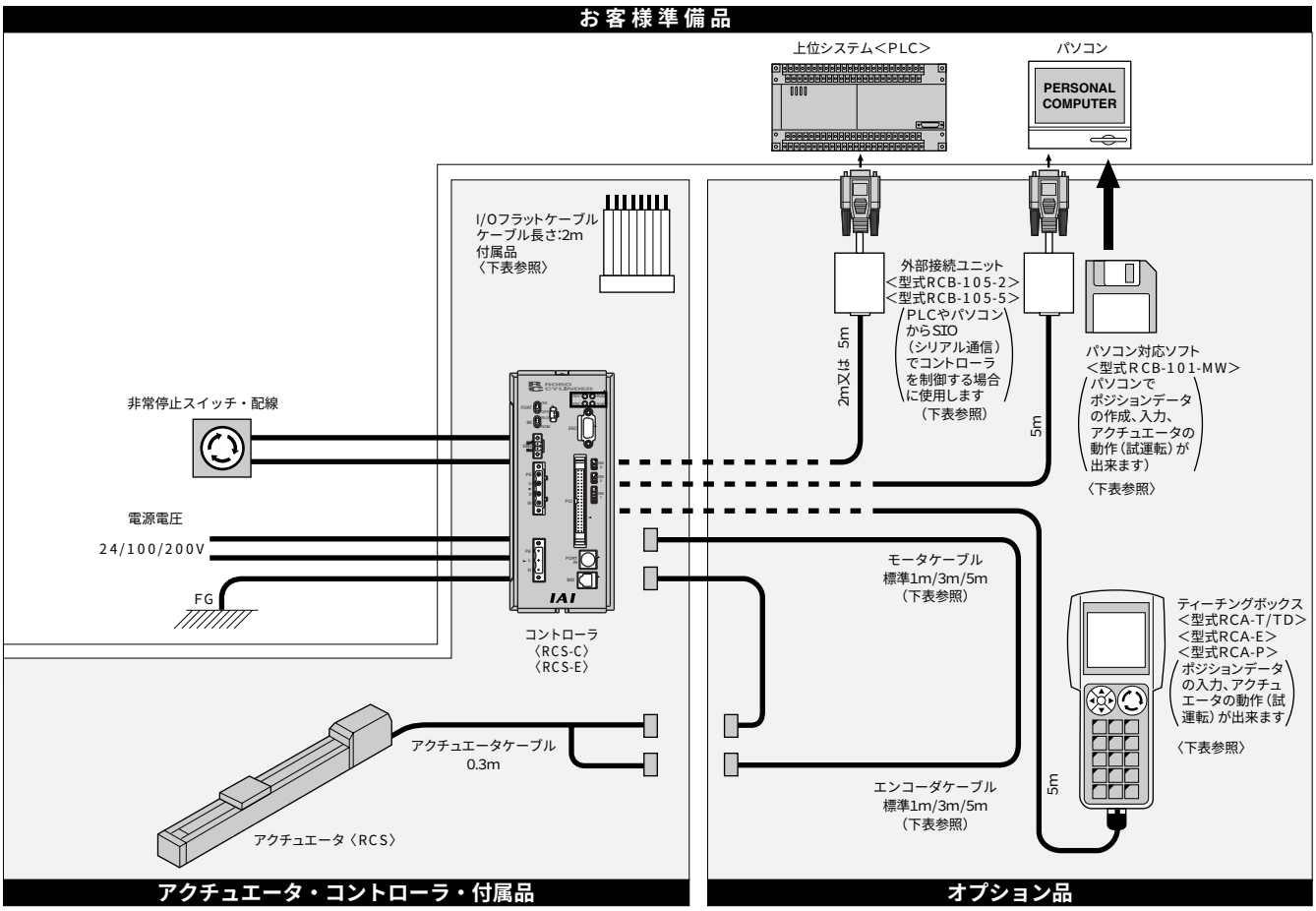
※別紙カタログをご覧下さい。

ご注意
(注1)移動時の許容値です。
(注2)バックラッシを無視して片方向に位置決めを行った場合です。
(注3)スラスト荷重は停止時の出力軸の機械的な強度です。選定の際は負荷モーメントと負荷イナーシャを考慮してご選定下さい。
(注4)ケーブル長さは最大15mです。長さ指定はm単位でお願いします(例.X08＝8m)。

※その他注意事項は23ページをご参照下さい。

ロボシリンダRCSシステム構成

コントローラシステム構成図



コントローラオプション一覧表

■コントローラ用オプション

品　名	型　式	内　容	参照ページ
ティーチングボックス	RCA−T	ポジションデータ入力/アクチュエータの試験動作他	P173
ティーチングボックス（デッドマンスイッチ仕様）	RCA−TD	RCA-Tのデッドマンスイッチ付タイプ	
簡易ティーチングボックス	RCA−E	機能はRCA-Tと同等のエコノミータイプ	
データ設定器	RCA−P	データ入力専用（アクチュエータの動作不可）	
パソコン対応ソフト	RCB-101-MW	ポジションデータ入力アクチュエータの試験動作他	
外部接続ユニット	RCB-105-2(2m)/RCB-105-5（5m）	シリアル通信用ケーブルユニット（外部機器通信ケーブル+RS485変換アダプタ）	P172
外部機器通信ケーブル	CB-RCA-SIO020(2m)/CB-RCA-SIO050(5m)	シリアル通信用ｹｰﾌﾞﾙ※RS485変換アダプタとセットで使用	
RS485変換アダプタ	RCB-CV-MW	RS485通信をRS232通信に変換するアダプタ	
コントローラリンクケーブル	CB-RCA-CTL002	コントローラをリンクして使用するためのケーブル RCSとRCP2では仕様が異なります	P172

■コントローラ用メンテナンス品

品　名	コントローラ種類	型　式	内　容	参照ページ
モータケーブル（モータロボットケーブル）	RCS-C(24V)/RCS-E(24V)	CB-RCB-MA□□□（CB-RCB-MA□□□-RB）	モータ電源用ケーブル（コントローラ・アクチュエータ間接続用） □□□はケーブル長さを記入最長15m 例）080=8m	P171
	RCS-C(100/200V)	CB-RCC-MA□□□（CB-RCC-MA□□□-RB）		
エンコーダケーブル（エンコーダロボットケーブル）	RCS-C(24/100/200V)	CB-RCBC-PA□□□（CB-RCBC-PA□□□-RB）	エンコーダ信号用ケーブル（コントローラ・アクチュエータ間接続用） □□□はケーブル長さを記入最長15m 例）080=8m	P171
	RCS-E	CB-RCD-PA□□□（CB-RCD-PA□□□-RB）		
I/Oフラットケーブル	RCS-C(24/100/200V)	CB-RCBC-PIO□□□	パラレル通信用ケーブルPLC-コントローラ間接続用 PLC側ケーブル切りっ放し	P172
	RCS-E	CB-RCD-PIO□□□		
アブソリュートデータ保持用バッテリー	RCS-C(24V)/RCS-E(24V)	AB-1	リチウム電池	P172

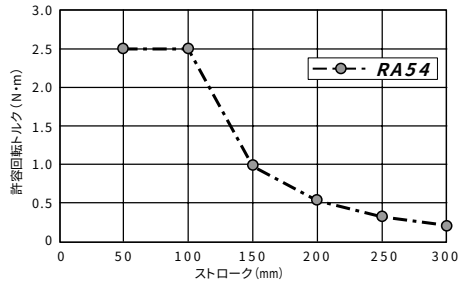
ガイド付タイプ資料 ERC/RCP2/RCS

1 許容回転トルク

各機種の許容回転トルクは下図の通りです。
回転トルクを与える場合は、下記値の範囲内でご使用下さい。尚、シングルガイドタイプは、回転トルクを受けることは出来ません。

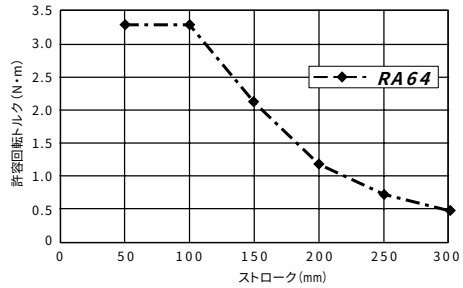
ERC-RA54タイプ

■ダブルガイド



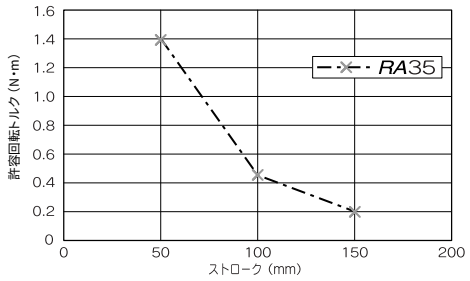
ERC-RA64タイプ

■ダブルガイド



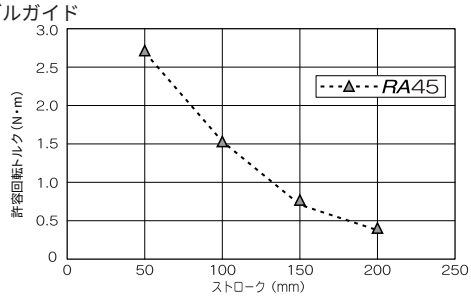
RCS-RA35-GDタイプ（ダブルガイド仕様）

■ダブルガイド



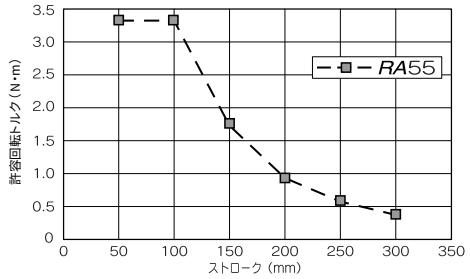
RCS-RA45-GDタイプ（ダブルガイド仕様）

■ダブルガイド



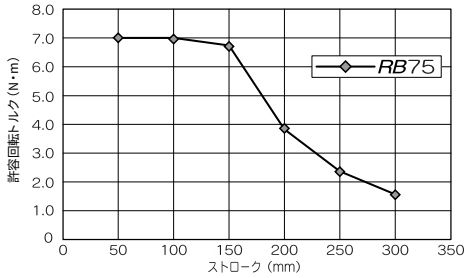
RCS-RA55-GDタイプ（ダブルガイド仕様）

■ダブルガイド

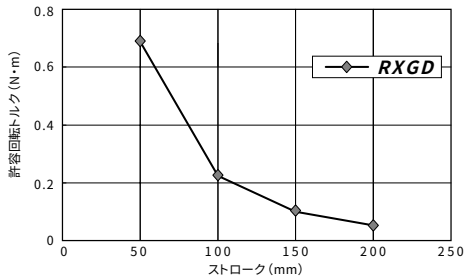


RCS-RB75-GDタイプ

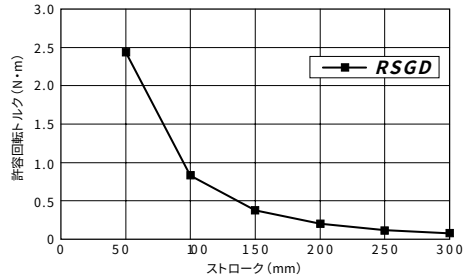
■ダブルガイド



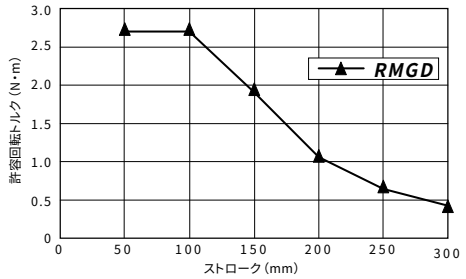
RCP2-RXGDタイプ



RCP2-RSGDタイプ



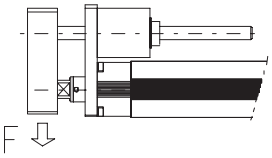
RCP2-RMGDタイプ



2 先端許容荷重と走行寿命の関係

ガイド先端の荷重が大きくなればなるほど寿命は低下します。
荷重と寿命のバランスを考えて、機種をご選択下さい。

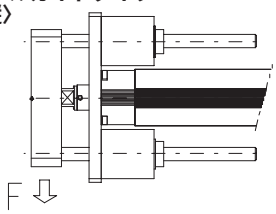
■シングルガイドタイプ



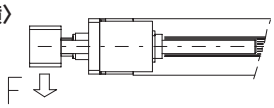
※シングルガイド仕様は、上下方向の荷重以外は受けられません。

■ダブルガイドタイプ

〈縦〉

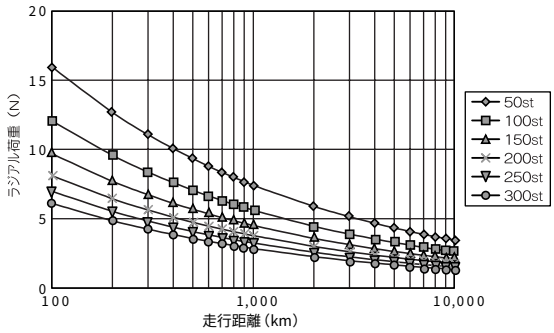


〈横〉

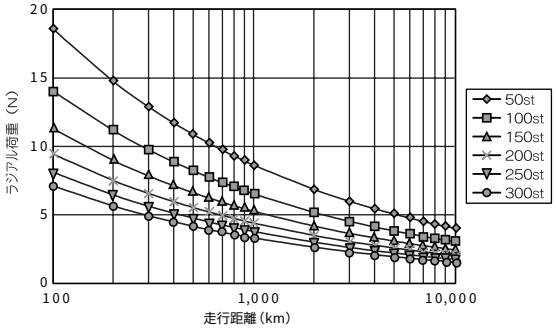


シングルガイド

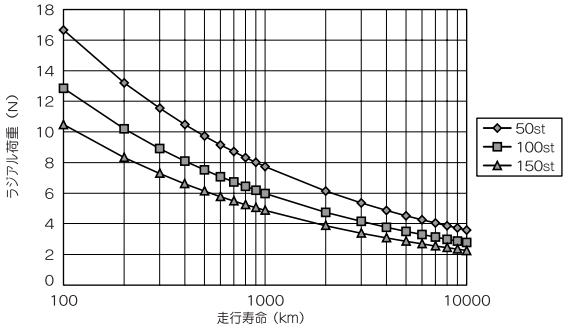
ERC-RA54GSタイプ



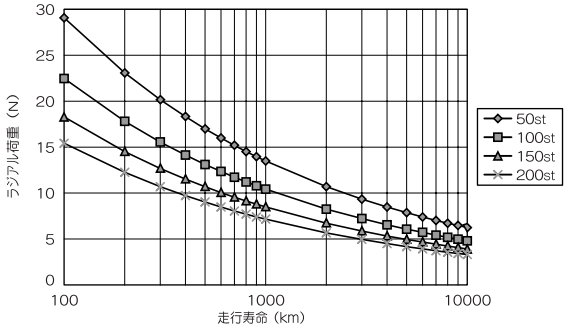
ERC-RA64GSタイプ



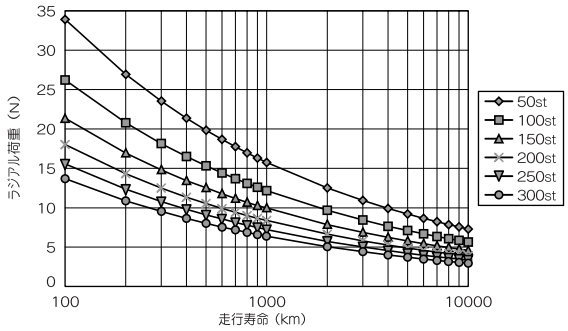
RCS-RA35-GSタイプ



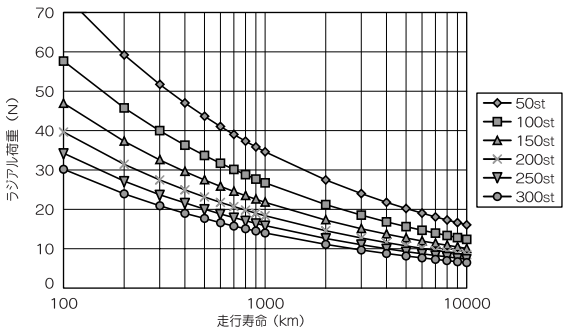
RCS-RA45-GSタイプ



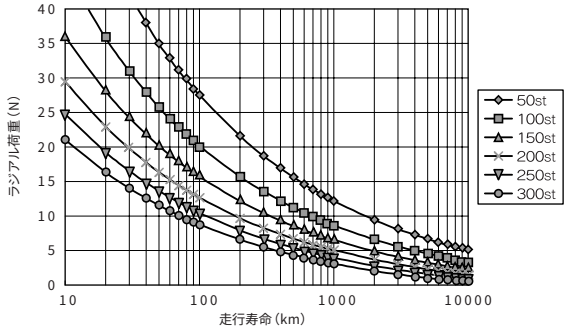
RCS-RA55-GSタイプ



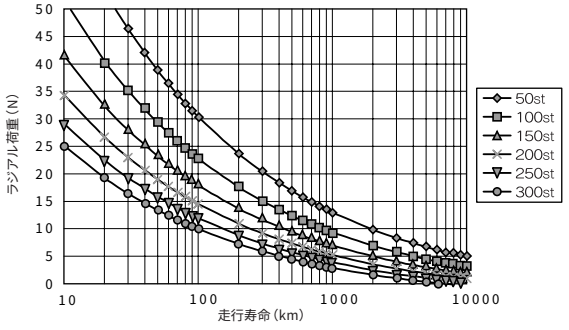
RCS-RB75-GSタイプ



RCP2-RSGSタイプ

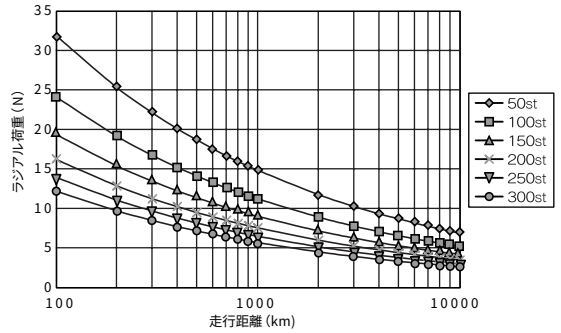


RCP2-RMGSタイプ

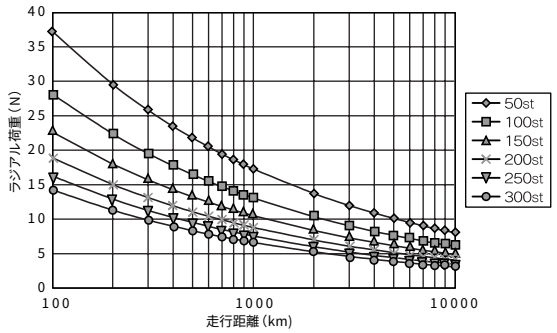


ダブルガイド

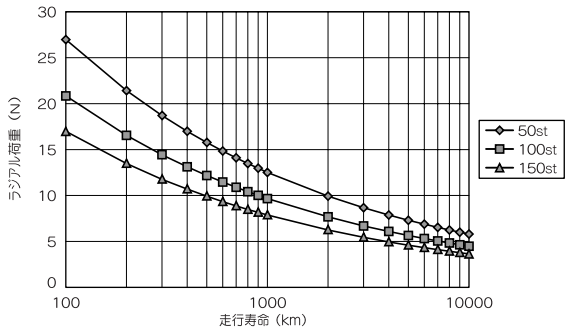
ERC-RA54GDタイプ



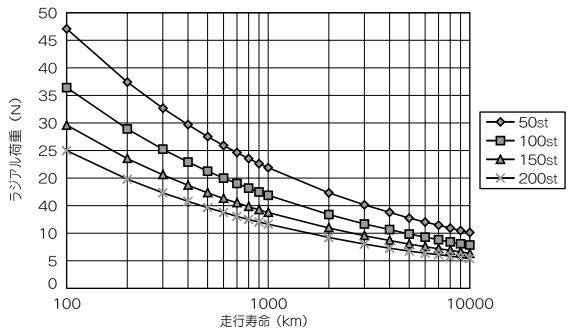
ERC-RA64GDタイプ



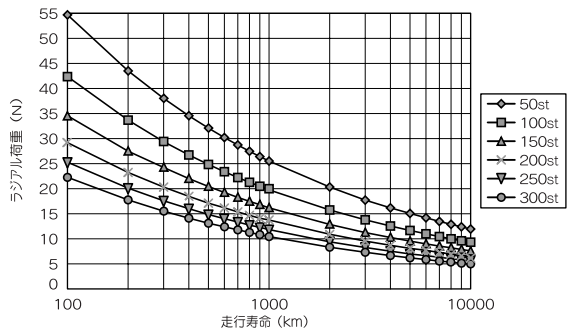
RCS-RA35-GDタイプ



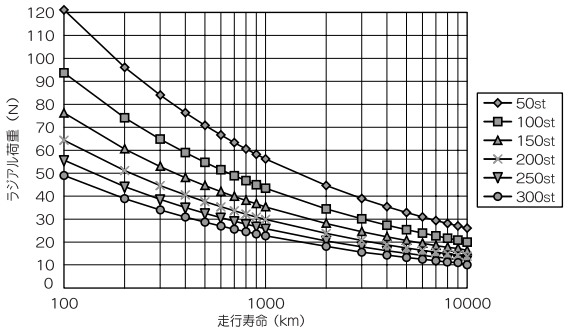
RCS-RA45-GDタイプ



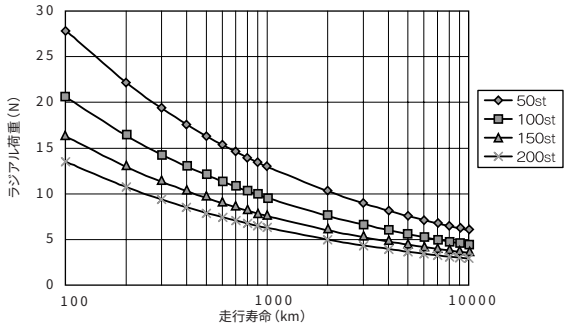
RCS-RA55-GDタイプ



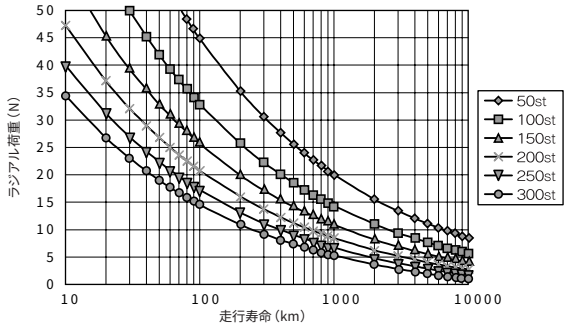
RCS-RB75-GDタイプ



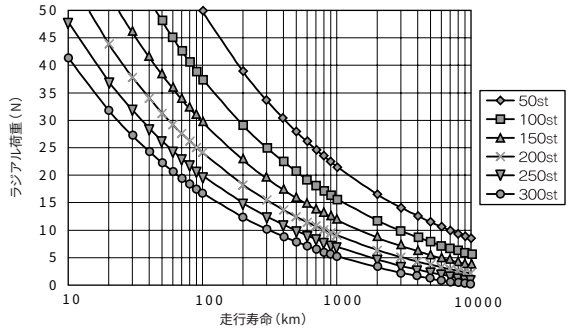
RCP2-RXGDタイプ



RCP2-RSGDタイプ



RCP2-RMGDタイプ

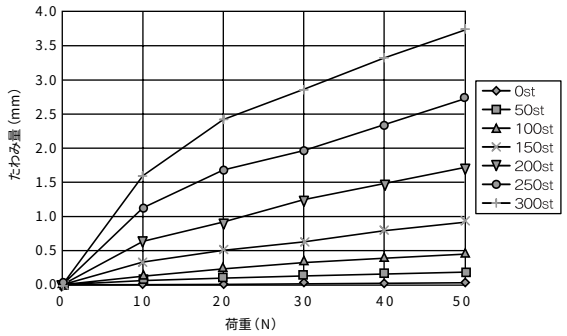


3 ラジアル荷重と先端たわみ量

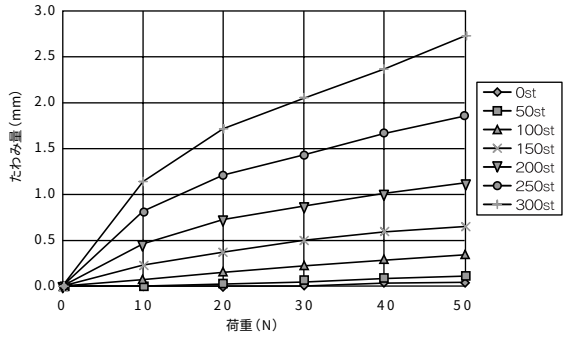
ガイド先端にかかる荷重と、その時のたわみ量の相関図です。

シングルガイド

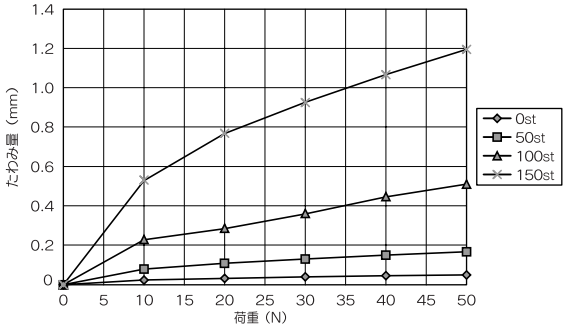
ERC-RA54GSタイプ



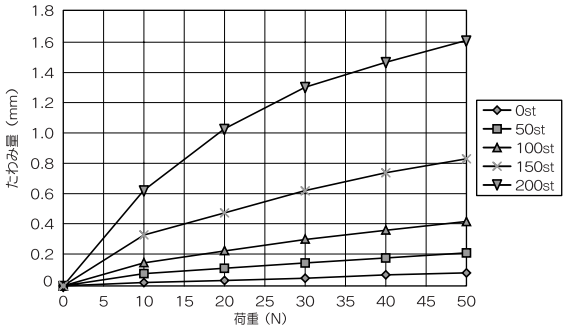
ERC-RA64GSタイプ



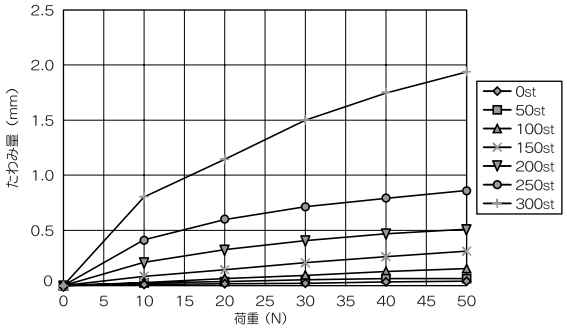
RCS-RA35-GSタイプ



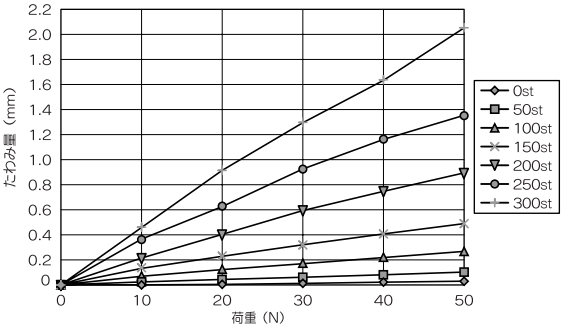
RCS-RA45-GSタイプ



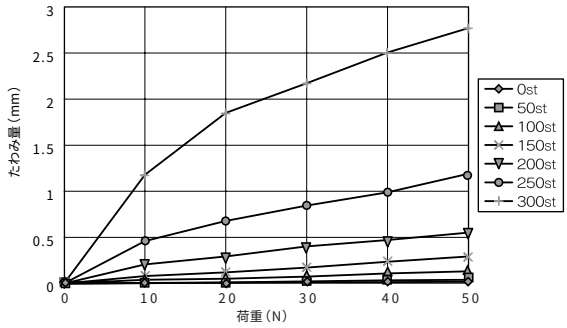
RCS-RA55-GSタイプ



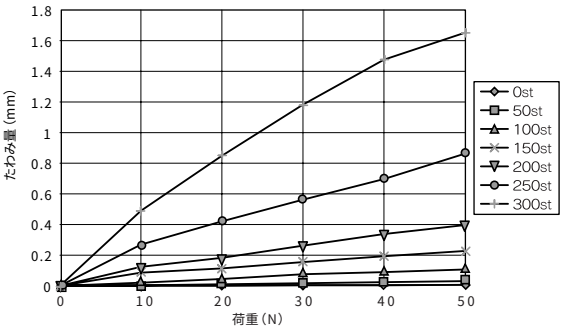
RCS-RB75-GSタイプ



RCP2-RSGSタイプ



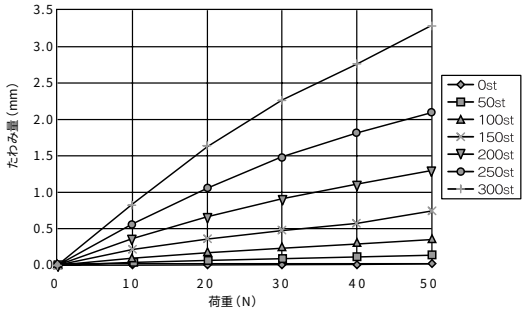
RCP2-RMGSタイプ



ダブルガイド

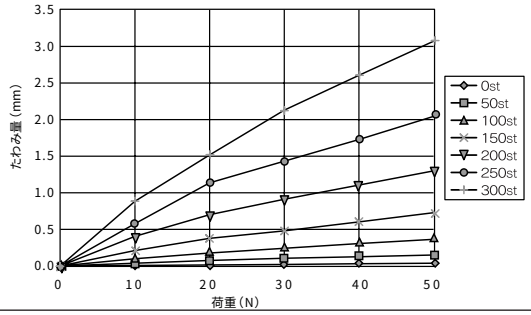
ERC-RA54GDタイプ

■ダブルガイド〈横〉仕様



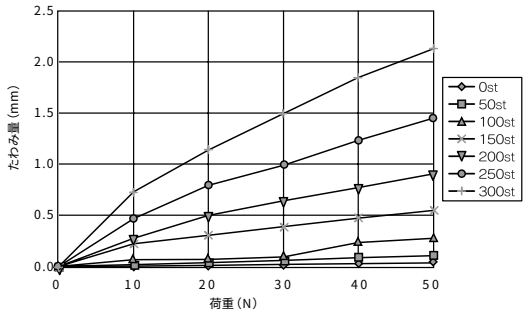
ERC-RA54GDタイプ

■ダブルガイド〈縦〉仕様



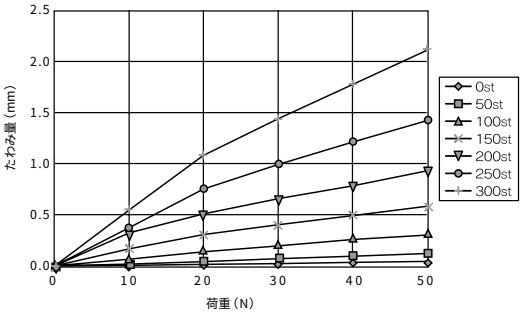
ERC-RA64GDタイプ

■ダブルガイド〈横〉仕様



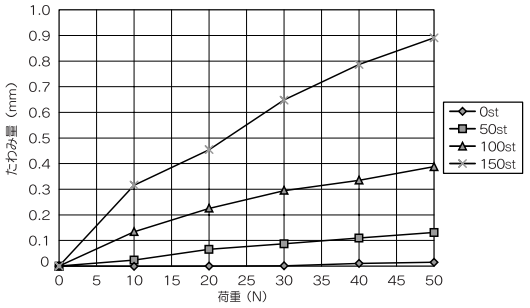
ERC-RA64GDタイプ

■ダブルガイド〈縦〉仕様



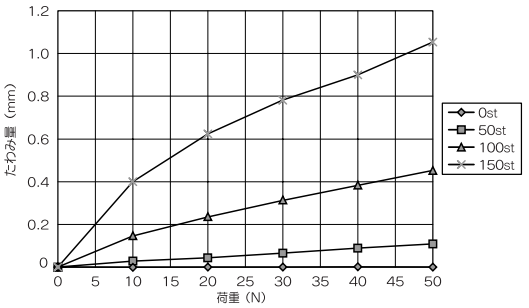
RCS-RA35-GDタイプ

■ダブルガイド〈横〉仕様



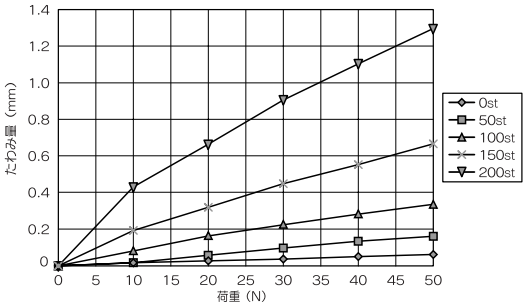
RCS-RA35-GDタイプ

■ダブルガイド〈縦〉仕様



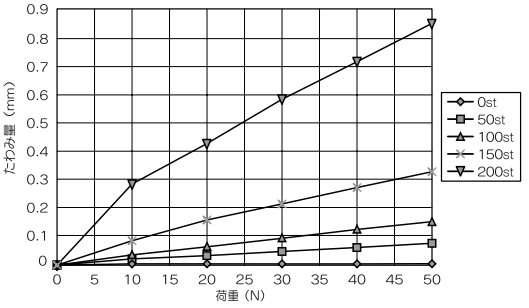
RCS-RA45-GDタイプ

■ダブルガイド〈横〉仕様



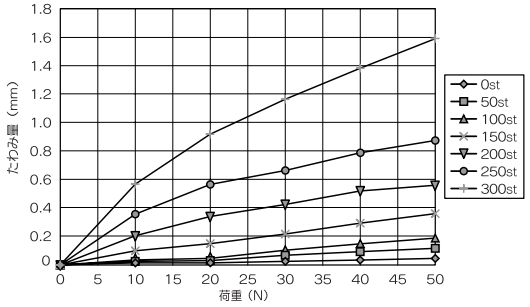
RCS-RA45-GDタイプ

■ダブルガイド〈縦〉仕様



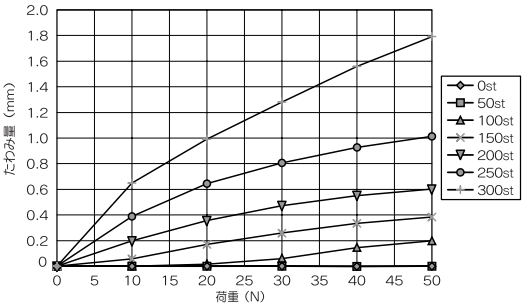
RCS-RA55-GDタイプ

■ダブルガイド〈横〉仕様



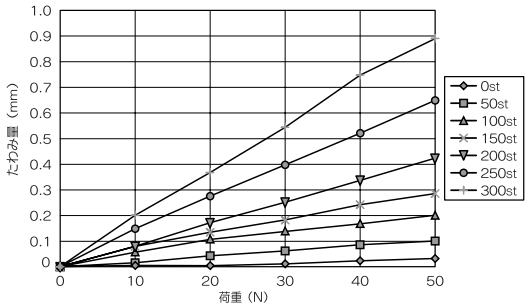
RCS-RA55-GDタイプ

■ダブルガイド〈縦〉仕様



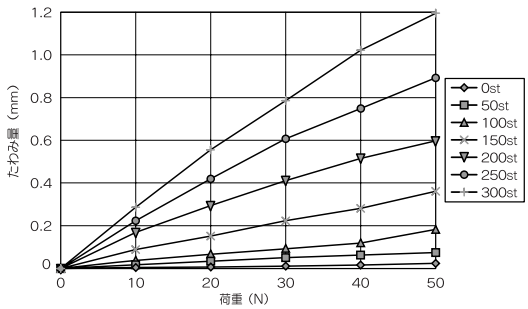
RCS-RB75-GDタイプ

■ダブルガイド〈横〉仕様



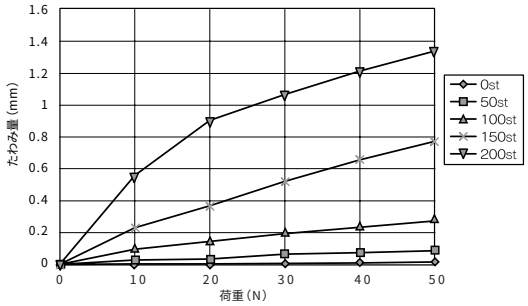
RCS-RB75-GDタイプ

■ダブルガイド〈縦〉仕様



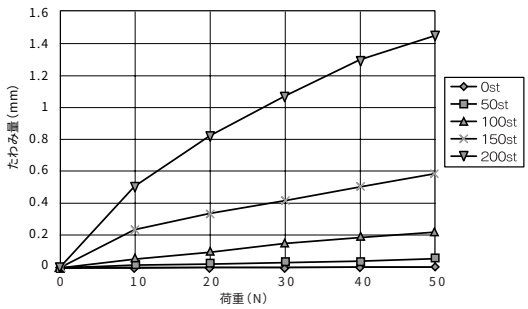
RCP2-RXGDタイプ

■ダブルガイド〈横〉仕様



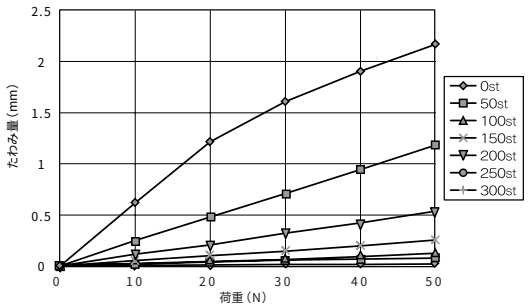
RCP2-RXGDタイプ

■ダブルガイド〈縦〉仕様



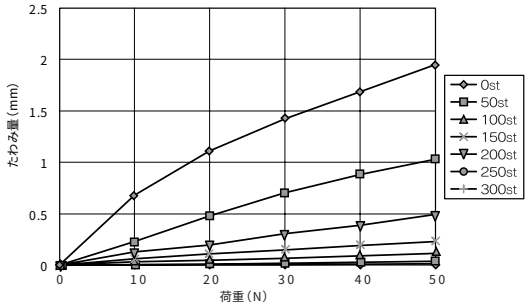
RCP2-RSGDタイプ

■ダブルガイド〈横〉仕様



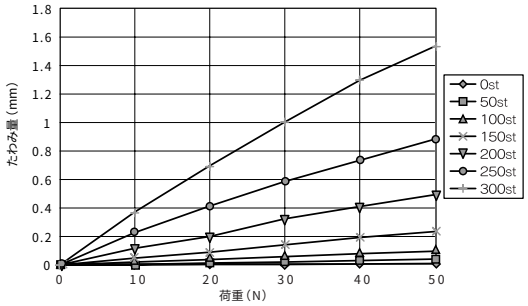
RCP2-RSGDタイプ

■ダブルガイド〈縦〉仕様



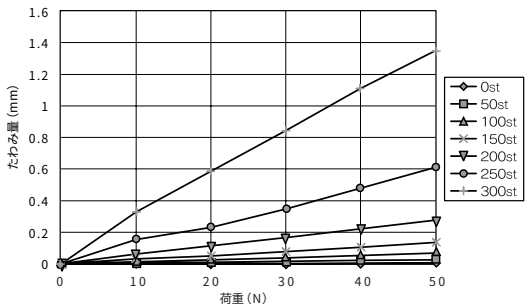
RCP2-RMGDタイプ

■ダブルガイド〈横〉仕様



RCP2-RMGDタイプ

■ダブルガイド〈縦〉仕様



本体オプション ERC/RCP2/RCS

ブレーキ（有償）

型　式 **BE、BL、BR**（SA4、SA5、SA6、SA7タイプ）　**B**（左記以外のタイプ）

説　明

ロボシリンダを垂直で使用した場合、サーボOFFまたは電源OFF時にスライダ、ロッドの先端に取り付けられたワークが自重で落下しないための保持用ブレーキです。

備　考

SA4、SA5、SA6、SA7タイプの場合は、ブレーキケーブルがアクチュエータ本体内を通らないため、一旦外へ出てからモータカバー付近でジョイントケーブルに取り込まれます。
ブレーキケーブルの取り出し方向は、エンド側（BE）、右側（BR）、左側（BL）の3方向から選択することが出来ます。
それ以外のタイプは本体内部の配線となりますので、形式も「B」のみとなります。

注意：RA35タイプにはブレーキの設定がありませんのでご注意下さい。

原点逆仕様（無償）

型　式 **NM**　※RCP2/RCSのロッドタイプは、構造上原点逆仕様が出来ませんのでご注意下さい。

説　明

原点は通常モータ側に設定されます。
装置の構造上原点位置を反モータ側にしたい場合等にご指定下さい。

備　考

原点は工場出荷時に調整されていますので、製品出荷後に原点逆仕様とするためには返却して再調整が必要です。ご注意下さい。

モータ折返し方向勝手違い（無償）

型　式 **R**

説　明

モータ折返しタイプ（SSR、SMR、RA35R、RA45R、RA55R）のモータ折返し方向を勝手違いにする形式です。

ケーブル取り出し方向（無償）

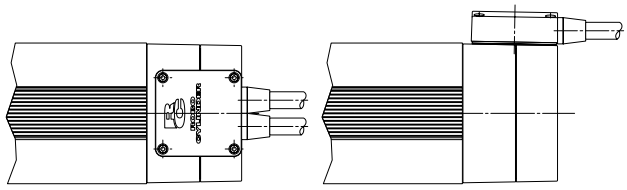
型　式 **A1、A2、A3**

説　明

RCSロッドタイプ（RA45、RA55、RB75）は、ケーブル引き出し方向を変更することが出来ます。

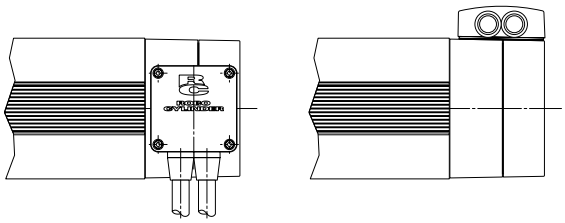
モータ方向取出（標準）

■オプション指定なし
（無記入）



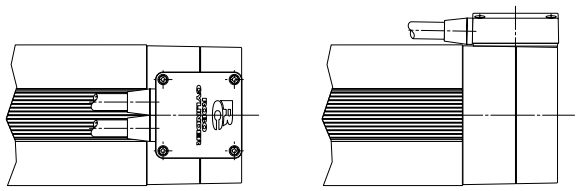
左　側　取　出

■オプション指定：
A1（RB75タイプのみ）



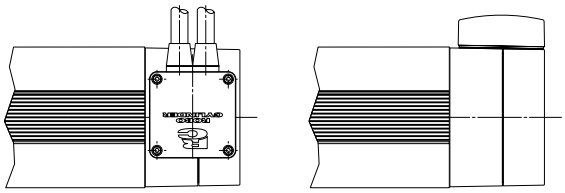
ロ　ッ　ド　方　向　取　出

■オプション指定：
A2（RA45・RA55・RB75）



右　側　取　出

■オプション指定：
A3（RB75タイプのみ）



フランジ(有償)

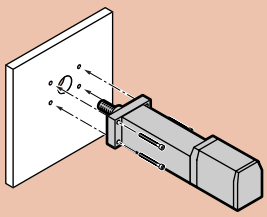
型 式 **FL**

説 明

アクチュエータ本体を、本体側よりボルトで固定するための金具です。
フランジ付アクチュエータの寸法は下図をご参照下さい。

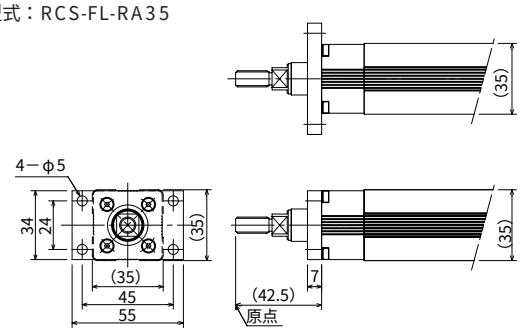
■フランジ仕様

(本体型式の後にFLと記入)
本体側よりボルトで固定



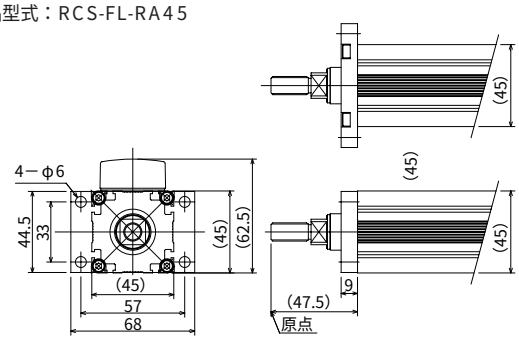
RA35

単品型式：RCS-FL-RA35



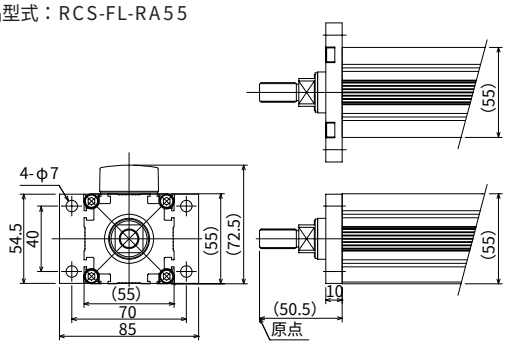
RA45

単品型式：RCS-FL-RA45



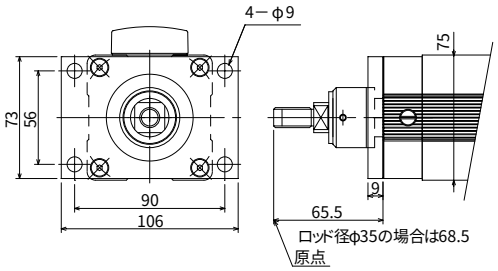
RA55

単品型式：RCS-FL-RA55



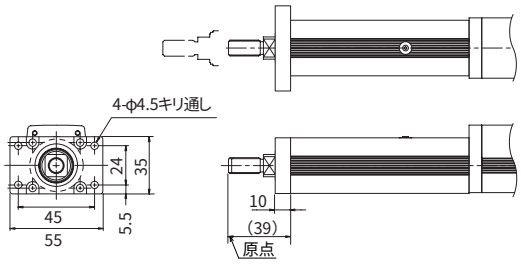
RB75

単品型式：RCS-FL-RB75



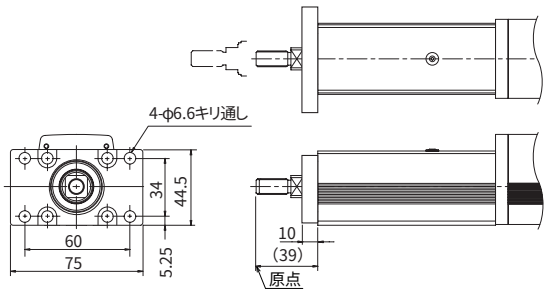
RXA

単品型式：RCP2-FL-RXA



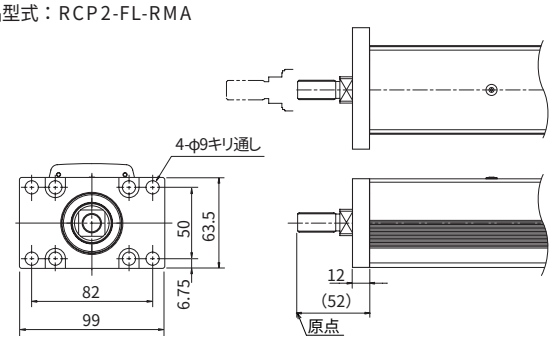
RSA

単品型式：RCP2-FL-RSA



RMA

単品型式：RCP2-FL-RMA



フート金具（有償）

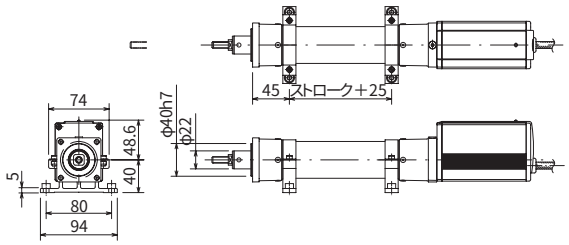
型　式 **FT**

説　明

アクチュエータ本体を上側からボルトで固定するための金具。（フート金具）付き仕様です。
フート金具は本体パイプ部の最前部と最後部に取り付けて使用します。（出荷時はフート金具が取り付けられて出荷されます）

RA54

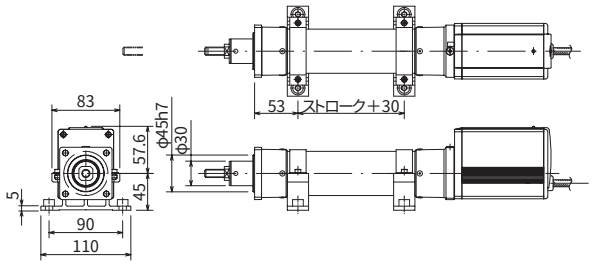
単品型式：ERC-FT-RA54（2個1セット）



※取付用ボルト（M6）はお客様にてご用意下さい。

RA64

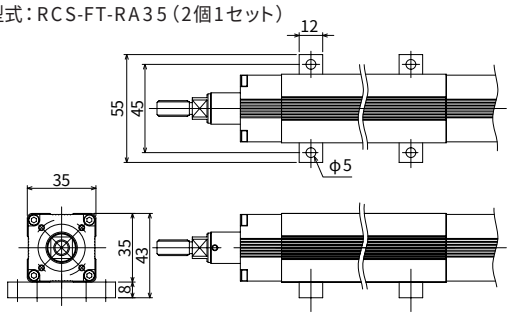
単品型式：ERC-FT-RA64（2個1セット）



※取付用ボルト（M8）はお客様にてご用意下さい。

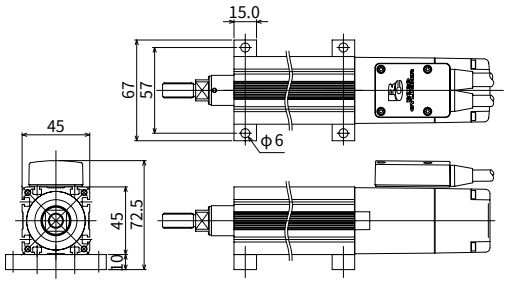
RA35

単品型式：RCS-FT-RA35（2個1セット）



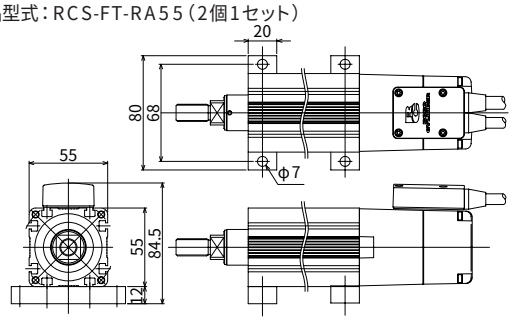
RA45

単品型式：RCS-FT-RA45（2個1セット）



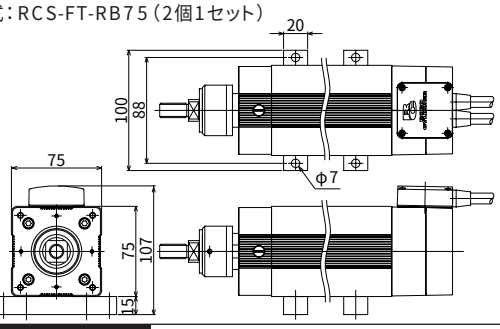
RA55

単品型式：RCS-FT-RA55（2個1セット）



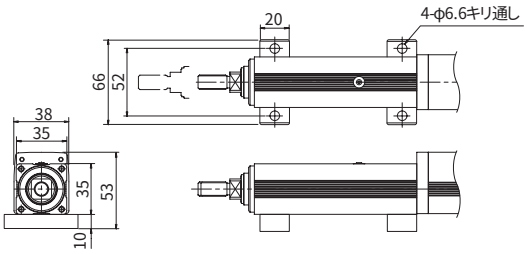
RB75

単品型式：RCS-FT-RB75（2個1セット）



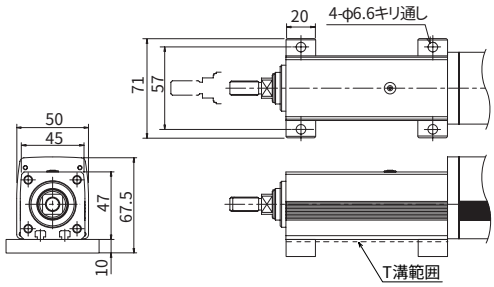
RXA

単品型式：RCP2-FT-RXA（2個1セット）



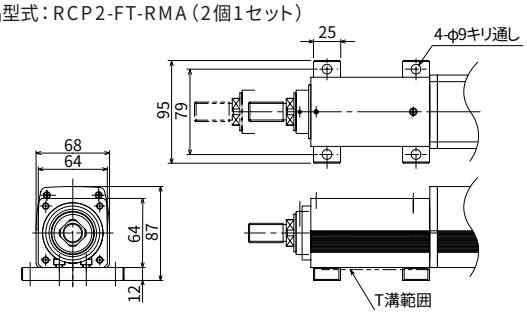
RSA

単品型式：RCP2-FT-RSA（2個1セット）



RMA

単品型式：RCP2-FT-RMA（2個1セット）



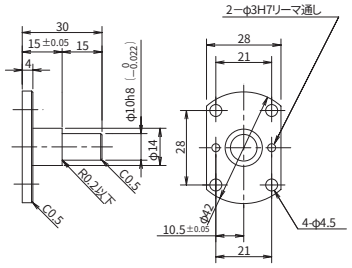
グリッパー

本体取付用ブラケット

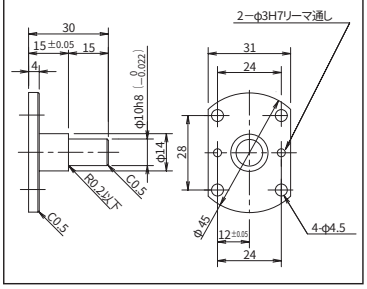
グリッパー本体を取り付けるための固定金具です。
取付先の形状に合わせて、シャフトタイプとフランジタイプの２種類が選択出来ます。

シャフトブラケット

GRS用　単品型式 RCP2-SB-GRS

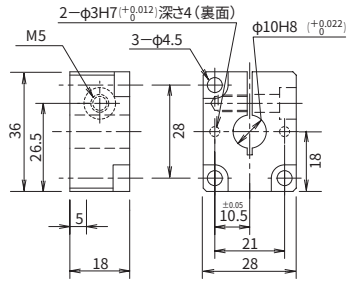


GRM用　単品型式 RCP2-SB-GRM

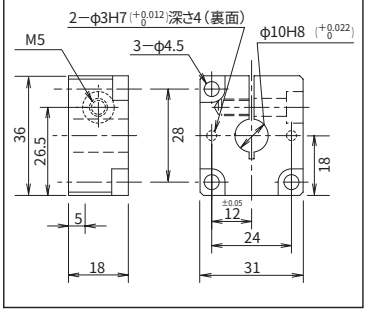


フランジブラケット

GRS用　単品型式 RCP2-FB-GRS



GRM用　単品型式 RCP2-FB-GRM



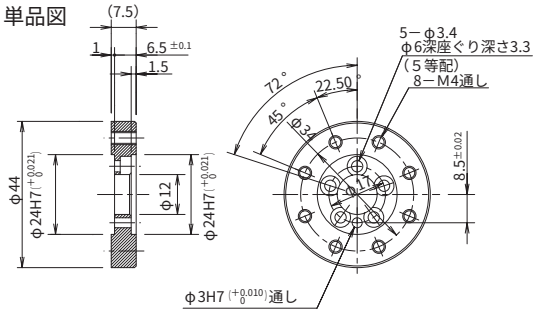
ロータリー

治具取付用アダプタ

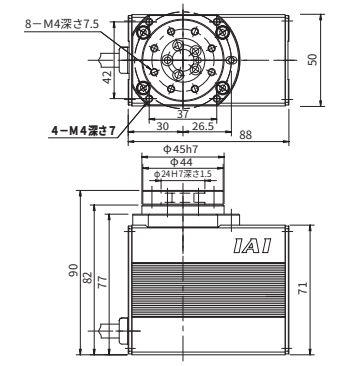
ロータリーの回転部に治具等を取り付けるためのアダプタです。アダプタの種類は、テーブルタイプとシャフトタイプの２種類が選択出来ます。

テーブルアダプタ　単品型式 RCP2-TA-RT

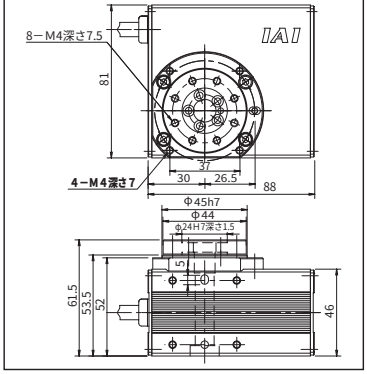
単品図



組み合わせ図（RTBタイプ）

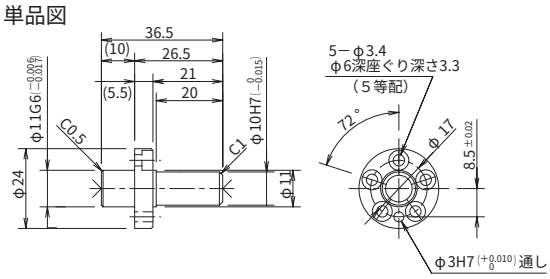


組み合わせ図（RTCタイプ）

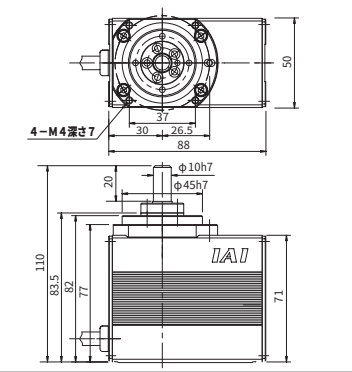


シャフトアダプタ　単品型式 RCP2-SA-RT

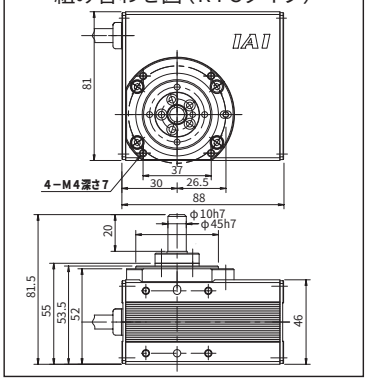
単品図



組み合わせ図（RTBタイプ）



組み合わせ図（RTCタイプ）

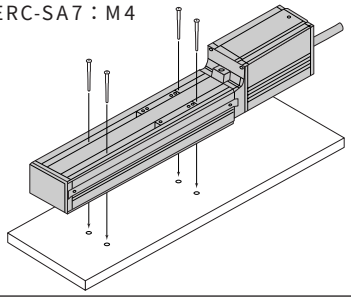


本体取付方法 ERC/RCP2/RCS

ERCシリーズ

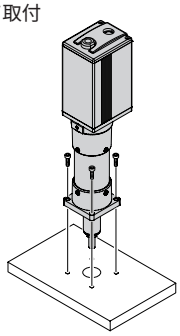
SA6,SA7

■上側からボルトで固定
●ERC-SA6：M4
●ERC-SA7：M4



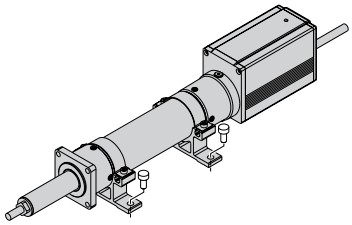
RA54,RA64

■フランジを利用して取付
●ERC-RA54：M5
●ERC-RA64：M6



RA54,RA64

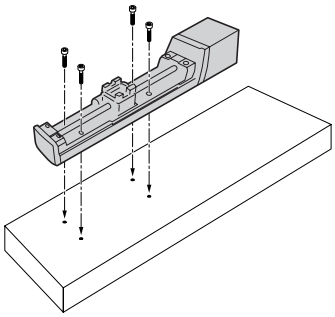
■フート金具（オプション）を利用して取付
●ERC-RA54：M6
●ERC-RA64：M8



RCP2シリーズ

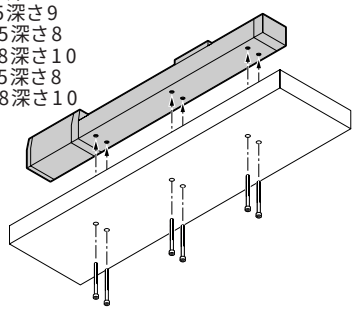
SA5,SA6,SA7

■カバーをはずしてボルトで表側から固定
●RCP2-SA5：φ4.5
●RCP2-SA6：φ4.5
●RCP2-SA7：φ6



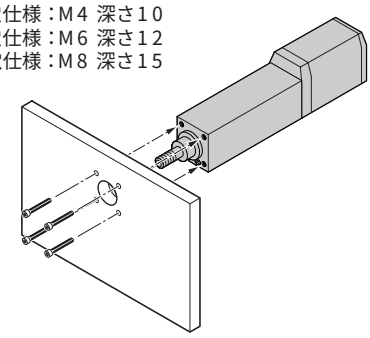
SA5,SA6,SA7,SS,SSR,SM,SMR

■ボルトで裏側から固定
●RCP2-SA5ネジ穴仕様：M4深さ7
●RCP2-SA6ネジ穴仕様：M5深さ9
●RCP2-SA7ネジ穴仕様：M5深さ9
●RCP2-SSネジ穴仕様　：M5深さ8
●RCP2-SMネジ穴仕様　：M8深さ10
●RCP2-SSRネジ穴仕様：M5深さ8
●RCP2-SMRネジ穴仕様：M8深さ10



RXA,RSA,RMA

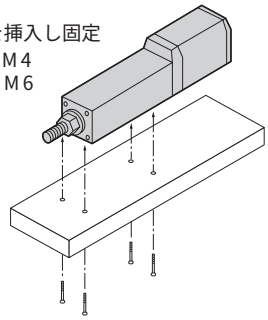
■ロッド側のネジ穴で固定
●RCP2-RXAネジ穴仕様：M4 深さ10
●RCP2-RSAネジ穴仕様：M6 深さ12
●RCP2-RMAネジ穴仕様：M8 深さ15



RXA,RSA,RMA

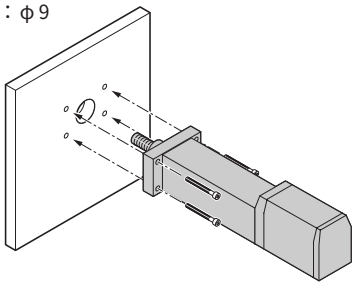
■ボルトで裏側から固定
●RCP2-RXAネジ穴仕様：M4深さ6

■Tスロットに四角ナットを挿入し固定
●RCP2-RSA：四角ナットM4
●RCP2-RMA：四角ナットM6



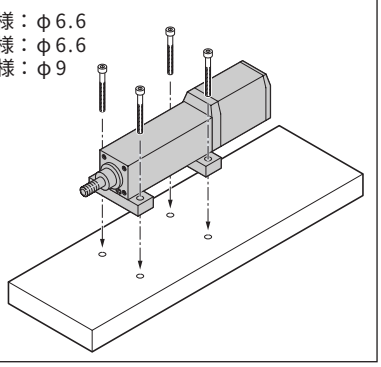
RXA,RSA,RMA（フランジ仕様）

■本体側よりボルトで固定
●RCP2-RXAフランジ仕様：φ4.5
●RCP2-RSAフランジ仕様：φ6.6
●RCP2-RMAフランジ仕様：φ9



RXA,RSA,RMA（フート金具仕様）

■上側からボルトで固定
●RCP2-RXAフート金具仕様：φ6.6
●RCP2-RSAフート金具仕様：φ6.6
●RCP2-RMAフート金具仕様：φ9

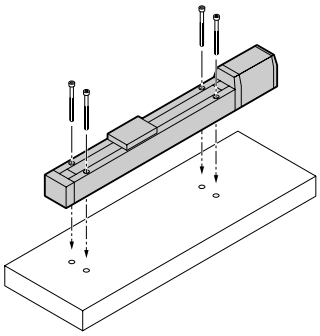


RCSシリーズ

SA4,SA5

■六角穴付きボルトで表側から固定

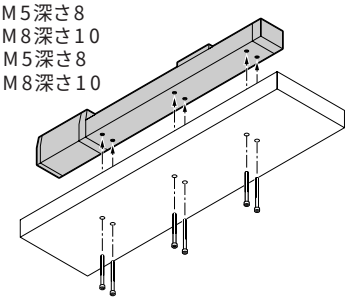
- RCS-SA4：M3
- RCS/RCP-SA5：M4



SA5,SA6,SS,SSR,SM,SMR

■ボルトで裏側から固定

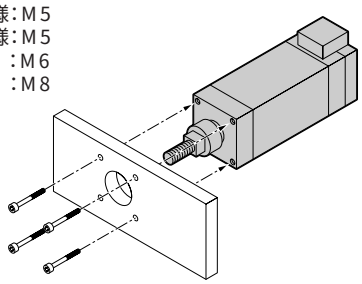
- RCS/RCP-SA5ネジ穴仕様：M4深さ7
- RCS/RCP-SA6ネジ穴仕様：M5深さ9
- RCS/RCP-SSネジ穴仕様　：M5深さ8
- RCS/RCP-SMネジ穴仕様　：M8深さ10
- RCS/RCP-SSRネジ穴仕様：M5深さ8
- RCS/RCP-SMRネジ穴仕様：M8深さ10



RA35,RA45,RA55,RB75

■ロッド側のネジ穴で固定

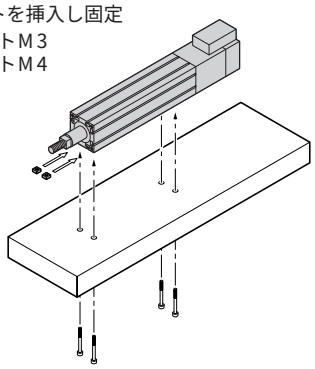
- RCS-RA35ネジ穴仕様：M3
- RCS-RA45ネジ穴仕様：M4
- RCS-RA55ネジ穴仕様：M5
- RCS-RB75ネジ穴仕様：M5
- RCP-RSAネジ穴仕様　：M6
- RCP-RMAネジ穴仕様　：M8



RA45,RA55

■Tスロットに四角ナットを挿入し固定

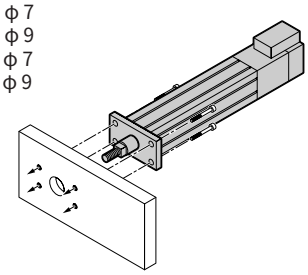
- RCS-RA45：四角ナットM3
- RCS-RA55：四角ナットM4



RA35,RA45,RA55,RB75（フランジ仕様）

■本体側よりボルトで固定

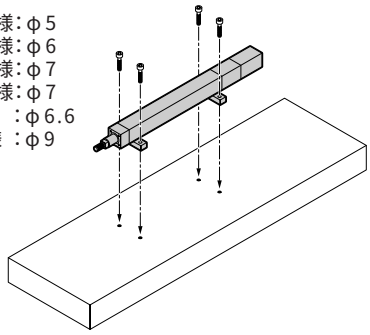
- RCS-RA35フランジ仕様：φ5
- RCS-RA45フランジ仕様：φ6
- RCS-RA55フランジ仕様：φ7
- RCS-RB75フランジ仕様：φ9
- RCP-RSAフランジ仕様　：φ7
- RCP-RMAフランジ仕様　：φ9



RA35,RA45,RA55,RB75（フート金具仕様）

■上側からボルトで固定

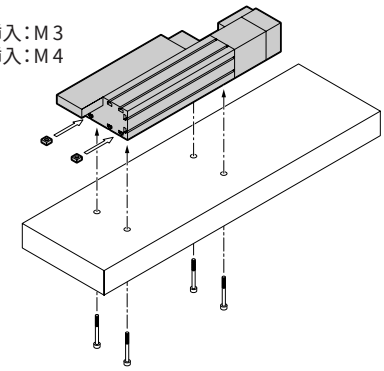
- RCS-RA35フート金具仕様：φ5
- RCS-RA45フート金具仕様：φ6
- RCS-RA55フート金具仕様：φ7
- RCS-RB75フート金具仕様：φ7
- RCP-RSAフート金具仕様　：φ6.6
- RCP-RMAフート金具仕様　：φ9



F45,F55

■ボルトで裏側から固定

- RCS-F45四角ナット挿入：M3
- RCS-F55四角ナット挿入：M4



Controller

ERC（コントロールユニット）

アクチュエータ本体に内蔵されていますので
配電盤の省スペース化に貢献します。

- 位置決め点数　8点
- 押し付け動作、一時停止機能、ゾーン信号が使用可能。

P144～

RCP2-C，RCP2-CG

従来のRCP−Cから体積比50%を実現したコンパクトコントローラ。複数の
I／Oパターン保有、位置決め点数のアップ等機能も大幅にアップしています。

- 位置決め点数　最大64点
- 押し付け動作、一時停止機能使用可能
- ゾーン信号は最大2ゾーン使用可能
- 5種類のI/Oパターンが使用可能

P151～

RCP-CとRCP2-C/CGの相違点

P161～

RCS-C，RCS-E

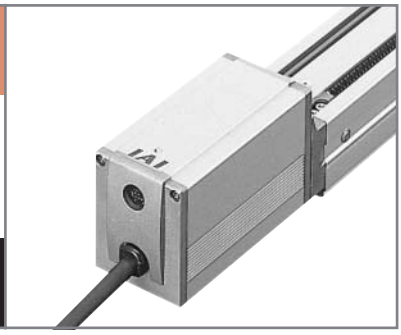
フィールドネットワーク対応の高機能コントローラ
電源電圧はDC24V、100V、200Vから選択可能

- デバイスネット、CC−Linkに接続可能
- 電源電圧は、DC24V、AC100V、AC200Vの3種類をご用意（アクチュエータにより決定）

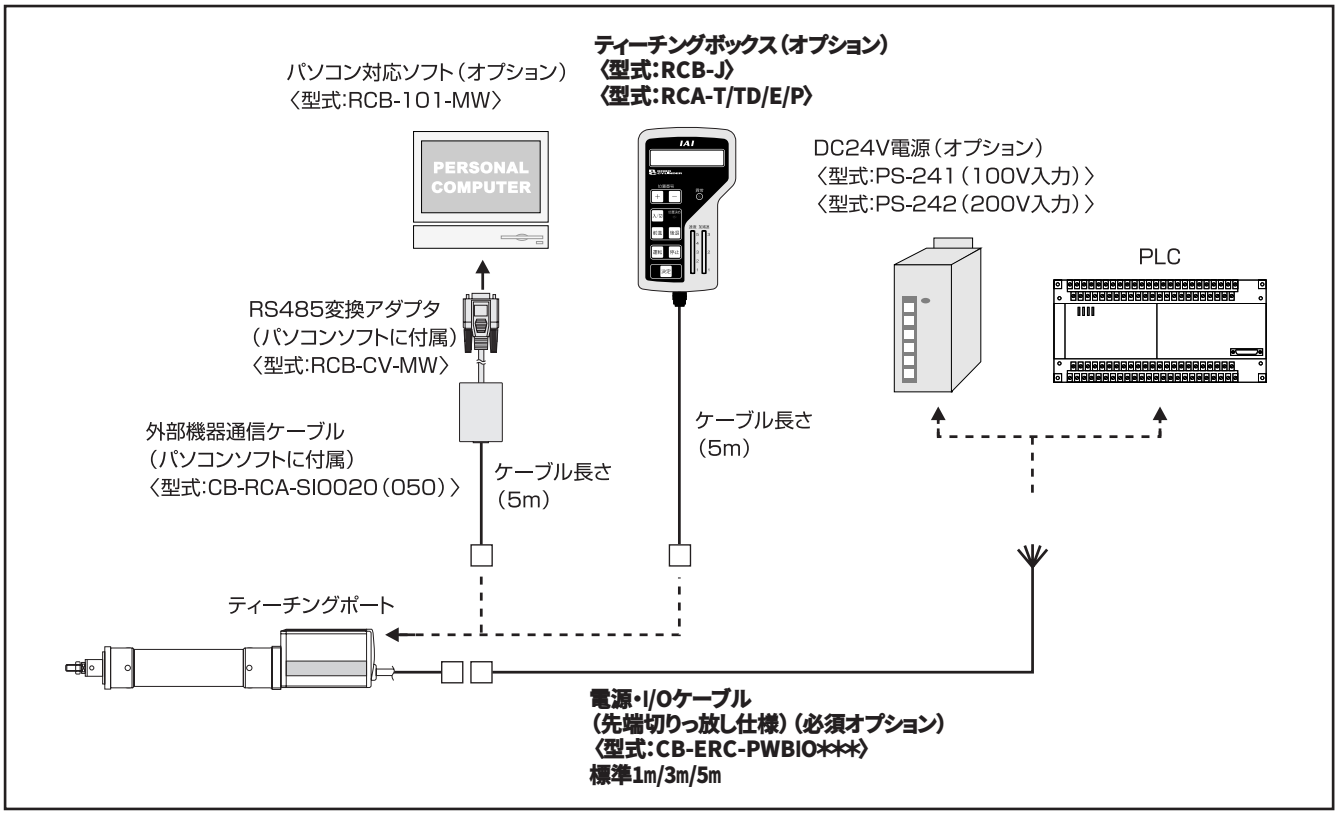
P163～

ERC専用コントローラユニット（アクチュエータに内蔵）

動作方法	ポジショナー運転
登録ポジション数	最大8ポジション
電源電圧	DC24V



1 システム構成



オプション一覧

名　称	型　式	備　考	掲載頁
ジョグティーチ	RCB-J	ジョグ操作で動かして位置を取り込むだけの簡単ティーチング	P42
ティーチングボックス（高機能タイプ）	RCA-T	ポジションデータ入力、アクチュエータの試験動作他	P173
ティーチングボックス（デッドマンスイッチ仕様）	RCA-TD	RCA-Tデッドマンスイッチ付タイプ	
ティーチングボックス（簡易タイプ）	RCA-E	機能はRCA-Tと同等のエコノミータイプ	
データ設定器	RCA-P	データ入力専用器（アクチュエータの動作不可）	
パソコン対応ソフト	RCB-101-MW	ポジションデータ入力、アクチュエータの試験動作他	
ロボシリンダ用DC24V電源	PS-241 RS-242	入力電源100V仕様 入力電源200V仕様	P175
電源・I/Oケーブル（両側コネクタ仕様）	CB-ERC-PWBIO***-H6	絶縁型PIO端子台を使用する場合の電源・I/Oケーブル	P150
絶縁型PIO端子台	RCB-TU-PIO-A RCB-TU-PIO-B	垂直取付仕様 水平取付仕様	P149
SIO変換器	RCB-TU-SIO-A TCB-TU-SIO-B	垂直取付仕様 水平取付仕様	

使用上のご注意

ERCシリーズは防塵・防滴構造にはなっておりません。
水、油がかかる場合や、粉塵が多い場所等の悪環境下でのご使用については、弊社営業にご相談下さい。

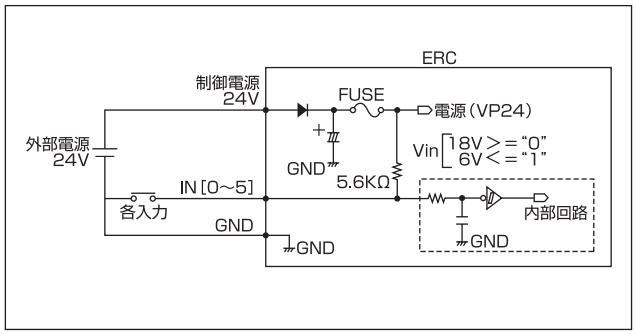
2 I/O配線図

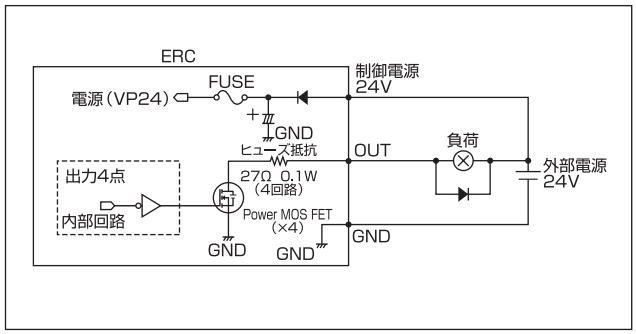
■入力部仕様 （ERC本体＝非絶縁）

仕様項目	内　容
入力点数	6点
入力電圧	DC24V±10%
入力電流	4mA/1回路
漏洩電流	Max 1mA/1点
動作電圧（対GND）	入力　ON：Min6V（3.5mA） OFF：Max18V（1mA）

■出力部仕様 （ERC本体＝非絶縁）

仕様項目	内　容
入力点数	4点
定格負荷電圧	DC24V
最大電流	60mA/1点
残留電圧	2V以下
短絡、逆電圧、保護	ヒューズ抵抗（27Ω 0.1W）





3 I/O信号表

パラメータ（PIOパターン選択）	PIOパターン	ピン番号
0	8点タイプ	位置決め点数8点で原点復帰信号、ゾーン信号等を備えた標準仕様です。 （工場出荷時はこのタイプに設定されています）
1	3点タイプ （エアシリンダタイプ）	電磁弁と同様、ST0～ST2までの3点をONするだけで、各ポジション（0～2）へ移動します。 （エアシリンダからの置換えを可能にしました）
2	16点タイプ	最大16点の位置決めが可能です。 （8点タイプと比べて原点復帰信号が削除されています）

ピン番号	区分	線色	パラメータ（PIOパターン選択）		
			0	1	2
			従来タイプ	3点タイプ （エアシリンダタイプ）	16点タイプ
1A	SIO	橙（赤1）	SGA		
1B		橙（黒1）	SGB		
2A	24V	空（赤1）	EMS1		
2B	0V	空（黒1）	EMS2		
3A	24V	白（赤1）	24V		
3B	0V	白（黒1）	BLK		
4A	24V	黄（赤1）	MPI		
4B	0V	黄（黒1）	GND		
5A	24V	桃（赤1）	MPI		
5B	0V	桃（黒1）	GND		
6A	入力	橙（赤2）	PC1	ST0	PC1
6B		橙（黒2）	PC2	ST1	PC2
7A		空（赤2）	PC4	ST2	PC4
7B		空（黒2）	HOME	－	PC8
8A		白（赤2）	CSTR	－	CSTR
8B		白（黒2）	＊STP	＊STP	＊STP
9A	出力	黄（赤2）	PEND	PE0	PEND
9B		黄（黒2）	HEND	PE1	HEND
10A		桃（赤2）	ZONE	PE2	ZONE
10B		桃（黒2）	＊ALM		

（注）＊印の信号（ALM/STP）は負論理ですので常時ONとなります。

4 信号名称説明

区　分	信号名称	信号略称	機能の概要
SIO	シリアル通信	SGA SGB	シリアル通信を行う場合に使用（P147参照）
24V 0V	非常停止	EMS1 EMS2	ティーチングボックスの非常停止スイッチを有効にするための配線（P148参照）
	ブレーキ解除	BKR	0Vに接続することでブレーキを強制解除（150mA要）
入　力	指令ポジション番号	PC1 PC2 PC4 PC8	4ビットのバイナリ信号で移動するポジションの番号を指定（8点タイプは3ビット） （例）　ポジション3 → PC1とPC3に入力 　　ポジション7 → PC1とPC2とPC4に入力
	ポジション移動	ST0 ST1 ST2	STO信号のONでポジション0に移動、ST1、ST2も同様 （本信号だけで移動開始、スタート信号への入力は不要）
	原点復帰	HOME	立ち上がりエッジで原点復帰動作を開始
	スタート	CSTR	指令ポジション番号に信号を入れ、本信号ONで指令したポジションに移動開始
	一時停止	＊STP	常時ONで通常動作（負論理） ON → OFFの立ち上がりエッジで減速停止
出　力	位置決め完了	PEND	目標位置まで移動して、位置決め完了後設定位置決め幅の範囲に入るとONする 位置決め完了の判定に使用
	完了ポジション番号	PE0 PE1 PE2	ポジション0に移動完了でPE0出力、PE1、PE2も同様 （3点タイプ時のみ有効）
	原点復帰完了	HEND	原点復帰完了後ONする
	ゾーン	ZONE	パラメータで設定されたゾーン信号範囲に入るとONする
	アラーム	＊ALM	正常時ON、アラーム発生時OFF（負論理） モータカバー上部LEDと同期（正常時緑色点灯、アラーム発生時赤色点灯）

（注）＊印の信号（ALM/STP）は負論理ですので常時ONとなります。

5 仕様表

仕様項目		内　容
制御方式		弱め界磁ベクトル制御（特許出願中）
位置決め指令		ポジション番号指定
ポジション番号		最大8点
バックアップメモリ		ポジション番号データ、パラメータを不揮発性メモリへ保存 シリアルE^2PROM　書換え回数10万回
PIO		専用入力6点／専用出力4点
電磁ブレーキ		回路搭載　DC24V±10%　0.15A以内
2色発光LED表示		サーボON（緑）、アラーム/モータ駆動電源遮断（赤）
I/F用電源		制御電源と共通（非絶縁）
シリアル通信		RS485　1ch（外部で終端処理）
アブソリュート機能		無し
電磁ブレーキ強制開放		0Vに接続で強制開放
ケーブル長		I/Fケーブル：10m以下
		SIOコネクタ通信ケーブル；5m以下
絶縁耐圧		DC500V　10MΩ
EMC		EN55011　Class A Group1（3m）
電源電圧		24V±10%
電源電流		最大2A
環境	使用周囲温度	0～40℃
	使用周囲湿度	85%RH以下（結露無き事）
	使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと
保護等級		IP20

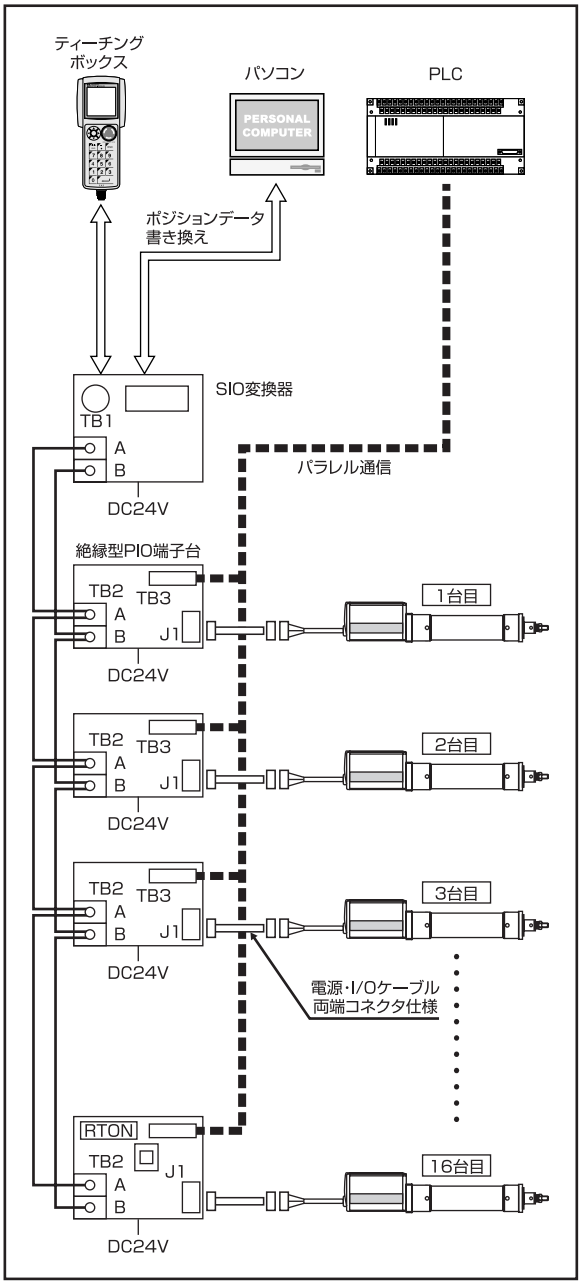
6 シリアル通信による複数軸制御の接続

オプションの絶縁型PIO端子台やSIO変換器を使用することで、複数の軸のポジションデータを
SIO変換器1台から置き換えたり、パソコンからシリアル通信を使って複数の軸を動作させることが出来ます。

基本仕様

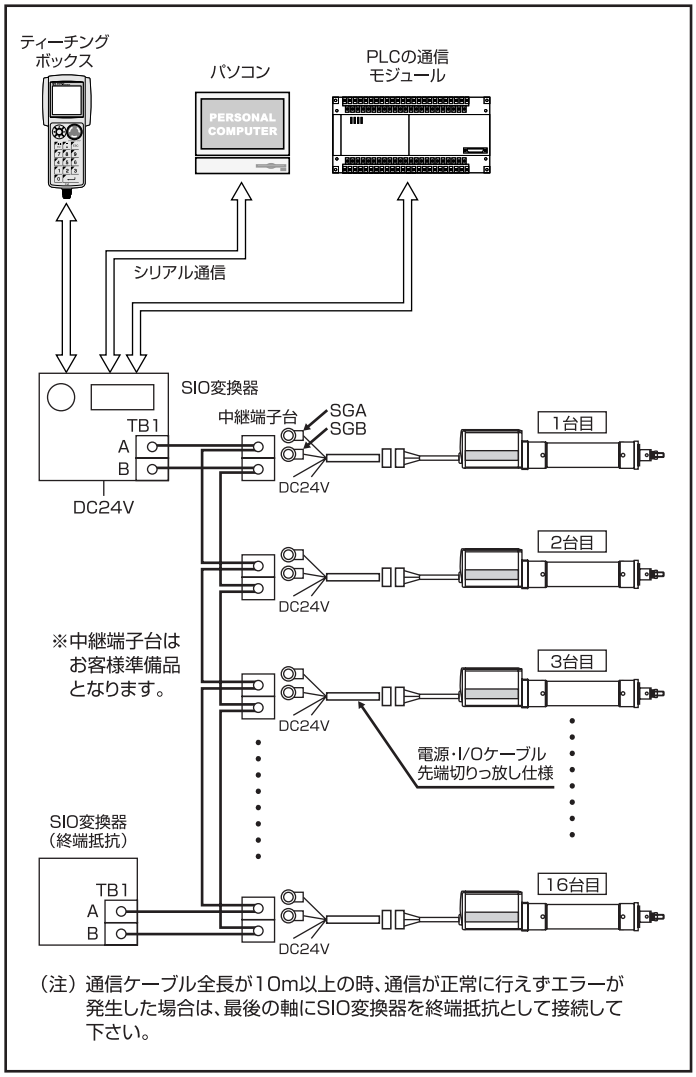
仕様項目	内　容
最大接続軸数	16軸
ケーブル最大長さ	100m以下
終端抵抗	120Ω（絶縁型PIO端子台／SIO変換器に内蔵）　シリアル通信の長さが10m以上になる場合に必要

1. 自動運転はPIOから行い、複数軸のポジションデータの書き換えを1箇所（SIO変換器）から行なう場合



（注）最後の軸のみ終端抵抗接続スイッチを［RTON］側に倒してください。

2. パラレルI/Oは使用せず、パソコン等からシリアル通信だけで複数軸を自動運転させる場合



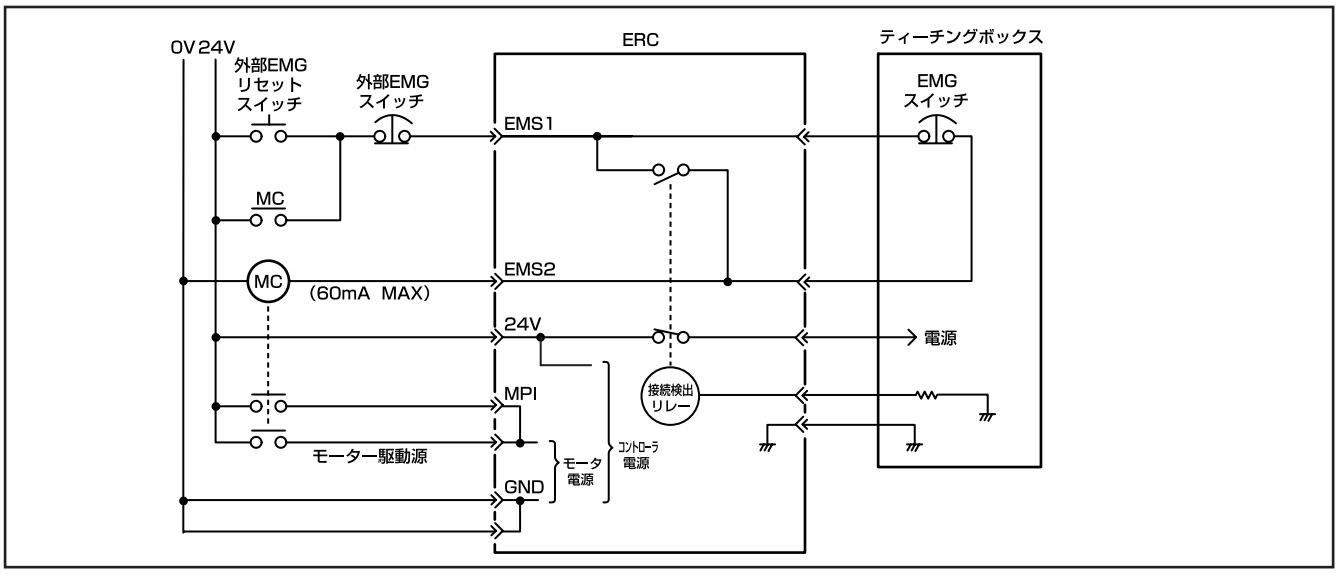
（注）シリアル通信のプログラムはお客様にて準備となります。

7 非常停止回路について

ERCシリーズは非常停止回路が内蔵されていませんので、下記の様な論理でお客様にて非常停止回路を構築して頂きますようお願いします。
（下記回路は説明の為簡略化されています。運転準備回路等はお客様の仕様に合わせて構築下さい。）

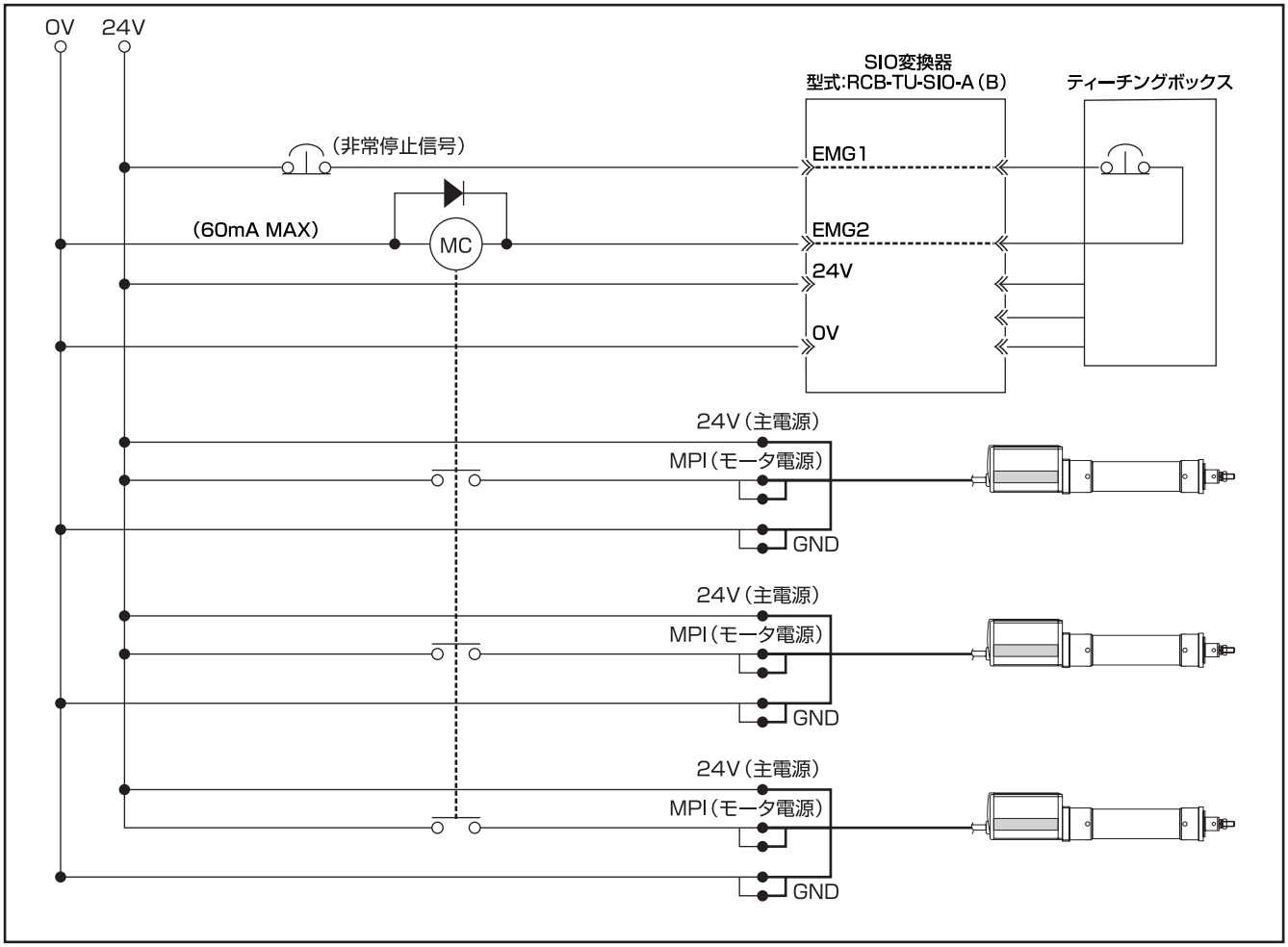
単軸の場合

単軸使用で非常停止回路を構築する場合は、電源・I/OケーブルのEMS1とEMS2の接点でリレーを動作し、MPI（モータ電源）を遮断して下さい。



複数軸の場合

複数軸に非常停止回路を構築する場合は、SIO変換器のEMG1とEMG2の接点でリレーを動作し、各軸のMPI（モータ電源）を遮断して下さい。



8 オプション

絶縁型PIO端子台

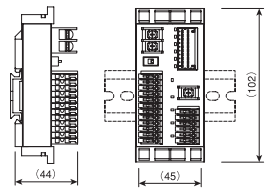
PLCとの配線を容易にするための端子台です。
※端子台を使用する場合は、電源・I/Oケーブルをオプションの両側コネクタ仕様にする必要があります。
NPN用：RCB-TU-PIO-A（B）　PNP用：RCB-TU-PIO-AP（BP）

特長
・入出力ポートは無極性ですので、PLC側のI/O仕様がNPN／PNPのどちらにも対応可能です。
・入出力信号のモニター用LEDを装備していますので、信号のON／OFF状態の確認が可能です。

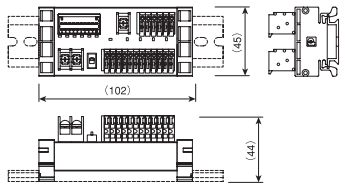
仕様

項目		仕様
電源電圧		DC24V±10%
使用周囲温度、湿度		0～55℃　85%RH以下（結露無き事）
入力部	入力点数	6点
	入力電圧	DC24V±10%
	入力電流	7mA／1回路（両極性）
	許容漏洩電流	1mA／1点（常温時2mA程度）
	動作電圧（対GND）	入力ON：Min16V（4.5mA）／OFF：Max5V（1.3mA）
出力部	出力点数	4点
	定格負荷電圧	DC24V
	最大電流	60mA／1点
	残留電圧	2V以下／60mA
	短絡過電流保護	ヒューズ抵抗（27Ω0.1W）

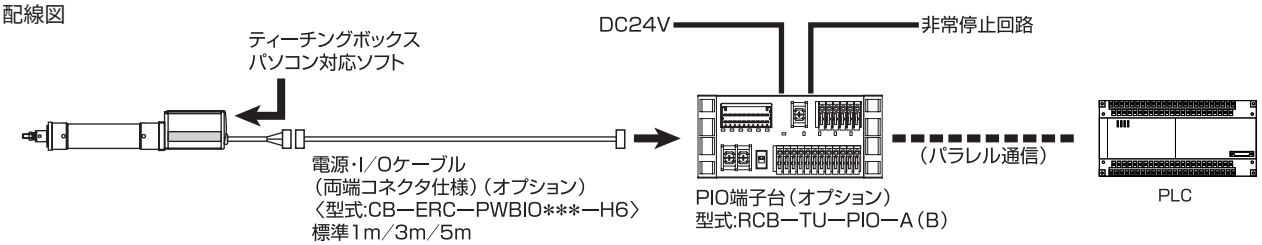
■垂直仕様　型式:RCB—TU—PIO—A



■水平仕様　型式:RCB—TU—PIO—B



配線図



SIO変換器

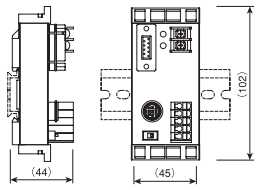
電源・I/Oケーブルのシリアル通信線（SGA、SGB）を接続し、
パソコン接続用のD-Sub9ピンクロスケーブルを使用して
RS232通信が出来るようにした変換器です。

特長
・ティーチングボックスやパソコン接続用ケーブルの接続口を、本体から離して好きな位置に設置することが出来ます。
・複数の軸を接続しパソコンからシリアル通信で動作させることが出来ます。
（詳細はP147参照）

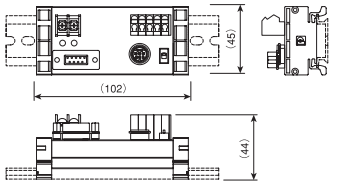
仕様

項目	仕様
電源電圧	DC24V±10%
使用周囲温度、湿度	0～55℃　85%RH以下（結露無き事）
終端抵抗	120Ω（内蔵）
消費電流	0.1A以下

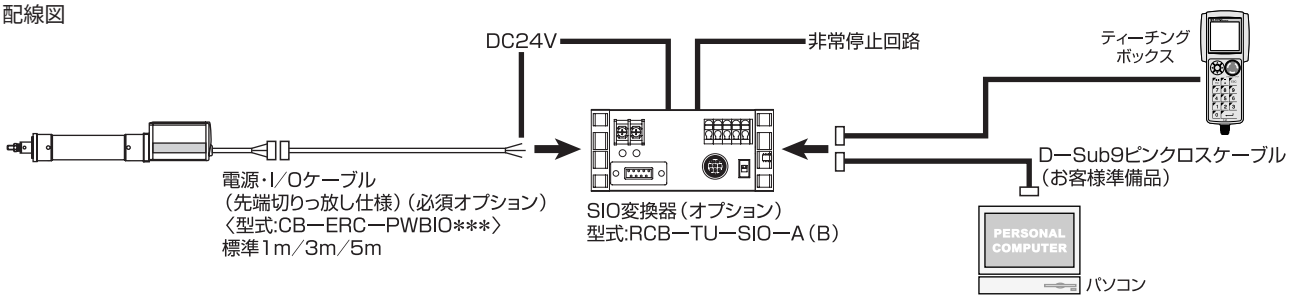
■垂直仕様　型式:RCB—TU—SIO—A



■水平仕様　型式:RCB—TU—SIO—B



配線図



9 ケーブル、メンテナンス品

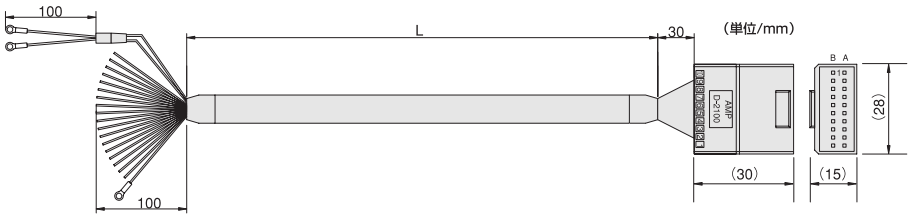
電源・I/Oケーブル／電源・I/Oロボットケーブル

型式 CB-ERC-PWBIO□□□／CB-ERC-PWBIO□□□-RB

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長10mまで対応
例）080=8m

※先端丸端子処理
（日圧V0.5-3）

色	信号	No.
橙（赤1）	SGA	1
橙（黒1）	SGB	2



No.	信号	色	
1A	SGA	橙（赤1）	
1B	SGB	橙（黒1）	
2A	EMS1	空（赤1）	（※1）
2B	EMS2	空（黒1）	（※1）
3A	24V	白（赤1）	
3B	BKR	白（黒1）	
4A	MPI	黄（赤1）	
4B	GND	黄（黒1）	
5A	MPI	桃（赤1）	
5B	GND	桃（黒1）	
6A	PC1	橙（赤2）	
6B	PC2	橙（黒2）	
7A	PC4	空（赤2）	（※1）
7B	HOME	空（黒2）	（※1）
8A	CSTR	白（赤2）	
8B	/STP	白（黒2）	
9A	PEND	黄（赤2）	
9B	HEND	黄（黒2）	
10A	ZONE	桃（赤2）	
10B	/ALM	桃（黒2）	

（※1）ロボットケーブルの時は2A、2B、7A、7Bが灰色になります。

ツイストペアケーブル
ドレインワイヤ
シールド線

※（ ）内はロボットケーブルの場合です。

標準価格

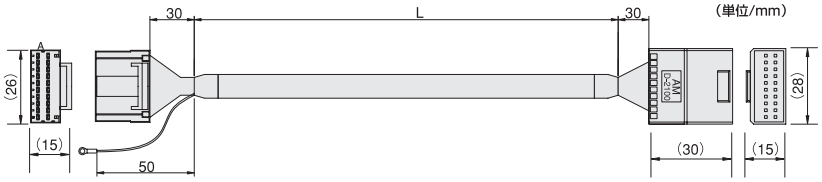
型　式	L	標準価格
CB-ERC-PWBIO 010～030 **(-RB)**	1m～3m	—
CB-ERC-PWBIO 040～050 **(-RB)**	4m～5m	—
CB-ERC-PWBIO 060～100 **(-RB)**	6m～10m	—

消費税は含まれておりません

電源・I/Oケーブル（両側コネクタ仕様）／電源・I/Oロボットケーブル（両側コネクタ仕様）

型式 CB-ERC-PWBIO□□□-H6／CB-ERC-PWBIO□□□-RB-H6

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長10mまで対応
例）080=8m



リセハウジング:1-1318118-9（AMP）
リセコンタクト:1318108-1（AMP）

色	信号	No.
橙（赤1）	SGA	1A
橙（黒1）	SGB	1B
空（赤1）	EMS1	2A
空（黒1）	EMS2	2B
白（赤1）	24V	3A
白（黒1）	BKR	3B
黄（赤1）	MPI	4A
黄（黒1）	GND	4B
桃（赤1）	MPI	5A
桃（黒1）	GND	5B
橙（赤2）	PC1	6A
橙（黒2）	PC2	6B
空（赤2）	PC4	7A
空（黒2）	HOME	7B
白（赤2）	CSTR	8A
白（黒2）	/STP	8B
黄（赤2）	PEND	9A
黄（黒2）	HEND	9B
桃（赤2）	ZONE	10A
桃（黒2）	/ALM	10B

No.	信号	色	
1A	SGA	橙（赤1）	
1B	SGB	橙（黒1）	
2A	EMS1	空（赤1）	（※1）
2B	EMS2	空（黒1）	（※1）
3A	24V	白（赤1）	
3B	BKR	白（黒1）	
4A	MPI	黄（赤1）	
4B	GND	黄（黒1）	
5A	MPI	桃（赤1）	
5B	GND	桃（黒1）	
6A	PC1	橙（赤2）	
6B	PC2	橙（黒2）	
7A	PC4	空（赤2）	（※1）
7B	HOME	空（黒2）	（※1）
8A	CSTR	白（赤2）	
8B	/STP	白（黒2）	
9A	PEND	黄（赤2）	
9B	HEND	黄（黒2）	
10A	ZONE	桃（赤2）	
10B	/ALM	桃（黒2）	

（※1）ロボットケーブルの時は2A、2B、7A、7Bが灰色になります。

ツイストペアケーブル
ドレインワイヤ
シールド線

※（ ）内はロボットケーブルの場合です。

標準価格

型　式	L	標準価格
CB-ERC-PWBIO 010～030-H6 **(-RB)**	1m～3m	—
CB-ERC-PWBIO 040～050-H6 **(-RB)**	4m～5m	—
CB-ERC-PWBIO 060～100-H6 **(-RB)**	6m～10m	—

消費税は含まれておりません

外部機器通信ケーブル

型式 CB-RCA-SIO020(050)

標準価格

型　式	長　さ	標準価格
CB-RCA-SIO 020	2m	—
CB-RCA-SIO 050	5m	—

消費税は含まれておりません

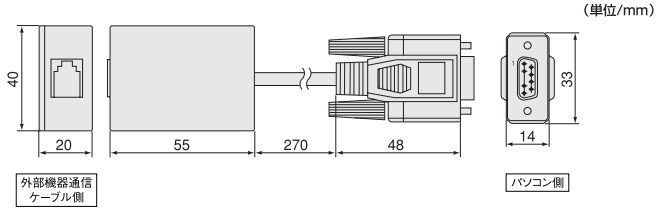
色	信号	No.
茶	5V	1
黄	SGA	2
赤	GND	3
橙	SGB	4
青	GND	5
緑	5V	6

短絡電線　UL1007AWG28（黒）
シールド未接続

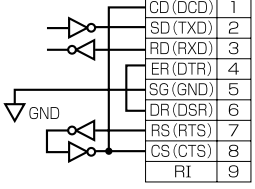
No.	信号	色
1	SGA	黄
2	SGB	橙
3	5V	茶/緑
4	EMGS	—
5	EMGA	黒
6	24V	—
7	GND	赤/青
8	EMGB	黒
FG		シールド

RS485変換アダプタ

型式 RCB-CV-MW



D-Sub 9ピン



信号	No.
CD（DCD）	1
SD（TXD）	2
RD（RXD）	3
ER（DTR）	4
SG（GND）	5
DR（DSR）	6
RS（RTS）	7
CS（CTS）	8
RI	9

RD：受信データ
SD：送信データ
SG：シグナルグランド
CD：信号品質検出
CTS：送信可

標準価格　—

RCP2-C/CG RCP2専用コントローラ

動作方法	ポジショナー運転
登録ポジション数	標準16ポジション/最大64ポジション
電源電圧	DC24V

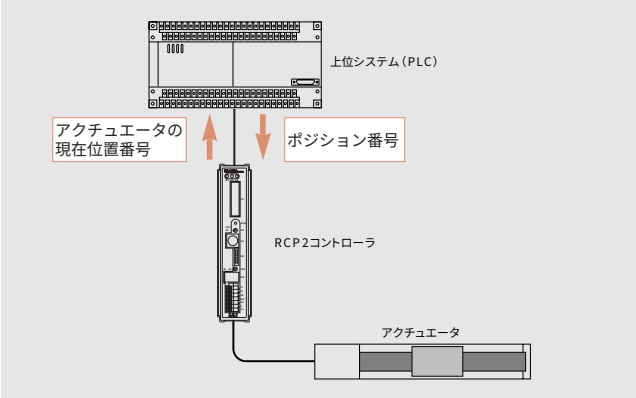
1 特長

1 底面積は当社従来比約51%の省スペースを実現

幅35mm×奥行68.1mmのコンパクトスリムサイズで盤の省スペース化を実現。もちろんドライバ、コントロールユニット、パワーステージのすべてを内蔵していますので、面倒な配線や調整が不要で、アクチュエータを接続するだけで動作させることが出来ます。

2 最大64点の多点位置決めが可能

PIO点数および搭載メモリの増加により最大64点のポジションデータが登録できますから複雑な動作も、自由自在しかも操作はPLCからPIOのポジション番号を指定するだけで±0.02mmの高精度位置決めができる、簡単高機能なコントローラです。



3 PIO信号のピンアサインは6パターンから選択が可能

PIO信号のピンアサインは、最大64点の位置指定が出来るパターンやゾーン信号出力を2つ設定出来るパターン、また教示動作が出来るパターン等全部で6パターンから選択が可能になりました。(P155参照)
またPIOコネクタは旧RCPコントローラ(RCP-C)と共通で出荷時のピンアサインも同じに設定していますので、旧RCPコントローラから置き換えた場合も、PIOの配線はそのままご使用出来ます。

(注) RCPシリーズのアクチュエータ・コントローラを使用されていて、コントローラだけをRCP2コントローラに置き換えることは出来ません。

4 CEマーク標準対応

欧州の安全規格であるEU指令に適合し、標準でCEマークに対応しています。

5 非常停止時のモータ駆動源遮断リレー内蔵タイプとモータ駆動源遮断リレー外付けタイプが選択可能

駆動源遮断リレー内蔵タイプは、非常停止時にモータ駆動源をリレー遮断しますので安全です。またさらに安全面を強化したい場合は、コントローラ外部に安全リレーを設けてモータ駆動源を遮断可能な駆動源遮断リレー外付けタイプをご使用下さい。

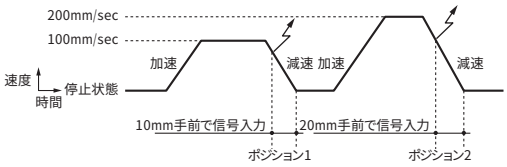
6 便利なソフト機能を搭載

ACサーボの機能を活かした便利な機能を搭載していますので複雑な動作も簡単に設定、操作が出来ます。
また好評のゾーン信号出力を2つ増やすことで、ますます使いやすくなりました。

便利なソフト機能

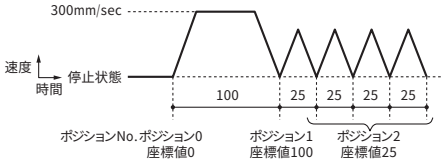
1 位置決め幅設定機能

通常は目的の位置に移動を完了した時点で移動完了信号(位置決め完了信号)を出力しますが、その信号を目的位置手前の任意の位置で出力することが可能です。タクトタイムを短縮したい場合等にご使用頂けます。



2 ピッチ送り機能

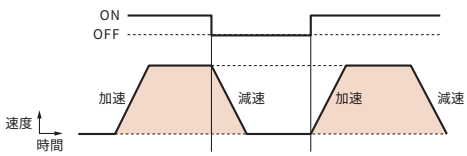
現在位置から指定した距離を移動させるインクリメンタル移動が可能です。
これを使用して繰返し同じ距離を指定することで、位置決め点数に関係なく等ピッチの連続送りが可能です。



3 一時停止機能

外部からの信号のON/OFFで、スライダの動きを一時停止させることが出来ます。
動作を一時停止させたい場合や周辺機器とのインターロック等にご使用頂けます。

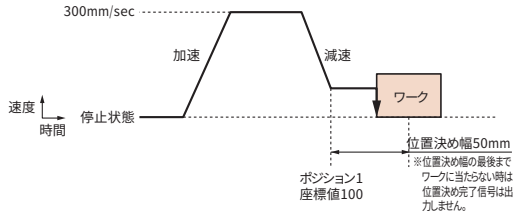
一時停止信号入力



4 押し付け動作

エアシリンダの様に、スライダをワークに押し付けた状態で保持し続けることが出来ます。
これによりワークの押し付け、クランプ圧入等にご使用頂くことが出来ます。

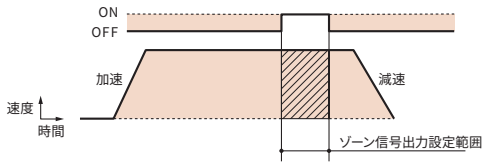
■押し付け動作例



5 ゾーン出力機能

運転中、設定された範囲にスライダが進入すると信号を出力する機能です。
危険エリアの設定及び疑似センサ等にご使用頂けます。

ゾーン信号出力



2 型式

RCP2 - C - RXA - I - PM - 0 - P - K
❶ ❷ ❸ ❹ ❺ ❻ ❼ ❽

①シリーズ

各シリーズの名称を表します。

②コントローラタイプ

コントローラの機能による分類を表します。

C ：非常停止回路を持ち、外部からの非常停止入力によりアクチュエータを停止させモータ駆動源をコントローラ内部のリレーで遮断するタイプです。
（一般的な使用には、こちらのタイプをご使用下さい）

CG ：コントローラ内部に非常停止回路はなく、モータ駆動源遮断のための端子を有していますのでお客様がコントローラ外部に安全リレー等を用いた非常停止回路を構築することで安全カテゴリ2相当の安全基準に対応することが出来るタイプです。

CF ：HSM、HSMR、RFA、RFWを動作させる高出力タイプコントローラです。

③アクチュエータタイプ

動作させるアクチュエータのタイプを表します。

（SA5、SA6、SA7、SS、SM、SSR、SMR、RPA、RXA、RSA、RMA、RSW、RMW、RSGS、RMGS、RXGD、RSGD、RMGD、GRS、GRM、RTB、RTC、BA6、BA6U、BA7、BA7U、GR3LS、GR3LM、GR3SS、GR3SM、HSM（※）、HSMR（※）、RFA（※）、RFW（※））

（※）はCFタイプ（高出力タイプ）専用です。

④エンコーダタイプ

動作させるアクチュエータのエンコーダが「アブソリュートタイプ」か「インクリメンタルタイプ」かを表します。

I ：インクリメンタルタイプ
電源を落とすとスライダの位置データが消えてしまうため、電源を入れるたびに原点復帰が必要なタイプです。

A ：アブソリュートタイプ
電源を落としてもスライダの現在位置を保持していますので、原点復帰が不要なタイプです。

ご注意
RCP2のアブソリュートタイプは、電源OFF時にエンコーダが回転するとエラーになりますので、電源OFF時にスライダやロッドが動く恐れがある場合は、アクチュエータをブレーキ付（オプション）にして下さい。

⑤モータ

動作させるアクチュエータのモータの種類を表します。

PM：パルスモータ

⑥電源電圧

コントローラの入力電源（主電源）の種類を表します。

0：DC24V

⑦入出力信号形態

I/O（入出力信号）の種類（電流方向）を表します。
※PNPタイプが必要な場合以外は、記入する必要はありません。

（無記入）：NPNタイプ
P ：PNPタイプ

⑧アブソリュートバッテリー取付金具

（無記入）：取付金具なし
K ：取付金具付

価格

消費税は含まれておりません

インクリメンタルタイプ

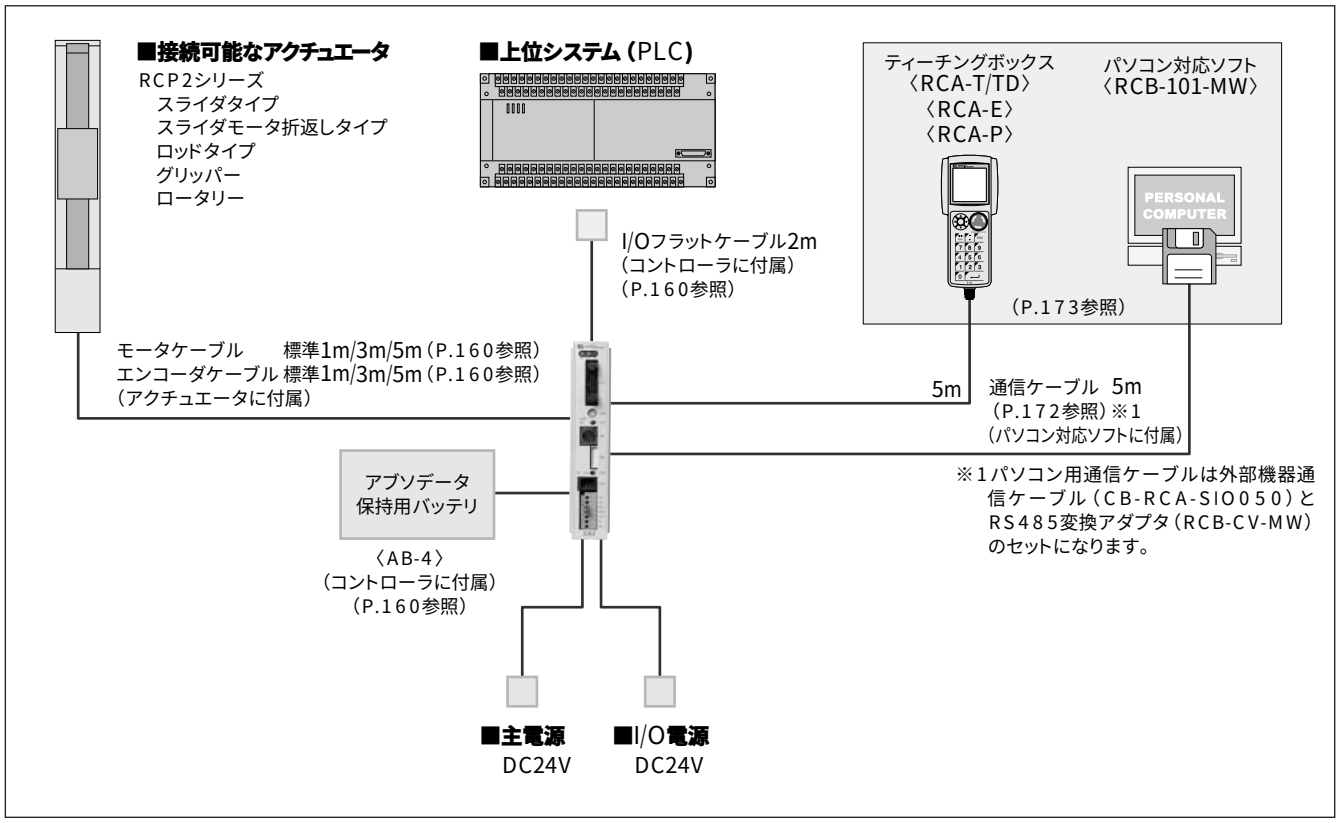
型式	標準価格
RCP2-C(CG)-SA5-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-SA6-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-SA7-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-SS-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-SM-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-SSR-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-SMR-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RXA-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RSA-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RMA-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RSW-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RMW-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RSGS-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RMGS-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RXGD-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RSGD-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RMGD-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-GRS-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-GRM-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RTB-I-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RTC-I-PM-0	—

※ベルトタイプ、グリッパー、高速タイプ、高推力タイプのコントローラは前付のページをご覧下さい。

アブソリュートタイプ

型式	標準価格
RCP2-C(CG)-SA5-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-SA6-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-SA7-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-SS-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-SM-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-SSR-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-SMR-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RXA-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RSA-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RMA-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RSW-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RMW-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RSGS-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RMGS-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RXGD-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RSGD-A-PM-0	—
RCP2-C(CG)-RMGD-A-PM-0	—

3 システム構成図

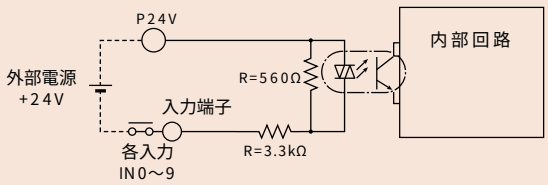


4 I/O配線図

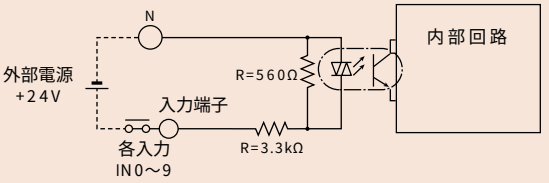
■入力部　外部入力仕様

項目	仕様
入力電圧	DC24V　±10%
入力電流	7mA／1回路
入力点数	10点
漏洩電流	1mA以下／1点
絶縁方式	フォトカプラ

NPN仕様



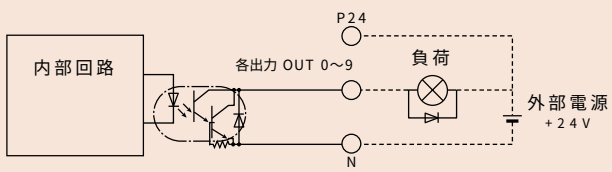
PNP仕様



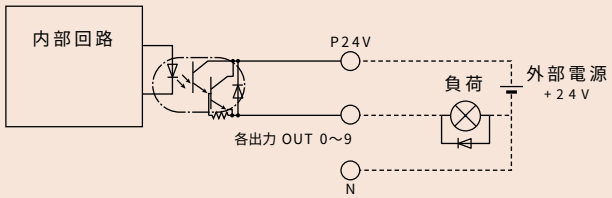
■出力部　外部出力仕様

項　目	仕様
負荷電圧	DC24V
最大負荷電流	20mA／1点
出力点数	10点
残留電圧	2V以下
絶縁方式	フォトカプラ

NPN仕様



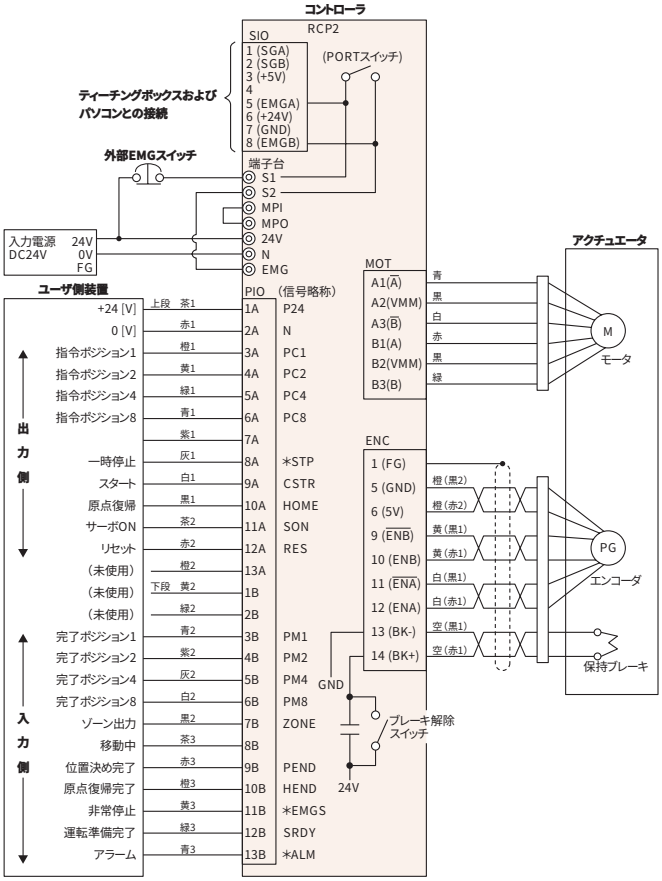
PNP仕様



5 外部接続図

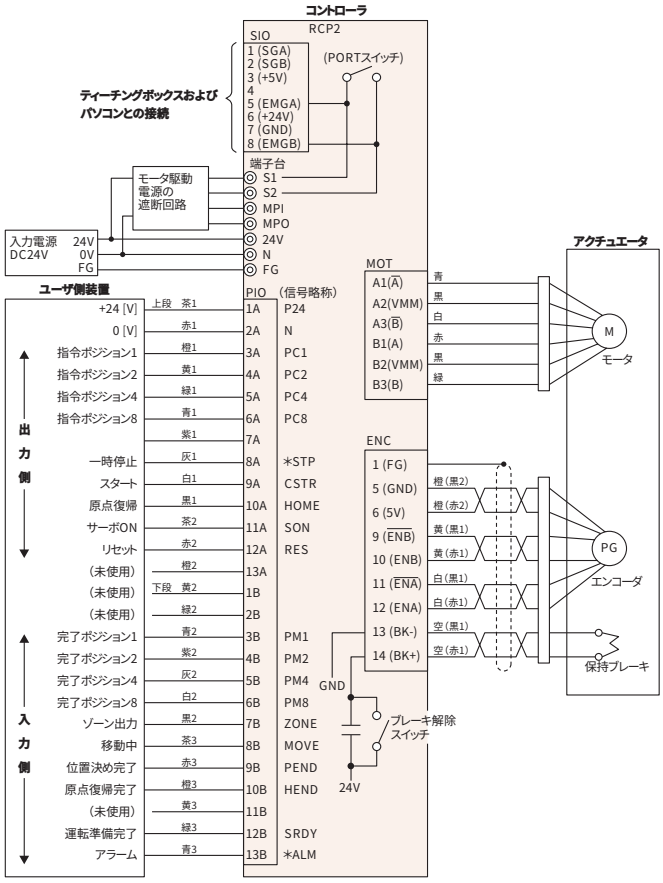
■駆動源遮断リレー内蔵タイプ （型式：RCP2-C）

※右図配線は、PIOパターン1(標準タイプ)の場合です。出荷時はPIOパターンが0(従来タイプ)となっていますのでご注意下さい。



■駆動源遮断リレー外付けタイプ （型式：RCP2-CG）

※右図配線は、PIOパターン1(標準タイプ)の場合です。出荷時はPIOパターンが0(従来タイプ)となっていますのでご注意下さい。



6 I／O信号表

本コントローラは、多様な用途に対応できるように6タイプのPIOパターンを用意しています。
パラメータの設定数字（0～5）を変えるだけで、下記の6タイプを切り替えて使用することが出来ます。

ご注意　下記の5タイプは重複して使用することは出来ませんので、ご注意下さい。
（例えば64点の位置決めとゾーン信号を2点を同時に使用することは出来ません）

パラメータ（PIOパターン選択）	PIOパターン	特長
0	従来タイプ	RCP-Cコントローラのピンアサインと互換性を持たしたタイプです。 （工場出荷時はこのタイプに設定されています）
1	標準タイプ	従来タイプに、原点復帰指令入力、サーボ オン入力、リセット入力、および移動中出力、運転準備完了出力を追加したタイプです。
2	位置決め点数64点タイプ	位置決め指令ポジションの入力ポートを、最大64点指定できるようにしたタイプです。 （サーボオン信号と運転準備完了出力は削除されています）
3	ゾーン出力信号2点タイプ	ゾーン出力信号を2点設定したタイプです。 （移動中出力は削除されています）
4	教示タイプ	I／OからJOG移動と教示（現在位置の座標値書き込み）が出来るタイプです。 通常モードと教示モードの切り替えができ、通常モードでは標準タイプと同じ動作が可能です。
5	4点タイプ （エアシリンダタイプ）	電磁弁と同様、ST0～ST3までの4点をONするだけで、各ポジション（0～4）へ移動します。 （エアシリンダからの置換えを可能にしました）

ピン番号	区分	線色	パラメータ（PIOパターン）選択						
			0	1	2	3	4		5
			従来タイプ	標準タイプ	位置決め点数64点タイプ	ゾーン出力信号2点タイプ	教示タイプ		4点タイプ（エアシリンダタイプ）
							通常モード	教示モード	
1A	P24	上段　茶－1	P24						
2A	N	赤－1	N						
3A	入力	橙－1	CSTR	PC1	PC1	PC1	PC1		ST0
4A		黄－1	PC1	PC2	PC2	PC2	PC2		ST1
5A		緑－1	PC2	PC4	PC4	PC4	PC4		ST2
6A		青－1	PC4	PC8	PC8	PC8	PC8		ST3
7A		紫－1	PC8	—	PC16	—	MODE		—
8A		灰－1	—	＊STP	PC32	＊STP	＊STP	JOG＋	＊STP
9A		白－1	—	CSTR	CSTR	CSTR	CSTR	PWRT	—
10A		黒－1	＊STP	HOME	HOME	HOME	HOME		—
11A		茶－2	—	SON	＊STP	SON	SON		—
12A		赤－2	—	RES	RES	RES	RES	JOG－	RES
13A		橙－2	（未使用）						
1B		下段　黄－2	（未使用）						
2B		緑－2	（未使用）						
3B	出力	青－2	PM1	PM1	PM1	PM1	PM1		PE0
4B		紫－2	PM2	PM2	PM2	PM2	PM2		PE1
5B		灰－2	PM4	PM4	PM4	PM4	PM4		PE2
6B		白－2	PM8	PM8	PM8	PM8	PM8		PE3
7B		黒－2	PEND	ZONE	PM16	ZONE1	MODES		ZONE1
8B		茶－3	HEND	MOVE	PM32	ZONE2	MOVE		—
9B		赤－3	ZONE	PEND	PEND	PEND	PEND	WEND	PEND
10B		橙－3	＊ALM	HEND	HEND	HEND	HEND		HEND
11B		黄－3	遮断リレー内蔵タイプ：＊EMGS／遮断リレー外付けタイプ：（未使用）						
12B	出力	緑－3	—	SRDY	MOVE	SRDY	SRDY		—
13B		青－3	—	＊ALM	＊ALM	＊ALM	＊ALM		＊ALM

注意：①＊印の信号（ALM／STP／EMGS）は負論理ですので常時ONとなります。
②13A／1B／2Bは接続出来ません。
③NPN仕様とPNP仕様は電源ラインを共通にしていますので、PNPの場合でも電源ラインを逆にする必要はありません。
④ピン番号11Bは、遮断リレー内蔵タイプでのみ有効です。（遮断リレー外付けタイプは未接続となります）

7 入出力信号機能の概要

PIOパターン機能一覧表

※○は設定あり、－は設定なし、数字は点数を表しています。

パラメータ（PIOパターン選択）	PIOパターン	入力信号							出力信号		
		位置決め点数	サーボオン	原点復帰指令	一時停止	JOG動作	現在位置書き込み	リセット	運転準備完了	ゾーン	移動中
0	従来タイプ	16	－	－	○	－	－	－	－	1	－
1	標準タイプ	16	○	○	○	－	－	○	○	1	○
2	位置決め点数64点タイプ	64	－	○	○	－	－	○	－	－	○
3	ゾーン出力信号2点タイプ	16	○	○	○	－	－	○	○	2	－
4	教示タイプ	16	○	○	○	○	○	○	○	－	○
5	4点タイプ（エアシリンダタイプ）	4	－	－	○	－	－	○	－	1	－

信号名称説明

区分	信号名称	信号略称	機能の概要
入力	スタート	CSTR	起動トリガーで立ち上がりエッジで移動開始
	サーボオン	SON	ONの間、サーボON、 OFFの間、サーボOFF
	アラームリセット	RES	立ち上がりエッジでアラーム及び一時停止中の残移動量をリセット
	原点復帰	HOME	立ち上がりエッジで原点復帰動作を開始
	動作モード	MODE	ON：教示モード、OFF：通常モード
	現在位置書込み	PWRT	20msecONの状態を保持後、PC1～PC8で選択されているポジション番号に現在位置を記憶
	＋ジョグ移動	JOG＋	ONの間、プラス方向に移動
	－ジョグ移動	JOG－	ONの間、マイナス方向に移動
	＊一時停止	＊STP	ON→OFFの立ち下がりエッジで減速停止を行う
	指令ポジション番号	PC1 PC2 PC4 PC8 PC16 PC32	移動させるポジション番号の入力（バイナリ入力）
	ポジション移動	ST0 ST1 ST2 ST3	ST0信号ONでポジション0に移動、ST1～3も同様 （本信号入力だけで移動開始、スタート信号への入力は不要）
出力	運転準備完了	SRDY	サーボONし運転可能状態になると常時出力 筐体前面LEDの“RUN”点灯・消灯と同期 PLC側で運転開始のタイミングをとるのに使用
	移動中	MOVE	移動中の時にON、停止状態でOFF 押し付け動作の空振り判定に使用
	位置決め完了	PEND	目標位置まで移動して位置決め完了後、設定インポジション範囲に入るとONする 位置決め完了の判定に使用
	原点復帰完了	HEND	原点復帰完了後ONする
	ゾーン	ZONE1 ZONE2	アクチュエータの現在位置がパラメータで設定された範囲にある場合に出力 中間点でのリミットスイッチ替わりや簡易ものさしなどの用途に利用出来ます
	＊アラーム	＊ALM	正常時ONでアラーム発生時OFF 筐体前面LEDの消灯・点灯と同期
	完了ポジション番号	PM1 PM2 PM4 PM8 PM16 PM32	位置決め完了後にポジション番号を出力（バイナリ出力） 次に移動が始まるとOFF PLC側で確実に指令した位置に到達したかをチェックするのに使用
	完了ポジション番号 （ポジション移動）	PE0 PE1 PE2 PE3	ポジション移動の入力に対して移動完了後に出力
	現在動作モード	MODES	ON：教示モード、OFF：通常モード
	＊非常停止	＊EMGS	簡易非常停止リレー搭載のコントローラ時に有効 OFF：非常停止状態
	書込み完了	WEND	位置情報書込み指令による不揮発性メモリへの書込み完了を出力

8 仕様表

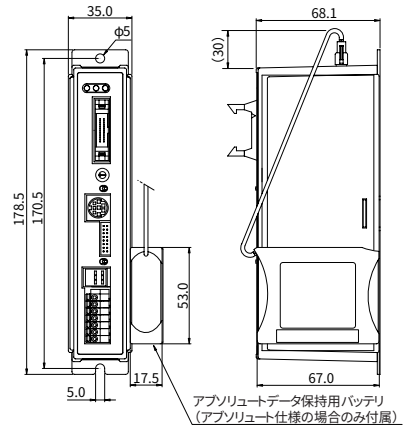
項目	仕様
コントローラシリーズ・タイプ	RPC2-C／CG
接続アクチュエータ	RPC2-SA5／SA6／SA7／SS／SM／SSR／SMR RXA／RSA／RMA／GRS／GRM／RTB／RTC　他
入力電源	DC24V ±10%
電源容量	最大2A
制御軸数	1軸
制御方式	弱め界磁ベクトル制御（特許出願中）
位置決め指令	ポジション番号指定
ポジション番号	標準16点、最大64点
バックアップメモリ	ポジション番号データ、パラメータ不揮発性メモリへ保存 シリアルE2PROM 書換え回数10万回
PIO	RCP2-C（CG）：専用入力10点（10点）／専用出力11点（10点）、5パターンから選択
LED表示	RDY（緑）・RUN（緑）・ALM（赤）
I/F用電源	外部供給24V±10%　0.3A絶縁
通信	RS485 1ch（外部で終端処理）
エンコーダインターフェース	EIA RS-422A/423A準拠品
位置検出方式	インクリメンタルエンコーダ／アブソリュートエンコーダ（注1）
アブソバッテリ保持時間	約250時間
電磁ブレーキ強制開放	筐体前面のトグルスイッチ
ケーブル長	モータ・エンコーダケーブル：20m以下
	PIOケーブル：5m以下
絶縁耐圧	DC500V 10MΩ
耐振動	XYZ各方向　10～57Hz　片側幅0.035mm（連続）　0.075mm（断続）
使用周囲温度	0～40℃
使用周囲湿度	85%RH以下（結露無き事）
使用周囲雰囲気	腐食性ガスなきこと
保護等級	IP20
質量	300g
付属品	PIOフラットケーブル（2m）

（注1）RCP2アブソリュートタイプは、電源OFF時にエンコーダが回転するとエラーになりますので、電源OFF時にスライダやロッドが動く恐れがある場合は、アクチュエータをブレーキ付（オプション）にして下さい。

9 外形寸法図

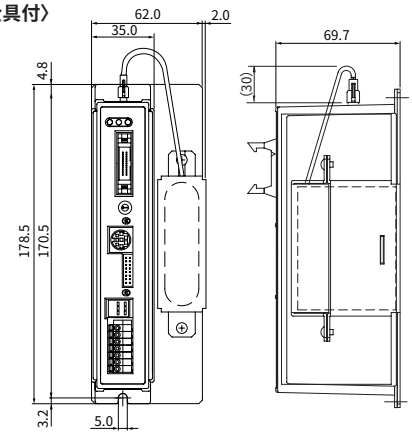
単位：mm

コントローラ
〈バッテリー取付金具なし〉

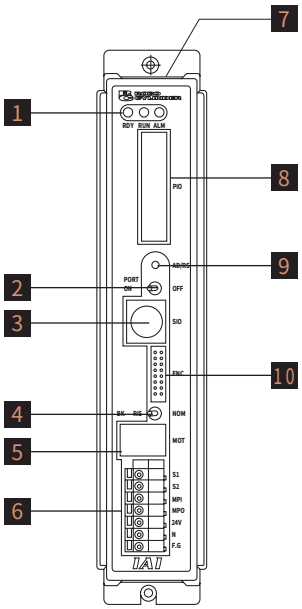


※バッテリーは固定されずにコントローラと同梱となります。

コントローラ
〈バッテリー取付金具付〉



10 各部名称及び機能



1 LED表示

RDY	CPUが正常動作中であることを示します。
RUN	正常運転中であることを示します。（モータ線及びエンコーダ線の配線チェック動作完了後で、サーボオン中）
ALM	アラームの発生中及び非常停止中であることを示します。

2 ポートスイッチ（PORT）

SIOコネクタ（3）の信号出力の切替え用スイッチ

ON	ティーチングボックス、IAI製RS485／変換アダプタの電源をSIOコネクタ（3）から出力します。またティーチングボックスのEMGライン（6のS1、S2）に接続されます。
OFF	ティーチングボックスやパソコンとの通信が無効になります。ただしSIO信号ラインは有効ですから、コントローラーコントローラ間の通信は可能です。

注：SIOコネクタ抜き差し時は、必ず本スイッチをOFFにして下さい。

3 ティーチングボックス・パソコン用コネクタ（SIO）

ティーチングボックスまたは専用通信ケーブル接続用コネクタです。

4 ブレーキ解除スイッチ（BK）

アクチュエータのブレーキオプション選択時のみ有効です。

RLS	ブレーキ強制解除状態となります。
NOM	ブレーキ使用状態となります。（通常設定）

5 モータケーブル接続用コネクタ（MOT）

アクチュエータのモータケーブル接続用コネクタです。

6 端子台

S1・S2	非常停止スイッチ接点です。Portスイッチ（2）がON側でティーチングボックスの非常停止スイッチに接続、OFF側でS1、S2は短絡されます。
MPI MPO	モータ駆動電源を安全リレー等で直接外部から遮断するための端子です。（P22参照）
24V	DC24V電源のプラス側です。
N	DC24V電源のマイナス側です。
EMG	非常停止入力（RCP2-Cの場合）
F.G	アース端子です。（RCP2-CGの場合）

7 バッテリーコネクタ

アブソリュートデータバックアップバッテリー接続用のコネクタです。（アブソリュート仕様）

8 PIOコネクタ（PIO）

PIOケーブル接続用コネクタです。

9 アドレススイッチ（ADRS）

コントローラの軸アドレス設定用のスイッチです。通信で2台以上接続する場合は、コントローラ毎に重ならないよう設定して下さい。

設定範囲	0～F

10 エンコーダ・ブレーキコネクタ（ENC）

アクチュエータのエンコーダ・ブレーキケーブル接続用コネクタです。

11 非常停止回路について

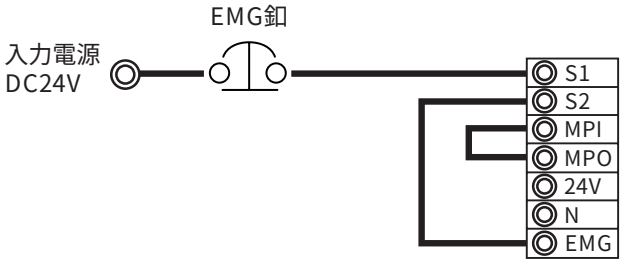
■駆動源遮断リレー内蔵タイプ （型式：RCP2-C）

駆動源遮断リレー内蔵タイプは、コントローラ端子台のEMG（非常停止）入力の信号OFFによりアクチュエータの動作を停止し、アクチュエータのモータ駆動源をコントローラ内部のリレーで遮断します。
以下に主な接続例を記します。

※下記の配線を行わない場合は、非常停止が解除されませんのでご注意下さい。　詳細は取扱説明書をご参照下さい。

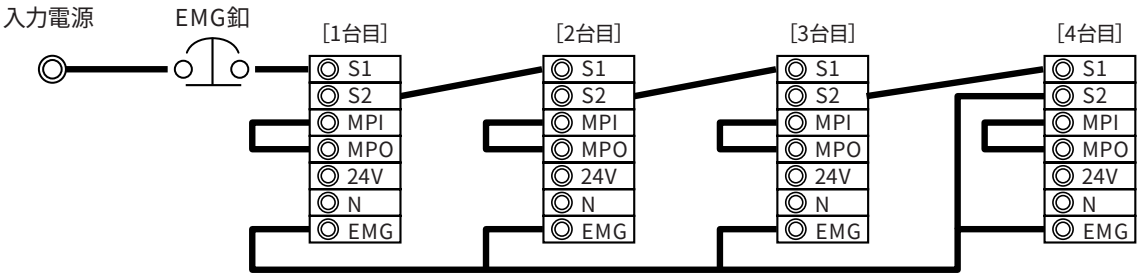
①コントローラを1台だけ使用する場合

- MPI端子とMPO端子をジャンパする。（工場出荷時はジャンパされています）
- EMG釦の片側を入力電源の24Vに接続し、もう片側をS1端子に接続します。また、S2端子とEMG端子をジャンパします。



②同一電源でコントローラを2台～8台使用する場合

- MPI端子とMPO端子をジャンパする。（工場出荷時はジャンパされています）
- EMG釦の片側を入力電源の24Vに接続し、もう片側をS1端子に接続します。次に、渡り配線として、［1台目］S2端子→S1端子［2台目］S2端子→S1端子［3台目］S2端子→S1端子・・・・・と順番につなげていき、最後のS2端子から全数のEMG端子に接続します。EMG端子への配線には中継端子台をご使用下さい。（注）一つの端子には2本以上の線を挿入しないで下さい。

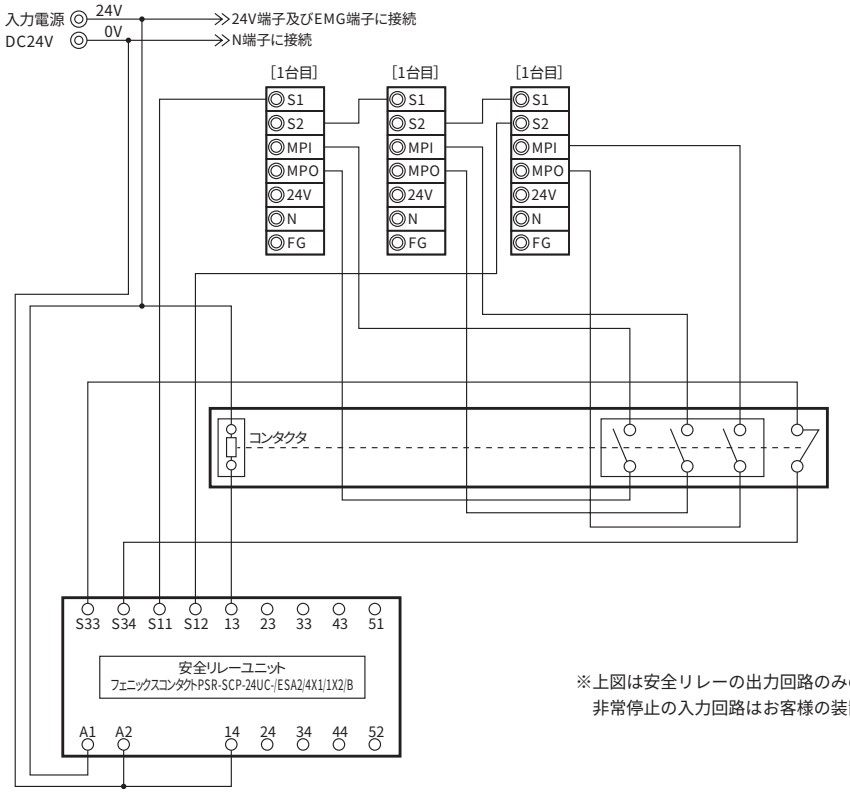


③コントローラを9台以上使用する場合

恐れ入りますがお問合せ下さい。

■駆動源遮断リレー外付けタイプ （型式：RCP2-CG）

駆動源遮断リレー外付けタイプは、外部の安全リレー等でモータ駆動源を遮断する構造のため、非常停止回路を内蔵していません。
従って、下図のような安全リレーおよびコンタクタ等を使用した回路を作成することが必要です。



※上図は安全リレーの出力回路のみの表記です。
非常停止の入力回路はお客様の装置にあわせてご検討下さい。

12 シリアル通信による複数台制御の接続

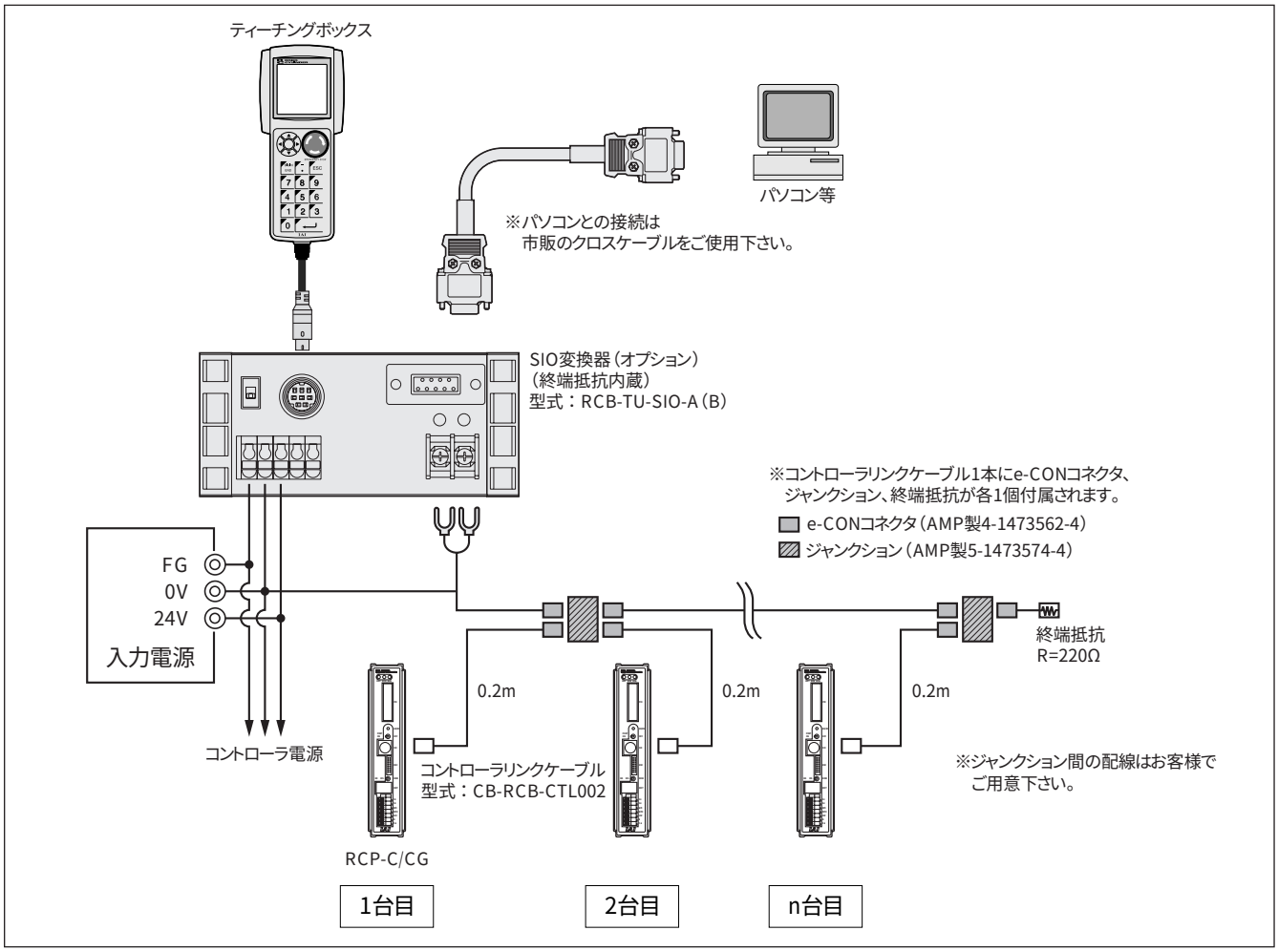
パソコンやPLCの通信モジュールをホストにした複数台のコントローラを制御する場合の接続方法を説明します。

基本仕様

仕様項目	内容
最大接続台数	16台
ケーブル最大長さ	100m以下
終端抵抗	220Ω

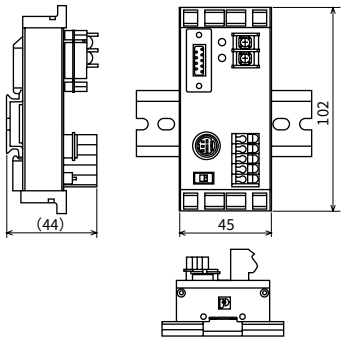
※通信路はバス接続とし、必ずそのエンドに終端抵抗を配置して下さい。

接続例

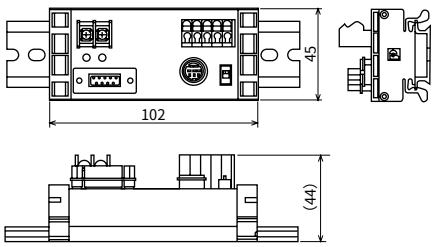


■SIO変換器外形寸法

DINレール垂直取付け仕様
型式 RCB-TU-SIO-A



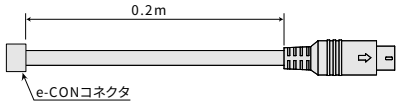
DINレール水平取付け仕様
型式 RCB-TU-SIO-B



※DINレールは付属されません。

■コントローラリンクケーブル

（e-CONコネクタ、ジャンクション、終端抵抗付属）
型式 CB-RCB-CTL002



色	信号	No.
黄	SGA	1
橙	SGB	2
青	GND	3
		4

No.	信号	色
1	SGA	黄
2	SGB	橙
3	+5V	
4		
5	EMGA	
6	+24V	
7	GND	青
8	EMGB	

13 メンテナンス部品

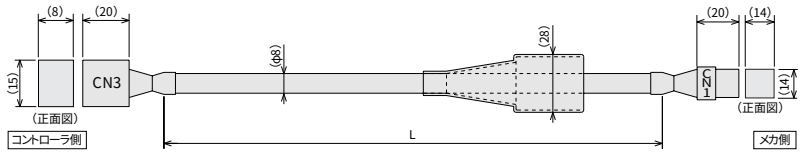
製品ご購入後ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照下さい。

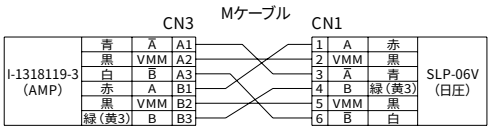
モータケーブル(RCP2-C用)

型式 **CB-RCP2-MA□□□**

※モータケーブルは標準がロボットケーブルになります。

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長20mまで対応
例）080=8m



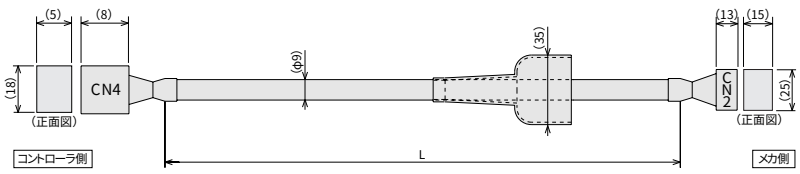


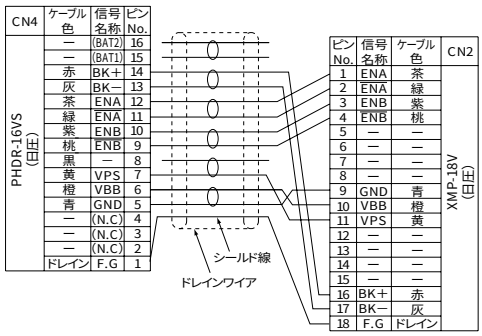
エンコーダケーブル(RCP2-C用)

型式 **CB-RCP2-PA□□□**

※エンコーダケーブルは標準がノーマルケーブル
オプションでロボットケーブルが選択出来ます。

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長20mまで対応
例）080=8m

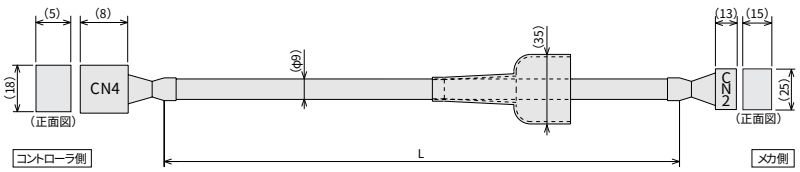


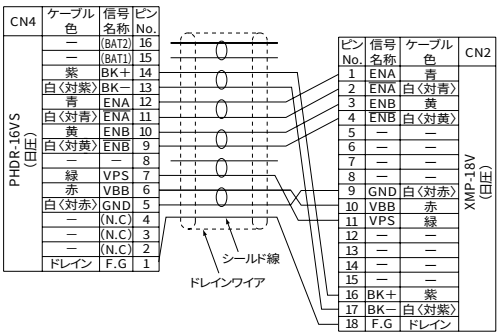


エンコーダロボットケーブル(RCP2-C用)

型式 **CB-RCP2-PA□□□-RB**

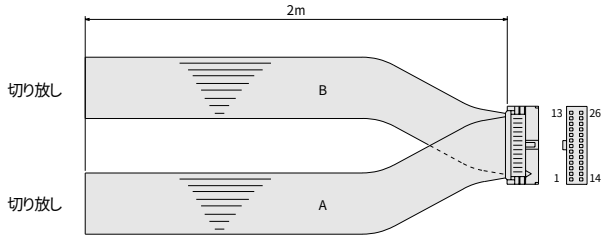
※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長20mまで対応
例）080=8m





I/Oフラットケーブル(RCP/RCP2-C/RCP2-CG共用)

型式 **CB-RCA-PIO020**



No.	信号名	色	配　線	No.	信号名	色	配　線
1	+24V	茶-1	フラットケーブル A AWG28	14	NC	黄-2	フラットケーブル B AWG28
2	N(24G)	赤-1		15	NC	緑-2	
3	スタート	橙-1		16	完了ポジション1	青-2	
4	指令ポジション1	黄-1		17	完了ポジション2	紫-2	
5	指令ポジション2	緑-1		18	完了ポジション4	灰-2	
6	指令ポジション4	青-1		19	完了ポジション8	白-2	
7	指令ポジション8	紫-1		20	位置決め完了	黒-2	
8	NC	灰-1		21	原点復帰完了	茶-3	
9	NC	白-1		22	ゾーン	赤-3	
10	＊一時停止	黒-1		23	＊アラーム	橙-3	
11	NC	茶-2		24	＊非常停止	黄-3	
12	NC	赤-2		25	NC	緑-3	
13	NC	橙-2		26	NC	青-3	

アブソリュートデータ保持用バッテリ

型式 **AB-4**

接続コントローラ　RCP2-C/CG

■仕様

項目	内容
電池種類	ニッケル水素蓄電池
充電時間	約48時間（周囲温度20℃の場合）
バッテリ保持時間	約250時間（満充電状態で周囲温度20℃の場合）
公称電圧	4.8V
平均寿命	約4年

RCP-CとRCP2-C/CGの相違点

1 一般仕様の変更

項目		RCP-C	RCP2-C/CG
電源電圧		DC24V±10%	DC24＋10%/－15%
電源電流		最大2.5A	最大2A
環境	使用周囲温度	0～40℃	0～40℃
	使用周囲湿度	湿度85%RH以下	湿度85%RH以下（結露無き事）
	使用周囲雰囲気	腐食性ガス無き事	腐食性ガス無き事
	保存使用雰囲気	—	－10～65%
	保存周囲湿度	—	90%RH以下（結露無き事）
	耐震動	—	XYZ各方向 10～57Hz 片側幅 0.035mm（連続） 0.075mm（断続）
保護等級		（IP20相当）	IP20
質量		360g	300g以下
ポジション数		16	最大64
記憶装置		EEPROM	EEPROM

2 電源端子割付と非常停止入力仕様の変更

RCP-C

記号	説明
FG	アース接続用端子です。
N	24V電源のグランド側です。
24V	DC24V電源です。
EMG	2つの端子とも非常停止スイッチ接続用端子です。
EMG	（出荷時は、EMG端子を短絡してあります。）

RCP2-C

記号	説明
S1	非常停止スイッチ接点： PortスイッチがON側でティーチング
S2	BOXの非常停止スイッチに接続、OFF側でS1,S2は短絡。
MPI	モータ駆動電源遮断用端子
MPO	
24V	24V電源のプラス側
N	24V電源のマイナス側
F.G	アース接続

※ RCP2-C
モータ駆動電源遮断リレー内蔵タイプです。MPI/MPOの短絡は外さないでください。
非常停止信号はEMG端子に入力します。

※ RCP2-CG
MPI/MPOはお客様で安全回路を構築される場合にモータ駆動電源を外部からON/OFFするための端子です。
出荷時は短絡してありますので、ご使用の際は取り外してください。

※ S1,S2
S1,S2はティーチングボックスの非常停止押しボタンスイッチの接点出力です。
（安全回路に組み込んでご使用ください）

※ リレー内蔵タイプではF.GがEMGとなり、非常停止信号入力端子となります。

3 PIOインタフェースの変更

RCP-C

ピンNo.	区分	信号名		ケーブル色
1	P24	＋24V	電源24Vを接続します。	茶-1
2	N	0V	電源0Vを接続します。	赤-1
3	入力	スタート	移動開始信号を入力します。	橙-1
4		指令ポジション1	選択するポジションNo.を入力します。	黄-1
5		指令ポジション2		緑-1
6		指令ポジション4		青-1
7		指令ポジション8		紫-1
8		未使用	接続しないでください。	灰-1
9				白-1
10		＊一時停止	移動中のアクチュエータを一時停止させます。	黒-1
11				茶-2
12		未使用	接続しないで下さい。	赤-2
13				橙-2
14				黄-2
15				緑-2
16	出力	完了ポジション1	移動完了したポジションNo.を出力します。又アラーム時はアラームNo.を出力します。	青-2
17		完了ポジション2		紫-2
18		完了ポジション4		灰-2
19		完了ポジション8		白-2
20		位置決め完了	移動完了後出力します。	黒-2
21		原点復帰完了	原点復帰完了後出力します。	茶-3
22		ゾーン	パラメータで設定された範囲内で出力します。	赤-3
23		＊アラーム	コントローラ異常時出力します。	橙-3
24		＊非常停止	非常停止時出力します。	黄-3
25	未使用		接続しないで下さい。	緑-3
26				青-3

RCP2-C

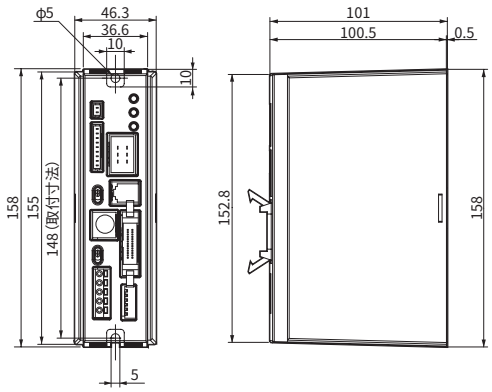
従来のRCPと同じ設定（出荷時はこの設定）

ピンNo.			パラメータ（IOPNにより機能が異なる）					
ピンNo.	区分	信号	0	1	2	3	4	5
1A	P24	＋24V						
2A	N	0V						
3A	入力	IN00	CSTR	PC1	PC1	PC1	PC1	ST0
4A		IN01	PC1	PC2	PC2	PC2	PC2	ST1
5A		IN02	PC2	PC4	PC4	PC4	PC4	ST2
6A		IN03	PC4	PC8	PC8	PC8	PC8	ST3
7A		IN04	PC8	—	PC16	—	MODE	—
8A		IN05	—	＊STP	PC32	＊STP	＊STP/JOG＋	＊STP
9A		IN06	—	CSTR	CSTR	CSTR	CSTR/PWRT	—
10A		IN07	＊STP	HOME	HOME	HOME	HOME	—
11A		IN08	—	SON	＊STP	SON	SON	—
12A		IN09	—	RES	RES	RES	RES/JOG－	RES
13A			（予約）					
1B			（予約）					
2B			（予約）					
3B	出力	OUT00	PM1	PM1	PM1	PM1	PM1	PE0
4B		OUT01	PM2	PM2	PM2	PM2	PM2	PE1
5B		OUT02	PM4	PM4	PM4	PM4	PM4	PE2
6B		OUT03	PM8	PM8	PM8	PM8	PM8	PE3
7B		OUT04	PEND	ZONE	PM16	ZONE1	MODES	ZONE1
8B		OUT05	HEND	MOVE	PM32	ZONE2	MOVE	—
9B		OUT06	ZONE	PEND	PEND	PEND	PEND/WEND	PEND
10B		OUT07	＊ALM	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND
11B		＊EMGS	（予約：非常停止ステータス）					
12B	出力	OUT08	—	SRDY	RUN	SRDY	SRDY	—
13B		OUT09	—	＊ALM	＊ALM	＊ALM	＊ALM	＊ALM

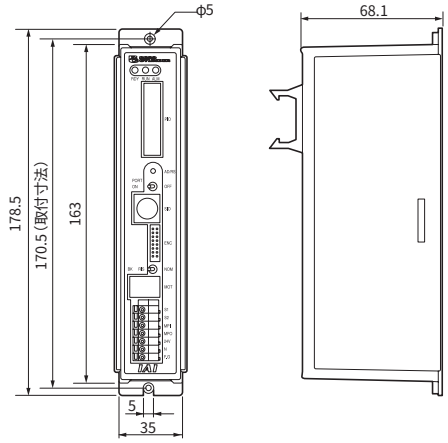
※ RCP2のPIOインタフェースはパラメータの設定により6パターンの中から選択し、ご使用いただけます。
上記0タイプのPIOインタフェースはRCPのPIOインタフェースと全く同じです。
コネクタの形状も同じな為、0タイプを選択した場合はコントローラを置き換えるだけでご使用いただけます。（PIOの再割り付けの必要がありません。）

4 コントローラの外形寸法／取付寸法の変更

RCP-C



RCP2-C



5 その他の変更点

1. 非常停止仕様について

・RCPはコントローラ内部に非常停止リレーがあります。
・RCP2では、従来のRCPと同様に内部に非常停止リレーを持つタイプと、内部に非常停止リレーを持たないタイプ(グローバル仕様)があります。リレー非内蔵タイプは、コントローラ外部に安全回路(安全カテゴリ2)を組む仕様となっており、モータ駆動源の遮断をお客様にて施して頂くものです。

2. CEマークについて

・RCPはEU仕様のコントローラとして別途御用意しております。
・RCP2はグローバル仕様タイプ(RCP2-CG)でCE取得予定です。

3. コントローラのリンク仕様

・コントローラのリンク方法が変更となります。詳しくは取扱説明書をご覧ください。

4. パソコンソフト、ティーチングボックスの互換性について

・RCP用パソコンソフトをバージョンUPすることにより、RCP2で御使用頂けます。
・RCP用ティーチングボックスも同様です。

5. ユーザパラメータについて

・ユーザパラメータが変更となります。詳しくは取扱説明書をご覧ください。

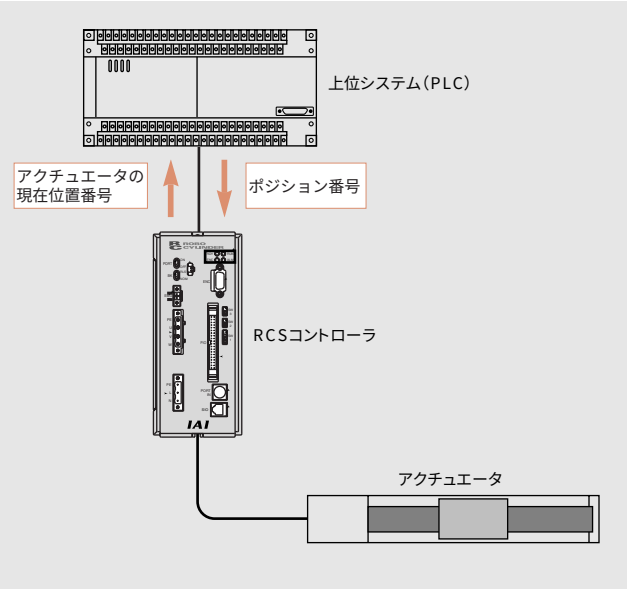
RCS-C RCS専用コントローラ（標準タイプ）
RCS-E RCS専用コントローラ（エコノミータイプ）

動作方法	ポジショナー運転
登録ポジション数	16ポジション
電源電圧	DC24V／AC100V／AC200V

1 特長

1 操作はPLCからPIOでポジション番号を指定するだけの簡単操作

RCSコントローラは、予め入力したアクチュエータの停止位置をPLC（シーケンサ）等から番号で指定するだけで、±0.02mmの位置決めが出来る簡単高機能なコントローラです。
PLCとの信号のやり取りは簡単なPIO信号を使用し、エアシリンダの電磁弁を動かす感覚で、最大16点の多点位置決めが可能です。

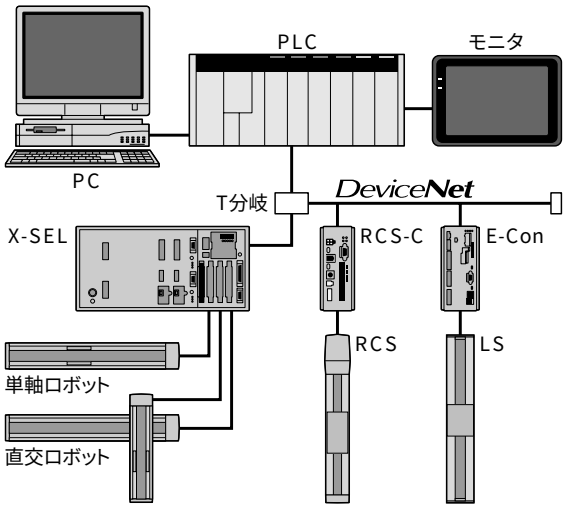


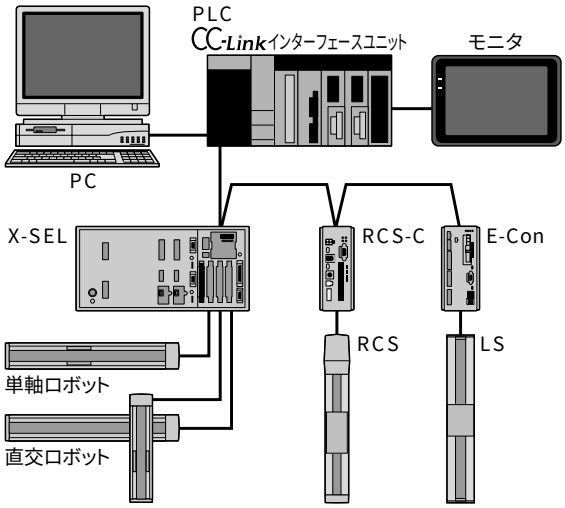
2 ドライバ、コントロールユニット、パワーステージを内蔵したオールインワンタイプ

RCSコントローラは、ドライバ、コントロールユニット、パワーステージのすべてを内蔵していますので、面倒な配線や調整の必要がなく、コントローラとアクチュエータを接続し、電源（DC24V、AC100V、AC200V選択）を供給するだけですぐに動作させることが出来ます。

3 代表的なフィールドネットワークにそのまま接続可能（RCS-Eタイプを除く）

RCS-Cタイプは、代表的なフィールドネットワークであるDeviceNet、CC-Link、ProfiBusに直接接続が可能です。（接続する場合はネットワーク仕様をご使用下さい）





4 CEマーク対応(RCS-C 24Vタイプ)

海外の安全規格CEマークにも対応しています。

※ RCS-E 及び RCS-C (100V/200Vタイプ)は未対応です。

2 型式

RCS - C - SA5-A- 20 - DV - 0 - EU - P

❶ ❷ ❸ ❹ ❺ ❻ ❼

❶ シリーズ	❷ コントローラタイプ	❸ アクチュエータタイプ	❹ ネットワーク(注1)	❺ 電源電圧	❻ CE対応(注2)	❼ 入出力信号形態(注3)
RCS	C (標準タイプ) E (エコノミータイプ)	動作させるアクチュエータの(タイプ)−(エンコーダ種類)−(モータ出力)を記入してください。	無記入 (ネットワーク未対応) DV (DeviceNet仕様) CC (CC-Link仕様) PR (ProfiBus仕様)	0 (24V) 1 (100V) 2 (200V)	無記入 (標準仕様) EU (CE対応)	無記入 (NPN) P (PNP)

(注1) ネットワークはCタイプ(標準タイプ) のみ対応となります(Eタイプは対応出来ません)。
(注2) CE対応はCタイプ(標準タイプ)の電源電圧24Vタイプのみ対応となります。
(注3) CE対応仕様を選択された場合も、入出力信号形態はNPNかPNPかを必ず選択して下さい。

※電源電圧はアクチュエータの種類によって決まります。

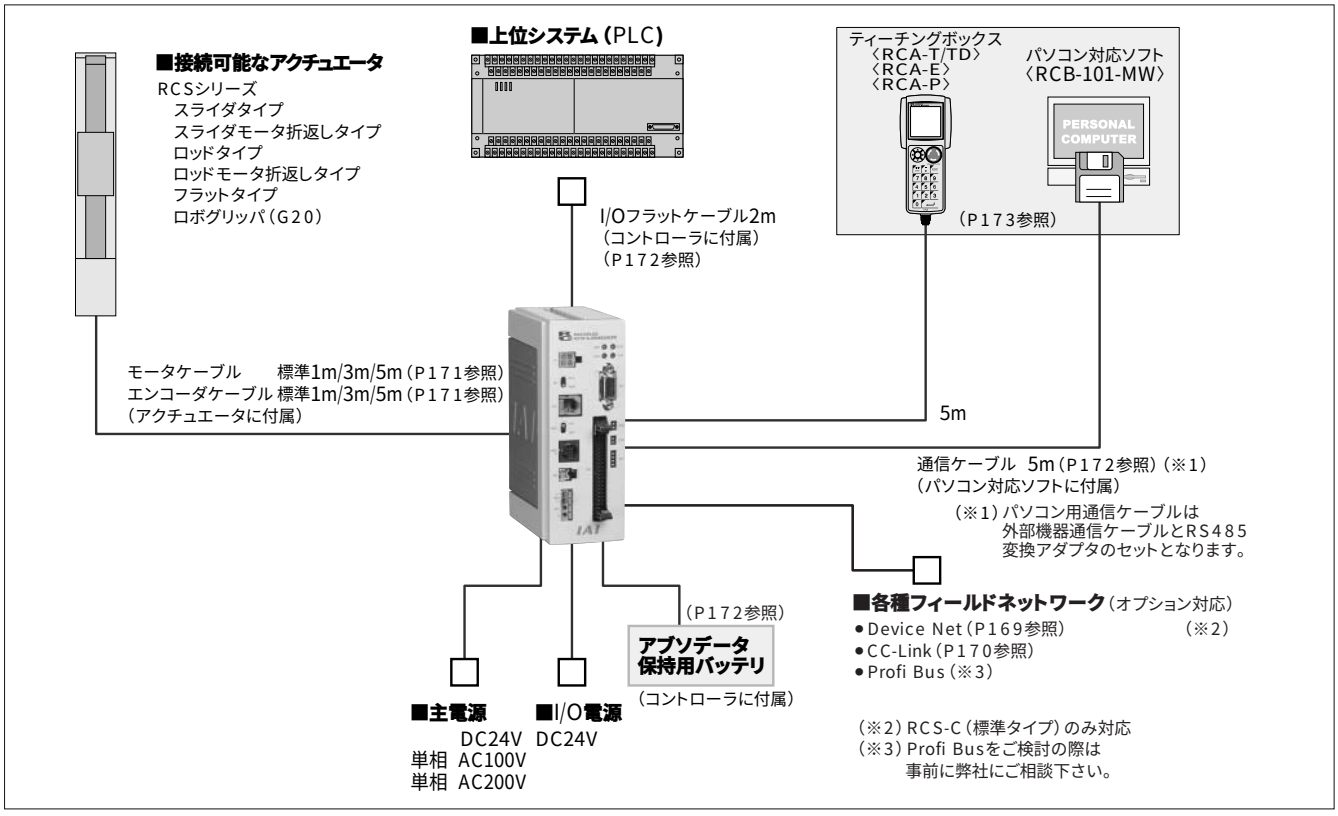
価格

消費税は含まれておりません

型式	内容	標準価格		
		標準タイプ	DeviceNet対応 CC-Link対応	ProfiBus対応
RCS-E-①-I-②-0	Eタイプ インクリ 24V仕様	—	(設定なし)	(設定なし)
RCS-E-①-A-②-0	Eタイプ アブソ 24V仕様	—	(設定なし)	(設定なし)
RCS-C-①-I-②-0	Cタイプ インクリ 24V仕様	—	—	—
RCS-C-①-A-②-0	Cタイプ アブソ 24V仕様	—	—	—
RCS-C-①-I-②-1 (2)	Cタイプ インクリ 100(200)V仕様	—	—	—
RCS-C-①-A-②-1 (2)	Cタイプ アブソ 100(200)V仕様	—	—	—
RCS-C-①-I-②-0-EU	Cタイプ インクリ 24V・EU仕様	—	(設定なし)	(設定なし)
RCS-C-①-A-②-0-EU	Cタイプ アブソ 24V・EU仕様	—	(設定なし)	(設定なし)

①はアクチュエータタイプが、②はモータのW数が入ります。
NPN仕様(標準)、PNP仕様共に価格は同じになります。

3 システム構成図



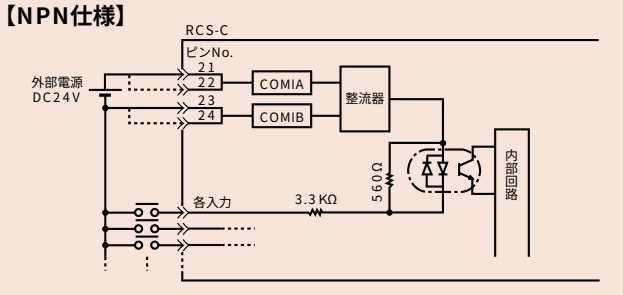
4 I/O配線図

RCS-Cタイプ(絶縁型入出力仕様)

■入力部　24V型外部入出力仕様

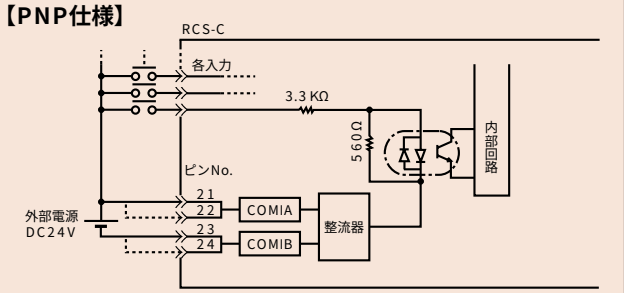
項目	仕様
入力点数	8点
入力電圧	DC24V　±20%
入力電流	7mA／1回路
動作電圧	ON　電圧…最小16V(4.5mA) OFF　電圧…最大6V(1.4mA)
絶縁方式	フォトカプラ

【NPN仕様】



・COMIA・COMIB間にDC24Vを印加します。COMIA・COMIB間に極性はありません。
・入力のコモン側は外部電源のマイナス側に接続して下さい。
・COMIAのピンNo.21と22、COMIBのピンNo.23と24は内部で接続されています。

【PNP仕様】

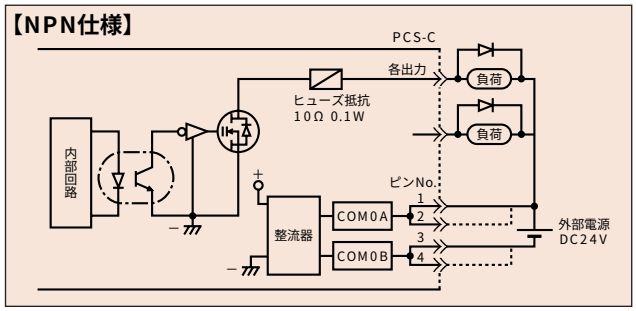


・COMIA・COMIB間にDC24Vを印加します。COMIA・COMIB間に極性はありません。
・COMIAのピンNo.21と22、COMIBのピンNo.23と24は内部で接続されています。
・入力のコモン側は外部電源のプラス側に接続して下さい。

■出力部　Power MOSFETによる100mA出力回路

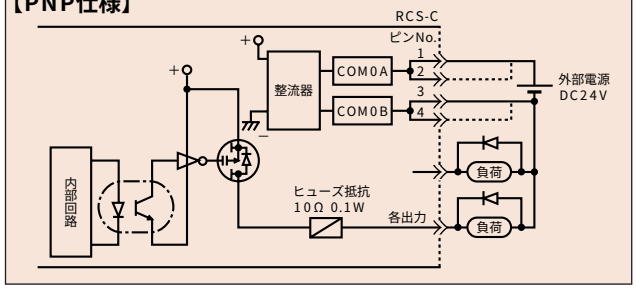
項　目	仕様
出力点数	10点(入力電源24Vタイプ)／11点(入力電源100V/200Vタイプ)
定格負荷電圧	DC24V／60V(ピーク) (フライホイールダイオード無し)
最大負荷電流	100mA／1点
絶縁方式	フォトカプラ
過電流保護	ヒューズ抵抗10Ω0.1W

【NPN仕様】



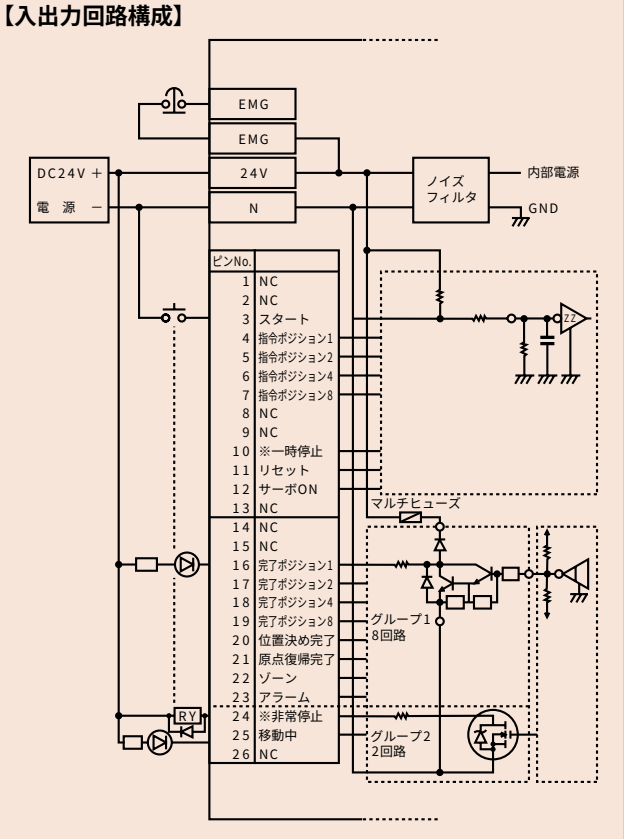
・COM0A・COM0B間にDC24Vを印加します。COM0A・COM0B間に極性はありません。
・ピンNo.1と2,3と4は内部で接続されています。
注1）出力回路はPower MOSFETのオープンドレインでフライホイールダイオードはありません。リレー等のL負荷には必ずダイオード等によるフライバック電圧抑制対策を行って行って下さい。(コイルに最短距離でダイオードを取付ける事はスパイクノイズ防止対策に最も効果的です。)

【PNP仕様】



RCS-Eタイプ(非絶縁型入出力仕様)

【入出力回路構成】



■入力部

項目	仕様
入力点数	8点
入力電圧	DC24V　±10%
入力電流	7mA／1回路
動作電圧	ON　電圧…最小18V OFF　電圧…最大6V
絶縁方式	非絶縁

■出力部　出力部の仕様はグループ1とグループ2の2種類があります。

グループ1／TD62084(相当)による出力回路(8点)

項目	仕様
信号名	完了ポジション1,2,4,8, 位置決め完了　原点復帰完了 ゾーン　アラーム
定格負荷電圧	DC24V(フライホイールダイオード内蔵)
定格負荷電流	40mA／1点
推奨負荷電流	20mA／1点
漏洩電流	0.1mA(最大)
絶縁方式	非絶縁
過電流保護	ヒューズ抵抗47Ω0.1W

グループ2／MOSFETによる100mA出力回路(2点)

項　目	仕様
信号名	非常停止　移動中
最大出力電圧	60V(ピーク)(オープンドレイン、フライホイールダイオード無し)
最大負荷電流	100mA／1点
絶縁方式	非絶縁
過電流保護	ヒューズ抵抗10Ω0.1W

5 I/O信号表

RCS-C

■PIOコネクタ（40ピン）

ピンNo.	区分	信　号　名	ケーブル色
1		COM0A	茶-1
2		COM0A	赤-1
3		COM0B	橙-1
4		COM0B	黄-1
5	出力	NC	緑-1
6		＊アラーム	青-1
7		NC	紫-1
8		ゾーン	灰-1
9		NC	白-1
10		原点復帰完了	黒-1
11		NC	茶-2
12		位置決め完了	赤-2
13		NC	橙-2
14		完了ポジション8	黄-2
15		＊バッテリアラーム(注1)	緑-2
16		完了ポジション4	青-2
17		移動中	紫-2
18		完了ポジション2	灰-2
19		＊非常停止	白-2
20		完了ポジション1	黒-2
21		COMIA	茶-3
22		COMIA	赤-3
23		COMIB	橙-3
24		COMIB	黄-3
25	入力	NC	緑-3
26		＊一時停止	青-3
27		NC	紫-3
28		サーボON	灰-3
29		NC	白-3
30		リセット	黒-3
31		NC	茶-4
32		スタート	赤-4
33		NC	橙-4
34		指令ポジション8	黄-4
35		NC	緑-4
36		指令ポジション4	青-4
37		NC	紫-4
38		指令ポジション2	灰-4
39		NC	白-4
40		指令ポジション1	黒-4

注意：＊印のポートはB接点信号となります。（常時ON）
未使用ポートには絶対に接続しないで下さい。

（注1）：バッテリアラームは入力電源100V／200Vタイプのみとなります。
（入力電源24Vタイプには設定がありません）

RCS-E

■PIOコネクタ（26ピン）

ピンNo.	区分	信　号　名	ケーブル色
1	入力	NC	茶-1
2		NC	赤-1
3		スタート	橙-1
4		指令ポジション1	黄-1
5		指令ポジション2	緑-1
6		指令ポジション4	青-1
7		指令ポジション8	紫-1
8		NC	灰-1
9		NC	白-1
10		＊一時停止	黒-1
11		リセット	茶-2
12		サーボON	赤-2
13		NC	橙-2
14	出力	NC	黄-2
15		NC	緑-2
16		完了ポジション1	青-2
17		完了ポジション2	紫-2
18		完了ポジション4	灰-2
19		完了ポジション8	白-2
20		位置決め完了	黒-2
21		原点復帰完了	茶-3
22		ゾーン	赤-3
23		＊アラーム	橙-3
24		＊非常停止	黄-3
25		移動中	緑-3
26		NC	青-3

注意：＊印のポートはB接点信号となります。（常時ON）
コントローラの主電源とI／Oの電源は共用として下さい。
I／Oの電源が異なる場合（シーケンサ等で電源内蔵型のもの）は必ずCOMMOM端子（マイナス側）と主電源のマイナス側（N）を接続して電源を共通化する必要があります。

6 仕様

項　目	内　容			
コントローラシリーズ・タイプ	RCS-E-0	RCS-C-0	RCS-C-1	RCS-C-2
接続アクチュエータ	RCSシリーズ RCS-SA4/SA5/SA6（スライダタイプ） RCS-RA35/RA45/RB7525（ロッドタイプ） RCS-F45（フラットタイプ）		RCSシリーズ RCS-SS/SSR/SM/SMR（スライダタイプ） RCS-RA55/RB7530/RB7535（ロッドタイプ） RCS-F55（フラットタイプ） RCS-G20（グリッパー）	
対応モータ容量（W）	20/30/60		60/100/150	
制御軸数	1軸専用			
最大接続軸出力（W）	60（RB7525専用）		150	
入力電源	DC24V		AC100～115V	AC200～230V
動作電源電圧範囲	±10%			
電源周波数	ー		50/60Hz	
電源容量	SA4・SA5　20W（定格1.2A/ピーク3.7A） SA6　30W（定格1.4A/ピーク3.9A） RA35　20W（定格1.8A/ピーク4.3A） RA45　30W（定格2.4A/ピーク6.0A） RB7525　60W（定格3.9A/ピーク7.5A）		60W定格時　100W/165VA 100W定格時　160W/265VA 150W定格時　200W/330VA （ピークは定格の約2倍です）	
位置検出方式	インクリメンタルエンコーダ／アブソリュートエンコーダ			
速度設定	1mm/s～上限はアクチュエータ仕様による			
加速度設定	0.01G～上限はアクチュエータ仕様による			
プログラム言語	ー			
プログラム数	ー			
プログラムステップ数	ー			
マルチタスクプログラム数	ー			
ポジション数	16			
データ記憶装置	EEPROM8Kバイト、SRAM128Kバイト			
データ入力方法	ティーチングボックス、パソコン対応ソフト			
標準入出力	専用入力8点／専用出力10点		専用入力8点／専用出力11点	
拡張入出力	拡張不可			
シリアル通信機能	RS485ポート標準装備			
その他入出力	非常停止入力（B接点端子台）			
保護機能	ドライバアラーム（モータ過電流、過電圧、筐体温度チェック） オーバーロードチェック、ソフトウェアリミットチェック　他			
使用周囲温度・湿度	温度0～40℃　湿度85%RH以下			
使用周囲雰囲気	腐食性ガスがないこと、特に塵埃がひどくないこと			
質量	520g	540g	1320g	
付属品	PIOフラットケーブル（2m）、回生抵抗（24Vタイプのみ、AC100／200Vは内蔵）			

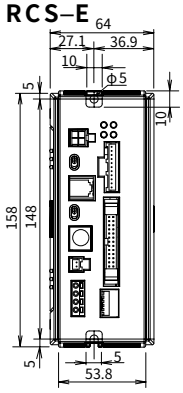
7 外形寸法図

24Vタイプ

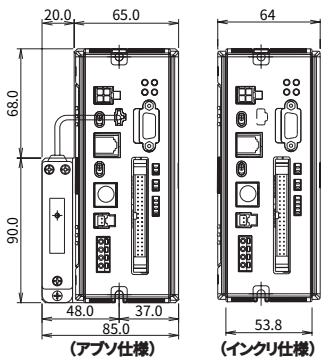
（RCS–E–0・RCS–C–0）

＊RCS-Eのアブソ仕様はバッテリ用コネクタの接続先が、コントローラ本体ではなくエンコーダケーブルから出ているコネクタになります

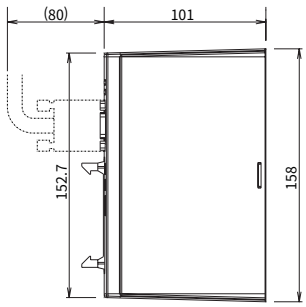
RCS–E



RCS–C

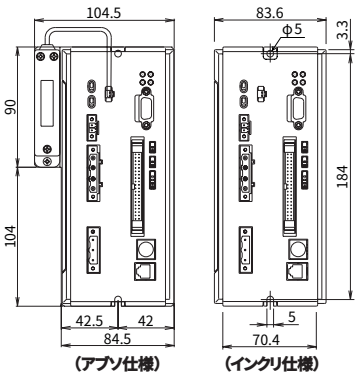


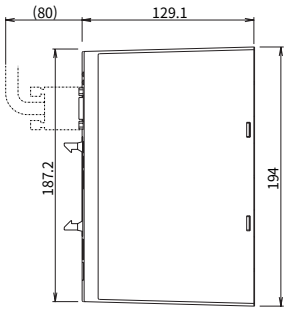
RCS–E・RCS–C共通



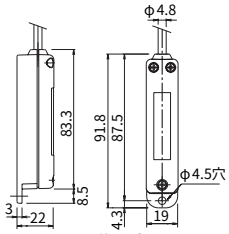
100V・200Vタイプ

（RCS–C–1・RCS–C–2）





アブソリュート用バッテリユニット

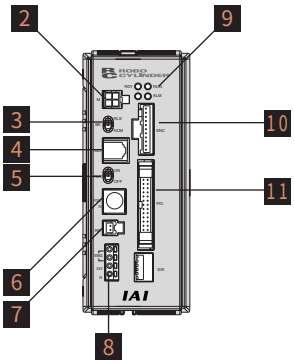


※バッテリーユニットは付属のブラケットにて本体に固定できます。

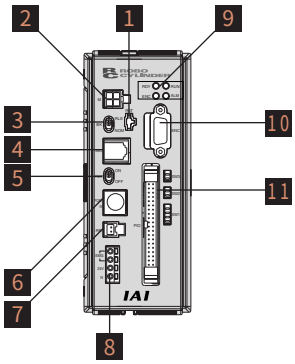
項目	内容
電池種類	リチウム電池
電池容量	2000mAh
データ保持時間	約20,000時間
公称電圧	3.6V

8 各部名称及び機能

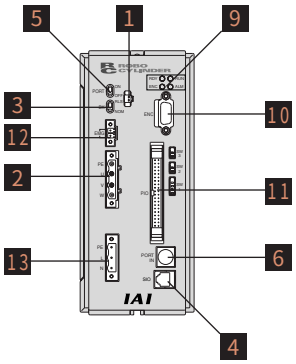
RCS-E



RCS-C(24V)



RCS-C(100V/200V)



1 バッテリーコネクタ

アブソリュートデータバックアップバッテリー接続用コネクタです。(アブソリュート仕様)
※RCS-Eタイプはバッテリコネクタがありません(エンコーダケーブルに直接バッテリを接続します)。

2 モータケーブル接続用コネクタ

アクチュエータのモータケーブル接続用コネクタです。

3 ブレーキ解除スイッチ(BK)

ブレーキオプション選択時のみ有効です。

RLS	ブレーキ強制解除状態となります。
NOM	ブレーキ使用状態となります。(通常設定)

4 SIOコネクタ(SIO)

コントローラを2台以上接続する場合のコントローラとコントローラ間の接続ケーブル用コネクタです。

5 ポートスイッチ(PORT)

ON	PORT INポート(ティーチングボックス・パソコン対応ソフト)が有効になります。ただし、専用ティーチングボックスまたは専用ケーブル未接続の場合は非常停止状態となります。
OFF	PORT INポート(ティーチングボックス・パソコン対応ソフト)が無効になります。 (コントローラとコントローラ間の通信は可能です。)

6 メイン通信ポートコネクタ(PORT IN)

専用ティーチングBOXまたは外部機器通信ケーブル用コネクタです。又は、2軸以上接続する場合の、コントローラリンクケーブル用コネクタです。

7 回生抵抗器コネクタ(RB)

回生放電抵抗器接続用コネクタです。
回生抵抗器はDC24Vタイプのコントローラで、アクチュエータが30W以上の場合にコントローラに付属しますが、必ずしも接続する必要があるわけではありません。回生放電異常が発生した場合に接続します。回生放電異常時の、エラーコードNo.は'0C9'になります。

8 電源及び非常停止端子台(入力電源DC24Vタイプ)

N	DC24V電源のマイナス側を接続します。
24V	DC24V電源のプラス側を接続します。
EMG	2つの端子とも非常停止スイッチ接続用端子です。 (出荷時は、EMG端子を短絡してあります。)

9 LED

RDY	CPUが正常動作中であることを示します。
RUN	移動中にONします。
ENC	エンコーダの断線または認識できない場合に点灯します。アブソリュートデータバックアップ用バッテリーの電圧低下時に点灯します。
ALM	アラームの発生中及び非常停止中に点灯します。

10 エンコーダケーブル接続用コネクタ(ENC)

アクチュエータのエンコーダケーブル接続用コネクタです。

11 PIOコネクタ(PIO)

PIOケーブル接続用コネクタです。

12 非常停止端子台

EMG	2つの端子とも非常停止スイッチ接続用端子です。

13 電源コネクタ(入力電源AC100V/200Vタイプ)

主電源のAC100V又はAC200Vを配線する為のコネクタです。
配線用プラグ(フェニックスGMSTB2.5/3-STF-7.62)付属

L・N	AC電源接続端子です。
PE	保安接地用端子です。D種接地工事として下さい。

コントローラシリーズ Device Net対応コントローラ

Device Net※1 対応タイプ

※1 Device NetはODVAの登録商標です。

DeviceNet専用ケーブルを使用して、1本(5線)の配線でPLC−コントローラ間のI/O信号のやり取りが可能となり、省配線によるシステム構築が可能となります。

ご注意

DeviceNet上ではリモートI/Oターミナルとして扱われます(データ通信はできません)。

RCS-C-DV

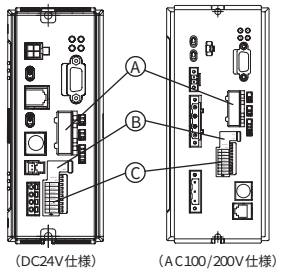
■インターフェイス仕様

項目	仕様			
入出力点数	専用入力8点/専用出力10(11)点(※1)			
通信規格	DeviceNet2.0(※2)			
	グループ2オンリーサーバ			
	ネットワーク電源動作形の絶縁型ノード			
通信仕様	マスタスレーブコネクション		ビットストローブ	
			ポーリング	
通信速度	500k/250k/125kbps(ディップスイッチによる切り替え)			
通信ケーブル長	通信速度	ネットワーク最大長	支線最大長	総支線長
	500kbps	100m	6m	39m
	250kbps	250m		78m
	125kbps	500m		156m
	注)DeviceNet用太ケーブル使用時			
通信電源	DC24V(DeviceNet側から供給)			
通信電源消費電流	60mA以上			
占有ノード数	1ノード			
コネクタ	フェニックスコンタクト社製MSTBA2.5/5-G.08AUM(※3)			

(※1)入力電源24Vタイプが10点、入力電源100V/200Vタイプが11点となります。
(※2)RCS−Cは認定済(テストバージョン15)
(※3)ケーブル側コネクタは標準付属品です。フェニックスコンタクト社製 SMSTB2.5/5-ST-5.08AU

■コントローラ姿図・型式

RCS 型式 RCS-C-□-□-DV-□
入出力点数:専用入力8点、専用出力10(11)点



Ⓐ 通信コネクタ
フェニックスコンタクト社製:
SMSTB2.5/5-ST-5.08AU付属

Ⓑ ステータスLED
MS:モジュラーステータス
NS:ネットワークステータス

Ⓒ 各種設定用DIPスイッチ
ノードアドレス(MACID)設定
通信転送レート設定

コントローラシリーズ CC−Link対応コントローラ

CC−Link※2 対応タイプ

※2 CC-Linkは三菱電機株式会社の登録商標です。

CC−Link専用ケーブルを使用して、1本（4線）の配線でPLC−コントローラ間のI/O信号のやり取りが可能となり、省配線によるシステム構築が可能となります。

ご注意

コントローラは、リモートI/O局として扱われ、I/Oデータの交信が可能です。（データ通信はできません）

RCS-C-CC

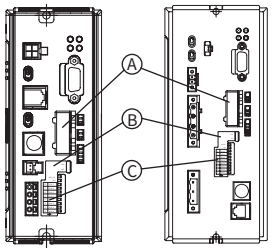
■インターフェイス仕様

項目	仕様					
入出力点数	専用入力8点/専用出力10（11）点（※1）					
通信規格	CC-LinkVer1.10（※2）					
通信速度	10M/5M/2.5M/625k/156kbps(ロータリースイッチによる切り替え)					
通信方式	ブロードキャストポーリング方式					
同期方式	フレーム同期方式					
符号化方式	NRZI					
伝送路形式	バス形式(EIA RS485準拠)					
伝送フォーマット	HDLC準拠					
誤り制御方式	CRC(X16+X12+X5+1)					
占有局数	1局(リモートI/O局)					
通信ケーブル長	通信速度(bps)	10M	5M	2.5M	625k	156k
	ケーブル長(m)	100	160	400	900	1200
コネクタ(コントローラ側)	フェニックスコンタクト社製MC1.5/5-G-3.81（※3）					

（※1）入力電源24Vタイプが10点、入力電源100V/200Vタイプが11点となります。
（※2）RCS−Cは認定済
（※3）ケーブル側コネクタ（フェニックスコンタクト社製 MC1.5-ST-3.81）は付属品です。

■コントローラ姿図・型式

RCS 型式 RCS-C-□-□-CC-□
入出力点数：専用入力8点、専用出力10(11) 点



（DC24V仕様）　（100/200V仕様）

Ⓐ 通信コネクタ
フェニックスコンタクト社製：
MC1.5-ST-3.81付属

Ⓑ ステータスLED
RUN/SD/RD/ERR

Ⓒ 各種設定用ロータリスイッチ
ボーレート設定 局番設定

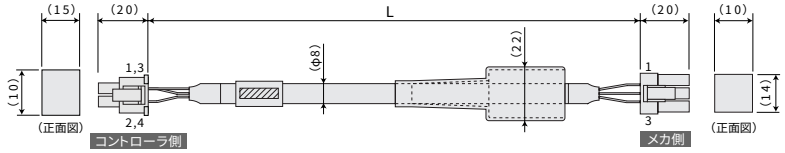
10 メンテナンス部品

下記ケーブルは、アクチュエータ及びコントローラ購入時に製品に付属されます。
製品ご購入後ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

モータケーブル／モータロボットケーブル（RCS-C、RCS-E 24V仕様用）

型式 **CB-RCB-MA□□□／CB-RCB-MA□□□-RB**

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長15mまで対応
例）080=8m



配線	色	信号	№
0.75sq（圧着）	赤	U	1
	白	V	2
	黒	W	3
	—	—	4

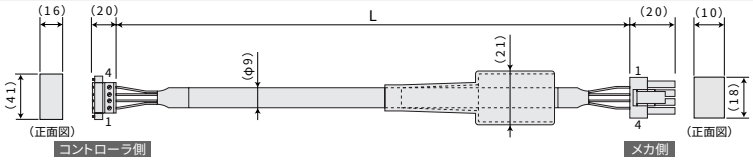
№	信号	色	配線
1	U	赤	0.75sq（圧着）
2	V	白	
3	W	黒	

接続コントローラ：RCS-C（DC24V仕様）
RCS-E（DC24V仕様）

モータケーブル／モータロボットケーブル（RCS-C 100V/200V仕様用）

型式 **CB-RCC-MA□□□／CB-RCC-MA□□□-RB**

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長15mまで対応
例）080=8m



配線	色	信号	№
0.75sq	緑	PE	1
	赤	U	2
	白	V	3
	黒	W	4

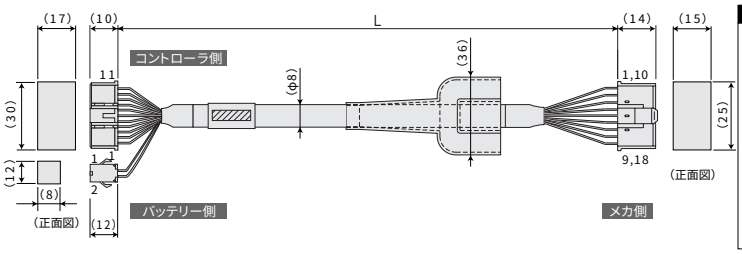
№	信号	色	配線
1	U	赤	0.75sq（圧着）
2	V	白	
3	W	黒	
4	PE	緑	

接続コントローラ：RCS-C（AC100V/AC200V仕様）
E-Con（AC100V/AC200V仕様）

エンコーダケーブル／エンコーダロボットケーブル（RCS-E用）

型式 **CB-RCD-PA□□□／CB-RCD-PA□□□-RB**

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長15mまで対応
例）080=8m



配線	色	信号	№
0.15sq（圧着）	桃	A/U	1
	白	B/V	2
	橙/白	Z/W	3
	緑/白	$\overline{Z}/\overline{W}$	4
	青	SD	5
	橙	$\overline{SD}$	6
	紫	VCC	7
	青/赤	GND	8
	灰	BK−	9
	赤	BK+	10
	ドレン	FG	11

配線	色	信号	№
0.15sq（圧着）	黄	BAT−	1
	黒	BAT+	2

ドレン線およびシールド編組

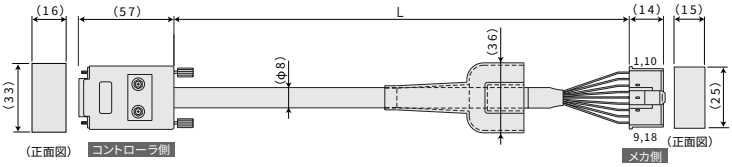
№	信号	色	配線
1	A/U	桃	0.15sq（圧着）
2	$\overline{A}/\overline{U}$	−	
3	B/V	白	
4	$\overline{B}/\overline{V}$	−	
5	Z/W	橙/白	
6	$\overline{Z}/\overline{W}$	緑/白	
7	—	—	
8	—	—	
9	FG	ドレン	
10	SD	青	
11	$\overline{SD}$	橙	
12	BAT+	黒	
13	BAT−	黄	
14	VCC	紫	
15	GND	青/赤	
16	—	—	
17	BK−	灰	
18	BK+	赤	

接続コントローラ：RCS-E（DC24V仕様）

エンコーダケーブル／エンコーダロボットケーブル（RCS-C用）

型式 **CB-RCBC-PA□□□／CB-RCBC-PA□□□-RB**

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長15mまで対応
例）080=8m



配線	色	信号	№
0.15sq（圧着）	桃	A/U	1
	紫	$\overline{A}/\overline{U}$	2
	白	B/V	3
	青/赤	$\overline{B}/\overline{V}$	4
	橙/白	Z/W	5
	緑/白	$\overline{Z}/\overline{W}$	6
	青	SD	7
	橙	$\overline{SD}$	8
	黒	BAT+	9
	黄	BAT−	10
	緑	VCC	11
	茶	GND	12
	灰	BK−	13
	赤	BK+	14
	—	—	15

シールドはフードにクランプ接続
ドレン線およびシールド編組

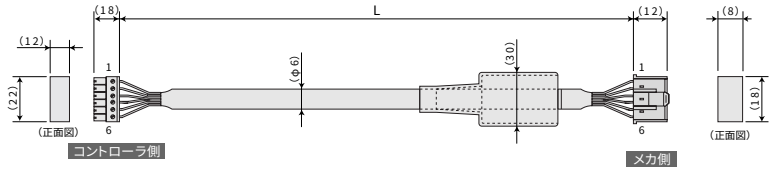
№	信号	色	配線
1	A/U	桃	0.15sq（圧着）
2	$\overline{A}/\overline{U}$	紫	
3	B/V	白	
4	$\overline{B}/\overline{V}$	青/赤	
5	Z/W	橙/白	
6	$\overline{Z}/\overline{W}$	緑/白	
7	—	—	
8	—	—	
9	FG	ドレン	
10	SD	青	
11	$\overline{SD}$	橙	
12	BAT+	黒	
13	BAT−	黄	
14	VCC	緑	
15	GND	茶	
16	—	—	
17	BK−	灰	
18	BK+	赤	

接続コントローラ：RCS-C（DC24V/AC100V/AC200V仕様）
E-Con（AC100V/AC200V仕様）

リミットスイッチケーブル（E-Con用）

型式 **CB-X-LC□□□**

※□□□はケーブル長さ（L）を記入、最長30mまで対応
例）080=8m



配線	色	信号	№
AWG24	空	24VOUT	6
	桃	N	5
	草	LS	4
	橙	CREEP	3
	灰	OT	2
	1B/空	RSV	1

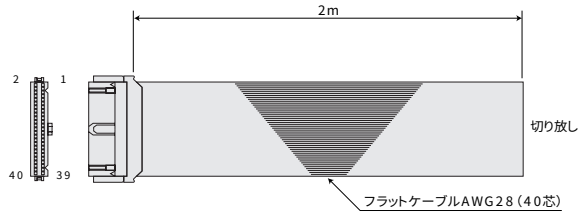
№	信号	色	配線
1	24VOUT	空	AWG24（圧着）
2	N	桃	
3	LS	草	
4	CREEP	橙	
5	OT	灰	
6	RSV	1B/空	

注）1Bは黒色ドットマーク1個を示す。

接続コントローラ：E-Con（AC100V/AC200V仕様）

I/Oフラットケーブル（RCS-C用）

型式 **CB-RCBC-PIO020**

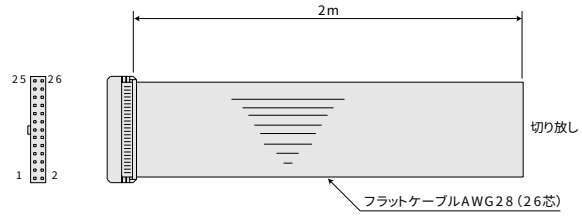


番号	信号名	色	番号	信号名	色	番号	信号名	色
1	COM-0A	茶-1	15	＊バッテリアラーム	緑-2	29	NC	白-3
2	COM-0A	赤-1	16	完了ポジション4	青-2	30	リセット	黒-3
3	COM-0B	橙-1	17	移動中	紫-2	31	NC	茶-4
4	COM-0B	黄-1	18	完了ポジション2	灰-2	32	スタート	赤-4
5	NC	緑-1	19	＊非常停止	白-2	33	NC	橙-4
6	＊アラーム	青-1	20	完了ポジション1	黒-2	34	指令ポジション8	黄-4
7	NC	紫-1	21	COM-IA	茶-3	35	NC	緑-4
8	ゾーン	灰-1	22	COM-IA	赤-3	36	指令ポジション4	青-4
9	NC	白-1	23	COM-IB	橙-3	37	NC	紫-4
10	原点復帰完了	黒-1	24	COM-IB	黄-3	38	指令ポジション2	灰-4
11	NC	茶-2	25	NC	緑-3	39	NC	白-4
12	位置決め完了	赤-2	26	＊一時停止	青-3	40	指令ポジション1	黒-4
13	NC	橙-2	27	NC	紫-3			
14	完了ポジション8	黄-2	28	サーボON	灰-3			

接続コントローラ：RCS-C（DC24V/AC100V/AC200V仕様）

I/Oフラットケーブル（RCS-E用）

型式 **CB-RCD-PIO020**



番号	色	信号名	番号	色	信号名
1	茶-1	NC	14	黄-2	NC
2	赤-1	NC	15	緑-2	NC
3	橙-1	スタート	16	青-2	完了ポジション1
4	黄-1	指令ポジション1	17	紫-2	完了ポジション2
5	緑-1	指令ポジション2	18	灰-2	完了ポジション4
6	青-1	指令ポジション4	19	白-2	完了ポジション8
7	紫-1	指令ポジション8	20	黒-2	位置決め完了
8	灰-1	NC	21	茶-3	原点復帰完了
9	白-1	NC	22	赤-3	ゾーン
10	黒-1	＊一時停止	23	橙-3	＊アラーム
11	茶-2	リセット	24	黄-3	＊非常停止
12	赤-2	サーボON	25	緑-3	移動中
13	橙-2	NC	26	青-3	NC

接続コントローラ：RCS-E（DC24V仕様）

アブソリュートデータ保持用バッテリ

型式 **AB-1**

※ケースは含みません。

■仕様

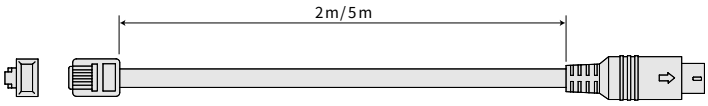
項目	内容
電池種類	リチウム電池
電池容量	2000mAh
データ保持時間	約20,000時間（注1）
公称電圧	3.6V

（注1）周囲温度20℃のとき

接続コントローラ：RCS-C/RCS-E/E-Con

外部機器通信ケーブル

型式 **CB-RCA-SIO020(050)**



色	信号	№
茶	5V	1
黄	SGA	2
赤	GND	3
橙	SGB	4
青	GND	5
緑	5V	6

短絡電線 UL1007AWG28（黒）

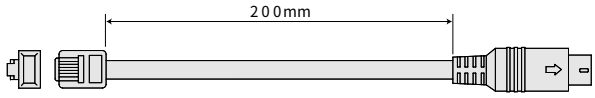
シールド未接続

№	信号	色
1	SGA	黄
2	SGB	橙
3	5V	茶/緑
4	EMGS	―
5	EMGA	黒
6	24V	―
7	GND	赤/青
8	EMGB	黒
FG		シールド

CB-RCA-SIO020(ケーブル長さ2m)
CB-RCA-SIO050(ケーブル長さ5m)

コントローラリンクケーブル

型式 **CB-RCA-CTL002**



色	信号	№
―	5V	1
茶	SGA	2
黄	GND	3
赤	SGB	4
橙	GND	5
―	5V	6

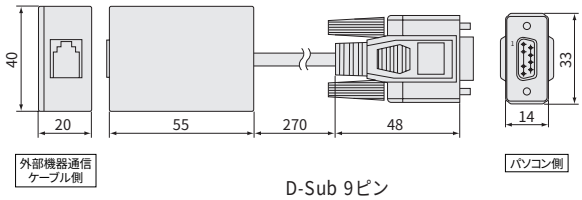
短絡電線 UL1007AWG28（黒）

シールド未接続

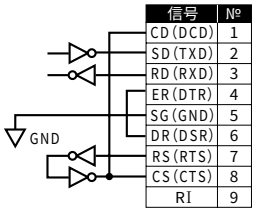
№	信号	色
1	SGA	茶
2	SGB	赤
3	5V	―
4	EMGS	―
5	EMGA	黒
6	24V	―
7	GND	黄/橙
8	EMGB	黒
FG		シールド

RS485変換アダプタ

型式 **RCB-CV-MW**



D-Sub 9ピン



信号	№
CD(DCD)	1
SD(TXD)	2
RD(RXD)	3
ER(DTR)	4
SG(GND)	5
DR(DSR)	6
RS(RTS)	7
CS(CTS)	8
RI	9

RD：受信データ
SD：送信データ
SG：シグナルグランド
CD：信号品質検出
CTS：送信可

ティーチングボックス／パソコンソフト

※ジョグティーチはP42をご覧下さい。

ティーチングボックス

Ver.1.61より古いタイプはRCP2には使用出来ません。
（弊社にご返却頂ければバージョンアップは可能です）

型　式

RCA-T（標準）　RCA-TD（デッドマンスイッチ付き）

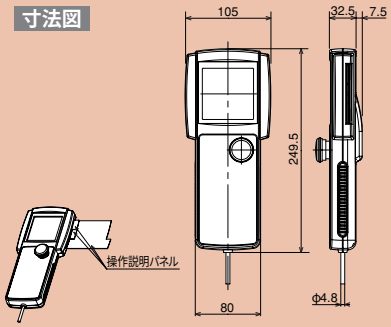
特　長

●ポジションデータの入力及びテスト運転、動作中の軸の現在位置や入出力信号のモニタ等、試運転調整に必要な機能を全て備えています。
●操作は対話式で、必要な箇所に数字を入れるだけですので、基本的な操作だけなら取り扱い説明書は不要です。
●本体に内蔵式の操作説明パネルを装備していますので、操作方法が分からなくなってもすぐに調べることが出来ます。

仕　様

項目	仕様
使用周囲温度、湿度	温度0～40℃　湿度85%RH以下
質量	約550g（ケーブル含む）
ケーブル長	5m
表示	21文字×16行　LCD表示

寸法図



簡易ティーチングボックス

Ver.1.63より古いタイプはRCP2には使用出来ません。
（弊社にご返却頂ければバージョンアップは可能です）

型　式

RCA-E

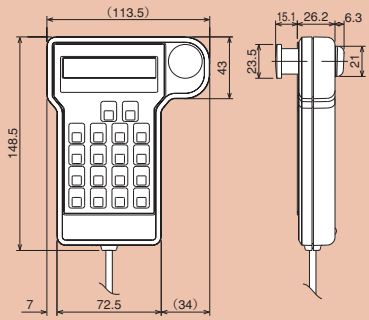
特　長

●RCA-Tと同じ機能を備えていながら、価格を大幅に抑えたハイコストパフォーマンスタイプです。
●本体サイズも2桁表示の画面によりコンパクトです。

仕　様

項目	仕様
使用周囲温度、湿度	温度0～40°C　湿度85%RH以下
質量	約400g（ケーブル含む）
ケーブル長	5m
表示	16文字×2行　LCD表示

寸法図



データ設定器

Ver.1.63より古いタイプはRCP2には使用出来ません。
（弊社にご返却頂ければバージョンアップは可能です）

型　式

RCA-P　※軸移動に関する操作は出来ません。

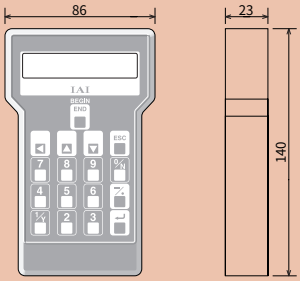
特　長

軸移動以外の編集機能を持った低価格データ設定器です。
編集機能　●ポジションデータの入力　●軸の現在位置の確認
●入出力信号のモニタ　他

仕　様

項目	仕様
使用周囲温度、湿度	温度0～40℃　湿度85%RH以下
質量	約360g
ケーブル長	5m
表示	16文字×2行　LCD表示

寸法図



パソコン対応ソフト

型　式

RCB-101-MW（DOS/V機用、Windows対応）

［内容］　フロッピーディスク　パソコン通信ケーブル（5m）（注1）

特　長

●ポジションデータの入力及びテスト運転を行う為の支援ソフトです。
●JOG機能、インチング種動、ステップ運転、連続運転等の豊富な機能と、パソコンの大画面での操作性の良さから装置のデバッグ作業が大幅に向上します。

（注1）パソコン通信ケーブルは、P172のCB-RCA-SIO050とRCB-CV-MWをご参照下さい。

（※）RCA-101-MWをご使用の場合は、ソフトをバージョンアップすればRCP2でもご使用頂けます。RCB-101-MWはRS485変換アダプタの形状がRCA-101-MWから変更になっていますが機能的には同じ物です。

ティーチングボックス仕様比較表

名称		ジョグティーチ	データ設定器	簡易ティーチングボックス	ティーチングボックス
型式		RCB−J	RCA−P	RCA−E	RCA−T（TD）※1
特徴		数値入力不可 速度、加減速は スライドレバーで設定 ジョグで移動して 現在位置をポジションに 取り込み	ポジションデータ の入力限定 軸の動作は不可	機能的には RCA−Tと同等 LCDが小さいが 低価格	操作性がよい LCDが大きく 見やすい
接続可能機種		ERC／RCP2-C RCP2-CG	全機種（ERC、RCP2-C、RCP2-CG、RCS-C、RCS-E）		
標準価格		−	−	−	−
表示部		液晶LCD表示　16文字×2行			液晶LCD表示 21文字×16行
非常停止スイッチ		×	×	○	○
イネーブルスイッチ		×	×	×	×（○）
ポジションデータ設定	数値入力	×	○	○	○
	ジョグティーチング	○	×	○	○
	ダイレクトティーチング	○	○	○	○
	速度	○ （5段階）	○ （1mm/s単位数値入力）	○ （1mm/s単位数値入力）	○ （1mm/s単位数値入力）
	加減速度	○ （3段階）	○ （0.01G単位数値入力）	○ （0.01G単位数値入力）	○ （0.01G単位数値入力）
	押し付け設定	○	○	○	○
	位置決め巾	○	○	○	○
	加速のみMAX	○	○	○	○
	ゾーン出力範囲	○	○	○	○
	ピッチ送り動作	○	○	○	○
軸移動動作	原点復帰	○	×	○	○
	指定ポジションへ移動	○	×	○	○
	連続移動	×	×	○	○
	JOG動作	○	×	○	○
	インチング動作	×	×	○	○
モニタ	現在値表示	○	○	○	○
	入出力状態	○	○	○	○
	エラーリスト	×	○	○	○

※1　RCA−TDはデッドマン仕様（イネーブルスイッチ付）となります。

PS-24 DC24V電源

定格出力電流　8.5A
瞬時最大出力電流　17A

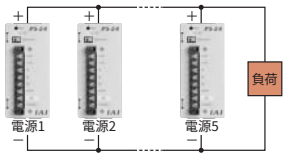
1 特長

1 瞬時最大17Aの出力が可能

定格出力電流8.5Aに対し、瞬時最大出力電流は17Aまで対応可能です。そのためアクチュエータが加速する際の瞬時最大電流を気にせずに、定格電流の合計で電源容量の選定が出来ますので、高価な大容量電源を使用する必要がなくなり、大幅なコストダウンとなります。
※アクチュエータの動作条件が厳しい場合は、瞬時最大電流を考慮する必要があります。詳細は右側の「選定目安」をご参照下さい。

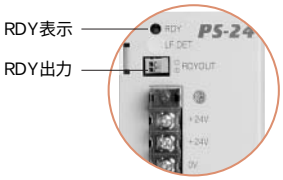
2 並列運転が可能

5台までの並列運転が可能です。そのため1台で電源容量が不足した場合でも容量の大きな電源に置き換えることなく、単純に1台を追加することで対応出来ます。



3 負荷検出機能

RDY(レディ)表示ランプ及びRDY出力信号により、負荷率が検出出来ます。



選定目安　アクチュエータ接続台数

アクチュエータの動作に使用する電源ユニットを選定する場合は、最大電流の合計値以上の容量を持つ電源ユニットを選定するのが通常ですが、アクチュエータの最大電流は加速時等の一瞬の為、ほとんど必要のない大容量の電源を使用しているケースが多く見受けられます。
それに対してPS-24電源は、
1.瞬時最大電流が定格電流の2倍まで対応
2.電源容量が不足した場合は継ぎ足しが可能
上記の特長から、最適な電源容量を選択することを可能にしました。

電源ユニットの台数

基本的には、アクチュエータの定格電流の合計がPS-24の定格電流内に収まるよう台数を決定して下さい。
但し負荷条件が厳しい場合は、電源容量が足りなくなる場合がありますのでその時は電源の増設を行って下さい。

負荷条件が厳しい場合とは

●負荷が大きい（アクチュエータの定格可搬質量に近い場合）
●加減速設定が高い
●速度が早い
●複数軸の同時運転
●RB75シリーズを使用（構造上、最大電流が流れる時間が長い）等です。

表1. PS-24定格電流と許容瞬時最大電流

接続台数	定格電流[A]	瞬時最大電流[A]
1台	8.5	17
2台	15.3	30.6
3台	22.95	45.9
4台	30.6	61.2
5台	38.25	76.5

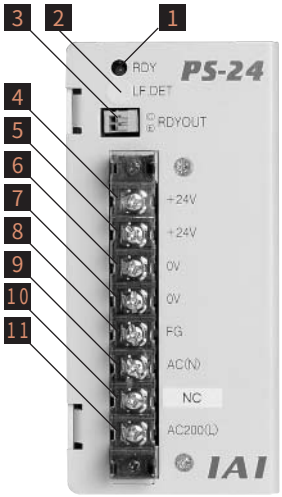
注）2台目以降は10%の安全率（損失）を考慮します。

表2. アクチュエータと電源電流の関係

コントローラタイプ	アクチュエータタイプ	電源電流[A]		PS-24、1台当たりの接続台数（参考）※1
RCS	SA4, SA5(20W)	定格	1.2	7
		最大	3.7	
	SA6(30W)	定格	1.4	6
		最大	3.9	
	RB75(60W)	定格	3.9	2
		最大	7.5	
	RA35(20W)	定格	1.8	4
		最大	4.3	
	RA45, F45(30W)	定格	2.4	3
		最大	6.0	
DS	SA4, A4/SA5, A5(30W)	定格	1	8
		最大	2	
	SA6/A6(30W)	定格	1.5	5
		最大	3	
RCP2	軸に関わらず	定格(=最大)	2	7

※1“PS-24、1台当たりの接続台数（参考）”に関しては、軸の定格電流×台数＜PS-24の定格電流（8.5A）[RCPは、軸の定格電流×台数＜PS-24の瞬時最大電流（17A）]として、計算しています。

2 各部名称



1 レディ表示(RDY)

2 過負荷検出レベル設定用ダイヤル(LF.DET)

※出荷時に適正値を設定してあります。操作の必要はありません。

3 レディ出力信号(RDYOUT)

4 5 ＋24V出力端子(＋24V)

※④⑤は内部で接続されています。

6 7 0V出力端子(0V)

※⑥⑦は内部で接続されています。

8 フレームグランド端子(FG)

接地用の端子です。

9 交流入力端子(AC（N))

10 交流(AC100V)　入力端子(AC100(L))

11 交流(AC200V)　入力端子(AC200(L))

※AC100V入力仕様の場合は⑨⑩間へ、AC200V仕様の場合は⑨⑪間へ電源を接続します。兼用ではありません。

3 形式

PS - 241
❶ ❷

❶ シリーズ	❷ タイプ
PS	241 242

価格

消費税は含まれておりません

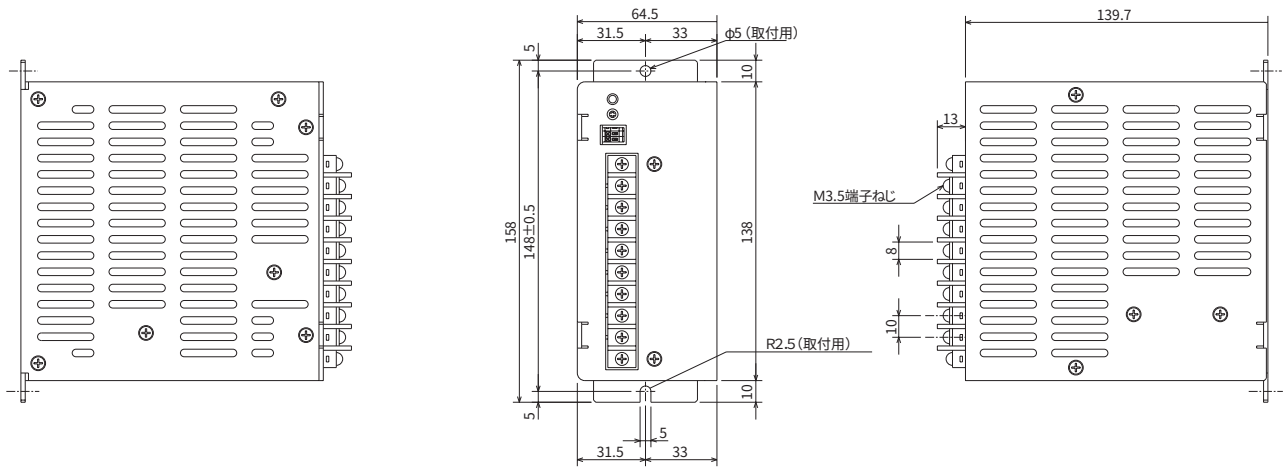
型式	標準価格
PS-241	—
PS-242	—

4 仕様表

項　目	PS-241	PS-242
定格直流出力電圧	24V±10%（負荷により変動）	
定格直流出力電流	8.5A	
瞬時最大直流出力電流	17A	
定格出力容量	204W	
効率	80%	80%
定格入力電圧（周波数）	AC100～115V（50/60Hz）	AC200～230V（50/60Hz）
入力電圧範囲	AC85～125V	AC170～250V
入力電流	3.5A（100VAC全負荷時）	1.8A（200VAC全負荷時）
出力保持時間	20［msec］（周囲温度25℃、定格入出力条件下にて）	
保護回路	過電流保護、過電圧保護、過熱保護、過負荷保護	
並列運転	可能	
動作周囲温度	0～50℃（ディレーティングあり）	
動作周囲湿度	30～85%RH（結露なきこと）	
冷却方法	自然空冷	
耐電圧	入力ー出力間…2.0kVA1分間（20mA） 入力ー筐体間…2.0kVA1分間（20mA）	
絶縁抵抗	出力ー筐体間500VDCにて100MΩ以上	
回路方式	他励型フライバックコンバータ	
質量	約0.9kg	

5 外形寸法図

DC24V電源
PS-24



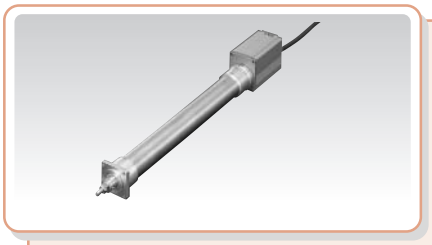
ご注意

- PS-24電源は定電圧電源ではありません。出力電圧は負荷により変動（負荷率に応じて電圧が下降）します。
  よって弊社のアクチュエータ以外の機器には接続しないで下さい。
- 並列運転は5台までとして下さい。また、PS-24以外の電源を並列運転用として同時に使用しないで下さい。
- 直列運転はできませんのでご注意下さい
- 複数台並べて使用する場合には、各電源の間隔を目安として20mm以上として下さい。
- 自然空冷タイプの電源ですので、実装時には、電源周囲に熱がこもらぬ様に、自然対流を十分考慮して下さい。
- 本製品の筐体は放熱効果も兼ねています。大変熱くなりやけどの原因となりますので、設置後は筐体に触らないで下さい。

ロボシリンダご注文例

価格＝アクチュエータ+コントローラ+モータケーブル(必須オプション)+エンコーダケーブル(必須オプション)
+オプションとなります。

ロボシリンダの基本システム構成



〔例 1〕

ERC-RA54 のインクリメンタル・
低速タイプ・ストローク100mm・
ケーブル長1m・フート金具付 の場合

アクチュエータ	ERC-RA54-I-PM-3-100-P-FT	—
電源・I/Oケーブル1m	(CB-ERC-PWBIO010)	—
フート金具	(ERC-FT-RA54)	—
合計		—

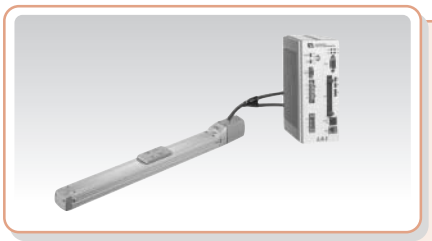
注. アクチュエータの型式末尾のケーブル指定により、電源・I/Oケーブルが付属されますので、ケーブルの別手配は不要です。

〔例 2〕

RCP2–RSA のインクリメンタル・
中速タイプ・ストローク50mm・
ケーブル長3m の場合

アクチュエータ	RCP2-RSA-I-PM-5-50-P1-S	—
コントローラ	RCP2-C-RSA-I-PM-0	—
モータケーブル 3m	(CB-RCP2-MA030)	—
エンコーダケーブル 3m	(CB-RCP2-PA030)	—
合計		—

注. アクチュエータの型式末尾のケーブル指定により、モータケーブル、エンコーダケーブルが付属されますので、ケーブルの別手配は不要です。



〔例 3〕

RCS-SA4 のアブソリュート・
高速タイプ・ストローク100mm・
ケーブル長5　m・ブレーキ付き
コントローラ24V の場合

アクチュエータ	RCS-SA4-A-20-H-100-M-B	—
コントローラ	RCS-C-SA4-A-20-0	—
モータケーブル 5m	(CB-RCB-MA050)	—
エンコーダケーブル 5m	(CB-RCBC-PA050)	—
ブレーキ(オプション)		—
合計		—

注. アクチュエータの型式末尾のケーブル及びブレーキ指定により、モータケーブル、エンコーダケーブル、ブレーキが付属されますので、ケーブルの別手配は不要です。

オプション価格表

●ERCオプション

■電源・I/Oケーブル

1M～3M	CB-ERC-PWBIO010～030	—
4M～5M	CB-ERC-PWBIO040～050	—
6M～10M	CB-ERC-PWBIO060～100	—

■電源・I/Oロボットケーブル

1M～3M	CB-ERC-PWBIO010～030-RB	—
4M～5M	CB-ERC-PWBIO040～050-RB	—
6M～10M	CB-ERC-PWBIO060～100-RB	—

■電源・I/Oケーブル（両端コネクタ仕様）

1M～3M	CB-ERC-PWBIO010～030-H6	—
4M～5M	CB-ERC-PWBIO040～050-H6	—
6M～10M	CB-ERC-PWBIO060～100-H6	—

■電源・I/Oロボットケーブル（両端コネクタ仕様）

1M～3M	CB-ERC-PWBIO010～030-RB-H6	—
4M～5M	CB-ERC-PWBIO040～050-RB-H6	—
6M～10M	CB-ERC-PWBIO060～100-RB-H6	—

■絶縁型PIO端子台

	RCB-TU-PIO-A（B）	—

■ブレーキ仕様

SA6、SA7	本体型式－B	—
RA54、RA64	本体型式－B	—

■取り付けフート金具

	ERC-FT-RA54	—
	ERC-FT-RA64	—

●RCP2オプション

■モータケーブル

1M～3M	CB-RCP2-MA010～030	—
4M～5M	CB-RCP2-MA040～050	—
6M～10M	CB-RCP2-MA060～100	—
11M～15M	CB-RCP2-MA110～150	—
16M～20M	CB-RCP2-MA160～200	—

■エンコーダケーブル

1M～3M	CB-RCP2-PA010～030	—
4M～5M	CB-RCP2-PA040～050	—
6M～10M	CB-RCP2-PA060～100	—
11M～15M	CB-RCP2-PA110～150	—
16M～20M	CB-RCP2-PA160～200	—

■モータロボットケーブル

※モータケーブルは標準ケーブルがロボットケーブルとなります。

■エンコーダロボットケーブル

1M～3M	CB-RCP2-PA010～030-RB	—
4M～5M	CB-RCP2-PA040～050-RB	—
6M～10M	CB-RCP2-PA060～100-RB	—
11M～15M	CB-RCP2-PA110～150-RB	—
16M～20M	CB-RCP2-PA160～200-RB	—

■ブレーキ仕様

SA5、SA6	本体型式－BE／BL／BR	—
SA7	本体型式－BE／BL／BR	—
SS、SM、SSR、SMR	本体型式－B	—
ロッドタイプ	本体型式－B	—

■取り付けフート金具

	RCP2-FT-RPA	—
	RCP2-FT-RXA	—
	RCP2-FT-RSA	—
	RCP2-FT-RMA	—

■取り付けフランジ

	RCP2-FL-RPA	—
	RCP2-FL-RXA	—
	RCP2-FL-RSA	—
	RCP2-FL-RMA	—

■I／Oフラットケーブル

2M	CB-RCA-PIO020	—

■アブソリュートデータ保持用バッテリー

	AB-4	—

●共通オプション

■ティーチングボックス

データ設定器	RCA-P	—
ジョグティーチ	RCB-J	—
簡易ティーチングボックス	RCA-E	—
ティーチングボックス	RCA-T	—
ティーチングボックス（デッドマンスイッチ付）	RCA-TD	—

■パソコン対応ソフト

	RCB-101-MW	—

●RCSオプション

■モータケーブル（24V用）

1M～3M	CB-RCB-MA010～030	—
4M～5M	CB-RCB-MA040～050	—
6M～10M	CB-RCB-MA060～100	—
11M～15M	CB-RCB-MA110～150	—

■モータケーブル（100/200V用）

1M～3M	CB-RCC-MA010～030	—
4M～5M	CB-RCC-MA040～050	—
6M～10M	CB-RCC-MA060～100	—
11M～15M	CB-RCC-MA110～150	—

■エンコーダケーブル（24/100/200V共用）　RCS-C【RCS-E】

1M～3M	CB-RCBC【RCD】-PA010～030	—
4M～5M	CB-RCBC【RCD】-PA040～050	—
6M～10M	CB-RCBC【RCD】-PA060～100	—
11M～15M	CB-RCBC【RCD】-PA110～150	—

■モータロボットケーブル（24V用）

1M～3M	CB-RCB-MA010～030-RB	—
4M～5M	CB-RCB-MA040～050-RB	—
6M～10M	CB-RCB-MA060～100-RB	—
11M～15M	CB-RCB-MA110～150-RB	—

■モータロボットケーブル（100/200V用）

1M～3M	CB-RCC-MA010～030-RB	—
4M～5M	CB-RCC-MA040～050-RB	—
6M～10M	CB-RCC-MA060～100-RB	—
11M～15M	CB-RCC-MA110～150-RB	—

■エンコーダロボットケーブル（24/100/200V共用）　RCS-C【RCS-E】

1M～3M	CB-RCBC【RCD】-PA010～030-RB	—
4M～5M	CB-RCBC【RCD】-PA040～050-RB	—
6M～10M	CB-RCBC【RCD】-PA060～100-RB	—
11M～15M	CB-RCBC【RCD】-PA110～150-RB	—

■リミットスイッチケーブル（E-Con用）

1M～5M	CB-X-LC010～050	—
6M～10M	CB-X-LC060～100	—

■ブレーキ仕様

SA4、SA5、SA6	本体型式－BE／BL／BR	—
SS、SM、SSR、SMR	本体型式－B	—
ロッドタイプ	本体型式－B	—
フラットタイプ	本体型式－B	—

注）RA35はブレーキなし

■取り付けフート金具

	RCS-FT-RA35	—
	RCS-FT-RA45	—
	RCS-FT-RA55	—
	RCS-FT-RB75	—

■取り付けフランジ

	RCS-FL-RA35	—
	RCS-FL-RA45	—
	RCS-FL-RA55	—
	RCS-FL-RB75	—

■I/Oフラットケーブル　RCS-C【RCS-E】

2M	CB-RCBC【RCD】-PIO020	—

■アブソリュートデータ保持用バッテリー

	AB-1	—

■外部接続ユニット

2M	RCB-105-2	—
5M	RCB-105-5	—

■外部機器通信ケーブル

2M	CB-RCA-SIO020	—
5M	CB-RCA-SIO050	—

■RS485変換アダプタ

	RCB-CV-MW	—

■SIO変換器

	RCB-TU-SIO-A（B）	—

■コントローラリンクケーブル

0.2M	CB-RCA-CTL002	—
0.2M	CB-RCB-CTL002	—

カタログ番号　CJ0050-5A-1（2005年10月）

IAI
Quality and Innovation

株式会社アイエイアイ

本　　社	〒424-0102	静岡県静岡市清水区広瀬645-1	TEL 0543-64-5105	FAX 0543-64-2589
東京営業所	〒113-0034	東京都文京区湯島1-3-4　KTお茶の水聖橋ビル2F	TEL 03-5803-7803	FAX 03-5802-8151
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　日本興亜名古屋ビル8F	TEL 052-269-2931	FAX 052-269-2933
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　センザイビル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	〒360-0044	埼玉県熊谷市弥生町1-15-1　クレストフクダビル2F	TEL 048-528-0270	FAX 048-528-0271
茨城営業所	〒300-1207	茨城県牛久市ひたち野東48-2　ひたち野うしく池田ビル2F	TEL 029-830-8312	FAX 029-830-8313
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6F	TEL 046-226-7131	FAX 046-226-7133
長野営業所	〒390-0877	長野県松本市沢村2-15-23　昭和開発ビル2F	TEL 0263-37-5160	FAX 0263-37-5161
静岡営業所	〒424-0102	静岡県静岡市清水区広瀬645-1	TEL 0543-64-6293	FAX 0543-64-2589
浜松営業所	〒430-0928	静岡県浜松市板屋町20-5 清水ビル3F	TEL 053-459-1780	FAX 053-458-1318
豊田営業所	〒446-0054	愛知県安城市二本木町切替７-２錦見ビル6F	TEL 0566-71-1888	FAX 0566-71-1877
金沢営業所	〒920-0024	石川県金沢市西念3-1-32　西清ビルA2F	TEL 076-234-3116	FAX 076-234-3107
京都営業所	〒612-8401	京都市伏見区深草下河原町22-11　市川ビル3F	TEL 075-646-0757	FAX 075-646-0758
岡山営業所	〒700-0945	岡山県岡山市新保1105-1	TEL 086-801-3544	FAX 086-225-7781
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	福岡県博多区博多駅東1-18-1　タマホーム（株）本社ビル2F	TEL 092-415-4466	FAX 092-415-4467
熊本営業所	〒862-0954	熊本県熊本市神水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
Chicago Office 1261 Hamilton Parkway Itasca, IL 60143

IAI Industrieroboter GmbH
Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Germany

ホームページ　www.iai-robot.co.jp

当カタログに記載されている内容は、製品改良のため予告なしに変更することがあります。

Certified ISO 9001 by BVQI　UKAS QUALITY MANAGEMENT 008