

当日出荷

MEC及び主要なロボシリンダは昼12:00までにご連絡頂ければ当日出荷可能です。(※)
(※)機種及び受注状況によっては当日出荷出来ない場合があります。

24時間サービス

製品についてのお問い合わせを24時間無料で対応します。

テスト機貸出し

主要なロボシリンダとコントローラのテスト機を無料でお貸出しします。
詳しくはお問合せ下さい。

産業用ロボット総合カタログのご案内

本カタログはエアシリンダをご使用のお客様向けに、小型、低価格なロボシリンダ®だけを掲載したカタログとなっております。ロボシリンダ®では可搬質量、速度、ストローク等の条件が足りない場合は、産業用ロボット総合カタログをご覧ください。

ロボシリンダ®と単軸ロボットの違い

ロボシリンダ®も単軸ロボットも、ボールネジ、リニアガイド、ACサーボモータを搭載した高精度電動アクチュエータですが、ロボシリンダ®は小型化と軽量物の搬送に特化することで、単軸ロボットに比べて大幅な低価格化を実現しました。

産業用ロボット総合カタログ掲載商品

単軸ロボット ISA/ISPA	防塵単軸ロボット ISDA/ISPDA	ベルト単軸ロボット IF	回転軸ロボット RS	シャフトリニアサーボ LSA	大型リニアサーボ LSA
					
クリーン単軸ロボット ISDACR	クリーンスカラロボット IX-NNC	防滴スカラロボット IX-NNW	超小型/小型スカラ IX-NNN	直交ロボット ICSA3/ICSPA3	テーブルトップ型ロボット TT-A2/A3
					

ロボシリンダ[®]製品概要

使用環境	形状種類	仕様	主要タイプ	掲載ページ
標準仕様	 スライダタイプ	ストローク 25~1200mm 水平可搬 60 kg 垂直可搬 20 kg	<ul style="list-style-type: none"> ● 細小型タイプ ● 標準タイプ ● コントローラー体型タイプ 	P.1
	 ロッドタイプ	ストローク 25~300mm 水平可搬 500 kg 垂直可搬 300 kg	<ul style="list-style-type: none"> ● 細小型タイプ ● 標準タイプ ● 高推力タイプ ● 超高推力タイプ ● コントローラー体型タイプ 	P.129
	 テーブルタイプ/ アームタイプ/フラットタイプ	ストローク 25~300mm 水平可搬 10 kg 垂直可搬 18 kg	<ul style="list-style-type: none"> ● 細小型タイプ ● 標準タイプ 	P.267
	 グリップタイプ/ロータリタイプ	ストローク(グリップ) 8~200mm ストローク(ロータリ) 360度	<ul style="list-style-type: none"> ● 細小型タイプ ● 小型タイプ ● 中型タイプ ● 大型タイプ 	P.331
	 リニアサーボタイプ	ストローク 25~288mm 水平可搬 3.2 kg	<ul style="list-style-type: none"> ● 細小型スライダタイプ ● 細小型ロッドタイプ 	P.371
クリーン仕様	 クリーン対応	ストローク 50~1000mm 水平可搬 60 kg 垂直可搬 20 kg	<ul style="list-style-type: none"> ● スライダタイプ ● 細小型グリップタイプ 	P.397
防塵防滴仕様	 防塵・防滴対応	ストローク 50~600mm 水平可搬 300 kg 垂直可搬 150 kg	<ul style="list-style-type: none"> ● スライダタイプ ● ロッドタイプ ● 細小型グリップタイプ 	P.441
コントローラ	 コントローラ		<ul style="list-style-type: none"> ● ポジショナタイプ ● プログラムタイプ ● ネットワークタイプ 	P.461

豊富な機能とラインナップで 多様なニーズにお応えします。

アイエイアイが開発したロボシリンダは、高い性能と利便性・経済性を備え、お客様のニーズにお応えするため多彩なラインナップをご用意しています。

製品概要

産業用ロボット総合カタログのご案内 ……前-1	シリーズ説明 ……前-7	アプリケーション例 ……前-33
ロボシリンダ製品概要 ……前-2	機種選定方法 ……前-9	型式説明 ……前-35
商品INDEX ……前-3	特長・機能 ……前-29	ご使用上の注意 ……前-41

スライダタイプ

▶ P.1

■パルスモータタイプ

細小型タイプ NEW	幅22mm	RCP3-SA2AC	… 3
	幅28mm	RCP3-SA2BC	… 5

モータユニット タイプ	幅32mm	RCP3-SA3C	… 7
	幅40mm	RCP3-SA4C	… 9 性能アップ
	幅50mm	RCP3-SA5C	… 11 性能アップ
	幅60mm	RCP3-SA6C	… 13 性能アップ

細小型 モータ折返し NEW	幅22mm	RCP3-SA2AR	… 15
	幅28mm	RCP3-SA2BR	… 17

モータユニット 折返しタイプ	幅32mm	RCP3-SA3R	… 19
	幅40mm	RCP3-SA4R	… 21
	幅50mm	RCP3-SA5R	… 23
	幅60mm	RCP3-SA6R	… 25

カップリング タイプ	幅52mm	RCP2-SA5C	… 27 性能アップ
	幅58mm	RCP2-SA6C	… 29 性能アップ
	幅73mm	RCP2-SA7C	… 31

カップリングタイプ 鉄ベース	幅60mm	RCP2-SS7C	… 33
	幅80mm	RCP2-SS8C	… 35

高速タイプ	幅80mm	RCP2-HS8C	… 37
-------	-------	-----------	------

モータ折返し タイプ	幅52mm	RCP2-SA5R	… 39
	幅58mm	RCP2-SA6R	… 41
	幅73mm	RCP2-SA7R	… 43
	幅60mm	RCP2-SS7R	… 45
	幅80mm	RCP2-SS8R	… 47

高速モータ折返しタイプ	幅80mm	RCP2-HS8R	… 49
-------------	-------	-----------	------

ベルトタイプ	幅58mm	RCP2-BA6/BA6U	… 51
	幅68mm	RCP2-BA7/BA7U	… 53

■コントローラー体型タイプ

コントローラ ー体型タイプ	幅58mm	ERC2-SA6C	… 55
	幅68mm	ERC2-SA7C	… 57

■サーボモータタイプ(24V)

モータユニット タイプ	幅32mm	RCA2-SA3C	… 59
	幅40mm	RCA2-SA4C	… 61
	幅50mm	RCA2-SA5C	… 63
	幅60mm	RCA2-SA6C	… 65

モータユニット 折返しタイプ NEW	幅32mm	RCA2-SA3R	… 67
	幅40mm	RCA2-SA4R	… 69
	幅50mm	RCA2-SA5R	… 71
	幅60mm	RCA2-SA6R	… 73

カップリングタイプ	幅40mm	RCA-SA4C	… 75
	幅52mm	RCA-SA5C	… 77
	幅58mm	RCA-SA6C	… 79

ビルドインタイプ アルミベース	幅40mm	RCA-SA4D	… 81
	幅52mm	RCA-SA5D	… 83
	幅58mm	RCA-SA6D	… 85

ビルドインタイプ 鉄ベース	幅40mm	RCA-SS4D	… 87
	幅52mm	RCA-SS5D	… 89
	幅58mm	RCA-SS6D	… 91

モータ折返しタイプ	幅40mm	RCA-SA4R	… 93
	幅52mm	RCA-SA5R	… 95
	幅58mm	RCA-SA6R	… 97

■サーボモータタイプ(200V)

カップリング タイプ	幅40mm	RCS2-SA4C	… 99
	幅52mm	RCS2-SA5C	… 101
	幅58mm	RCS2-SA6C	… 103
	幅73mm	RCS2-SA7C	… 105

カップリングタイプ 鉄ベース	幅60mm	RCS2-SS7C	… 107
	幅80mm	RCS2-SS8C	… 109

ビルドインタイプ	幅40mm	RCS2-SA4D	… 111
	幅52mm	RCS2-SA5D	… 113
	幅58mm	RCS2-SA6D	… 115

モータ折返しタイプ	幅40mm	RCS2-SA4R	… 117
	幅52mm	RCS2-SA5R	… 119
	幅58mm	RCS2-SA6R	… 121
	幅73mm	RCS2-SA7R	… 123

モータ折返しタイプ 鉄ベース	幅60mm	RCS2-SS7R	… 125
	幅80mm	RCS2-SS8R	… 127

ロッドタイプ

▶ P.129

■パルスモータタイプ

細小型 タイプ  幅22mm RCP3-RA2AC ... 131
NEW 幅28mm RCP3-RA2BC ... 133

細小型 モータ折返し  幅22mm RCP3-RA2AR ... 135
NEW 幅28mm RCP3-RA2BR ... 137


カップリングタイプ  幅25mm RCP2-RA2C ... 139
 幅35mm RCP2-RA3C ... 141
 幅45mm RCP2-RA4C ... 143
 幅64mm RCP2-RA6C ... 145

高推力タイプ  幅100mm RCP2-RA10C ... 147

全長ショートタイプ  幅45mm RCP2-SRA4R ... 149
NEW

シングルガイド付タイプ  幅45mm RCP2-RGS4C ... 151
 幅64mm RCP2-RGS6C ... 153

全長ショートシングルガイド付タイプ  幅45mm RCP2-SRGS4R ... 155
NEW

ダブルガイド付タイプ  幅35mm RCP2-RGD3C ... 157
 幅45mm RCP2-RGD4C ... 159
 幅64mm RCP2-RGD6C ... 161

全長ショートダブルガイド付タイプ  幅45mm RCP2-SRGD4R ... 163
NEW

■コントローラ一体型タイプ

コントローラ一体型タイプ  幅58mm ERC2-RA6C ... 165
 幅68mm ERC2-RA7C ... 167

コントローラ一体型
シングルガイド付タイプ  幅58mm ERC2-RGS6C ... 169
 幅68mm ERC2-RGS7C ... 171

コントローラ一体型
ダブルガイド付タイプ  幅58mm ERC2-RGD6C ... 173
 幅68mm ERC2-RGD7C ... 175

■サーボモータタイプ(24V)


細小型 ナット取付タイプ  幅28mm RCA2-RN3N ... 177
NEW 幅34mm RCA2-RN4N ... 179


細小型 タップ取付タイプ  幅28mm RCA2-RP3N ... 181
NEW 幅34mm RCA2-RP4N ... 183


細小型 シングルガイドタイプ  幅28mm RCA2-GS3N ... 185
NEW 幅34mm RCA2-GS4N ... 187

細小型 ダブルガイドタイプ  幅28mm RCA2-GD3N ... 189
NEW 幅34mm RCA2-GD4N ... 191

細小型 スライドユニットタイプ  幅60mm RCA2-SD3N ... 193
NEW 幅72mm RCA2-SD4N ... 195

カップリングタイプ  φ32mm RCA-RA3C ... 197
 φ37mm RCA-RA4C ... 199

ビルドインタイプ  φ32mm RCA-RA3D ... 201
 φ37mm RCA-RA4D ... 203

モータ折返しタイプ  φ32mm RCA-RA3R ... 205
 φ37mm RCA-RA4R ... 207

全長ショートタイプ  幅45mm RCA-SRA4R ... 209
NEW


シングルガイド付タイプ  φ32mm RCA-RGS3C ... 211
 φ37mm RCA-RGS4C ... 213
 φ32mm RCA-RGS3D ... 215
 φ37mm RCA-RGS4D ... 217


シングルガイド付全長ショートタイプ  幅45mm RCA-SRGS4R ... 219
NEW

ダブルガイド付タイプ  φ32mm RCA-RGD3C ... 221
 φ37mm RCA-RGD4C ... 223
 φ32mm RCA-RGD3D ... 225
 φ37mm RCA-RGD4D ... 227
 φ32mm RCA-RGD3R ... 229
 φ37mm RCA-RGD4R ... 231


ダブルガイド付全長ショートタイプ  幅45mm RCA-SRGD4R ... 233
NEW

■サーボモータタイプ(200V)


カップリングタイプ  φ37mm RCS2-RA4C ... 235
 幅55mm RCS2-RA5C ... 237

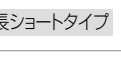
ビルドインタイプ  φ37mm RCS2-RA4D ... 239


全長ショートタイプ  幅75mm RCS2-SRA7BD ... 241
NEW

モータ折返しタイプ  φ37mm RCS2-RA4R ... 243
 幅55mm RCS2-RA5R ... 245

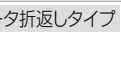
超高推力タイプ  幅130mm RCS2-RA13R ... 247

シングルガイド付タイプ  φ37mm RCS2-RGS4C ... 249
 幅55mm RCS2-RGS5C ... 251
 φ37mm RCS2-RGS4D ... 253

シングルガイド付全長ショートタイプ  幅75mm RCS2-SRGS7BD ... 255

ダブルガイド付タイプ  φ37mm RCS2-RGD4C ... 257
 幅55mm RCS2-RGD5C ... 259
 φ37mm RCS2-RGD4D ... 261

ダブルガイド付全長ショートタイプ  幅75mm RCS2-SRGD7BD ... 263
NEW

ダブルガイド付モータ折返しタイプ  φ37mm RCS2-RGD4R ... 265
NEW

次のページへ続く

商品 INDEX

ERG2 CYLINDER
RCP3

テーブルタイプ / アームタイプ / フラットタイプ ▶ P.267


■パルスモータタイプ

モータユニット タイプ		幅36mm	RCP3-TA3C	… 269
		幅40mm	RCP3-TA4C	… 271
		幅55mm	RCP3-TA5C	… 273
		幅65mm	RCP3-TA6C	… 275
		幅75mm	RCP3-TA7C	… 277

モータユニット 折返しタイプ NEW		幅36mm	RCP3-TA3R	… 279
		幅40mm	RCP3-TA4R	… 281
		幅55mm	RCP3-TA5R	… 283
		幅65mm	RCP3-TA6R	… 285
		幅75mm	RCP3-TA7R	… 287

■サーボモータタイプ(24V)

細小型 コンパクト タイプ NEW		幅32mm	RCA2-TCA3N	… 289
		幅36mm	RCA2-TCA4N	… 291

細小型 ワイド タイプ NEW		幅50mm	RCA2-TWA3N	… 293
		幅58mm	RCA2-TWA4N	… 295

細小型 扁平タイプ NEW		幅61mm	RCA2-TFA3N	… 297
		幅71mm	RCA2-TFA4N	… 299

モータユニット タイプ		幅40mm	RCA2-TA4C	… 301
		幅55mm	RCA2-TA5C	… 303
		幅65mm	RCA2-TA6C	… 305
		幅75mm	RCA2-TA7C	… 307

モータユニット 折返しタイプ NEW		幅40mm	RCA2-TA4R	… 309
		幅55mm	RCA2-TA5R	… 311
		幅65mm	RCA2-TA6R	… 313
		幅75mm	RCA2-TA7R	… 315

アームタイプ		幅40mm	RCA-A4R	… 317
		幅52mm	RCA-A5R	… 319
		幅58mm	RCA-A6R	… 321

■サーボモータタイプ(200V)

アームタイプ		幅40mm	RCS2-A4R	… 323
		幅52mm	RCS2-A5R	… 325
		幅58mm	RCS2-A6R	… 327

フラットタイプ		幅55mm	RCS2-F5D	… 329
---------	---	-------	----------	-------

グリッパタイプ / ロータリタイプ ▶ P.331

■グリッパ パルスモータタイプ

細小型 スライドタイプ(2ツ爪) NEW		幅42mm	RCP2-GRSS	… 333
細小型 レバータイプ(2ツ爪) NEW		幅42mm	RCP2-GRLS	… 335
小型スライドタイプ(2ツ爪)		幅69mm	RCP2-GRS	… 337
中型スライドタイプ(2ツ爪)		幅74mm	RCP2-GRM	… 339
長ストロークタイプ(2ツ爪) NEW		幅130~190mm	RCP2-GRST	… 341
小型レバータイプ(3ツ爪)		幅62mm	RCP2-GR3LS	… 343
中型レバータイプ(3ツ爪)		幅80mm	RCP2-GR3LM	… 345
小型スライドタイプ(3ツ爪)		幅62mm	RCP2-GR3SS	… 347
中型スライドタイプ(3ツ爪)		幅80mm	RCP2-GR3SM	… 349

■グリッパ サーボモータタイプ

長ストロークタイプ(2ツ爪)	幅104~284mm	RCS2-GR8	… 351
----------------	------------	----------	-------

■ロータリ パルスモータタイプ


小型縦型タイプ NEW		幅45mm	RCP2-RTBS/RTBSL	… 353
小型扁平タイプ NEW		幅72mm	RCP2-RTCS/RTCSL	… 355
中型縦型タイプ		幅50mm	RCP2-RTB/RTBL	… 357
中型扁平タイプ		幅88mm	RCP2-RTC/RTCL	… 359
大型縦型タイプ NEW		幅76mm	RCP2-RTBB/RTBBL	… 361
大型扁平タイプ NEW		幅124mm	RCP2-RTCB/RTCBL	… 363

■ロータリ サーボモータタイプ

モータストレートタイプ		幅64mm	RCS2-RT6	… 365
モータ折返しタイプ		幅64mm	RCS2-RT6R	… 367
ベルト折返しタイプ		幅68mm	RCS2-RT7R	… 369

リニアサーボタイプ **NEW** ▶ P.371


■スライダタイプ

細小型 スリムタイプ NEW		幅20mm	RCL-SA1L	… 373
		幅24mm	RCL-SA2L	… 375
		幅28mm	RCL-SA3L	… 377

細小型 ロング ストロークタイプ NEW		幅40mm	RCL-SA4L	… 379
		幅48mm	RCL-SA5L	… 383
		幅58mm	RCL-SA6L	… 387

細小型 マルチ スライダタイプ NEW		幅40mm	RCL-SM4L	… 381
		幅48mm	RCL-SM5L	… 385
		幅58mm	RCL-SM6L	… 389


■ロッドタイプ

細小型 スリムタイプ NEW		φ16mm	RCL-RA1L	… 391
		φ20mm	RCL-RA2L	… 393
		φ25mm	RCL-RA3L	… 395


クリーン対応 ▶ P.397

■パルスモータタイプ


スライダカップリングタイプ アルミベース		幅52mm	RCP2CR-SA5C	… 399 性能アップ
		幅58mm	RCP2CR-SA6C	… 401 性能アップ
		幅73mm	RCP2CR-SA7C	… 403

スライダカップリングタイプ 鉄ベース		幅60mm	RCP2CR-SS7C	… 405
		幅80mm	RCP2CR-SS8C	… 407

スライダカップリング高速タイプ		幅80mm	RCP2CR-HS8C	… 409
-----------------	--	-------	-------------	-------

細小型 グリッパスライドタイプ NEW		幅42mm	RCP2CR-GRSS	… 411
細小型 グリッパレバータイプ NEW		幅42mm	RCP2CR-GRLS	… 413

■サーボモータタイプ(24V)

スライダカップリングタイプ		幅40mm	RCACR-SA4C	… 415
		幅52mm	RCACR-SA5C	… 417
		幅58mm	RCACR-SA6C	… 419

スライダビルドインタイプ		幅52mm RCACR-SA5D ... 421
		幅58mm RCACR-SA6D ... 423

■サーボモータタイプ(200V)

スライダカップリングタイプ		幅40mm RCS2CR-SA4C ... 425
		幅52mm RCS2CR-SA5C ... 427
		幅58mm RCS2CR-SA6C ... 429
		幅73mm RCS2CR-SA7C ... 431

スライダカップリングタイプ		幅60mm RCS2CR-SS7C ... 433
鉄ベース		幅80mm RCS2CR-SS8C ... 435

スライダビルドインタイプ		幅52mm RCS2CR-SA5D ... 437
		幅58mm RCS2CR-SA6D ... 439

防塵・防滴対応

▶P.441


■パルスモータタイプ

防水スライダタイプ		幅158mm RCP2W-SA16C ... 443
防滴ロッドタイプ		幅45mm RCP2W-RA4C ... 445
		幅64mm RCP2W-RA6C ... 447
防滴高推力タイプ		幅100mm RCP2W-RA10C ... 449

細小型 グリッパ		幅42mm RCP2W-GRSS ... 451
スライドタイプ		NEW

細小型 グリッパレバー		幅42mm RCP2W-GRLS ... 453
タイプ		NEW


■サーボモータタイプ(24V)

ロッドカップリングタイプ		φ32mm RCAW-RA3C ... 455
		φ37mm RCAW-RA4C ... 457

ロッドビルドインタイプ		φ32mm RCAW-RA3D ... 455
		φ37mm RCAW-RA4D ... 457

ロッドモータ折返しタイプ		φ32mm RCAW-RA3R ... 455
		φ37mm RCAW-RA4R ... 457

■サーボモータタイプ(200V)

ロッドカップリングタイプ		φ37mm RCS2W-RA4C ... 459
ロッドビルドインタイプ		φ37mm RCS2W-RA4D ... 459
ロッドモータ折返しタイプ		φ37mm RCS2W-RA4R ... 459

技術資料/インフォメーション

エアからの切替留意点	巻末-3
技術資料(寿命とモーメントについて)	巻末-5
技術資料(位置決め時間計算方法)	巻末-7
技術資料(規格からはずれる商品について)	巻末-9
技術資料(CE/JUL/RoHS)	巻末-12
プログラムについて	巻末-16
用語説明	巻末-18
アクチュエータオプション説明	巻末-23
タイプ別メンテナンス部品一覧表	巻末-39
リニアサーボロッドタイプ取付方法について	巻末-45
機種選定資料(速度と可搬質量の相関図)	巻末-47
機種選定資料(押付け力と電流制限値の相関図)	巻末-63
機種選定資料(RCP2高推力仕様)	巻末-70

コントローラ



▶P.461

■周辺機器

24V電源		PS-24□ ... 471
-------	---	----------------

タッチパネル表示機		RCM-PM-01 ... 473
-----------	---	-------------------

■ポジションコントローラ

3ポジション AC100/200V コントローラ		PMEC/AMEC ... 477
		NEW

3ポジション DC24Vコントローラ		PSEP/ASEP ... 487
		NEW

フィールドネットワーク専用 コントローラ		ROBONET ... 503
-------------------------	---	-----------------

コントローラ一体型 アクチュエータコントローラ部		ERC2 ... 515
-----------------------------	---	--------------

パルスモータ用 DC24V コントローラ		PCON-□ ... 525
-------------------------	---	----------------

サーボモータ用 DC24V コントローラ		ACON-□ ... 535
-------------------------	--	----------------


簡易アブソユニット		□CON-ABU ... 545
-----------	---	------------------

サーボモータ用 AC100/200V コントローラ		SCON-CA ... 547
------------------------------	---	-----------------

■ポジションコントローラ用ティーチング

タッチパネルティーチング		CON-PTA ... 497
--------------	---	-----------------

■プログラムコントローラ

パルスモータ用 DC24Vコントローラ		PSEL-C ... 557
---------------------	---	----------------

サーボモータ用 DC24Vコントローラ		ASEL-C ... 567
---------------------	---	----------------

サーボモータ用 AC100/200V コントローラ		SSEL-C ... 577
------------------------------	---	----------------

サーボモータ用 AC100/200V 多軸コントローラ		XSEL-□ ... 587
--------------------------------	---	----------------

機種選定資料(RCS2超高推力仕様)	巻末-71
機種選定資料(RCP2グリッパ)	巻末-74
機種選定資料(RCP2ロータリ)	巻末-79
機種選定資料(ガイド許容回転トルク)	巻末-80
機種選定資料(ガイド先端許容荷重)	巻末-81
機種選定資料(ガイドラジアル荷重)	巻末-84
機種選定資料(フラットタイプ)	巻末-88
旧型式と新型式比較表	巻末-89
サポート体制	巻末-93
国内ネットワーク	巻末-95
海外ネットワーク	巻末-97
索引	巻末-99





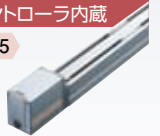













ロボシリンダ®には3種類のモータに分類された7種類のシリーズが設定されています。

パルスモータ搭載	押付け動作、完全停止に優れ低価格。低速時に高出力を発揮。	RCP3 シリーズ 低価格とメンテナンス性アップ モータユニット化によりモータ交換が容易	
		RCP2 シリーズ パルスモータ搭載標準機 高速/高剛性/高推力	
		ERC2 シリーズ コントローラ内蔵一体型タイプ 配線不要、低価格	
サーボモータ搭載	高速動作に優れ、低騒音。	RCA2 シリーズ 低価格とメンテナンス性アップ モータユニット化によりモータ交換が容易	
		RCA シリーズ エアシリンダと同じ取付けが可能 豊富なバリエーションの24V動作タイプ	
		RCS2 シリーズ 高速、高荷重に対応 高出力対応の100V/200V動作タイプ	
リニアモータ搭載	加減速性能に優れ、高速動作が可能。	RCL シリーズ 高速、高加減速動作が可能 最大2Gの加減速が可能な高速仕様	

コントローラ
分類

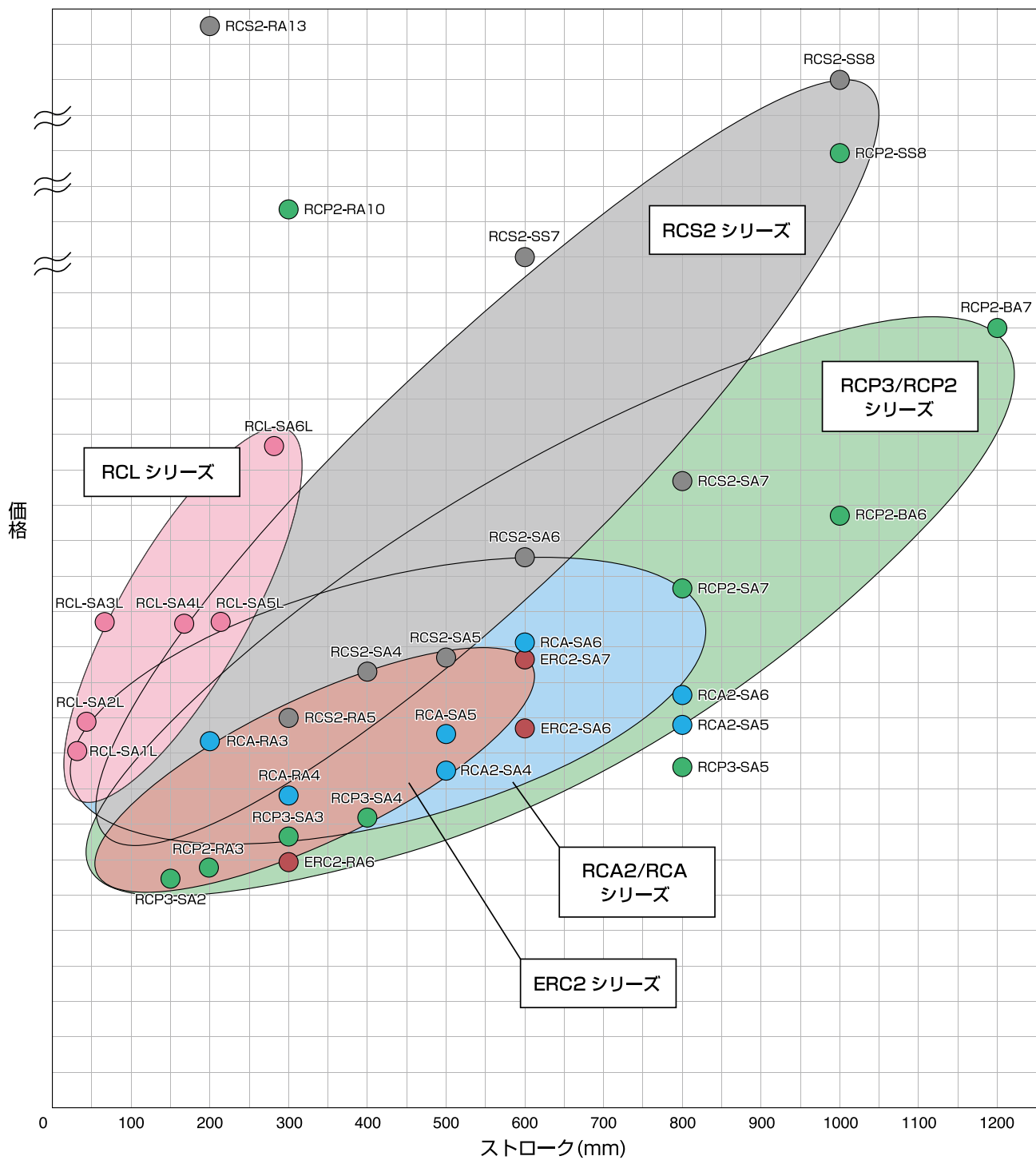
ポジショナタイプ	プログラムタイプ	ネットワークタイプ
移動位置(ポジション)の番号を外部からI/Oで指定して動作するタイプです。プログラムが不要な簡単タイプです。	プログラムを入力して動作するタイプです。2軸の同期運転や外部機器との通信等高度な制御が可能です。	フィールドネットワークやシリアル通信での動作に対応したタイプです。大規模システムや多数の軸を動作させるのに省配線化が可能です。
PMEC PSEP PCON ERC2 AMEC ASEP ACON SCON	PSEL ASEL SSEL XSEL	RPCON RACON

対応コントローラ

電源電圧 位置決め点数 動作方法	PMEC P477  単相AC100/200V 3点 ポジショナ	PSEP P487  DC24V 3点 ポジショナ	PCON P525  DC24V 512点 ポジショナ	RPCON P503  DC24V 768点 ネットワーク	PSEL P557  DC24V 1500点 プログラム
	コントローラ内蔵 P515  DC24V 64点 ポジショナ				
電源電圧 位置決め点数 動作方法	AMEC P477  単相AC100V 3点 ポジショナ	ASEP P487  DC24V 3点 ポジショナ	ACON P535  DC24V 512点 ポジショナ	RACON P503  DC24V 768点 ネットワーク	ASEL P567  DC24V 1500点 プログラム
	SCON-CA P547  単相AC100/200V 512点 ポジショナ	SSEL P577  単相AC100/200V 20000点 プログラム	XSEL P587  三相AC200V 20000点 プログラム		
電源電圧 位置決め点数 動作方法	AMEC P477  単相AC100V 3点 ポジショナ	ASEP P487  DC24V 3点 ポジショナ	ACON P535  DC24V 512点 ポジショナ	RACON P503  DC24V 768点 ネットワーク	ASEL P567  DC24V 1500点 プログラム

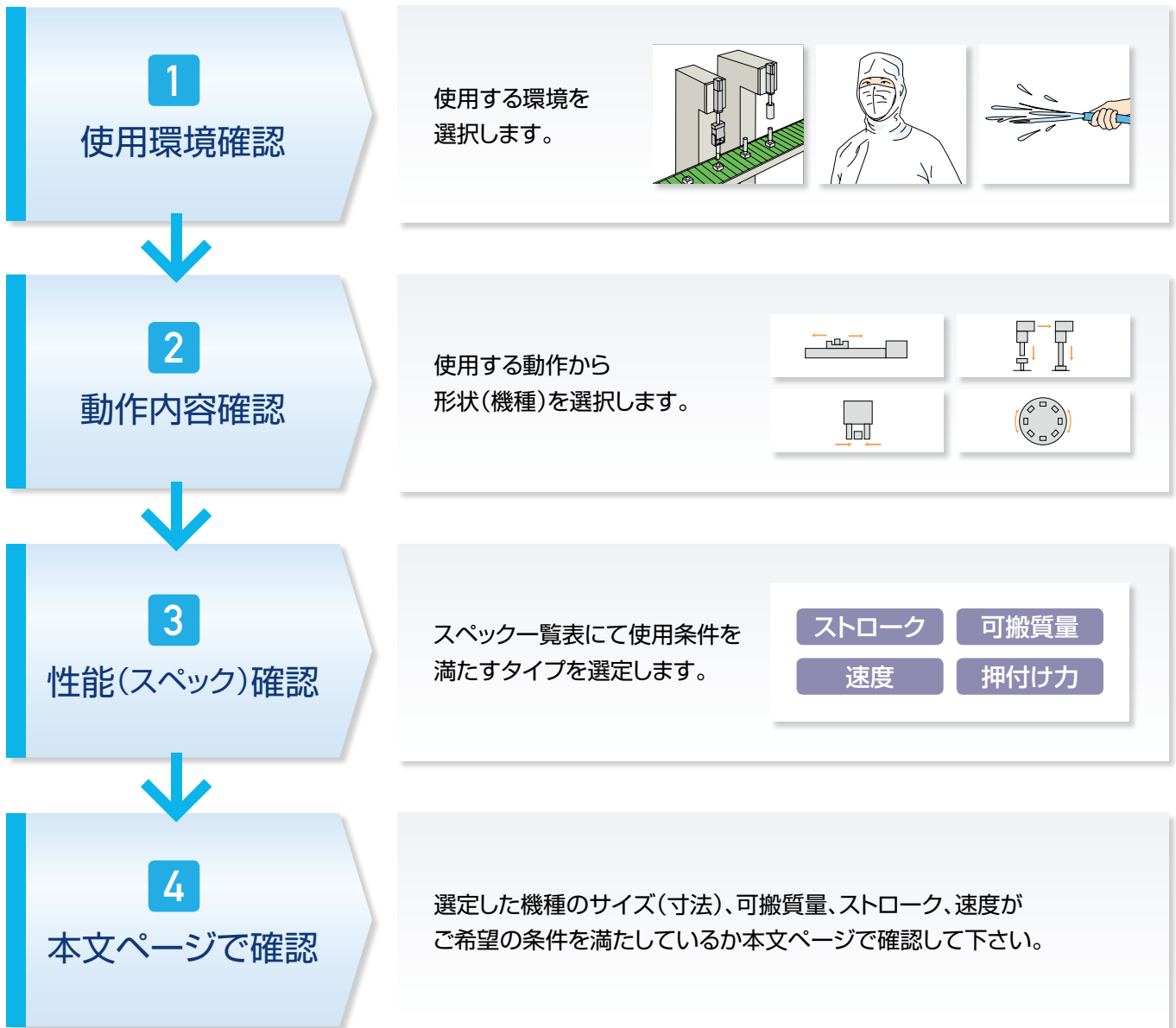
ストロークと価格の相関図

下記グラフはロボシリンダ各シリーズのストロークと価格の相関図となります。
ご希望のストロークから機種選定の目安としてご使用下さい。



機種選定手順

ロボシリンダの機種選定は以下の手順で行います。



参考

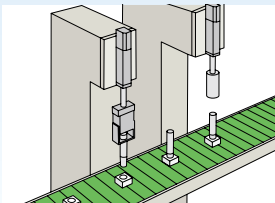

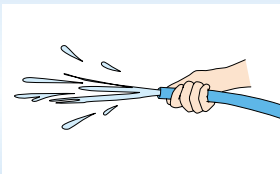
用途別推奨機種

前付けP13をご覧ください

希望する条件毎に代表的なタイプを掲載しました。
選定の目安としてご使用下さい。

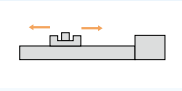
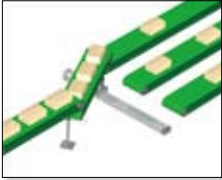
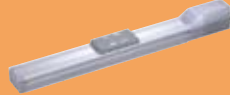


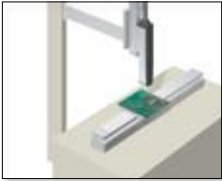

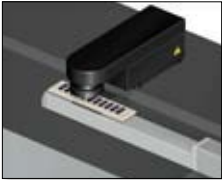

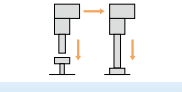
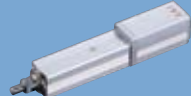
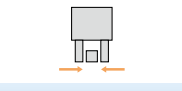


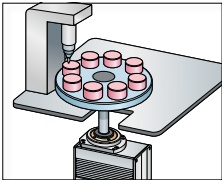

1 使用環境確認

ロボシリンダが対応している使用環境は以下の3つに分類されます。
装置の環境からロボシリンダのシリーズをご選択下さい。

環境	対応機種	解説	シリーズ名	
<p>① 普通環境</p> 	標準仕様	一般的に使用されるタイプです。	<p>RCP2</p> <p>RCP3</p> <p>ERC2</p> <p>RCA</p> <p>RCA2</p> <p>RCS2</p> <p>RCL</p>	前付け P12を ご覧下さい
<p>② クリーンルーム内 で使用</p> 	クリーン ルーム 対応	液晶や半導体の 生産ラインなど のクリーンルー ム内で使用可能 なタイプです。	<p>RCP2CR</p> <p>RCACR</p> <p>RCS2CR</p>	前付け P25を ご覧下さい
<p>③ 悪環境(水、埃等 の中)で使用</p> 	防塵・ 防滴仕様	自動車や食品の 製造装置など、 埃や水のかかる 場所で使用可能 なタイプです。	<p>RCP2W</p> <p>RCAW</p> <p>RCS2W</p>	前付け P27を ご覧下さい

2 動作内容確認

ロボシリンダが使用される動作内容は以下の4つに分類されます。
動作内容から対応する形状タイプをご選択下さい。

動作内容	使用例	条件	形状タイプ	
① 位置決め動作 		<ul style="list-style-type: none"> ■ 水平方向に物を移動する場合 ■ 長い距離を移動する場合 	スライダタイプ 	前付け P15 を ご覧下さい
		<ul style="list-style-type: none"> ■ 垂直方向にものを移動する場合 ■ チャック等を付けてものを運ぶ場合 	ロッドタイプ 	前付け P17 を ご覧下さい
		<ul style="list-style-type: none"> ■ 垂直方向にものを移動する場合 ■ モーメント荷重がかかる場合 	テーブルタイプ 	前付け P20 を ご覧下さい
		<ul style="list-style-type: none"> ■ 高速で軽量物を搬送したい場合 	リニアサーボタイプ 	前付け P22 を ご覧下さい
② 押付け動作 		<ul style="list-style-type: none"> ■ ワークを押付けて保持する場合 ■ ワークを圧入する場合 	ロッドタイプ 	前付け P17 を ご覧下さい
③ 把持動作 		<ul style="list-style-type: none"> ■ ワークを把持して持ち上げる場合 ■ センタリングをする場合 	グリッパタイプ 	前付け P23 を ご覧下さい
④ 回転動作 		<ul style="list-style-type: none"> ■ ワークの向きを変える場合 ■ インデックスとして細かく位置を決める場合 	ロータリタイプ 	前付け P24 を ご覧下さい

用途別推奨機種

希望する条件毎に代表的なタイプを掲載しました。
選定の目安としてご使用下さい。

早く動かしたい



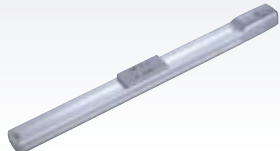
型式	RCL-SA6L	RCP2-BA7	RCP2-HS8C
外観			
最高速度	1600mm/s	1500mm/s	1200mm/s
最大加減速	2.0G	0.5G	0.5G ^(※4)
ストローク	48~288mm(48mm毎)	600~1200mm(50mm毎)	50~800mm ^(※3) (50mm毎)
可搬質量	0.5kg ^(※1) (垂直動作不可)	2kg ^(※2) (垂直動作不可)	1kg 2kg ^(※4)
掲載ページ	P387	P53	P37

(※1) 2.0Gで動作した場合です。

(※2) 1500mm/sで動作した場合です。

(※3) 1200mm/sで動作した場合です。
(※4) 垂直の最大加速度は0.2Gとなります。

重いものを選びたい



型式	RCS2-RA13R	RCP2-RA10C	RCS2-SS8C
外観			
可搬質量	500kg ^(※4) 300kg	300kg ^(※4) 150kg	60kg 12kg
最高速度	125mm/s	63mm/s	500mm/s ^(※5)
最大加減速	0.02G	0.01G	0.3G
ストローク	50~200mm(50mm毎)	50~300mm(50mm毎)	50~1000mm ^(※5) (50mm毎)
掲載ページ	P247	P147	P109

(※4) 外付ガイドを併設した場合です。



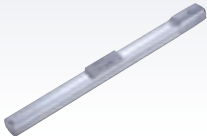
(※4) 外付ガイドを併設した場合です。

(※5) 650mmストローク以上は最高速度が低下します。

圧入に使用

型式	RCS2-RA13R	RCP2-RA10C	RCP2-RA6C
外観			
最大押付力	20000N	6000N	800N
ストローク	50~200mm(50mm毎)	50~300mm(50mm毎)	50~300mm(50mm毎)
掲載ページ	P247	P147	P145

長い距離を移動したい



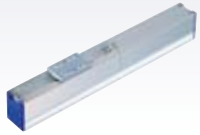
型式	RCP2-SS8C	RCP2-BA7	RCS2-SS8C
外観			
ストローク	50~1000mm(50mm毎)	600~1200mm(50mm毎)	50~1000mm(50mm毎)
最高速度	515mm/s(*6)	1500mm/s	515mm/s(*8)
最大加減速	0.3G	0.5G	0.3G
可搬質量	水平 垂直	2kg(*7) (垂直動作不可)	20kg 4kg
掲載ページ	P35	P53	P109

(*6) 1000mmストロークの場合です。

(*7) 1500mm/sで動作した場合です。

(*8) 1000mmストロークの場合です。

小さいものが欲しい

型式	RCP3-SA2AC	RCA2-RP3N	RCL-SA1L
外観			
外形寸法(幅×高さ)	22mm×27mm	28mm×28mm	20mm×30mm
ストローク	25~100mm(25mm毎)	30mm	40mm
最高速度	50mm/s	50mm/s	420mm/s
最大加減速	0.2G	0.2G	2.0G
可搬質量	水平 垂直	1kg(*10) 0.5kg	0.15kg(*11) (垂直動作不可)
掲載ページ	P3	P181	P373

(*9) 50mm/sで動作した場合です。

(*10) 外付ガイドを併設した場合です。

(*11) 2.0Gで動作した場合です。

価格優先

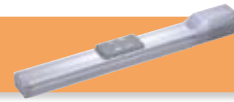
型式	ERC2-SA6C	ERC2-RA6C	RCP3-SA3C
外観			
標準価格(50ストロークの場合)	—	—	—
ストローク	50~600mm(50mm毎)	50~300mm(50mm毎)	50~300mm(50mm毎)
最高速度	600mm/s	600mm/s	300mm/s
最大加減速	0.3G	0.3G	0.3G
可搬質量	水平 垂直	25kg 4.5kg	1kg 0.5kg
掲載ページ	P55	P165	P7

機種選定方法

ERG3 CYLINDER RCP3

3 性能(スペック)確認

スライダタイプ



スライダタイプはワークの搬送及び位置決めに使われますが、選定する場合は、動作方向が「水平使用」か「垂直使用」かでスペックが変わりますのでご注意ください。

【位置決め動作】

位置決め動作の場合は、「ストローク」、「可搬質量」、「速度」の条件によって選定されます。

下記スペック一覧表にて、使用条件に必要なストローク、可搬質量、速度を満たす機種を選択して下さい。

尚、パルスモータを搭載した RCP3、RCP2 は、速度によって可搬質量が変化しますので各機種の掲載ページにある「速度と可搬質量の相関図」で、希望する速度と可搬質量を満たすことが出来るか確認して下さい。

【スペック一覧表の見方】

スライダタイプ

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)												可搬質量(kg)	エンコーダ種別	コントローラ入力電源	型式	掲載ページ	
	25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	550	600						700
SA2	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度(＜)は垂直使用の場合												0.25	—	I	⊕24V	RCP3-SA2A□-I-20P-4S-***	P.3
	[200]												0.5	—			RCP3-SA2A□-I-20P-2S-***	
	[100]												1	—			RCP3-SA2A□-I-20P-1S-***	
	[50]												0.25	—			RCP3-SA2B□-I-20P-6S-***	P.5
	[300]												0.5	—			RCP3-SA2B□-I-20P-4S-***	
	[200]												1	—			RCP3-SA2B□-I-20P-2S-***	
[100]												—	—	—	—			

最高速度 ← ストローク範囲 ← 水平可搬質量 ← 垂直可搬質量

❗注意 搬送するものがアクチュエータより大きく張り出している場合は、アクチュエータのスペックとは別にガイドの寿命を考慮する必要があります。詳細は本カタログ巻末5ページの「寿命とモーメントについて」をご参照下さい。

スライダタイプ

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)												可搬質量(kg)		エンコーダ種別	コントローラ入力電源	型式	掲載ページ
	25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	550	600	700	800				
SA2	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度(＜)は垂直使用の場合												0.25	—	I	⊕24V	RCP3-SA2A□-I-20P-4S-***	P.3
	[200]												0.5	—			RCP3-SA2A□-I-20P-2S-***	
	[100]												1	—			RCP3-SA2A□-I-20P-1S-***	
	[300]												0.25	—			RCP3-SA2B□-I-20P-6S-***	P.5
	[200]												0.5	—			RCP3-SA2B□-I-20P-4S-***	
	[100]												1	—			RCP3-SA2B□-I-20P-2S-***	
SA3	[300]												1	0.5	I	⊕24V	RCP3-SA3□-I-28P-6-***	P.7
	[200]												2	1			RCP3-SA3□-I-28P-4-***	
	[100]												3	1.5			RCP3-SA3□-I-28P-2-***	
	[300]												1	0.5			RCA2-SA3□-I-10-6-***	P.59
	[200]												2	1			RCA2-SA3□-I-10-4-***	
	[100]												3	1.5			RCA2-SA3□-I-10-2-***	
SA4	[500]												~7.5	~1.5	I	⊕24V	RCP3-SA4□-I-35P-10-***	P.9
	[250]												~9	~4			RCP3-SA4□-I-35P-5-***	
	[125]												~11	~8			RCA2-SA4□-I-20-10-***	
	[500]												2	1			RCA2-SA4□-I-20-5-***	P.61
	[250]												4	1.5			RCA2-SA4□-I-20-5-***	
	[125]												6	3			RCA2-SA4□-I-20-2.5-***	
	[665]												4	1			RCA-SA4□-I-20-10-***	P.75
	[330]												6	2.5			RCA-SA4□-I-20-5-***	
	[165]												8	4.5			RCA-SA4□-I-20-2.5-***	
	[665]												4	1			RCS2-SA4□-I-20-10-***	P.99
[330]												6	2.5	RCS2-SA4□-I-20-5-***				
[165]												8	4.5	RCS2-SA4□-I-20-2.5-***				

I = インクリメンタル A = アブソリュート ⊕ = DC(直流) ⊙ = AC(交流)

スライダタイプ

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																可搬質量(kg)		エンコーダ種別	コントローラ入力電源	型式 ※□はモータ形状、○はエンコーダ種別、***はストロークを表します。	掲載ページ
	25	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900	1000	1100				
SA5	※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最大速度()は垂直使用の場合																~6	~2	I	⊖ 24V	RCP3-SA5□-I-42P-12-***	P.11
	600																~10	~5			RCP3-SA5□-I-42P-6-***	
	300																~19	~10			RCP3-SA5□-I-42P-3-***	
	150																~6	~1	I	⊖ 24V	RCP2-SA5□-I-42P-12-***	P.27
	600																~13	~4			RCP2-SA5□-I-42P-6-***	
	300																~16	~8			RCP2-SA5□-I-42P-3-***	
	150																3	1	I	⊖ 24V	RCA2-SA5□-I-20-12-***	P.63
	600																6	1.5			RCA2-SA5□-I-20-6-***	
	300																9	3			RCA2-SA5□-I-20-3-***	
	150																4	1	I	⊖ 24V	RCA-SA5□-○-20-12-***	P.77
	800																8	2			RCA-SA5□-○-20-6-***	
	400																12	4			RCA-SA5□-○-20-3-***	
200																4	1	A	⊖ 100V ⊖ 200V	RCS2-SA5□-○-20-12-***	P.101	
800																8	2			RCS2-SA5□-○-20-6-***		
400																12	4			RCS2-SA5□-○-20-3-***		
200																12	4					
SA6	600																~6	~2	I	⊖ 24V	RCP3-SA6□-I-42P-12-***	P.13
	300																~10	~5			RCP3-SA6□-I-42P-6-***	
	150																~19	~10			RCP3-SA6□-I-42P-3-***	
	600																~8.5	~1.5	I	⊖ 24V	RCP2-SA6□-I-42P-12-***	P.29
	300																~15	~4			RCP2-SA6□-I-42P-6-***	
	150																~19	~6			RCP2-SA6□-I-42P-3-***	
	600																~6	~1.5	I	⊖ 24V	ERC2-SA6C-I-PM-12-***	P.55
	300																12	~3			ERC2-SA6C-I-PM-6-***	
	150																12	~6			ERC2-SA6C-I-PM-3-***	
	600																4	1.5	I	⊖ 24V	RCA2-SA6□-I-30-12-***	P.65
	300																7	2			RCA2-SA6□-I-30-6-***	
	150																10	4			RCA2-SA6□-I-30-3-***	
800																6	1.5	I	⊖ 100V ⊖ 200V	RCA-SA6□-○-30-12-***	P.79	
400																12	3			RCA-SA6□-○-30-6-***		
200																18	6			RCA-SA6□-○-30-3-***		
800																6	1.5	A	⊖ 100V ⊖ 200V	RCS2-SA6□-○-30-12-***	P.103	
400																12	3			RCS2-SA6□-○-30-6-***		
200																18	6			RCS2-SA6□-○-30-3-***		
SA7	533																~35	~5	I	⊖ 24V	RCP2-SA7□-I-56P-16-***	P.31
	266																~40	~10			RCP2-SA7□-I-56P-8-***	
	133																40	~15			RCP2-SA7□-I-56P-4-***	
	450 < 400 >																~10	~2.5	I	⊖ 24V	ERC2-SA7C-I-PM-16-***	P.57
	250																~20	~5			ERC2-SA7C-I-PM-8-***	
	125																20	~10			ERC2-SA7C-I-PM-4-***	
800																12	3	I	⊖ 100V ⊖ 200V	RCS2-SA7□-○-60-16-***	P.105	
400																25	6			RCS2-SA7□-○-60-8-***		
200																40	12			RCS2-SA7□-○-60-4-***		
SS7	600																~30	~4	I	⊖ 24V	RCP2-SS7□-I-42P-12-***	P.33
	300																~30	~8			RCP2-SS7□-I-42P-6-***	
	150																~30	~12			RCP2-SS7□-I-42P-3-***	
600																15	4	I	⊖ 100V ⊖ 200V	RCS2-SS7□-○-60-12-***	P.107	
300																30	8			RCS2-SS7□-○-60-6-***		
150																30	12			RCS2-SS7□-○-60-4-***		
SS8	1200 < 750 >																~20	~3	I	⊖ 24V	RCP2-HS8□-I-86P-30-***	P.37
	666 < 600 >																~40	~5			RCP2-SS8□-I-56P-20-***	
	333 < 300 >																~50	~12			RCP2-SS8□-I-56P-10-***	
	165 < 150 >																~55	~20	I	⊖ 100V ⊖ 200V	RCP2-SS8□-I-56P-5-***	P.109
	1000																20	4			RCS2-SS8□-○-100-20-***	
	500																40	8			RCS2-SS8□-○-100-10-***	
1000																30	6	A	⊖ 100V ⊖ 200V	RCS2-SS8□-○-150-20-***	P.51	
500																60	12			RCS2-SS8□-○-150-10-***		
BA6/ BA7	1000																~4	—	I	⊖ 24V	RCP2-BA6-I-42P-54-***	P.51
	1500																~8	—			RCP2-BA7-I-42P-54-***	P.53

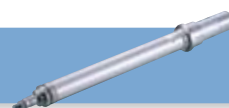
※ < > 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

3 性能(スペック)確認

ロッドタイプ



ロッドタイプは使用用途が、「**位置決め動作**」か「**押付け動作**」かによって、選定に必要な項目が変わります。

【位置決め動作】

位置決め動作の場合は、「ストローク」、「可搬質量」、「速度」の条件によって選定されます。
 下記スペック一覧表にて、使用条件に必要なストローク、可搬質量、速度を満たす機種を選択して下さい。
 尚、パルスモータを搭載した **RCP3**、**RCP2** は、**速度によって可搬質量が変化します**ので各機種の掲載ページにある「**速度と可搬質量の相関図**」で、希望する速度と可搬質量を満たすことが出来るか確認して下さい。

【押付け動作】

押付け動作の場合は、「ストローク」、「最大押付力」の条件によって選定されます。
 下記スペック一覧表から、必要なストロークと押付け力を満たす機種を選択して下さい。
 尚、押付け動作はモータの特性上 **パルスモータ搭載機種 (RCP3、RCP2)** を推奨しています。
 また押付け力は 20%~70% (最大押付力は 70%時の値です) の範囲で調整が可能です。

【スペック一覧表の見方】

ロッドタイプ		ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)									定格推力 (N)	最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種別	コントローラ 入力電源	型式 ※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。	掲載 ページ		
タイプ		25mm	30	50	75	100	150	200	250	300			水平	垂直						
RA2		180	200									—	6.6~16.1	0.25	0.125	I	⊕24V	RCP3-RA2A□-I-20P-4S-***	P.131	
		100	100									—	13.2~28.3	0.5	0.25			RCP3-RA2A□-I-20P-2S-***		
		50	50									—	26.4~39.5	1	0.5			RCP3-RA2A□-I-20P-1S-***		
		180	280		300							—	4.4~11.9	0.25	0.125			RCP3-RA2B□-I-20P-6S-***		
		180	200									—	6.6~16.1	0.5	0.25			RCP3-RA2B□-I-20P-4S-***	P.133	
		100	100									—	13.2~28.3	1	0.5			RCP3-RA2B□-I-20P-2S-***		
		25	25									—	100	7	2.5			RCP2-RA2C-I-20P-1-***		P.139

最高速度 → ストローク範囲 → 最大押付力 → 垂直可搬質量 → 水平可搬質量

ロッドタイプ

ロッドタイプ		ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)									定格推力 (N)	最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種別	コントローラ 入力電源	型式 ※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。	掲載 ページ		
タイプ		25mm	30	50	75	100	150	200	250	300			水平	垂直						
RA2		180	200									—	6.6~16.1	0.25	0.125	I	⊕24V	RCP3-RA2A□-I-20P-4S-***	P.131	
		100	100									—	13.2~28.3	0.5	0.25			RCP3-RA2A□-I-20P-2S-***		
		50	50									—	26.4~39.5	1	0.5			RCP3-RA2A□-I-20P-1S-***		
		180	280		300							—	4.4~11.9	0.25	0.125			RCP3-RA2B□-I-20P-6S-***		
		180	200									—	6.6~16.1	0.5	0.25			RCP3-RA2B□-I-20P-4S-***	P.133	
		100	100									—	13.2~28.3	1	0.5			RCP3-RA2B□-I-20P-2S-***		
		25	25									—	100	7	2.5			RCP2-RA2C-I-20P-1-***		P.139

I = インクリメンタル A = アブソリュート ⊕ = DC (直流) ⊙ = AC (交流)

ロッドタイプ

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec) ※帯の長さはストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度()は垂直使用の場合	定格推力 (N)	最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種別	コントローラ 入力電源	型式 ※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。	掲載 ページ		
										水平	垂直
				25mm	30						
RN3		200	25.1	—	0.25	0.125		RCA2-RN3N-I-10-4S-30	P.177		
		100	50.3	—	0.5	0.25		RCA2-RN3N-I-10-2S-30			
		50	100.5	—	1	0.5		RCA2-RN3N-I-10-1S-30			
RN4		270 (220)	33.8	—	2	0.5	I ⊕24V	RCA2-RN4N-I-20-6-30	P.179		
		200	50.7	—	3	0.75		RCA2-RN4N-I-20-4-30			
		100	101.5	—	6	1.5		RCA2-RN4N-I-20-2-30			
		220	19.9	—	0.25	0.125		RCA2-RN4N-I-20-6S-30			
		200	29.8	—	0.5	0.25		RCA2-RN4N-I-20-4S-30			
		100	59.7	—	1	0.5		RCA2-RN4N-I-20-2S-30			
RP3		200	25.1	—	0.25	0.125		RCA2-RP3N-I-10-4S-30	P.181		
		100	50.3	—	0.5	0.25		RCA2-RP3N-I-10-2S-30			
		50	100.5	—	1	0.5		RCA2-RP3N-I-10-1S-30			
RP4		270 (220)	33.8	—	2	0.5	I ⊕24V	RCA2-RP4N-I-20-6-30	P.183		
		200	50.7	—	3	0.75		RCA2-RP4N-I-20-4-30			
		100	101.5	—	6	1.5		RCA2-RP4N-I-20-2-30			
		220	19.9	—	0.25	0.125		RCA2-RP4N-I-20-6S-30			
		200	29.8	—	0.5	0.25		RCA2-RP4N-I-20-4S-30			
		100	59.7	—	1	0.5		RCA2-RP4N-I-20-2S-30			
GS3		200	25.1	—	0.25	0.125		RCA2-GS3N-I-10-4S-30	P.185		
		100	50.3	—	0.5	0.25		RCA2-GS3N-I-10-2S-30			
		50	100.5	—	1	0.5		RCA2-GS3N-I-10-1S-30			
GS4		270 (220)	33.8	—	2	0.5	I ⊕24V	RCA2-GS4N-I-20-6-30	P.187		
		200	50.7	—	3	0.75		RCA2-GS4N-I-20-4-30			
		100	101.5	—	6	1.5		RCA2-GS4N-I-20-2-30			
		220	19.9	—	0.25	0.125		RCA2-GS4N-I-20-6S-30			
		200	29.8	—	0.5	0.25		RCA2-GS4N-I-20-4S-30			
		100	59.7	—	1	0.5		RCA2-GS4N-I-20-2S-30			
GD3		200	25.1	—	0.25	0.125		RCA2-GD3N-I-10-4S-30	P.189		
		100	50.3	—	0.5	0.25		RCA2-GD3N-I-10-2S-30			
		50	100.5	—	1	0.5		RCA2-GD3N-I-10-1S-30			
GD4		270 (220)	33.8	—	2	0.5	I ⊕24V	RCA2-GD4N-I-20-6-30	P.191		
		200	50.7	—	3	0.75		RCA2-GD4N-I-20-4-30			
		100	101.5	—	6	1.5		RCA2-GD4N-I-20-2-30			
		220	19.9	—	0.25	0.125		RCA2-GD4N-I-20-6S-30			
		200	29.8	—	0.5	0.25		RCA2-GD4N-I-20-4S-30			
		100	59.7	—	1	0.5		RCA2-GD4N-I-20-2S-30			
SD3		200	25.1	—	0.25	0.125		RCA2-SD3N-I-10-4S-***	P.193		
		100	50.3	—	0.5	0.25		RCA2-SD3N-I-10-2S-***			
		50	100.5	—	1	0.5		RCA2-SD3N-I-10-1S-***			
SD4		240 (200)	33.8	—	2	0.5	I ⊕24V	RCA2-SD4N-I-20-6-***	P.195		
		200	50.7	—	3	0.75		RCA2-SD4N-I-20-4-***			
		100	101.5	—	6	1.5		RCA2-SD4N-I-20-2-***			
		200	19.9	—	0.25	0.125		RCA2-SD4N-I-20-6S-***			
		200	29.8	—	0.5	0.25		RCA2-SD4N-I-20-4S-***			
		100	59.7	—	1	0.5		RCA2-SD4N-I-20-2S-***			

↑ 本体サイズ小 ↓ 本体サイズ大

※ () 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート ⊕ = DC (直流) ⊗ = AC (交流)

機種選定方法

ロッドタイプ

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度()は垂直使用の場合	定格推力								最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種別	コントローラ 入力電源	型式 ※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。	掲載 ページ	
		25mm 30 50 75 100 150 200 250 300									水平	垂直					
		(N)	(N)	水平	垂直												
RA3		187								—	73.5	~15	~6	I	⊖24V	RCP2-RA3C-I-28P-5-***	P.141
		114								—	156.8	~30	~10			RCP2-RA3C-I-28P-2.5-***	
		500								36.2	—	4	1.5			RCA-RA3C-I-20-10-***	
		250								72.4	—	9	3			RCA-RA3C-I-20-5-***	
		125								144.8	—	18	6.5			RCA-RA3C-I-20-2.5-***	
RA4		458						458	350	—	150	~25	~4.5	I	⊖24V	RCP2-RA4C-I-42P-10-***	P.143
		250						237	175	—	284	~40	~12			RCP2-RA4C-I-42P-5-***	
		125 <114>						118 <114>	87	—	358	40	~19			RCP2-RA4C-I-42P-2.5-***	
		600								18.9	—	3	1	⊖24V	RCA-RA4C-○-20-12-***	P.199	
		300								37.7	—	6	2		RCA-RA4C-○-20-6-***		
		150								75.4	—	12	4		RCA-RA4C-○-20-3-***		
		600								28.3	—	4	1.5		RCA-RA4C-○-30-12-***		
		300								56.6	—	9	3		RCA-RA4C-○-30-6-***		
		150								113.1	—	18	6.5		RCA-RA4C-○-30-3-***		
		600								18.9	—	3	1	⊖100V ⊖200V	RCS2-RA4C-○-20-12-***	P.235	
		300								37.7	—	6	2		RCS2-RA4C-○-20-6-***		
		150								75.4	—	12	4		RCS2-RA4C-○-20-3-***		
		600								28.3	—	4	1.5		RCS2-RA4C-○-30-12-***		
		300								56.6	—	9	3		RCS2-RA4C-○-30-6-***		
		150								113.1	—	18	6.5		RCS2-RA4C-○-30-3-***		
SRA4		250								—	112	~25	~9	I	⊖24V	RCP2-SRA4R-I-35P-5-***	P.149
		125								—	224	~35	~15			RCP2-SRA4R-I-35P-2.5-***	
		250								41	—	9	3	I	⊖24V	RCA-SRA4R-I-20-5-***	P.209
		125								81	—	18	6.5			RCA-SRA4R-I-20-2.5-***	
RA5		800							755	63.8	—	12	2	I A	⊖100V ⊖200V	RCS2-RA5C-○-60-16-***	P.237
		400							377	127.5	—	25	5			RCS2-RA5C-○-60-8-***	
		200							188	255.1	—	50	11.5			RCS2-RA5C-○-60-4-***	
		800							755	105.8	—	15	3.5			RCS2-RA5C-○-100-16-***	
		400							377	212.7	—	30	9			RCS2-RA5C-○-100-8-***	
		200							188	424.3	—	60	18			RCS2-RA5C-○-100-4-***	
RA6		450 <400>								—	240	~40	~5	I	⊖24V	RCP2-RA6C-I-56P-16-***	P.145
		210								—	470	~50	~17.5			RCP2-RA6C-I-56P-8-***	
		130								—	800	~55	~26			RCP2-RA6C-I-56P-4-***	
		600							500	—	78	~25	~4.5			ERC2-RA6C-I-PM-12-***	
300							250	—	157	~40	~12	ERC2-RA6C-I-PM-6-***					
150							125	—	304	40	~18	ERC2-RA6C-I-PM-3-***					
RA7		450 <400>								—	220	~40	~5	I	⊖24V	ERC2-RA7C-I-PM-16-***	P.167
		250 <200>								—	441	~50	~17.5			ERC2-RA7C-I-PM-8-***	
		125								—	873	~55	~25			ERC2-RA7C-I-PM-4-***	
SRA7		800								63	—	5	2	I	⊖100V ⊖200V	RCS2-SRA7BD-I-60-16-***	P.241
		400								127	—	10	5			RCS2-SRA7BD-I-60-8-***	
		200								254	—	20	10			RCS2-SRA7BD-I-60-4-***	
		800								103	—	10	3.5			RCS2-SRA7BD-I-100-16-***	
		400								207	—	22	9			RCS2-SRA7BD-I-100-8-***	
		200								414	—	40	19.5			RCS2-SRA7BD-I-100-4-***	
		800								157	—	15	6.5			RCS2-SRA7BD-I-150-16-***	
		400								314	—	35	14.5			RCS2-SRA7BD-I-150-8-***	
200								628	—	55	22.5	RCS2-SRA7BD-I-150-4-***					
RA10		250 <167>								—	1500	~80	~80	I	⊖24V	RCP2-RA10C-I-86P-10-***	P.147
		125								—	3000	150	~100			RCP2-RA10C-I-86P-5-***	
		63								—	6000	300	~150			RCP2-RA10C-I-86P-2.5-***	
RA13		85 120 125								5106	9800	400	200	I A	⊖100V ⊖200V	RCS2-RA13R-○-750-2.5-***	P.247
		62								10211	19600	500	300			RCS2-RA13R-○-750-1.25-***	

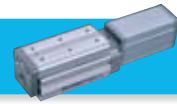
※ () 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊖ = AC (交流)

3 性能(スペック)確認

テーブルタイプ



テーブルタイプは ロッドタイプ同様、「位置決め動作」と「押付け動作」で使用が可能です。ロッドタイプの方が力も強くバリエーションも多いため、押付け動作を行う場合はロッドタイプを推奨します。

【位置決め動作】

位置決め動作の場合は、「ストローク」、「可搬質量」、「速度」の条件によって選定されます。

下記スペック一覧表から、必要なストロークと押付け力を満たす機種を選択して下さい。

尚、パルスモータを搭載した **RCP3**、**RCP2** は、**速度によって可搬質量が変化します**ので各機種の掲載ページにある「**速度と可搬質量の相関図**」で、希望する速度と可搬質量を満たすことが出来るか確認して下さい。

【スペック一覧表の見方】

テーブルタイプ

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)									定格推力 (N)	最大 押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種別	コントローラ 入力電源	型 式 <small>※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。</small>	掲 載 ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最大速度()は垂直使用の場合											水平	垂直				
	25mm	30	50	75	100	150	200	250	300								
TCA3	200	100								25.1	—	0.25	0.125			RCA2-TCA3N-I-10-4S-30 RCA2-TCA3N-I-10-2S-30 RCA2-TCA3N-I-10-1S-30	P.289
	50									100.5	—	1	0.5				
	270 (220)									33.8	—	2	0.5				
TCA4	200									50.7	—	3	0.75	I	⊕24V	RCA2-TCA4N-I-20-6-30 RCA2-TCA4N-I-20-4-30 RCA2-TCA4N-I-20-2-30	P.291
	100									101.5	—	6	1.5				
	270 (220)									19.9	—	0.25	0.125				

最高速度 ← ストローク範囲 ← 水平可搬質量 ← 垂直可搬質量

テーブルタイプ

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)									定格推力 (N)	最大 押付け力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種別	コントローラ 入力電源	型 式 <small>※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。</small>	掲 載 ページ
	※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最大速度()は垂直使用の場合											水平	垂直				
	25mm	30	50	75	100	150	200	250	300								
TCA3	200	100								25.1	—	0.25	0.125			RCA2-TCA3N-I-10-4S-30 RCA2-TCA3N-I-10-2S-30 RCA2-TCA3N-I-10-1S-30	P.289
	50									100.5	—	1	0.5				
	270 (220)									33.8	—	2	0.5				
TCA4	200									50.7	—	3	0.75	I	⊕24V	RCA2-TCA4N-I-20-6-30 RCA2-TCA4N-I-20-4-30 RCA2-TCA4N-I-20-2-30	P.291
	100									101.5	—	6	1.5				
	220									19.9	—	0.25	0.125				
TWA3	200	100								25.1	—	0.25	0.125			RCA2-TWA3N-I-10-4S-30 RCA2-TWA3N-I-10-2S-30 RCA2-TWA3N-I-10-1S-30	P.293
	50									100.5	—	1	0.5				
	270 (220)									33.8	—	2	0.5				
TWA4	200									50.7	—	3	0.75	I	⊕24V	RCA2-TWA4N-I-20-6-30 RCA2-TWA4N-I-20-4-30 RCA2-TWA4N-I-20-2-30	P.295
	100									101.5	—	6	1.5				
	220									19.9	—	0.25	0.125				
TFA3	200	100								25.1	—	0.25	0.125			RCA2-TFA3N-I-10-4S-30 RCA2-TFA3N-I-10-2S-30 RCA2-TFA3N-I-10-1S-30	P.297
	50									100.5	—	1	0.5				
	270 (220)									33.8	—	2	0.5				
TFA4	200									50.7	—	3	0.75	I	⊕24V	RCA2-TFA4N-I-20-6-30 RCA2-TFA4N-I-20-4-30 RCA2-TFA4N-I-20-2-30	P.299
	100									101.5	—	6	1.5				
	220									19.9	—	0.25	0.125				
		200								29.8	—	0.5	0.25				
		100								59.7	—	1	0.5				

※ () 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊕ = DC (直流) ⊖ = AC (交流)

本体サイズ小
↑
↓
本体サイズ大

機種選定方法

テーブルタイプ

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度<>は垂直使用の場合	定格推力 (N)	最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種別	コントローラ 入力電源	型 式 ※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。	掲 載 ページ
				水平	垂直				
				25mm	30				
TA3	300 <200>	—	9	~0.7	~0.3			RCP3-TA3□-I-20P-6-***	P.269
	200 <133>	—	14	~1.4	~0.6			RCP3-TA3□-I-20P-4-***	
	100 <67>	—	28	~2	~1			RCP3-TA3□-I-20P-2-***	
TA4	300	—	15	~1	~0.5			RCP3-TA4□-I-28P-6-***	P.271
	200	—	22	~2	~1	I	⊖24V	RCP3-TA4□-I-28P-2-***	
	100	—	44	~3	~1.5			RCP3-TA4□-I-28P-4-***	
TA5	300	28	—	1	0.5			RCA2-TA4□-I-10-6-***	P.301
	200	43	—	2	1			RCA2-TA4□-I-10-4-***	
	100	85	—	3	1.5			RCA2-TA4□-I-10-2-***	
TA5	465 <400>	—	34	~2	~1			RCP3-TA5□-I-35P-10-***	P.273
	250	—	68	~4	~1.5			RCP3-TA5□-I-35P-5-***	
	125	—	136	~6	~3	I	⊖24V	RCP3-TA5□-I-35P-2.5-***	
TA6	465 <400>	34	—	2	1			RCA2-TA5□-I-20-10-***	P.303
	250	68	—	3.5	2			RCA2-TA5□-I-20-5-***	
	125	137	—	5	3			RCA2-TA5□-I-20-2.5-***	
TA6	560 <500>	—	47	~4	~1			RCP3-TA6□-I-42P-12-***	P.275
	300	—	95	~6	~2			RCP3-TA6□-I-42P-6-***	
	150	—	189	~8	~4	I	⊖24V	RCP3-TA6□-I-42P-3-***	
TA7	560 <500>	17	—	2	0.5			RCA2-TA6□-I-20-12-***	P.305
	300	34	—	4	1.5			RCA2-TA6□-I-20-6-***	
	150	68	—	6	3			RCA2-TA6□-I-20-3-***	
TA7	600 <580>	—	47	~6	~1			RCP3-TA7□-I-42P-12-***	P.277
	300	—	95	~8	~2			RCP3-TA7□-I-42P-6-***	
	150	—	189	~10	~4	I	⊖24V	RCP3-TA7□-I-42P-3-***	
TA7	600 <580>	26	—	4	1			RCA2-TA7□-I-30-12-***	P.307
	300	53	—	6	2.5			RCA2-TA7□-I-30-6-***	
	150	105	—	8	4			RCA2-TA7□-I-30-3-***	

※ < > 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

アームタイプ/フラットタイプ

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度<>は垂直使用の場合	推力 (N)	可搬質量 (kg)	エンコーダ 種別	コントローラ 入力電源	型 式 ※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。	掲 載 ページ		
								水平	垂直
								25mm	30
A4R	330	39.2	—	2.5		RCA-A4R-○-20-10-***	P.317		
	165	78.4	—	4.5	I	⊖24V		RCA-A4R-○-20-5-***	
	330	39.2	—	2.5	A	⊕100V		RCS2-A4R-○-20-10-***	
A5R	165	78.4	—	4.5		RCS2-A4R-○-20-5-***	P.323		
	400	33.3	—	2		RCA-A5R-○-20-12-***			
	200	65.7	—	4	I	⊖24V		RCA-A5R-○-20-6-***	
A6R	400	33.3	—	2	A	⊕100V	RCS2-A5R-○-20-12-***	P.319	
	200	65.7	—	4		⊕200V	RCS2-A5R-○-20-6-***		
	400	48.4	—	3		⊖24V	RCA-A6R-○-30-12-***		
A6R	200	96.8	—	6	I	⊖24V	RCA-A6R-○-30-6-***	P.321	
	400	48.4	—	3	A	⊕100V	RCS2-A6R-○-30-12-***		
	200	96.8	—	6		⊕200V	RCS2-A6R-○-30-6-***		
F5D	800	63.8	—	2		RCS2-F5D-○-60-16-***	P.329		
	400	127.5	—	5		RCS2-F5D-○-60-8-***			
	200	255.1	—	11.5	I	⊕100V		RCS2-F5D-○-60-4-***	
F5D	800	105.8	—	3.5	A	⊕200V	RCS2-F5D-○-100-16-***	P.329	
	400	212.7	—	9			RCS2-F5D-○-100-8-***		
	200	424.3	—	18			RCS2-F5D-○-100-4-***		

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

3 性能(スペック)確認

リニアサーボタイプ



リニアサーボタイプには、「スライダタイプ」と「ロッドタイプ」がありますが、スライダタイプは「**位置決め動作**」、ロッドタイプは「**押付け動作**」での使用となりますので、下記の内容で選定して下さい。

【位置決め動作】(スライダタイプ専用)

位置決め動作の場合は、「ストローク」、「可搬質量」、「速度」の条件によって選定されます。

下記スペック一覧表にて、使用条件に必要なストローク、可搬質量、速度を満たす機種を選択して下さい。

尚、リニアサーボタイプの場合、可搬質量が大きくなると動作可能な最大加速度が低下しますので、掲載ページの可搬質量と加速度の表にて仕様をご確認下さい。

【押付け動作】(ロッドタイプ専用)

押付け動作の場合は、「ストローク」、「最大押付力」の条件によって選定されます。

下記スペック一覧表から、必要なストロークと押付け力を満たす機種を選択して下さい。

また押付け力は 30%~80% (最大押付力は 80%時の値です) の範囲で調整が可能です。

【スペック一覧表の見方】

リニアサーボタイプ

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)							定格推力 (N)	最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種別	コントローラ 入力電源	型式 ※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。	掲載 ページ
	25mm	30	40	48	64	100	200			300	水平				
SA1L			420					2	—	0.5	—			RCL-SA1L-I-2-N-40	P.373
SA2L				460				4	—	1	—			RCL-SA2L-I-5-N-48	P.375
SA3L					600			8	—	2	—			RCL-SA3L-I-10-N-64	P.377
SA4L						1200		2.5	—	0.8	—			RCL-SA4L-I-2-N-***	P.379
SA5L							1400	5	—	1.6	—			RCL-SA5L-I-5-N-***	P.383
SA6L								1600	10	—	3.2	I	⊕ 24V	RCL-SA6L-I-10-N-***	P.387

最高速度 → ストローク範囲 → 水平可搬質量 → 垂直可搬質量

リニアサーボタイプ

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)							定格推力 (N)	最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種別	コントローラ 入力電源	型式 ※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。	掲載 ページ
	25mm	30	40	48	64	100	200			300	水平				
SA1L			420					2	—	0.5	—			RCL-SA1L-I-2-N-40	P.373
SA2L				460				4	—	1	—			RCL-SA2L-I-5-N-48	P.375
SA3L					600			8	—	2	—			RCL-SA3L-I-10-N-64	P.377
SA4L						1200		2.5	—	0.8	—			RCL-SA4L-I-2-N-***	P.379
SA5L							1400	5	—	1.6	—			RCL-SA5L-I-5-N-***	P.383
SA6L								1600	10	—	3.2	I	⊕ 24V	RCL-SA6L-I-10-N-***	P.387
SM4L						1200		2.5	—	0.8	—			RCL-SM4L-I-2-N-***	P.381
SM5L							1400	5	—	1.6	—			RCL-SM5L-I-5-N-***	P.385
SM6L								1600	10	—	3.2			RCL-SM6L-I-10-N-***	P.389
RA1L	300							2.5	2	0.5	0.1			RCL-RA1L-I-2-N-25	P.391
RA2L		340						5	4	1	0.2			RCL-RA2L-I-5-N-30	P.393
RA3L			450					10	8	2	0.4			RCL-RA3L-I-10-N-40	P.395

本体サイズ小 ↑ 本体サイズ大 ↓

I = インクリメンタル A = アブソリュート ⊕ = DC (直流) ⊙ = AC (交流)

3 性能(スペック)確認

グリップタイプ



グリップタイプはワークの把持やセンタリングで使用されますが、把持で使用する場合は「**押付け動作**」、センタリングで使用する場合は「**位置決め動作**」で使用します。

【押付け動作】

押付け動作の場合は、「ストローク」、「最大把持力」の条件によって選定されます。
 下記スペック一覧表から、必要なストロークと把持力を満たす機種を選択して下さい。
 また把持力は20%~70%（最大押付力は70%時の値です）の範囲で調整が可能です。

【位置決め動作】

位置決め動作の場合は、「ストローク」、「速度」の条件によって選定されます。
 下記スペック一覧表から、必要なストロークをベースに可搬質量と速度のバランスを見て、希望する条件を満たす機種を選択して下さい。

【スペック一覧表の見方】

グリップタイプ

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)	最大把持力(N)	エンコーダ種別	コントローラ入力電源	型式 ※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。	掲載ページ				
							8mm	10mm	14mm	20mm
GRSS	78	14		⊖24V	RCP2-GRSS-I-20P-30-8	P.333				
GRLS		6.4	600		RCP2-GRLS-I-20P-30-180	P.335				
GRS	33.3	21			RCP2-GRS-I-20P-1-10	P.337				
GRM	36.7	80			RCP2-GRM-I-28P-1-14	P.339				

↑ 最高速度 ↑ ストローク範囲 ↑ 最大把持力

グリップタイプ

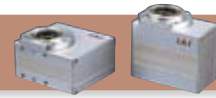
タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)	最大把持力(N)	エンコーダ種別	コントローラ入力電源	型式 ※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。	掲載ページ				
							8mm	10mm	14mm	20mm
GRSS	78	14		⊖24V	RCP2-GRSS-I-20P-30-8	P.333				
GRLS		6.4	600		RCP2-GRLS-I-20P-30-180	P.335				
GRS	33.3	21			RCP2-GRS-I-20P-1-10	P.337				
GRM	36.7	80			RCP2-GRM-I-28P-1-14	P.339				
GRST		20		I	RCP2-GRST-I-20P-1-***	P.341				
		40			RCP2-GRST-I-20P-2-***					
GR8		45.1		100V 200V	RCS2-GR8-I-60-5-***	P.351				
GR3LS		18		⊖24V	RCP2-GR3LS-I-28P-30-19	P.343				
GR3LM		51	200		RCP2-GR3LM-I-42P-30-19	P.345				
GR3SS	40	22			RCP2-GR3SS-I-28P-30-10	P.347				
GR3SM	50	102			RCP2-GR3SM-I-42P-30-14	P.349				

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC(直流) ⊙ = AC(交流)

3 性能(スペック)確認

ロータリタイプ



ロータリタイプは回転部を動作する「**位置決め動作**」で選定を行います。

【位置決め動作】

位置決め動作の場合は、「揺動角度」、「最大トルク」、「速度」の条件によって選定されます。

下記スペック一覧表から、必要な揺動角度をベースに最大トルクと速度のバランスを見て、希望する条件を満たす機種を選択して下さい。

また回転部に取り付けたものを動作させた時に発生する慣性モーメントが、各機種の許容慣性モーメントの範囲内かどうか確認をして下さい。

【スペック一覧表の見方】

ロータリタイプ

タイプ	振動角度(mm)と最高速度(mm/sec)	最大トルク(N)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	エンコーダ種別	コントローラ入力電源	型式 ※□はモータ形状、○はエンコーダ種別、***はストロークを表します。	掲載ページ
RTBS	400	0.24	0.0023			RCP2-RTBS-I-20P-30-330	P.353
	266	0.36	0.0035			RCP2-RTBS-I-20P-45-330	
RTBSL	400	0.24	0.0023			RCP2-RTBSL-I-20P-30-360	
	266	0.36	0.0035			RCP2-RTBSL-I-20P-45-360	

最高速度 ← 振動角度範囲 ← 最大トルク

ロータリタイプ

タイプ	振動角度(mm)と最高速度(mm/sec)	最大トルク(N)	許容慣性モーメント(kg・m ²)	エンコーダ種別	コントローラ入力電源	型式 ※□はモータ形状、○はエンコーダ種別、***はストロークを表します。	掲載ページ
RTBS	400	0.24	0.0023			RCP2-RTBS-I-20P-30-330	P.353
	266	0.36	0.0035			RCP2-RTBS-I-20P-45-330	
RTBSL	400	0.24	0.0023			RCP2-RTBSL-I-20P-30-360	
	266	0.36	0.0035			RCP2-RTBSL-I-20P-45-360	
RTCS	400	0.24	0.0023			RCP2-RTCS-I-20P-30-330	P.355
	266	0.36	0.0035			RCP2-RTCS-I-20P-45-330	
RTCSL	400	0.24	0.0023			RCP2-RTCSL-I-20P-30-360	
	266	0.36	0.0035			RCP2-RTCSL-I-20P-45-360	
RTB	600	1.1	0.01			RCP2-RTB-I-28P-20-330	P.357
	400	1.7	0.015			RCP2-RTB-I-28P-30-330	
RTBL	600	1.1	0.01		⊕ 24V	RCP2-RTBL-I-28P-20-360	
	400	1.7	0.015			RCP2-RTBL-I-28P-30-360	
RTC	600	1.1	0.01	I		RCP2-RTC-I-28P-20-330	P.359
	400	1.7	0.015			RCP2-RTC-I-28P-30-330	
RTCL	600	1.1	0.01			RCP2-RTCL-I-28P-20-360	
	400	1.7	0.015			RCP2-RTCL-I-28P-30-360	
RTBB	600	3	0.02			RCP2-RTBB-I-35P-20-330	P.361
	400	4.6	0.03			RCP2-RTBB-I-35P-30-330	
RTBBL	600	3	0.02			RCP2-RTBBL-I-35P-20-360	
	400	4.6	0.03			RCP2-RTBBL-I-35P-30-360	
RTCB	600	3	0.02			RCP2-RTCB-I-35P-20-330	P.363
	400	4.6	0.03			RCP2-RTCB-I-35P-30-330	
RTCBL	600	3	0.02			RCP2-RTCBL-I-35P-20-360	
	400	4.6	0.03			RCP2-RTCBL-I-35P-30-360	
RT6	500	2.4	0.025		⊕ 100V ⊕ 200V	RCS2-RT6-I-60-18-300	P.365
RT6R	500	2.4	0.025			RCS2-RT6R-I-60-18-300	P.367
RT7	500	0.764	0.00125			RCS2-RT7R-I-60-4-300	P.369

本体サイズ小 ↑
 ↓ 本体サイズ大

I = インクリメンタル A = アブソリュート ⊕ = DC (直流) ⊙ = AC (交流)

3 性能(スペック)確認

クリーン対応タイプ



クリーン対応タイプはワークの搬送及び位置決めに使われますが、選定する場合は動作方向が「水平使用」か「垂直使用」かでスペックが変わりますのでご注意ください。

【位置決め動作】

位置決め動作の場合は、「ストローク」、「可搬質量」、「速度」の条件によって選定されます。下記スペック一覧表にて、使用条件に必要なストローク、可搬質量、速度を満たす機種を選択して下さい。尚、パルスモータを搭載した **RCP3**、**RCP2** は、速度によって可搬質量が変化しますので各機種の掲載ページにある「速度と可搬質量の相関図」で、希望する速度と可搬質量を満たすことが出来るか確認して下さい。

【スペック一覧表の見方】

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)											可搬質量(kg)		エンコーダ種別	コントローラ入力電源	型式	掲載ページ
	50mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700				
SA4	※部品の長さはストローク ※部の中の数値はストローク別の最大速度、<は垂直使用の場合											4	1	I A	⊖24V	RCACR-SA4C-○-20-10-***	P.415
	665											6	2.5			RCACR-SA4C-○-20-5-***	
	330											8	4.5			RCACR-SA4C-○-20-2.5-***	
	665											4	1	I A	100V 200V	RCS2CR-SA4C-○-20-10-***	P.425
	330											6	2.5			RCS2CR-SA4C-○-20-5-***	
	165											8	4.5			RCS2CR-SA4C-○-20-2.5-***	

最高速度 → ストローク範囲 → 水平可搬質量 → 垂直可搬質量

ご注意 搬送するものがアクチュエータより大きく張り出している場合は、アクチュエータのスペックとは別にガイドの寿命を考慮する必要があります。詳細は本カタログ巻末5ページの「寿命とモーメントについて」をご参照下さい。

クリーン対応タイプ

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec) ※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度、〈 〉は垂直使用の場合	可搬質量(kg)		エンコーダ 種別	コントローラ 入力電源	型式 ※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。	掲載 ページ												
		水平	垂直																
		50mm	100					150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800
SA4		665															4	1	
		330																6	2.5
		165																8	4.5
		665																4	1
		330																6	2.5
		165																8	4.5
SA5		600											540	400	300			4	1
		300											270	200	150			8	2.5
		150											135	100	75			8	4.5
		800											760					4	1
		400											380					8	2
		200											190					12	4
		800											760					4	1
		400											380					8	2
		200											190					12	4
		SA6		600											540	400	300		
300													270	200	150			12	~3
150													135	100	75			12	~6
800													760	640	540			6	1.5
400													380	320	270			12	3
200													190	160	135			18	6
800													760	640	540			6	1.5
400													380	320	270			12	3
200													190	160	135			18	6
SA7				533 < 400 >											480 < 400 >				
		266											240					~30	~10
		133											120					30	~15
		800											640	480				12	3
		400											320	240				25	6
		200											160	120				40	12
SS7		600											470					~30	~4
		300											230					~30	~8
		150											115					~30	~12
		600											470					15	4
		400											230					30	8
		SS8		1200 < 750 >											1000 < 750 >	800 < 750 >			
666 < 500 >													625 < 500 >	515 < 300 >				~40	~5
333 < 300 >													310 < 300 >	255				~50	~12
165 < 150 >													155 < 150 >	125				~55	~20
1000													960	765	625	515		20	4
500													480	380	310	255		40	8
1000													960	765	625	515		30	6
500													480	380	310	255		60	12

本体サイズ小 ↑ ↓ 本体サイズ大

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

3 性能(スペック)確認

防塵防滴対応タイプ



防塵防滴対応タイプは使用用途が、「**位置決め動作**」と「**押付け動作**」かによって、選定に必要な項目が変わります。

【位置決め動作】

位置決め動作の場合は、「ストローク」、「可搬質量」、「速度」の条件によって選定されます。
 下記スペック一覧表から、必要なストロークと可搬質量と速度を満たす機種を選択して下さい。
 尚、パルスモータを搭載した **RCP2W** は、**速度によって可搬質量が変化します**ので各機種の掲載ページにある「**速度と可搬質量の相関図**」で、希望する速度と可搬質量を満たすことが出来るか確認して下さい。

【押付け動作】

押付け動作の場合は、「ストローク」、「最大押付力」の条件によって選定されます。
 下記スペック一覧表から、必要なストロークと押付け力を満たす機種を選択して下さい。
 尚、押付け動作はモータの特性上**パルスモータ搭載機種 (RCP2W) を推奨**しています。
 また押付け力は 20%~70% (最大押付力は 70%時の値です) の範囲で調整が可能です。

【スペック一覧表の見方】

タイプ	防塵防滴対応														定格 推力 (N)	最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種別	コントローラ 入力電源	型式 ※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。	掲載 ページ
	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																→	↑				
	※帯の長さ=ストローク ※帯の中の数字=ストローク別の最大速度()は適用使用の場合																					
50mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	(N)	(N)	水平	垂直					
SA16	180														—	不可	~25	—	I	⊖ 24V	RCP2W-SA16C-I-86P-8-***	P.443
	133														—	不可	~35	—			RCP2W-SA16C-I-86P-4-***	
RA4	450 < 250														—	150	~25	~4.5	I	⊖ 24V	RCP2W-RA4C-I-42P-10-***	P.445
	190														—	284	~40	~12			RCP2W-RA4C-I-42P-5-***	
	125 < 115														—	358	40	~19			RCP2W-RA4C-I-42P-2.5-***	

↑ 最高速度
↑ ストローク範囲
↑ 最大押付力
↑ 水平可搬質量
↑ 垂直可搬質量

防塵防滴対応

タイプ	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec) ※帯の長さ=ストローク ※帯中の数字=ストローク別の最大速度、〈 〉は垂直使用の場合	定格 推力 (N)	最大 押付力 (N)	可搬質量 (kg)		エンコーダ 種別	コントローラ 入力電源	型 式 ※□はモータ形状、 ○はエンコーダ種別、 ***はストロークを表します。	掲 載 ページ				
				水平	垂直								
				50mm	100					150	200	250	300
SA16	180	—	不可	~25	—	I	⊖24V	RCP2W-SA16C-I-86P-8-***	P.443				
	133	—	不可	~35	—			RCP2W-SA16C-I-86P-4-***					
RA4	450 <250> 480 (250) 350 (230)	—	150	~25	~4.5	I	⊖24V	RCP2W-RA4C-I-42P-10-***	P.445				
	190 190 175	—	284	~40	~12			RCP2W-RA4C-I-42P-5-***					
	125 <115> 115 85	—	358	40	~19			RCP2W-RA4C-I-42P-2.5-***					
RA6	320 <265>	—	240	~40	~5	I	⊖24V	RCP2W-RA6C-I-56P-16-***	P.447				
	200	—	470	50	~17.5			RCP2W-RA6C-I-56P-8-***					
	100	—	800	55	~26			RCP2W-RA6C-I-56P-4-***					
RA10	250 <167>	—	1500	~80	~80	I	⊖24V	RCP2W-RA10C-I-86P-10-***	P.449				
	125	—	3000	150	~100			RCP2W-RA10C-I-86P-5-***					
	63	—	6000	300	~150			RCP2W-RA10C-I-86P-2.5-***					
RA3	500	36.2	—	4	1.5	I	⊖24V	RCAW-RA3□-I-20-10-***	P.455				
	250	72.4	—	9	3			RCAW-RA3□-I-20-5-***					
	125	144.8	—	18	6.5			RCAW-RA3□-I-20-2.5-***					
RA4	600	18.9	—	3	1	I	⊖24V	RCAW-RA4□-○-20-12-***	P.457				
	300	37.7	—	6	2			RCAW-RA4□-○-20-6-***					
	150	75.4	—	12	4			RCAW-RA4□-○-20-3-***					
	600	28.3	—	4	1.5			RCAW-RA4□-○-30-12-***					
	300	56.6	—	9	3			RCAW-RA4□-○-30-6-***					
	150	113.1	—	18	6.5			RCAW-RA4□-○-30-3-***					
	600	18.9	—	3	1		A	RCS2W-RA4□-○-20-12-***	P.459				
	300	37.7	—	6	2			RCS2W-RA4□-○-20-6-***					
	150	75.4	—	12	4			RCS2W-RA4□-○-20-3-***					
	600	28.3	—	4	1.5			RCS2W-RA4□-○-30-12-***					
	300	56.6	—	9	3			RCS2W-RA4□-○-30-6-***					
	150	113.1	—	18	6.5			RCS2W-RA4□-○-30-3-***					

※ 〈 〉 内は垂直使用の場合

I = インクリメンタル A = アブソリュート

⊖ = DC (直流) ⊕ = AC (交流)

さまざまな機能を簡単な操作で実行可能

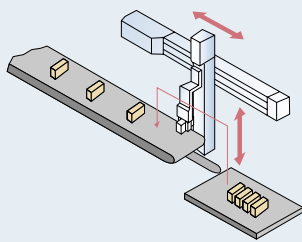
■3種類の動作パターン

装置の内容によって3種類の動作パターンを切り替えて使用することが出来ます。

【位置決め動作】

軸のスライダやロッドに取り付けたものを移動させ、±0.02mmの繰り返し精度で位置決めが可能です。

〈用途〉ワークの搬送、カメラの位置決め 他

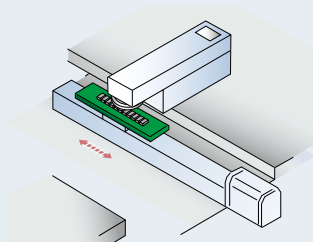


ピック&プレースユニットに使用

【ピッチ送り動作】

原点からの座標値で位置決めを行なうのではなく、現在のポジションを起点に指定した距離を移動させる動作です。

〈用途〉ストックの昇降、パレットの移動 他

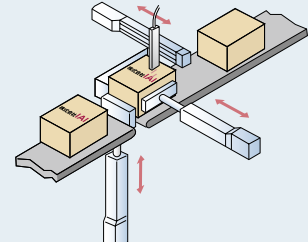


マーキング工程のワーク送り

【押し付け動作】

エアシリンダのように、ロッドをワークに押し付けた状態で保持し続けることが可能です。

〈用途〉ワークの圧入、クランプ 他



ワークの押し付け

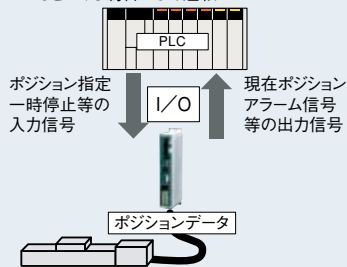
■3種類の位置決め方式

上位機器からコントローラへの入出力形態は3種類の中から選択可能です。

【ポジション移動】

電磁弁同様、信号のON/OFFだけで予め設定したポジションへ移動します。

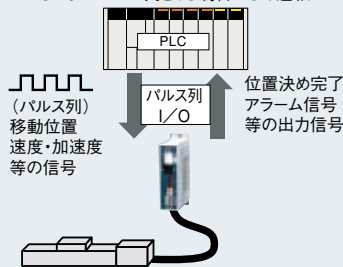
●PLCとのI/O制御により運転



【パルス列入力】

予め移動する先をコントローラに入力しなくても、自由に移動位置、速度、加速度を制御出来ます。

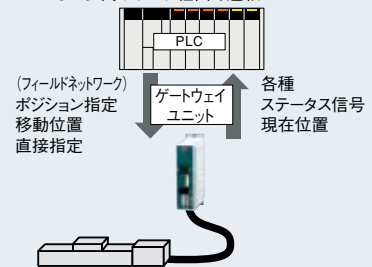
●PLCからのパルス列とI/O制御により運転



【フィールドネットワーク】

DeviceNetやCC-Linkといったネットワーク経由で移動指示が出来ます。ポジション指定移動と座標値を直接指定して移動させる事が出来ます。

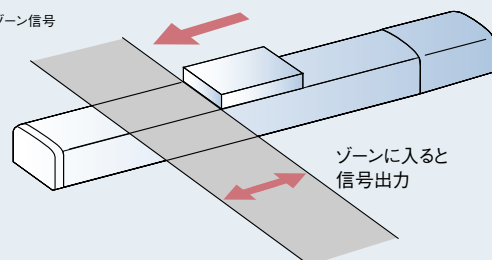
●PLCからネットワーク経由で運転



■ゾーン信号によりセンサレス化が可能

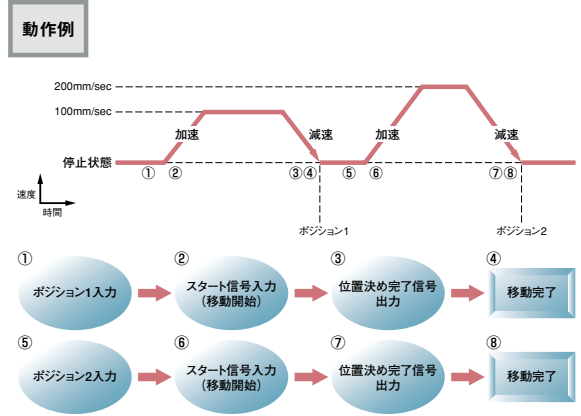
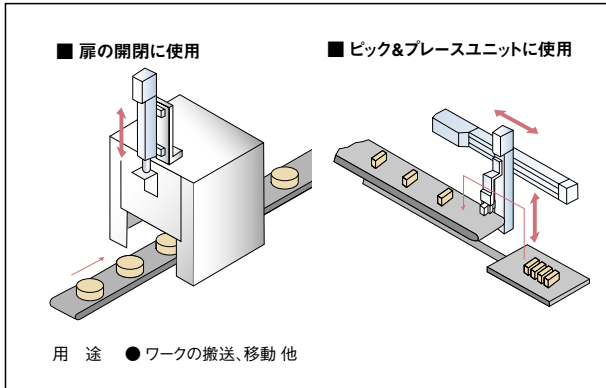
ゾーン信号はストロークの間で自由に範囲(ゾーン)を設定し、スライダがその範囲に移動すると信号を出力する機能です。塗布作業等で任意の位置で信号を出力したい場合等に効果的です。(最大2ゾーンまで出力可能)またポジション毎に設定出来るPゾーン信号を新たに設定。出力信号は共通ですが、最大256点のゾーン範囲が設定可能です。

●ゾーン信号



位置決め動作

軸のスライダやロッドに取り付けたものを移動させ、±0.02mmの繰り返し精度で位置決めが可能です。



[特長]

- 最大512点の多点位置決めが可能。
- 速度、加減速がポジション毎に設定が可能。
- 位置決め幅の設定により、位置決め完了信号を指定ポジション手前の任意の位置で出力することが可能。
- 加速度と減速度を別々に設定が可能。
- 移動中、停止せずに速度の変更が可能。

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.	位置 (mm)	速度 (mm/sec)	加速度 (G)	減速度 (G)	押し付け (%)	位置決め幅 (mm)
1	100	100	0.3	0.3	0	10
2	200	200	0.3	0.3	0	20

〈PMEC/AMEC/PSEP/ASEPは電磁弁と同じ信号で動作が可能〉

■動作方法

PMEC/AMEC/PSEP/ASEPはエアシリンダの電磁弁と同じ信号で動作が可能です。電磁弁にはシングルソレノイドとダブルソレノイドの2種類があり、そのどちらにも対応しています。

■エアシリンダ電磁弁の場合

〈シングルソレノイド〉

ソレノイド1 への信号	ロッドの動き
ON	前進端
OFF	後退端

〈ダブルソレノイド〉

ソレノイド1 への信号	ソレノイド2 への信号	ロッドの動き
ON	OFF	前進端
OFF	ON	後退端

■PMEC/AMEC/PSEP/ASEPの場合

〈シングルソレノイドの置き換え〉

※前進端と後退端の位置は自由に設定出来ます。

コントローラ 入力0番への信号	ロッドの動き
ON	前進端
OFF	後退端

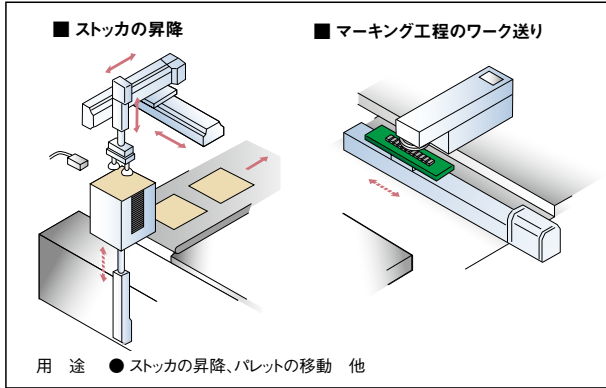
〈ダブルソレノイドの置き換え〉

コントローラ 入力1番への信号	コントローラ 入力0番への信号	ロッドの動き
ON	OFF	前進端
OFF	ON	後退端

※基本は上記同様2点間移動になりますが、パラメータ切り替えで3点間移動も可能です。


ピッチ送り機能 (インクリメンタル機能)

原点からの座標値で位置決めを行う他に、現在のポジションを起点に指定した距離を移動させることが出来ます。

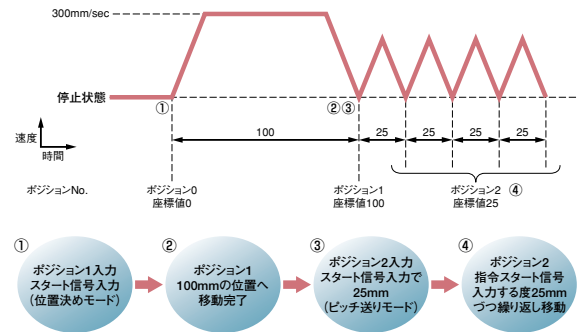


[特長]

- 等ピッチ間隔の連続移動を行なう場合、ポジションを何点もとらなくても、ひとつのポジションデータで繰り返し移動が可能です。
- ピッチ移動量はポジションデータテーブルで指定するだけです。

(ティーチングボックスの場合) ピッチ送りモード時にが表示されます。

動作例



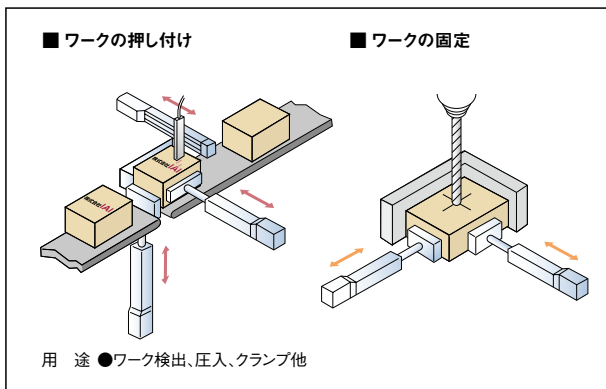
ポジションデータテーブル

(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.	位置 (mm)	速度 (mm/sec)	加速度 (G)	減速度 (G)	押し付け (%)	位置決め幅 (mm)
1	100	300	0.3	0.3	0	0.1
2	25	300	0.3	0.3	0	0.1

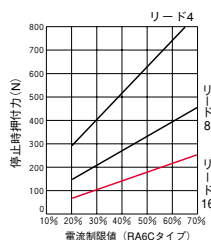
押し付け動作

エアシリンダの様に、ロッドをワーク等に押し付けた状態で保持し続けることが可能です。

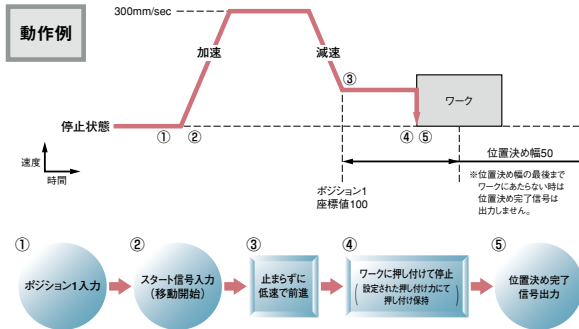


[特長]

- ワークに押し付けた時点で位置決め完了信号を出力しますので、ゾーン信号と組み合わせることでワークの判別等に使用出来ます。
- ワークを押す力 (押し付け力) は、ポジションデータテーブルの設定値を変更する事で、調整が可能です。



動作例



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.	位置 (mm)	速度 (mm/sec)	加速度 (G)	減速度 (G)	押し付け (%)	位置決め幅 (mm)
1	100	300	0.3	0.3	50	50

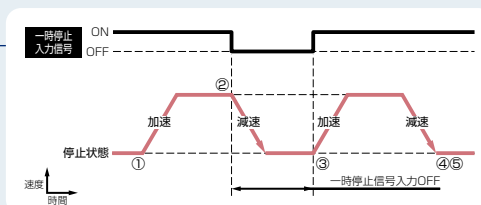
注意 停止時押し付け力の精度につきましては保証しておりません。あくまで目安となります。押し付け力が小さ過ぎますと、摺動抵抗等により、押し付け誤動作する可能性がありますのでご注意ください。

■移動中速度変更

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。

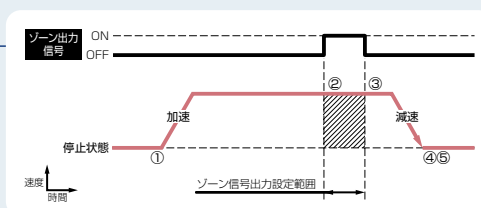
■一時停止入力

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。また一時停止入力が再び入ると残りの移動を再開します。



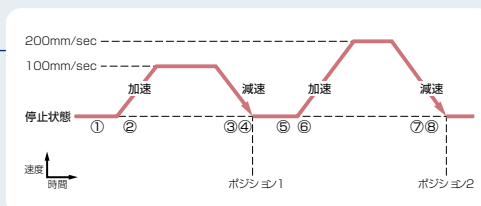
■ゾーン出力

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です。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。



■速度・加減速度制御が可能

ポジション毎に速度や加減速度の設定を行うことが出来ます。発進と停止はゆっくり動作し、途中の移動は高速で行うことでタクトタイム短縮に効果があります。



■完全停止方式とフルサーボ制御方式

パルスモータは、停止時の電流値を上げて停止中の微振動をなくす完全停止方式と、停止時の電流値を完全停止方式の1/2～1/4に低減させて消費電力を抑えるフルサーボ制御方式の選択が可能です。

■自動サーボOFF方式

位置決め完了後、一定時間経過後に自動的にサーボOFF状態にすることが可能です。保持電流が流れないため消費電力が削減出来ます。PLCから移動指令が入るとサーボON状態になり移動を開始します。

■簡易アブソユニット

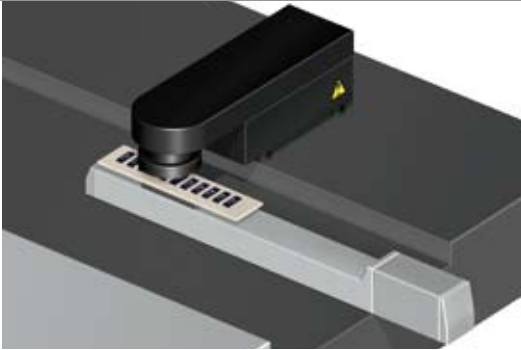
簡易アブソユニットは電源OFF時にエンコーダからのデータを保持するユニットです。PCON/ACON/PSEL/ROBONETに装着することで、電源投入時の原点復帰が不要となり、簡易アブソユニット仕様として使用することが出来ます。



アプリケーション例

ERG2 CYLINDER
RCP3

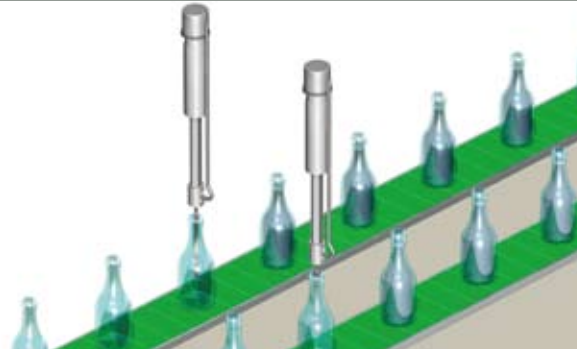
マーキング機



レーザーマーキング工程のワーク送りにロボシリンダの「ピッチ送り」を使用します。

アクチュエータ ERC2-SA6 (P55) コントローラ 内蔵 (P515)

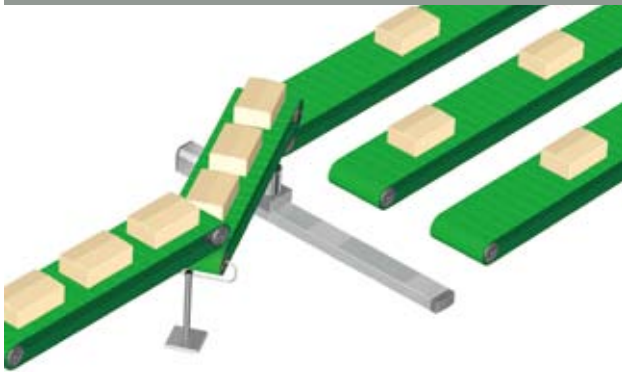
液体注入器



シャンプーの容器にノズルを挿入して液体を注入しながらノズルを上昇させる装置。速度の調整をパルス列で制御。

アクチュエータ RCA-RA3C (P197) コントローラ ACON-PL (P535)

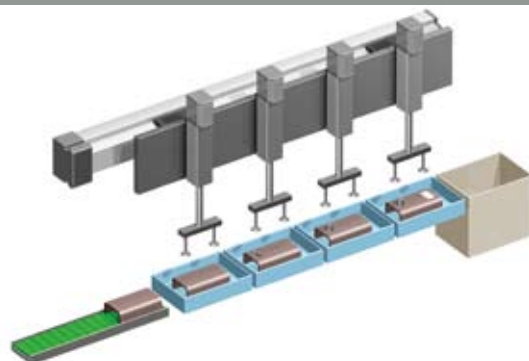
ベルトコンベアの移動



高速でワークの振分けが可能です。

アクチュエータ RCS2-SS8C (P109) コントローラ SCON-C (P547)

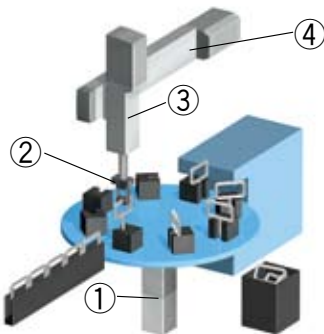
部品のトランスファ装置



各工程へのトランスファ装置での上下の位置決めロボシリンダを使用し、コンパクトなラインを構築しています。

アクチュエータ RCA-RA4C (P199) コントローラ ACON-CY (P535)

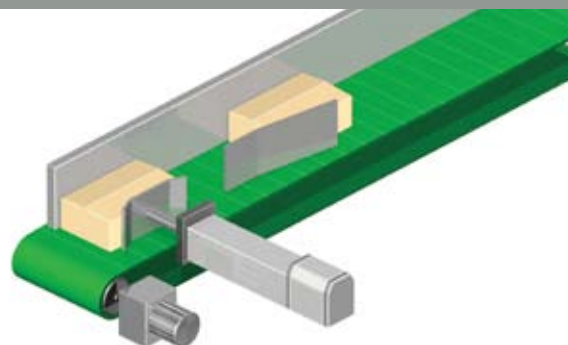
部品検査装置



水平・垂直移動、把持、回転動作を、全てロボシリンダで行なっています。又、コントローラをフィールドネットワークにつなぐ事で省配線が可能になりました。

アクチュエータ ① RCS2-RT6 (P365) コントローラ PCON-SE (P525)
② RCP2-GRM (P339)
③ RCP2-RA6C (P145)
④ RCP2-SS8C (P35)

ワークの整列



押し付け動作にてワークを壁に押し付けて整列させます。

アクチュエータ RCP2-RA4C (P143) コントローラ PCON-CY (P525)

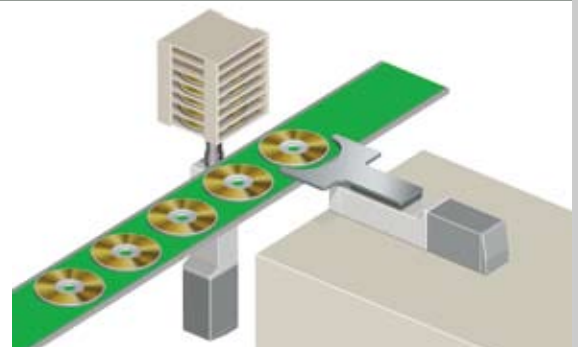
ピック&プレース機



ロボシリンダを X 軸、Y 軸に使用した低価格ピック&プレースユニットです。

アクチュエータ	RCA-SA5C (P77)	コントローラ	ACON-C (P535)
	RCA2-GD4N (P191)		ASEP-C (P487)

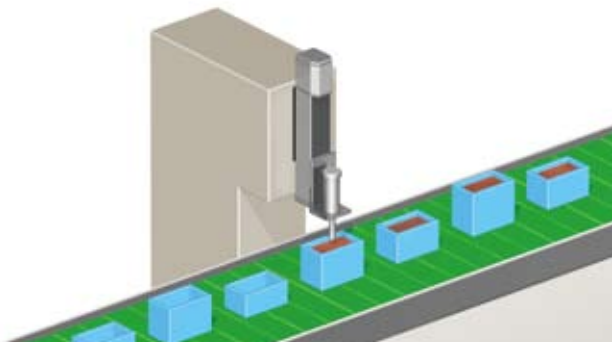
ディスクのストック



ストックの昇降ロボシリンダの「ピッチ送り」、ストックのディスク挿入に「加減速機能」を使用します。

アクチュエータ	RCP2-RA6C (P145)	コントローラ	PCON-CY (P525)
	RCP2-SA6C (P29)		

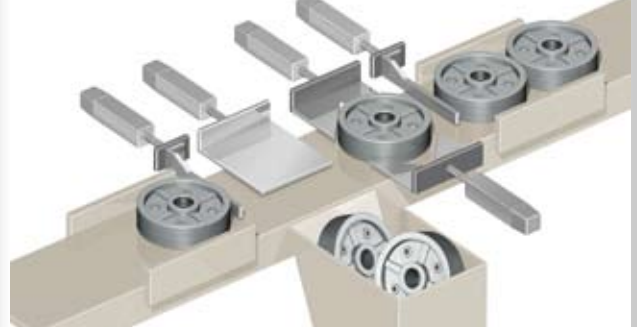
充填装置



異なる高さの容器への充填にロボシリンダを使用。複数ポジションの制御により、多品種に対応することが可能です。

アクチュエータ	RCP3-TA5C (P273)	コントローラ	PCON-C (P525)
---------	------------------	--------	---------------

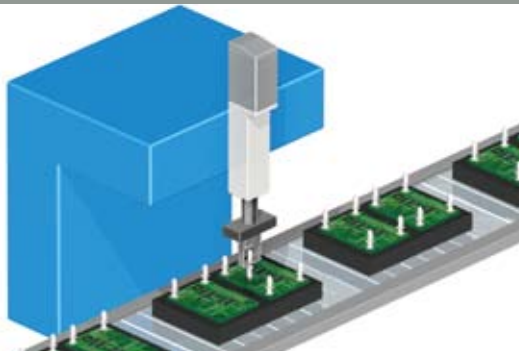
自動車部品ネジ検査装置



ネジ検査ラインにロボシリンダを多数軸利用して、ワークの位置決め、検査時の位置決め、不良品の選別をします。コントローラは XSEL5 軸を使用して全軸を 1 台で制御しています。

アクチュエータ	RCS2-RA5C (P237)	コントローラ	XSEL-P (P587)
---------	------------------	--------	---------------

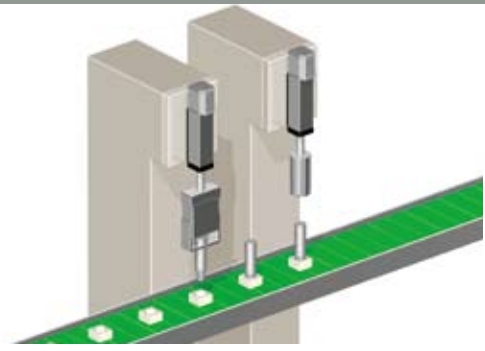
スペーサ挿入装置



プリント基板のスペーサの挿入にロボシリンダの「押し付け」動作を使用します。

アクチュエータ	RCP2-RA6C (P145)	コントローラ	PCON-C (P525)
	RCP2-GRSS (P333)		PSEP-C (P487)

圧入装置



樹脂部品の圧入組立にロボシリンダを使用。組込みを“位置決め”で、圧入を“押し付け”動作で行います。

アクチュエータ	RCP2-RA4C (P143)	コントローラ	PCON-C (P525)
	RCP2-RA10C (P147)		PCON-CF (P525)

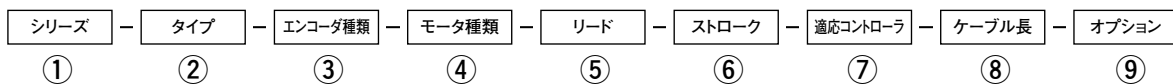
型式項目説明

ERC2 CYLINDER
RCP3

ロボシリンダ各シリーズの型式は下記の項目にて構成されます。

項目の内容については下記説明をご参照下さい。また項目の選択範囲(リード、ストローク等)はタイプ毎に異なりますので、詳細は各タイプのページでご確認下さい。

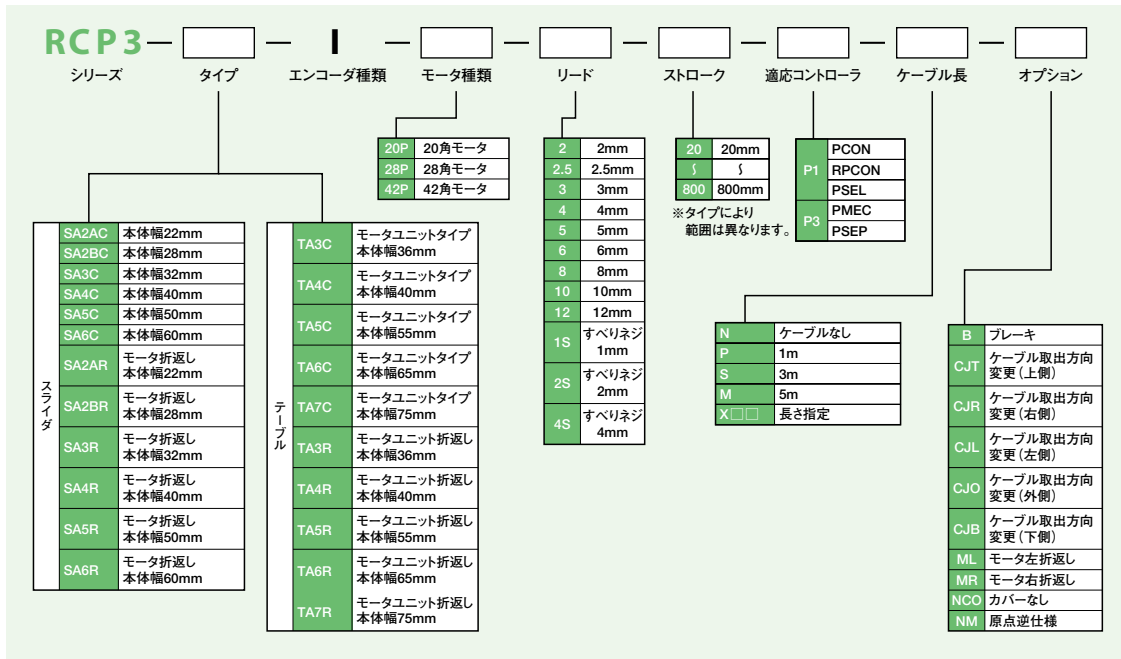
項目内容説明



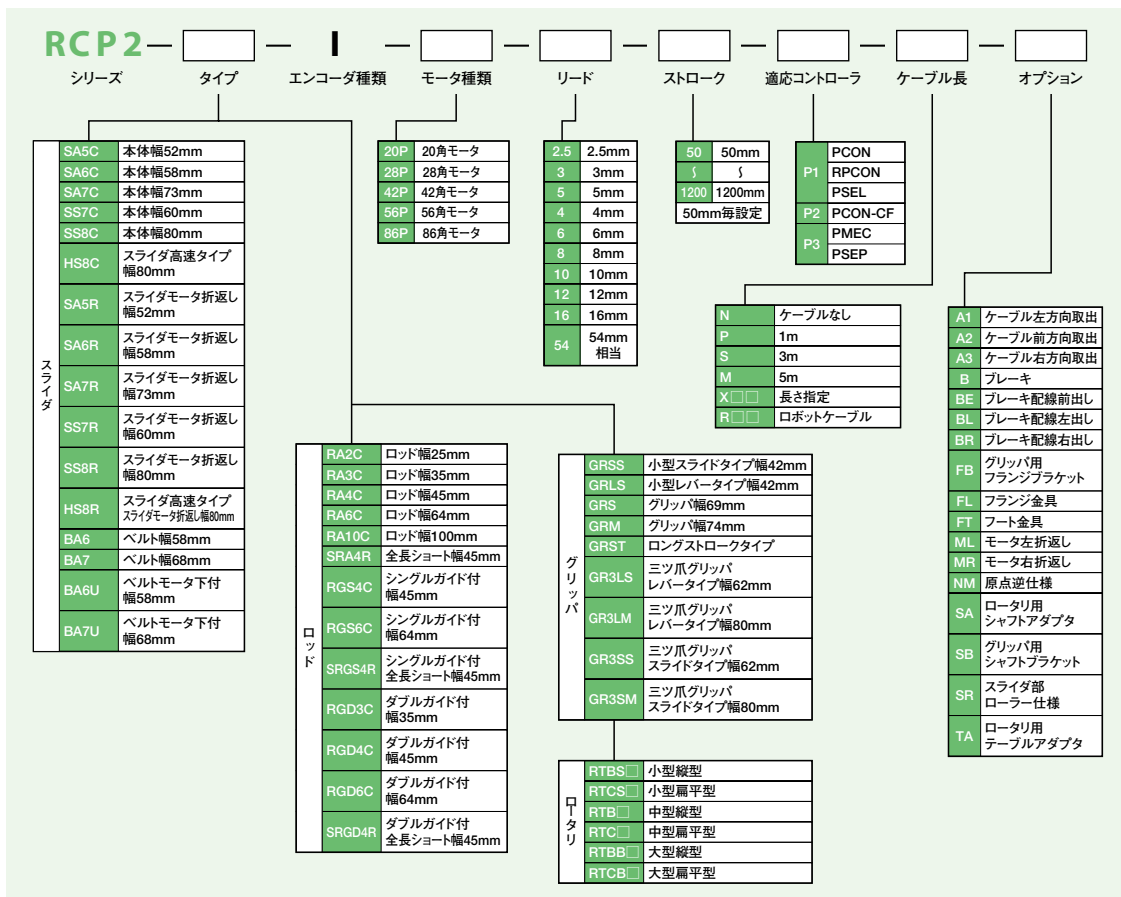
①シリーズ	各シリーズの名称を表します。																																																
②タイプ	<p>種類(スライダ、ロッド等)、材質(アルミ、スチール等)、サイズ(幅 52mm 等)、モータ結合方法を下記の内容で表しています。</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>種類</th> <th>材質/形状</th> <th>本体幅</th> <th>モータ結合方法</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>S(スライダ)</td> <td>A(アルミ)</td> <td>2(幅 22/25/28)</td> <td>C(カップリング)</td> </tr> <tr> <td>B(ベルト)</td> <td>S(スチール)</td> <td>3(幅 30)</td> <td>D(ビルドイン)</td> </tr> <tr> <td>R(ロッド)</td> <td>GS(シングルガイド付き)</td> <td>4(幅 40/42/45)</td> <td>R(折返し)</td> </tr> <tr> <td>H(高速)</td> <td>GD(ダブルガイド付き)</td> <td>5(幅 52/54/55)</td> <td>U(モータ下付き)</td> </tr> <tr> <td>T(テーブル)</td> <td>SD(スライドユニット)</td> <td>6(幅 58/64)</td> <td>N(中空モータ)</td> </tr> <tr> <td>A(アーム)</td> <td>N(ナット固定タイプ)</td> <td>7(幅 60/68)</td> <td>L(リニアモータ)</td> </tr> <tr> <td>F(フラット)</td> <td>P(タップ固定タイプ)</td> <td>7A(幅 75 ロッド 30)</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>C(コンパクトタイプ)</td> <td>7B(幅 75 ロッド 35)</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>W(ワイドタイプ)</td> <td>8(幅 80)</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>F(フラットタイプ)</td> <td>10(幅 100)</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>16(幅 158)</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p>例) SA5C 形状:スライダ 材質:アルミ 本体幅:幅 52mm モータ:カップリング仕様</p> <p>※グリッパとロータリは固有の型式になります。</p> </div>	種類	材質/形状	本体幅	モータ結合方法	S(スライダ)	A(アルミ)	2(幅 22/25/28)	C(カップリング)	B(ベルト)	S(スチール)	3(幅 30)	D(ビルドイン)	R(ロッド)	GS(シングルガイド付き)	4(幅 40/42/45)	R(折返し)	H(高速)	GD(ダブルガイド付き)	5(幅 52/54/55)	U(モータ下付き)	T(テーブル)	SD(スライドユニット)	6(幅 58/64)	N(中空モータ)	A(アーム)	N(ナット固定タイプ)	7(幅 60/68)	L(リニアモータ)	F(フラット)	P(タップ固定タイプ)	7A(幅 75 ロッド 30)			C(コンパクトタイプ)	7B(幅 75 ロッド 35)			W(ワイドタイプ)	8(幅 80)			F(フラットタイプ)	10(幅 100)				16(幅 158)	
種類	材質/形状	本体幅	モータ結合方法																																														
S(スライダ)	A(アルミ)	2(幅 22/25/28)	C(カップリング)																																														
B(ベルト)	S(スチール)	3(幅 30)	D(ビルドイン)																																														
R(ロッド)	GS(シングルガイド付き)	4(幅 40/42/45)	R(折返し)																																														
H(高速)	GD(ダブルガイド付き)	5(幅 52/54/55)	U(モータ下付き)																																														
T(テーブル)	SD(スライドユニット)	6(幅 58/64)	N(中空モータ)																																														
A(アーム)	N(ナット固定タイプ)	7(幅 60/68)	L(リニアモータ)																																														
F(フラット)	P(タップ固定タイプ)	7A(幅 75 ロッド 30)																																															
	C(コンパクトタイプ)	7B(幅 75 ロッド 35)																																															
	W(ワイドタイプ)	8(幅 80)																																															
	F(フラットタイプ)	10(幅 100)																																															
		16(幅 158)																																															
③エンコーダ種別	<p>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。</p> <table border="1"> <tr> <td>A : アブソリュートタイプ</td> <td>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。</td> </tr> <tr> <td>I : インクリメンタルタイプ</td> <td>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。</td> </tr> </table>	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。																																												
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モータ種類	<p>アクチュエータに装着されているモータの W 数を表示します。 ERC2 シリーズの場合は、すべて「PM」表示となります。 RCP3/RCP2 シリーズはパルスモータですので W 数ではなくモータサイズ(20P=20 角モータ)を表示します。</p>																																																
⑤リード	ボールネジのリード(ボールネジが 1 回転した時にスライダが移動する距離)を表します。																																																
⑥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)																																																
⑦適応コントローラ(I/O 種類)	接続可能なコントローラのタイプを表します。ERC2 シリーズはコントローラ内蔵ですので、I/O(入出力信号)の種類を表します。																																																
⑧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。																																																
⑨オプション	<p>アクチュエータに装着されるオプションを表します。(詳細は技術資料巻末 P23 をご参照下さい) ※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) ※モータ折返しタイプは、モータ折返し方向の記号(ML、MR)のどちらかを必ずご記入下さい。</p>																																																

RCP3シリーズ/RCP2シリーズ

RCP3 series

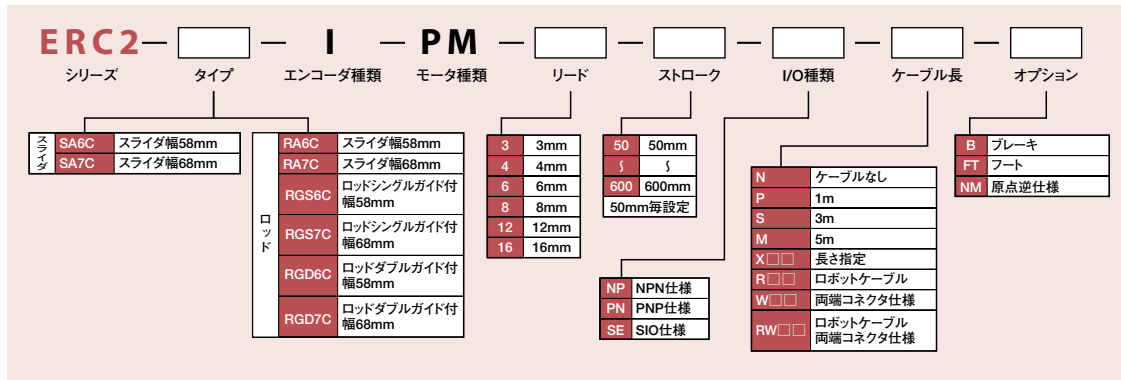


RCP2 series

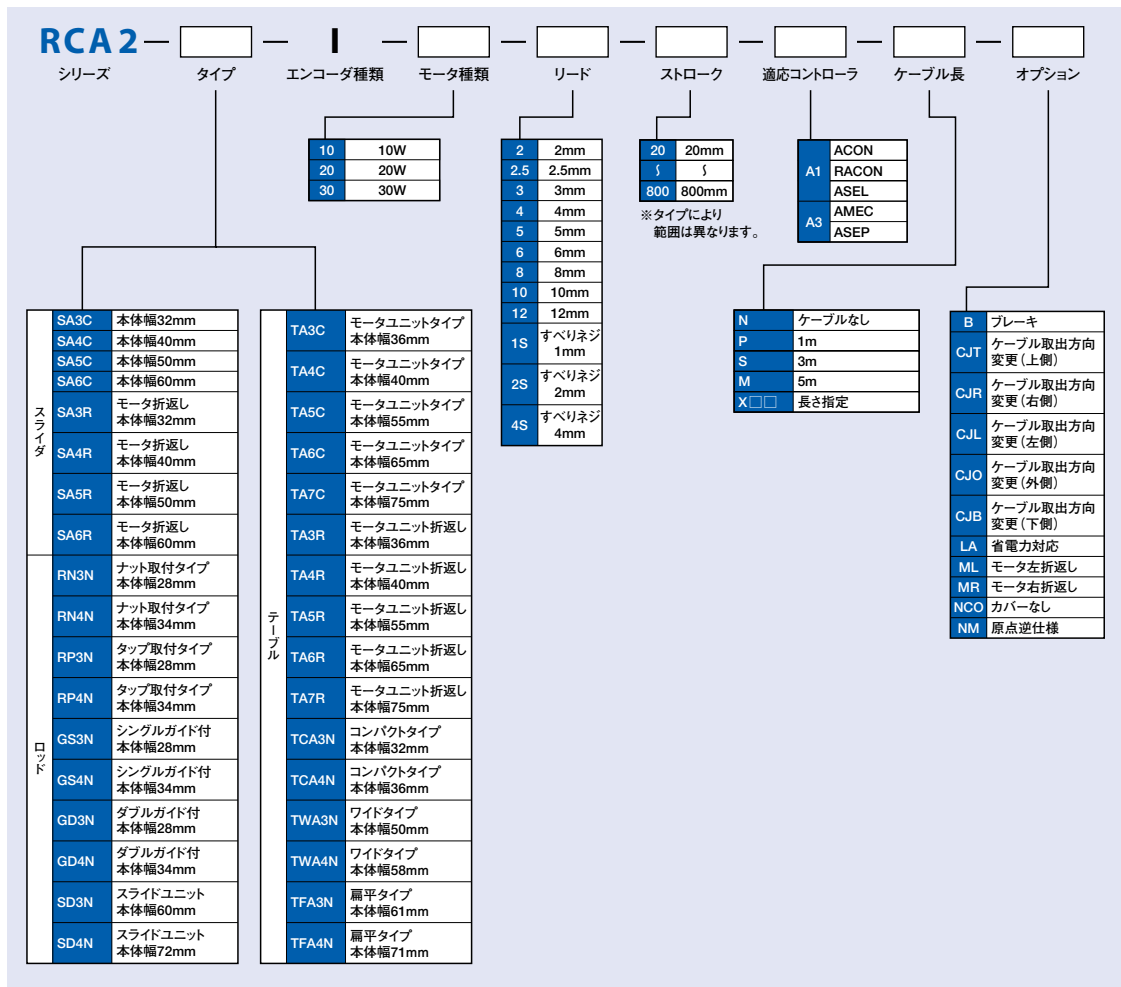


ERC2シリーズ/RCA2シリーズ

ERC2 series

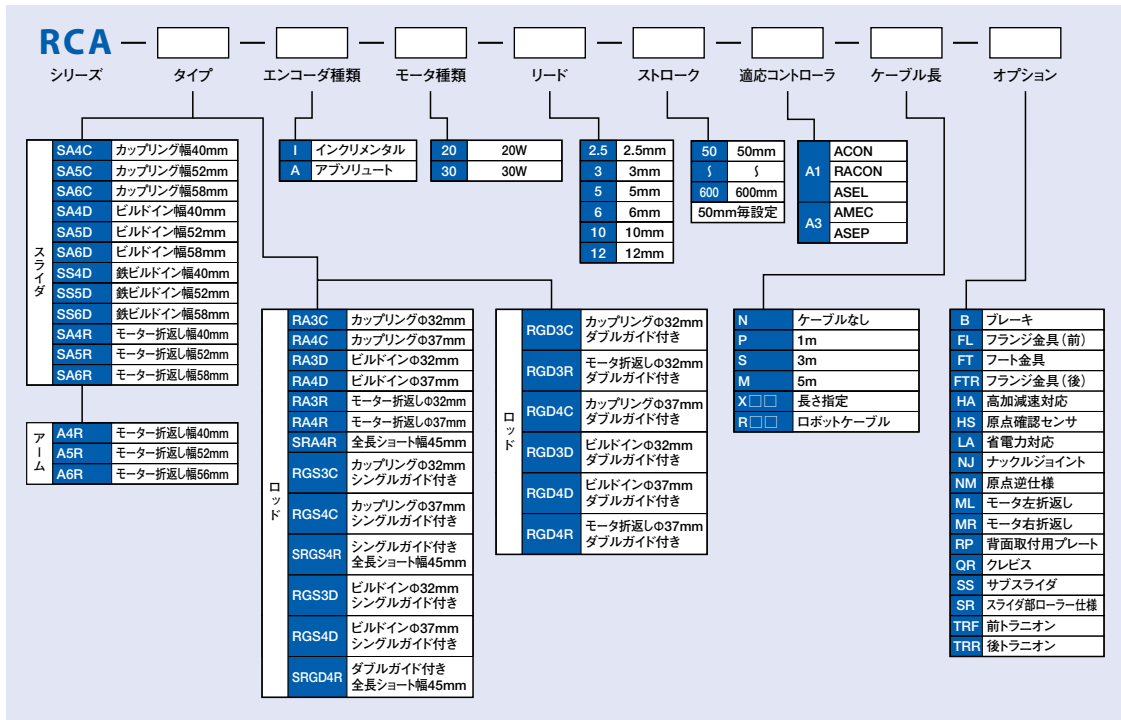


RCA2 series

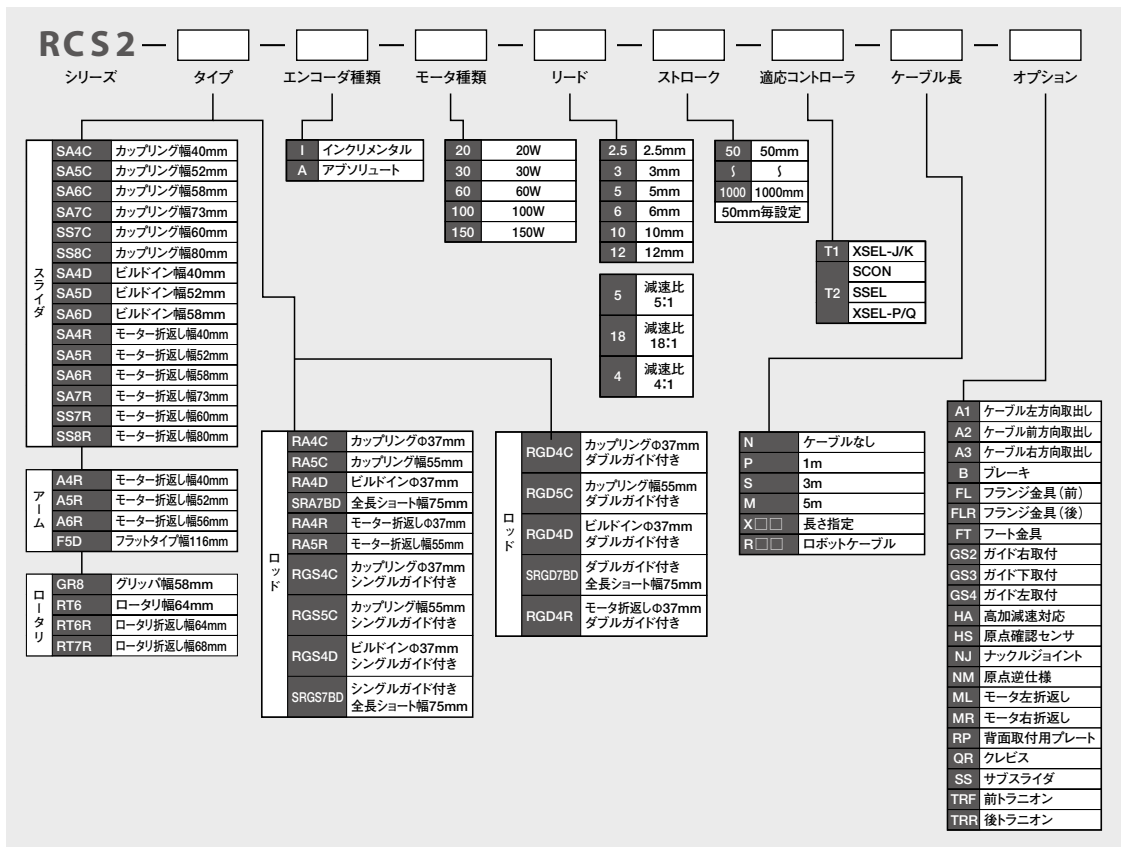


RCAシリーズ / RCS2シリーズ

RCA series

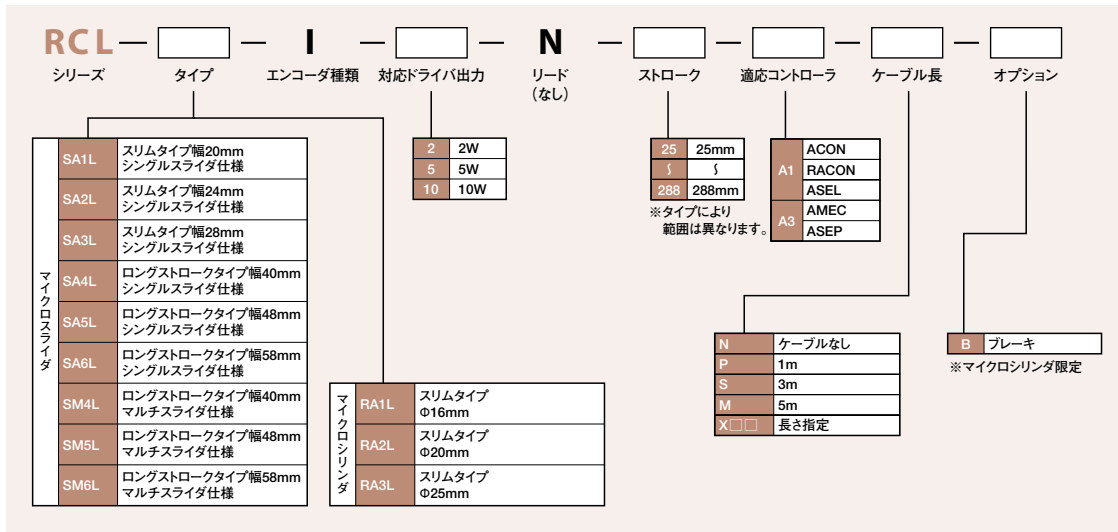


RCS2 series

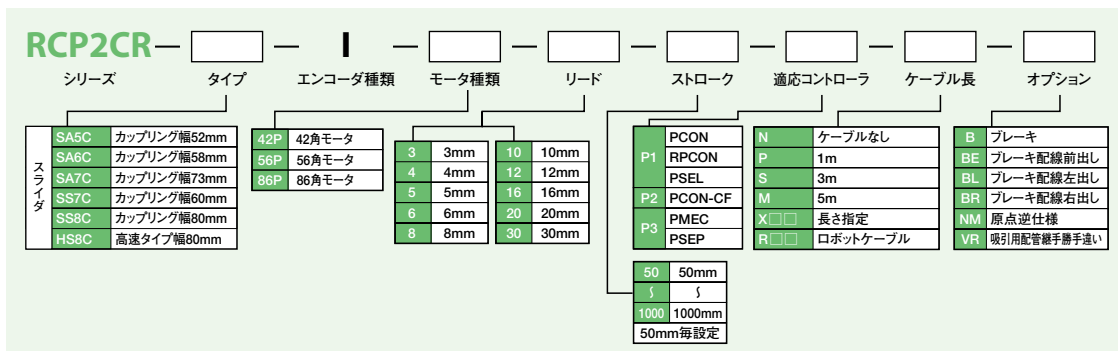


RCLシリーズ／クリーン対応シリーズ

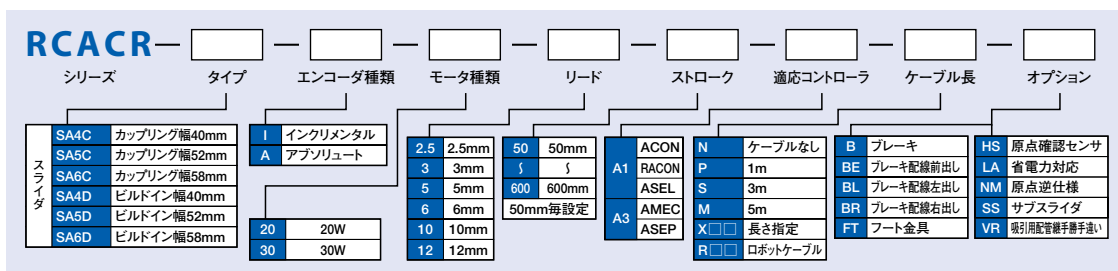
RCL series



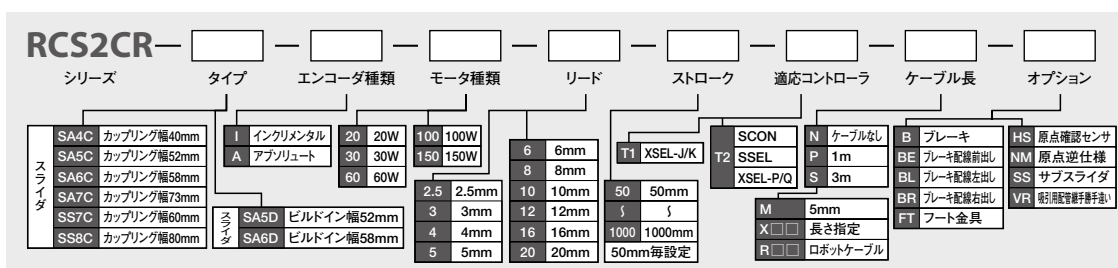
RCP2CR series



RCACR series

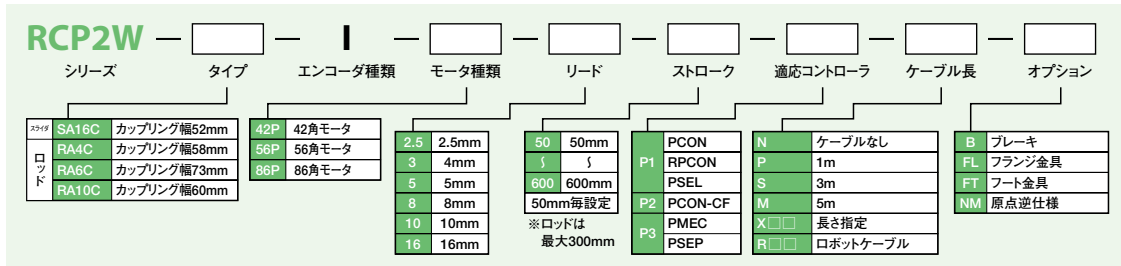


RCS2CR series

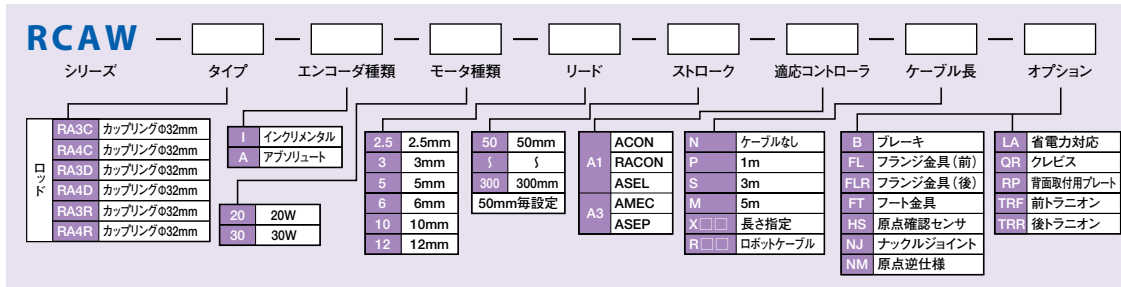


防塵・防滴シリーズ

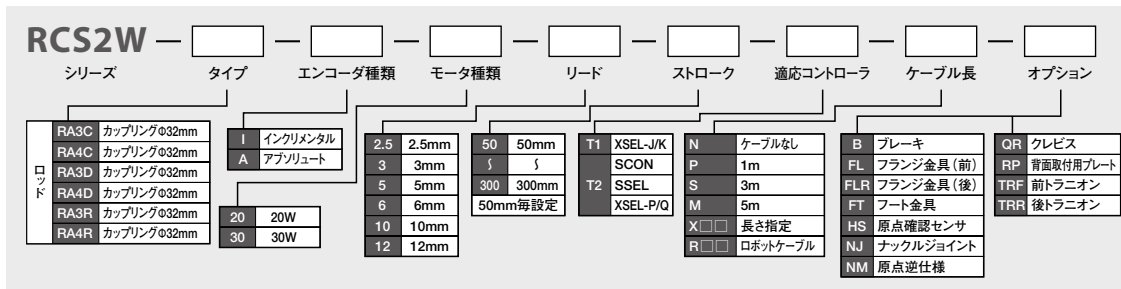
RCP2W series



RCAW series



RCS2W series



■カタログ記載項目の説明及び注意点(全機種共通)

1. 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〉

- ①パルスモータ搭載機種(ERC2、RCP3、RCP2)は、搬送するものの質量によって最高速度が変化します。機種選定の際は、「速度と可搬質量の相関図」(各機種掲載ページに掲載)をご参照下さい。
- ②ストロークの短い軸や長いストロークの軸でも移動する距離が短い場合は設定速度まで到達しない場合があります。
- ③ストロークが長くなると危険回転速度の関係から最高速度が低下します。詳細は各機種の掲載ページの「■ストロークと最高速度」の表をご覧ください。
- ④RCP2高速スライダタイプ(HS8C/HS8R)とRCP2ベルトタイプは、低速で動作すると振動や共振が発生する場合がありますので、100mm/s以上でご使用下さい。その他の機種は1mm/sが最低速度となります。
- ⑤PMEC/AMECコントローラは最低速度がアクチュエータ毎に設定されています。詳細は、PMEC/AMECコントローラの取扱説明書をご覧ください。
- ⑥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。

2. 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急加速(急減速)となり移動時間は短縮します。しかし大きくしすぎるとエラーが発生したり故障の原因となりますのでご注意下さい。
- ②定格加速(減速)度は0.3G(リードが2.5、3、4の場合と垂直使用の場合は0.2G)です。高加減速タイプ以外は定格加速度以下でご使用下さい。
- ③RCS2-SRA7やRCS2-RA13R等は掲載ページの選定上の注意に記載されている加速(減速)度以下でご使用下さい。

3. 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負荷、速度、加速度によっては過負荷エラーが発生する場合があります。

4. 繰返し位置決め精度

旧JIS B6192に準拠した性能評価方法です。

任意の一点へ同じ動作方向からの位置決め(アクチュエータを目標の点で止める動作)を7回繰り返して停止位置を測定し、停止位置の最大値と最小値の差を求めます。

この測定方法を最大ストロークの範囲の中央およびほぼ両端のそれぞれの位置で行い、求めた値の最大のものを測定値として、その値の1/2に±をつけて表します。

5. すべりネジ

すべりネジタイプのアクチュエータをご使用になる場合は、以下の点をご注意下さい。

〈ご注意下さい〉

- ①動作頻度の少ない用途に適しています。(目安として10秒に1回の動作で24時間稼働、年240日稼働の場合約5年となります)
- ②可搬質量、必要負荷の少ない用途に適しています。(1kg以下)
- ③±0.05mm未満の繰返し位置決め精度を必要としないう途にお使いください。
- ④メンテナンスしやすい場所に設置してください。

6. 原点

原点はアクチュエータが位置決めを行う際の座標の基準点です。

原点がずれると移動する位置も同じ分だけずれますのでご注意下さい。

〈ご注意下さい〉

- ①インクリメンタルタイプのアクチュエータは、電源を投入した場合は必ず原点復帰の動作が必要となります。
- ②原点復帰動作中は、スライダ(ロッド、テーブル)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。
- ③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。オプションで原点を逆(反モータ側)にすることが可能ですが、納品後に原点方向を変更する場合は弊社に返却して頂き調整が必要となりますのでご注意下さい。
- ④オプションで原点逆仕様(記号NM)が設定されていない機種は、原点逆仕様が出来ませんのでご注意下さい。

7. エンコーダ種類(インクリメンタル/アブソリュート/簡易アブソリュート)

アクチュエータに搭載されるエンコーダは、「インクリメンタルタイプ」と「アブソリュートタイプ」の2種類のタイプがあります。

インクリメンタルタイプ ……電源を落とすと座標データが消えてしまうため、電源投入毎に原点復帰が必要なタイプです。

アブソリュートタイプ ……電源を落としても座標データをバッテリーで保持していますので、電源投入時に原点復帰をしなくても動作が可能ですが、データ保持用のバッテリーが切れると動作が出来なくなりますので注意が必要です。

〈ご注意下さい〉

また上記2タイプの他に「簡易アブソリュートタイプ」がありますが、これはインクリメンタルタイプのエンコーダを搭載したアクチュエータのコントローラに専用の簡易アブソユニットを接続することで、電源を落としても座標データを保持するため電源投入時に原点復帰が不要になるというものです。従って簡易アブソリュートタイプのアクチュエータ(エンコーダ)は、アブソリュートタイプではなくインクリメンタルタイプとなりますのでご注意下さい。

8. エンコーダパルス数

エンコーダのパルス数はアクチュエータによって異なります。各アクチュエータのパルス数は下記の表をご参照下さい。

シリーズ	タイプ	エンコーダパルス数	シリーズ	タイプ	エンコーダパルス数
RCP3	全機種	800	RCA	全機種	800
RCP2	全機種	800	RCL	SA1L/RA1L	715
RCA2	RN□N/RP□N/GS□N/ GD□N/SD□N/TC□N/ TW□N/TF□N	1048	RCL	SA2L/RA2L	855
				SA3L/RA3L	1145
	上記機種以外	800	RCS2	SRA7BD	3072
				上記以外	16384

9. モータ

シリーズによって使用しているモータが異なります。

- ・ ERC2/RCP2(CR)/RCP3:パルスモータ
- ・ RCA(CR)/RCA2:サーボモータ(24V)
- ・ RCS2(CR):サーボモータ(200V)

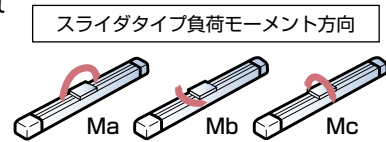
パルスモータと24Vサーボモータは、サーボON時にモータを励磁する際の微振動が発生する場合があります。

■カタログ記載項目の説明及び注意点(全機種共通)

10. 許容負荷モーメント(Ma、Mb、Mc)

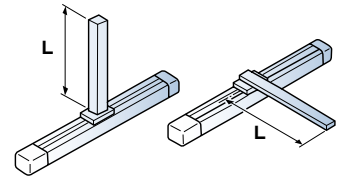
リニアガイドを内蔵した機種には静的及び動的許容モーメントが表示されています。モーメント仕様値を超えて使用した場合はガイドの寿命が低下しますのでご注意ください。

(モーメントの詳細及び計算方法は、巻末5ページをご参照下さい)



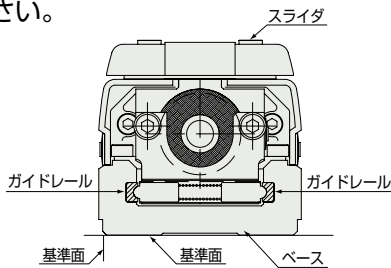
11. 張り出し負荷長(L)

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、振動が生じたり寿命が短くなる場合がありますので、必ず許容値内でご使用下さい。



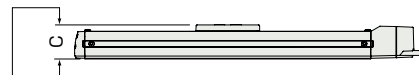
12. 本体精度

ロボシリンダスライダ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。



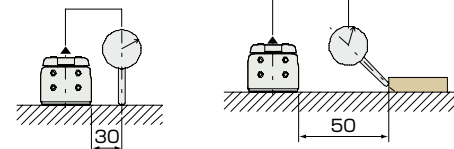
※ RCP2W-SA16Cはすべりガイドの為平行度は対象外となります。

本体取付面（ベース下面）と搬送物取付面（上面）との平行度
 ERC2 0.2mm/m以下
 RCP2/RCA/RCS2 0.1mm/m以下



フレーム取付時の平行度（平滑面上※1に固定した場合）

ERC2 0.2mm/m以下
 RCP2/RCA/RCS2 0.1mm/m以下



条件 上記値は20℃における値です。※1平面度0.05mm以下。

13. ロッドタイプ(ロッド先端振れ)

標準ロッドタイプはロッド先端の振れや耐荷重を考慮していません(アクチュエータ仕様に記載のロッド不回転精度は初期値で、動作と共にガタ量は大きくなります)。ロッドの振れ幅の制限や不回転精度が必要な場合、及び直進方向以外から力がかかる場合はガイド付タイプをご使用になるか外付けガイドを併用して下さい。

14. 垂直設置での使用について

アクチュエータを垂直設置で使用する場合は、電源OFFまたは非常停止が入った場合にスライダ(ロッド)が下降して装置を壊さない様に、ブレーキ(オプション)をご指定下さい。但しブレーキ付タイプは、コントローラと接続してブレーキ解除を行わないとスライダ(ロッド)が動きませんので、取付の際はご注意ください。

15. スライダを手で動かす場合

ボールネジが低リード(リード1、2.5、3、4)の場合は摺動抵抗が大きいため、電源OFFまたはサーボOFF状態でもアクチュエータのスライダを手で動かすことは出来ません。低リードのアクチュエータのスライダを動かす場合は、ティーチングボックスまたはパソコン対応ソフトのJOG機能にて動作させて下さい。

16. アクチュエータケーブル

アクチュエータのモータ後方部から出ているケーブルがアクチュエータケーブルです。

アクチュエータケーブルに力がかかると故障の原因になりますので、アクチュエータケーブルは動かないよう固定して頂きケーブルの屈曲動作が必要な場合は、ロボットケーブル仕様のモータ・エンコーダケーブルをご使用頂きますようお願いいたします。

17. モータ・エンコーダケーブル

アクチュエータとコントローラを接続するケーブルがモータ・エンコーダケーブルです。

モータ・エンコーダケーブルはアクチュエータの種類によって、モータケーブルとエンコーダケーブルが分かれている機種とモータとエンコーダが一体となったケーブルを使用する機種があります。

またケーブルの種類として標準仕様と対屈曲性に優れたロボットケーブル仕様があります。

ケーブルペアの中を通す場合は必ずロボットケーブル仕様をご使用頂き、各ケーブルの最小曲げR以上でご利用下さい。(最小曲げRは各ケーブルの掲載ページに記載されています)

機種毎のケーブル型式を確認する場合は、巻末39ページの「アクチュエータ・コントローラ接続ケーブル型式一覧表」をご覧ください。

18. 防滴仕様のアクチュエータケーブル処理について

防滴仕様の保護構造はケーブルまで含んで規定されていますが、アクチュエータケーブル先端のケーブル接続コネクタは防滴処理がされていないので、水のかからないところに設置してモータ・エンコーダケーブルと接続して下さい。(そのため防滴仕様のアクチュエータケーブルは長さが2mに設定されています)

19. 寿命

アクチュエータの寿命は、アクチュエータを構成する部品(ガイド、ボールネジ、モータ等)の寿命となります。またそれら部品の寿命は使用条件によって大きく変化します。

例えばガイドを例にとると、ガイドには許容負荷モーメント(巻末5ページ参照)が設定されていますが、仮に許容モーメントの半分のモーメントで使用した場合は、設定走行寿命の8倍の寿命となります。

余裕をもった使い方をして頂ければ10年以上はご利用頂くことが可能です。

よって機種選定の際は、余裕をみた選定をお奨めします。

20. 保証

保障期間は、以下のいずれか先に達した期間内と致します。

- 弊社出荷後 18ヶ月
- ご指定場所に納入後 12ヶ月
- 稼動 2500時間

上記期間中に適正な使用状況のもとに発生した故障で、かつ明らかに弊社の責任により故障を生じた場合は無料で修理を行います。但しカタログ・取扱い説明書に記載されている以外の条件及び環境でのご使用に関しましては保証範囲から除外させていただきます。また保証は弊社納入単体の保証を意味するもので、納入品の故障により誘発される損害は、補償の対象から除かせて頂きます。

修理は引取修理対応といたします。