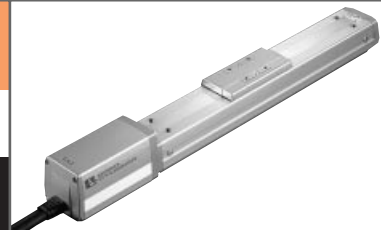


# RCP-SA5

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅50mm パルスモータ 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4.5kg



■型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション  
 (例) RCP-SA5 - I - H - 500 - S - BE

\*型式項目の内容は23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	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		繰り返し位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)	
RCP-SA5-A-H-***-△-□	アブソリュート	12	50~500	10~600	4	1	±0.02
RCP-SA5-A-M-***-△-□		6		5~300	8	2.5	
RCP-SA5-A-L-***-△-□		3		1~150	8	4.5	
RCP-SA5-I-H-***-△-□	インクリメンタル	12		10~600	4	1	
RCP-SA5-I-M-***-△-□		6		5~300	8	2.5	
RCP-SA5-I-L-***-△-□		3		1~150	8	4.5	

\*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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P95	
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P95	
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P95	
原点逆仕様	NM	→P95	
スライダ部ローラー仕様	SR	→P468	

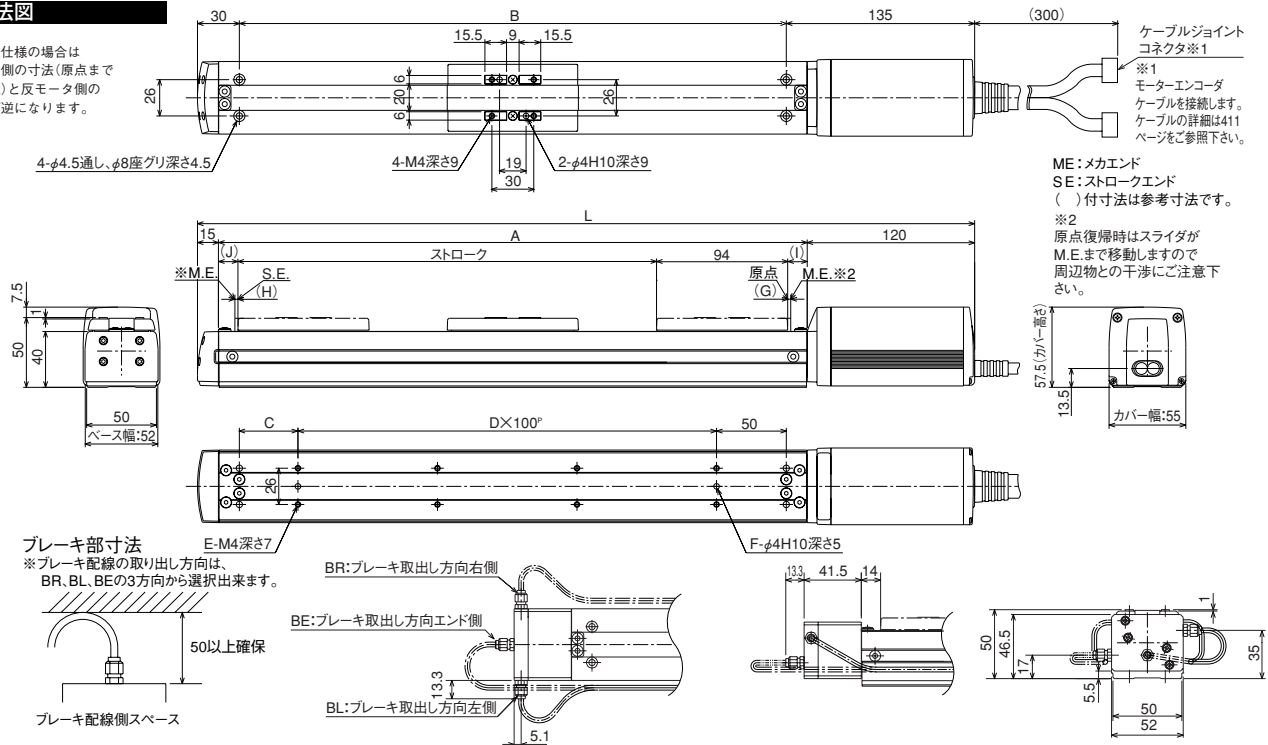
## 共通仕様

\*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10
バックラッシュ	0.1mm以下
ガイド	ベアス一体型
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)	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。



ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	307	357	407	457	507	557	607	657	707	757
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)	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0

### 速度タイプ別寸法変化

速度タイプ	L	M	H
G	0.75	1.5	3
H	5.25	4.5	3
I	11.75	12.5	14
J	16.25	15.5	14

## 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	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P407



(注1)可搬質量は、定格加速度(13ページ参照)で動作させた時の値です。  
 (注2)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13ページをご参照下さい。

# RCP-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-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション  
 (例) RCP-SA6 - I - H - 600 - S - BE

※型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

※RCP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14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	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)		繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)	
RCP-SA6-A-H-***-△-□	アブソリュート	12	50~600	10~600	6	1.5~1	±0.02
RCP-SA6-A-M-***-△-□		6		5~300	12	3~2.5	
RCP-SA6-A-L-***-△-□		3		1~150	12	6~4	
RCP-SA6-I-H-***-△-□	インクリメンタル	12		10~600	6	1.5~1	
RCP-SA6-I-M-***-△-□		6		5~300	12	3~2.5	
RCP-SA6-I-L-***-△-□		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。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ(配線エンド側取り出し)	BE	→P95	
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P95	
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P95	
原点逆仕様	NM	→P95	
スライダ部ローラー仕様	SR	→P468	

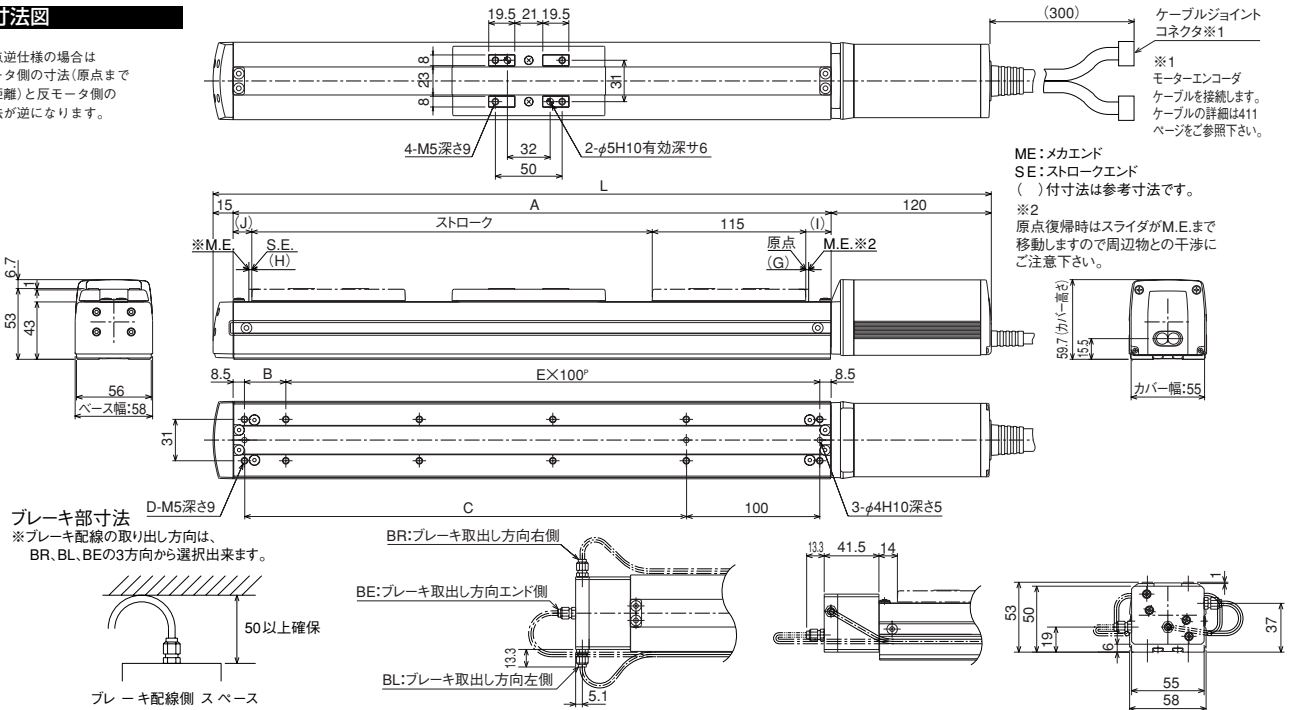
### 共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10
バックラッシュ	0.1mm以下
ガイド	ベアス一体型
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)	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。



ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883
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)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9
Hタイプ												600
Mタイプ												540
Lタイプ												300
最高速度(mm/s)												270
												150

### 速度タイプ別寸法変化

速度タイプ	L	M	H
G	0.75	1.5	3
H	5.55	4.8	3.3
I	16.75	17.5	19
J	16.25	15.5	14

### 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
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P407



(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(13ページ参照)動作させた時の値です。  
 (注3)ケーブル長は最長15m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13ページをご参照下さい。

# RCP-SS

ロボシリンダ スライダタイプ 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-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション

(例) RCP-SS - I - H - 600 - S - B

※型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

※RCP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14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	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)		繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)	
RCP-SS-A-H-***-△-□	アブソリュート	12	100~600	10~600	30~6	4~1	±0.02
RCP-SS-A-M-***-△-□		6		5~300	30~20	8~2	
RCP-SS-A-L-***-△-□		3		1~150	30~20	12~4	
RCP-SS-I-H-***-△-□	インクリメンタル	12		10~600	30~6	4~1	
RCP-SS-I-M-***-△-□		6		5~300	30~20	8~2	
RCP-SS-I-L-***-△-□		3		1~150	30~20	12~4	

※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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
原点逆仕様	NM	→P95	
スライダ部ローラー仕様	SR	→P468	

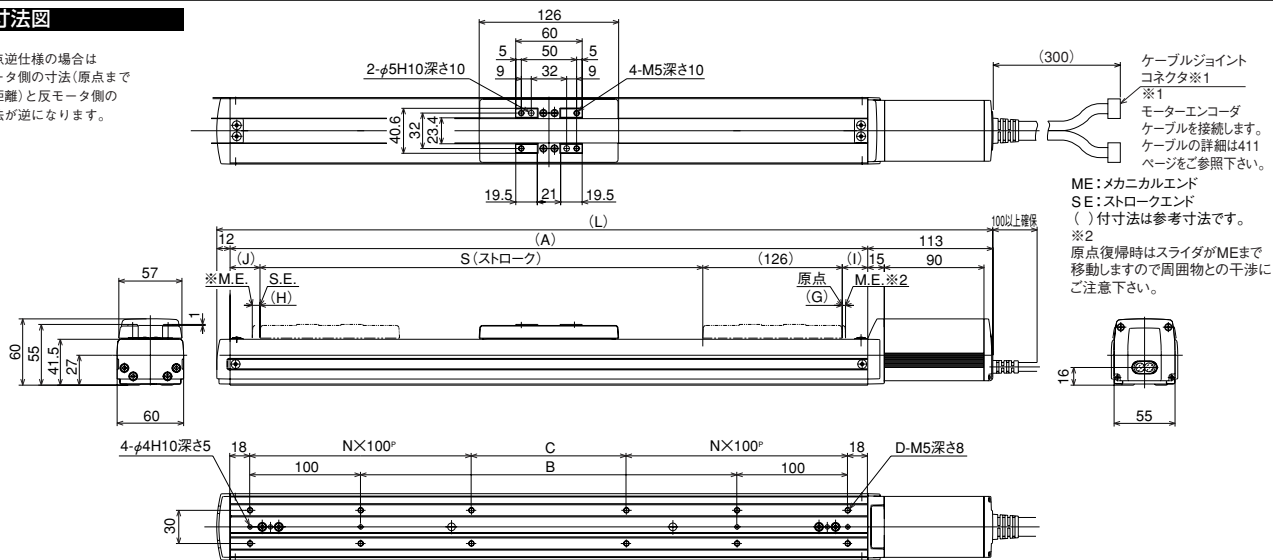
## 共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

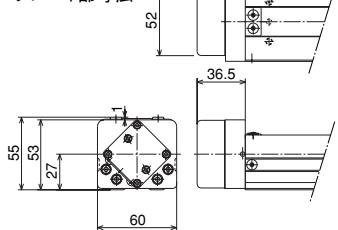
駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ベアス一体型
許容負荷モーメント	Ma : 14.7N・m Mb : 14.7N・m Mc : 33.3N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質：専用合金鋼
ケーブル長(注3)	P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル

## 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。



### ブレーキ部寸法



※ブレーキ配線は本体内部を通してモータケーブルに配線されます。

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)	Hタイプ	600				470
	Mタイプ	300				230
	Lタイプ	150				115

### 速度タイプ別寸法変化

速度タイプ	L	M	H
G	0.75	1.5	3
H	9.25	8.5	7
I	20.75	21.5	23
J	29.25	28.5	27

## 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	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソインクリ	×	○	×	DC24V	→P407



(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(13ページ参照)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=08m)。

※その他注意事項は13ページをご参照下さい。

# RCP-SM

ロボシリンダ スライダタイプ 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-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション

(例) RCP-SM - I - H - 1000 - S - B

\*型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

\*RCP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14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	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)		繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)	
RCP-SM-A-H-***-△-□	アブソリュート	20	100~1000	10~666(600)	40~10	5~0.5	±0.02
RCP-SM-A-M-***-△-□		10		5~333(300)	50~4	12~2	
RCP-SM-A-L-***-△-□		5		1~165(150)	55~10	20~0.5	
RCP-SM-I-H-***-△-□	インクリメンタル	20		10~666(600)	40~10	5~0.5	
RCP-SM-I-M-***-△-□		10		5~333(300)	50~4	12~2	
RCP-SM-I-L-***-△-□		5		1~165(150)	55~10	20~0.5	

\*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。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
原点逆仕様	NM	→P95	
スライダ部ローラー仕様	SR	→P468	

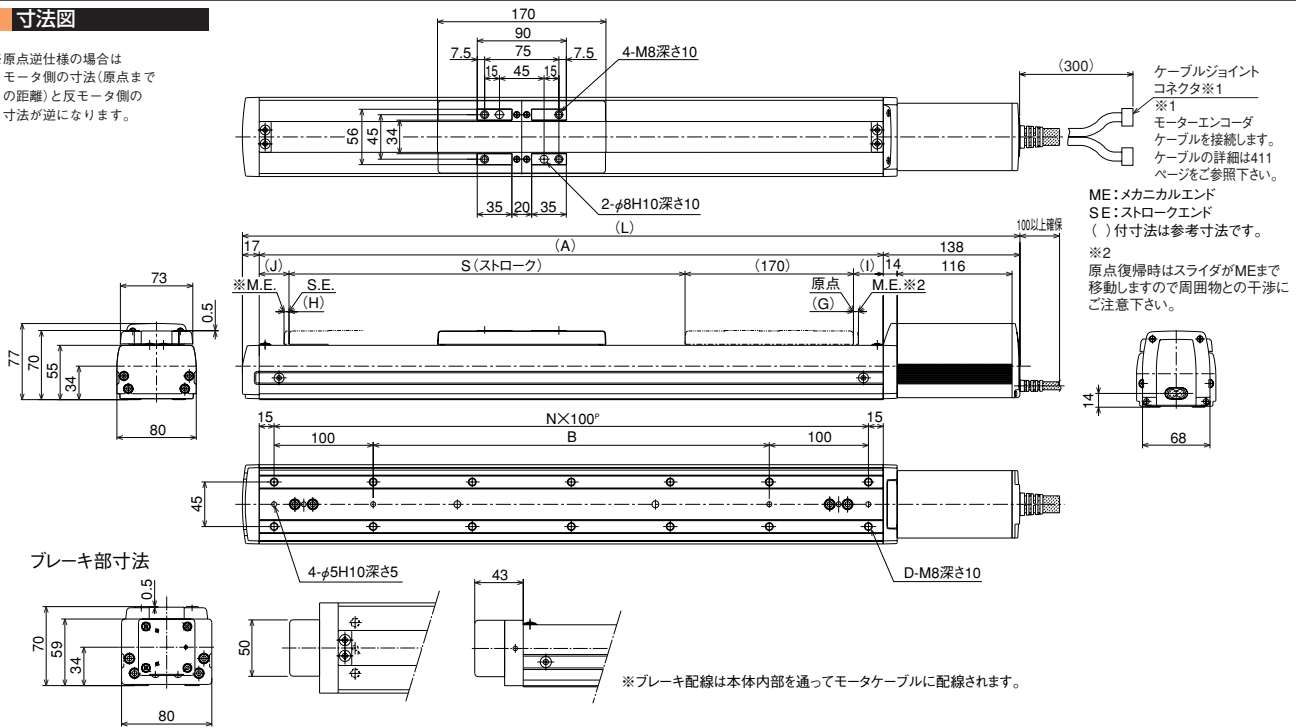
### 共通仕様

\*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ16mm	軌道C10
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ベアラー一体型	
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)	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。



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)	Hタイプ						666(600)		515	515	
	Mタイプ						333(300)		255	255	
	Lタイプ						165(150)		125	125	

■速度タイプ別寸法変化

速度タイプ	L	M	H
G	1.25	2.5	5
H	8.75	7.5	5
I	26.25	27.5	30
J	33.75	32.5	30

### 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	ポジションナ運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P407



(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、定格加速度(13ページ参照)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=08m)。

\*その他注意事項は13ページをご参照下さい。

# RCP-SSR

ロボシリンダ スライダタイプ 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 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCP - SSR - I - H - 600 - S - B

\*型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

\*RCP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14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	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)		繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)	
RCP-SSR-A-H-***-△-□	アブソリュート	12	100~600	10~600(440)	20~5.5	4~0.5	±0.02
RCP-SSR-A-M-***-△-□		6		5~250	20~2.5	5~0.5	
RCP-SSR-A-L-***-△-□		3		1~105	30~20	10~1.5	
RCP-SSR-I-H-***-△-□	インクリメンタル	12		10~600(440)	20~5.5	4~0.5	
RCP-SSR-I-M-***-△-□		6		5~250	20~2.5	5~0.5	
RCP-SSR-I-L-***-△-□		3		1~105	30~20	10~1.5	

\*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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
モータ折返し方向勝手違い	R	→P95	
原点逆仕様	NM	→P95	
スライダ部ローラー仕様	SR	→P468	

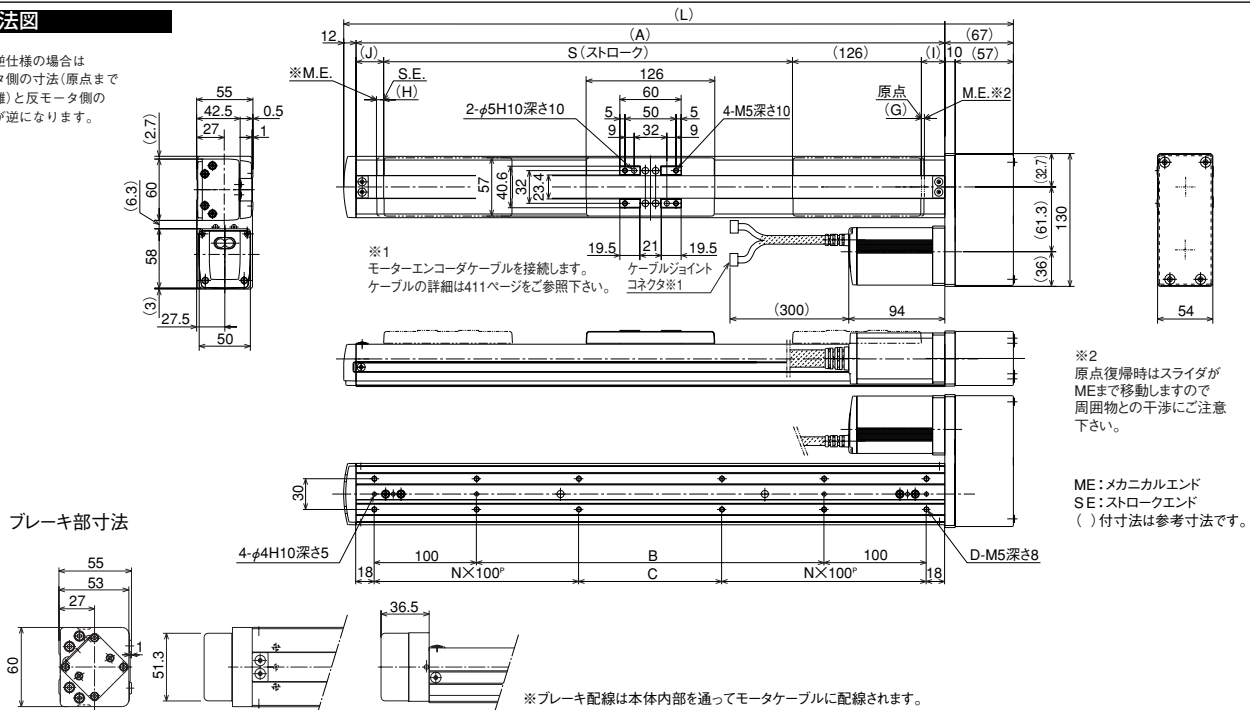
## 共通仕様

\*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

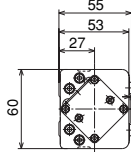
駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ベアラー一体型
許容負荷モーメント	Ma : 14.7N・m Mb : 14.7N・m Mc : 33.3N・m
張り出し負荷長	Ma・Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質：専用合金鋼
ケーブル長(注3)	P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定 R□□ : ロボットケーブル

## 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。



ブレーキ部寸法



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)	Hタイプ	600(440)				470(440)
	Mタイプ	250				230
	Iタイプ	105				105
	Lタイプ	105				105

### 速度タイプ別寸法変化

速度タイプ	L	M	H
G	0.75	1.5	3
H	9.25	8.5	7
I	20.75	21.5	23
J	29.25	28.5	27

## 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	プログラムポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソリュート	×	○	×	DC24V →P407



(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、定格加速度(13ページ参照)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=08m)。

\*その他の注意事項は13ページをご参照下さい。

# RCP-SMR

ロボシリンダ スライドタイプ 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 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCP - SMR - I - H - 1000 - S - B

※型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

※RCP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14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	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)		繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)	
RCP-SMR-A-H-***-△-□	アブソリュート	20	100~1000	10~600(333)	23~1	3~0.5	±0.02
RCP-SMR-A-M-***-△-□		10		5~300(250)	28~4	9~0.5	
RCP-SMR-A-L-***-△-□		5		1~166(140)	55~1.5	20~0.5	
RCP-SMR-I-H-***-△-□	インクリメンタル	20		10~600(333)	23~1	3~0.5	
RCP-SMR-I-M-***-△-□		10		5~300(250)	28~4	9~0.5	
RCP-SMR-I-L-***-△-□		5		1~166(140)	55~1.5	20~0.5	

※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。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
モータ折返し方向勝手違い	R	→P95	
原点逆仕様	NM	→P95	
スライダ部ローラー仕様	SR	→P468	

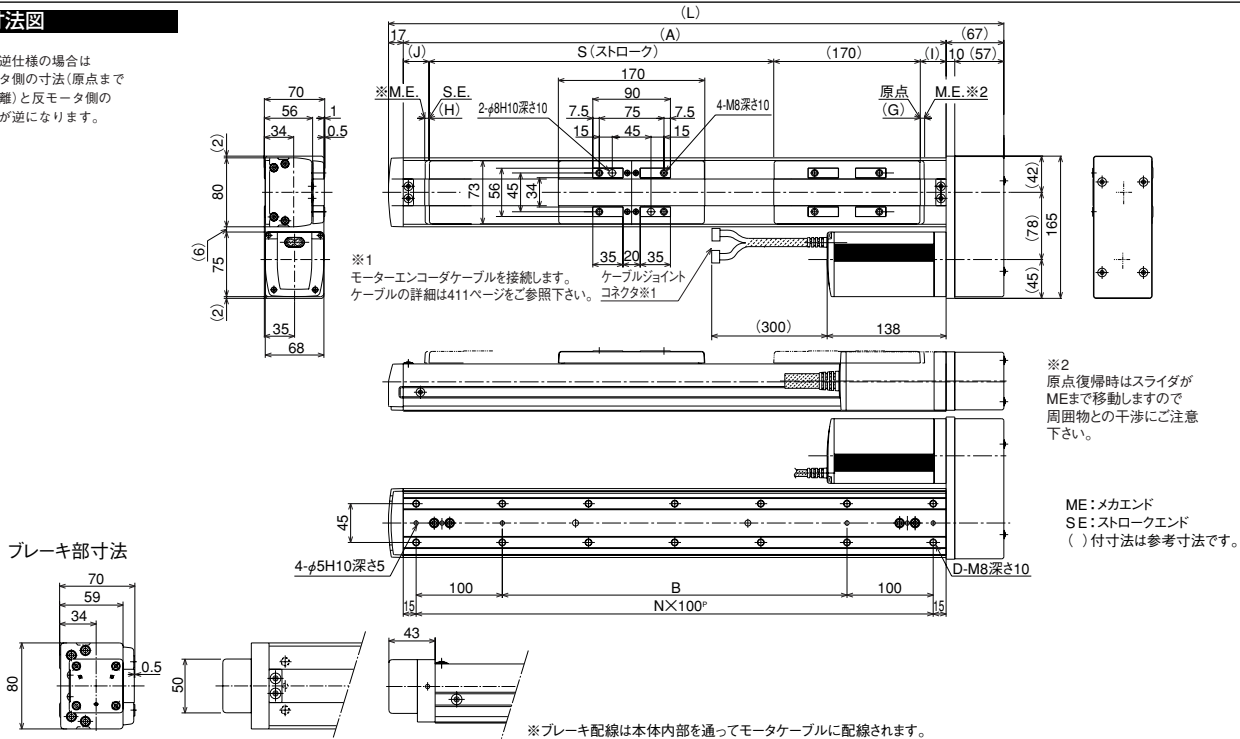
### 共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ16mm 転造C10
バックラッシュ	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)	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。



※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	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)	Hタイプ	600(333)								515(333)
	Mタイプ	300(250)								255
	Lタイプ	166(140)								125

### 速度タイプ別寸法変化

速度タイプ	L	M	H
G	1.25	2.5	5
H	8.75	7.5	5
I	26.25	27.5	30
J	33.75	32.5	30

### 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	ポジション運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P407



(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、定格加速度(13ページ参照)で動作させた時の値です。  
(注3) ケーブル長さは最大15m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13ページをご参照下さい。

# RCP-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—速度タイプ—ストローク—ケーブル長—オプション

(例) RCP - RSA - I - H - 300 - S - B

\*型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

\*RCP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15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	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)	繰り返し位置決め精度 (mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RSA-A-H-***-△-□	アブソリュート	10	50~300	10~458	25~5	4.5~0.5	100	±0.02
RCP-RSA-A-M-***-△-□		5		5~250	40~10	12~1.5	236	
RCP-RSA-A-L-***-△-□		2.5		1~125(110)	40	19~2.5	294	
RCP-RSA-I-H-***-△-□	インクリメンタル	10		10~458	25~5	4.5~0.5	100	
RCP-RSA-I-M-***-△-□		5		5~250	40~10	12~1.5	236	
RCP-RSA-I-L-***-△-□		2.5		1~125(110)	40	19~2.5	294	

\*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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フランジ付き	FL	→P96	
フート金具付き	FT	→P96	

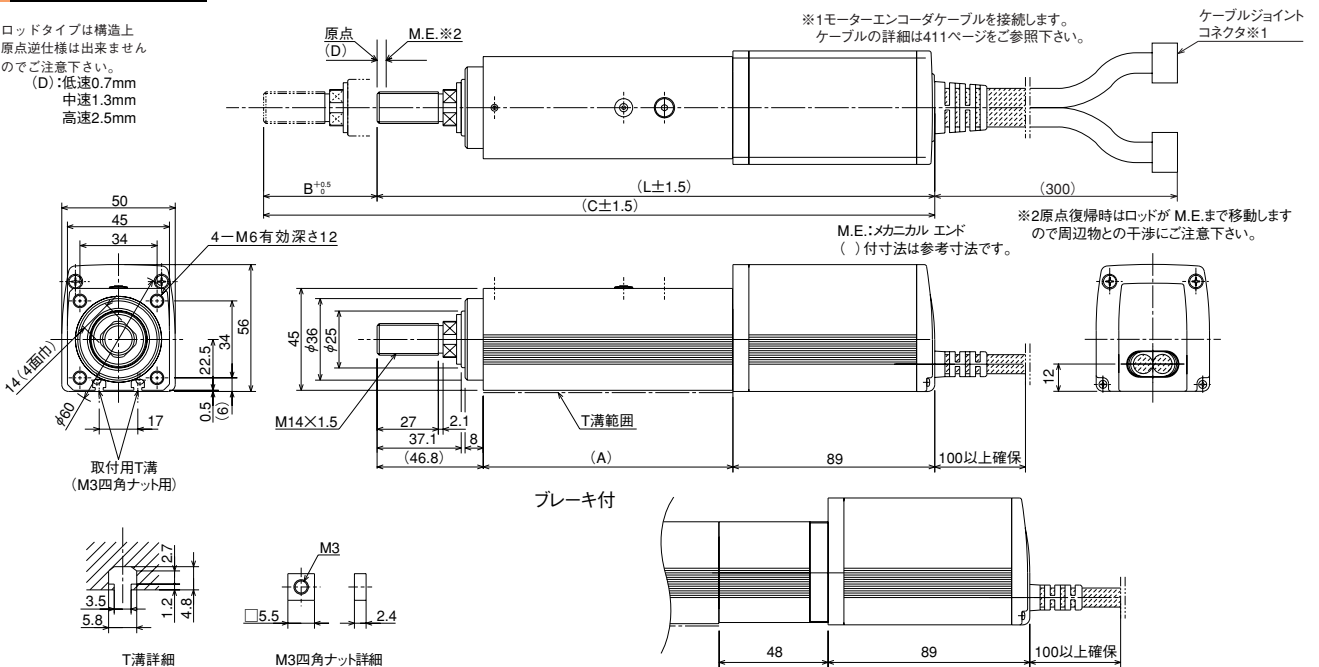
## 共通仕様

\*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	—
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.5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)	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ください。  
(D):低速0.7mm  
中速1.3mm  
高速2.5mm



### ■ブレーキ無(標準)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	246	296	346	396	446	496
A	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2	360.2
B	50	100	150	200	250	300
C	296	396	496	596	696	796
質量(kg)	1.6	1.9	2.2	2.5	2.7	3.0
最高速度 (mm/s) (注1)	458		458		350	
Mタイプ	250		237		175	
Lタイプ	125(110)		118(110)		87	

### ■ブレーキ付(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	294	344	394	444	494	544
A	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2	360.2
B	50	100	150	200	250	300
C	344	444	544	644	744	844
質量(kg)	2.1	2.4	2.7	3.0	3.2	3.5
最高速度 (mm/s) (注1)	458		458		350	
Mタイプ	250		237		175	
Lタイプ	125(110)		118(110)		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	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P407



(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、定格加速度(13ページ参照)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13ページをご参照下さい。

# RCP-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—速度タイプ—ストローク—ケーブル長—オプション

(例) RCP-RMA-I-H-300-S-B

\*型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

\*RCP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15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	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)	繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RMA-A-H-***-△-□	アブソリュート	16	50~300	10~450(400)	40~10	5~0.5	182	±0.02
RCP-RMA-A-M-***-△-□		8		5~210	50~30	17.5~1	360	
RCP-RMA-A-L-***-△-□		4		1~130	55~35	26~1.5	784	
RCP-RMA-I-H-***-△-□	インクリメンタル	16		10~450(400)	40~10	5~0.5	182	
RCP-RMA-I-M-***-△-□		8		5~210	50~30	17.5~1	360	
RCP-RMA-I-L-***-△-□		4		1~130	55~35	26~1.5	784	

\*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。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フランジ付き	FL	→P96	
フート金具付き	FT	→P96	

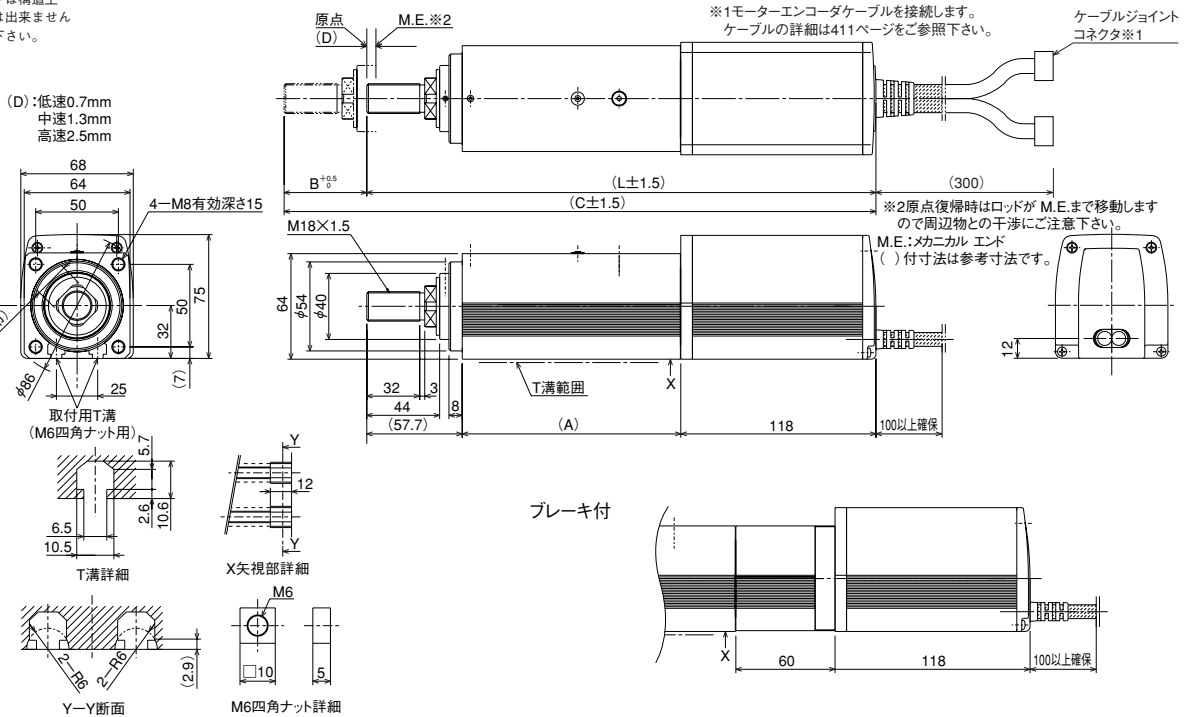
### 共通仕様

\*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	—
ロッド径	φ40mm
ロッド不回転精度	±0.5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)	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  
のでご注意ください。



#### ■ブレーキ無(標準)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	308	358	408	458	508	558
A	132.3	182.3	232.3	282.3	332.3	382.3
B	50	100	150	200	250	300
C	358	458	558	658	758	858
質量(kg)	3.5	4.2	5.0	5.7	6.4	7.1

#### ■ブレーキ付(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	368	418	468	518	568	618
A	132.3	182.3	232.3	282.3	332.3	382.3
B	50	100	150	200	250	300
C	418	518	618	718	818	918
質量(kg)	4.3	5.0	5.8	6.5	7.2	7.9

### 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	ポジション 運転	パルス列 制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P407



(注1) ( ) 内は垂直使用の場合の数値です。  
(注2) 可搬質量は、定格加速度(13ページ参照)で動作させた時の値です。  
(注3) ケーブル長さは最大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13ページをご参照下さい。



# RCP-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45mm) 防塵・防滴      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 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCP-RSW-I-H-300-S-B

※型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

※RCP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18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	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)	繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RSW-A-H-***-△-□	アブソリュート	10	50~300	10~458 (250)	25~5	4.5~2	100	±0.02
RCP-RSW-A-M-***-△-□		5		5~187	40	12~2.5	236	
RCP-RSW-A-L-***-△-□		2.5		1~125 (114)	40	19~2.5	294	
RCP-RSW-I-H-***-△-□	インクリメンタル	10		10~458 (250)	25~5	4.5~2	100	
RCP-RSW-I-M-***-△-□		5		5~187	40	12~2.5	236	
RCP-RSW-I-L-***-△-□		2.5		1~125 (114)	40	19~2.5	294	

※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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フランジ付き	FL	→P96	
フート金具付き	FT	→P96	

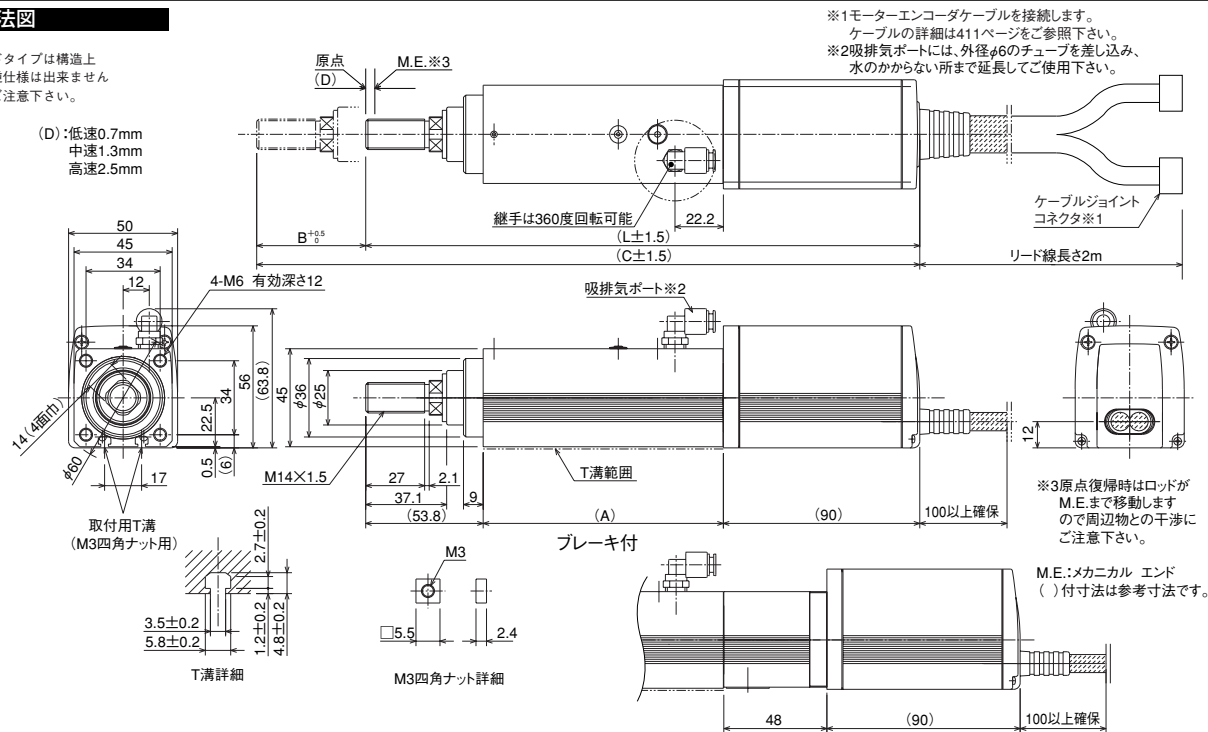
## 共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	—
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.5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)	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  
のをご注意下さい。



### ■ブレーキ無(標準)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	254	304	354	404	454	504
A	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2	360.2
B	50	100	150	200	250	300
C	304	404	504	604	704	804
質量(kg)	1.6	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1
最高速度 (mm/s) (注1)	Hタイプ 458(250)			Mタイプ 187		Lタイプ 175
	Hタイプ 187			Mタイプ 125(114)		Lタイプ 87

### ■ブレーキ付(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	302	352	402	452	502	552
A	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2	360.2
B	50	100	150	200	250	300
C	352	452	552	652	752	852
質量(kg)	2.1	2.4	2.7	3.0	3.3	3.6
最高速度 (mm/s) (注1)	Hタイプ 458(250)			Mタイプ 187		Lタイプ 175
	Hタイプ 187			Mタイプ 125(114)		Lタイプ 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	ポジション 運転	パルス列 制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P407



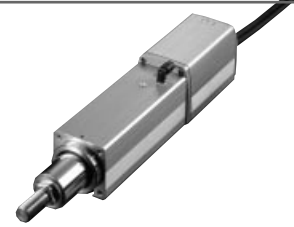
(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)( )内は垂直使用の場合の数値です。  
(注2)可搬質量は、定格加速度(13ページ参照)で動作させた時の値です。  
(注3)ケーブル長は最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)。

※その他注意事項は13ページをご参照下さい。

# RCP-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64mm) 防塵・防滴      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 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCP - RMW - I - H - 300 - S - B

※型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

※RCP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18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	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)	繰り返し位置決め精度 (mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RMW-A-H-***-△-□	アブソリュート	16	50~300	10~320(266)	40~20	5~1	182	±0.02
RCP-RMW-A-M-***-△-□		8		5~200	50	17.5~2	360	
RCP-RMW-A-L-***-△-□		4		1~100	55	26~5	784	
RCP-RMW-I-H-***-△-□	インクリメンタル	16		10~320(266)	40~20	5~1	182	
RCP-RMW-I-M-***-△-□		8		5~200	50	17.5~2	360	
RCP-RMW-I-L-***-△-□		4		1~100	55	26~5	784	

※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。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フランジ付き	FL	→P96	
フート金具付き	FT	→P96	

### 共通仕様

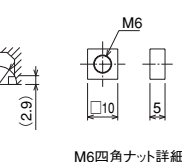
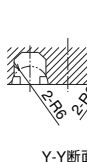
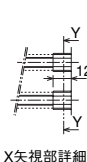
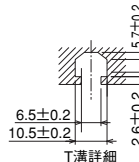
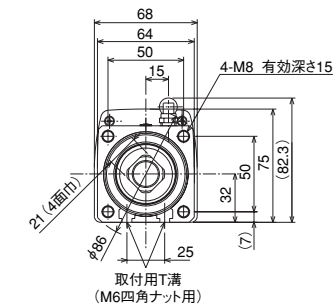
※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ12mm	転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	—	
ロッド径	φ40mm	
ロッド不回転精度	±0.5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)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	

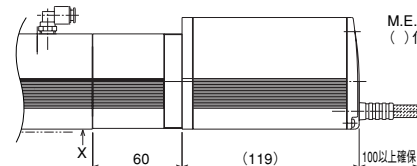
### 寸法図

※ロッドタイプは構造上  
原点逆仕様は出来ません  
のでご注意ください。

(D):低速1.0mm  
中速2.0mm  
高速4.0mm



### ブレーキ付



※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  
ご注意ください。

※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411ページをご参照下さい。  
※2吸排気ポートには、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。

### ■ブレーキ無(標準)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	315	365	415	465	515	565
A	132.3	182.3	232.3	282.3	332.3	382.3
B	50	100	150	200	250	300
C	365	465	565	665	765	865
質量(kg)	3.6	4.3	5.0	5.7	6.5	7.2

### ■ブレーキ付(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	375	425	475	525	575	625
A	132.3	182.3	232.3	282.3	332.3	382.3
B	50	100	150	200	250	300
C	425	525	625	725	825	925
質量(kg)	4.4	5.1	5.8	6.5	7.3	8.0

### 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	ポジション運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P407



ご注意

(注1) ( ) 内は垂直使用の場合の数値です。  
(注2) 可搬質量は、定格加速度(13ページ参照)で動作させた時の値です。  
(注3) ケーブル長さは最大15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X0=8m)。

※その他注意事項は13ページをご参照下さい。

# RCP-RSI

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅45mm パルスモータ  
コントローラー型仕様



タイプ **ロッド(幅45mm)** コントローラー型 **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-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション

(例) RCP-RSI-I-H-300-S-B

※型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

※RCP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20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	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)	繰り返し位置決め精度 (mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RSI-I-H-***-△-□	インクリメンタル	10	50~300	10~500(250)	25~5	4.5~2	100	±0.02
RCP-RSI-I-M-***-△-□		5		5~250	40~10	12~2	236	
RCP-RSI-I-L-***-△-□		2.5		1~125	40~10	19~2	294	

※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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フランジ付き	FL	→P96	
フート金具付き	FT	→P96	

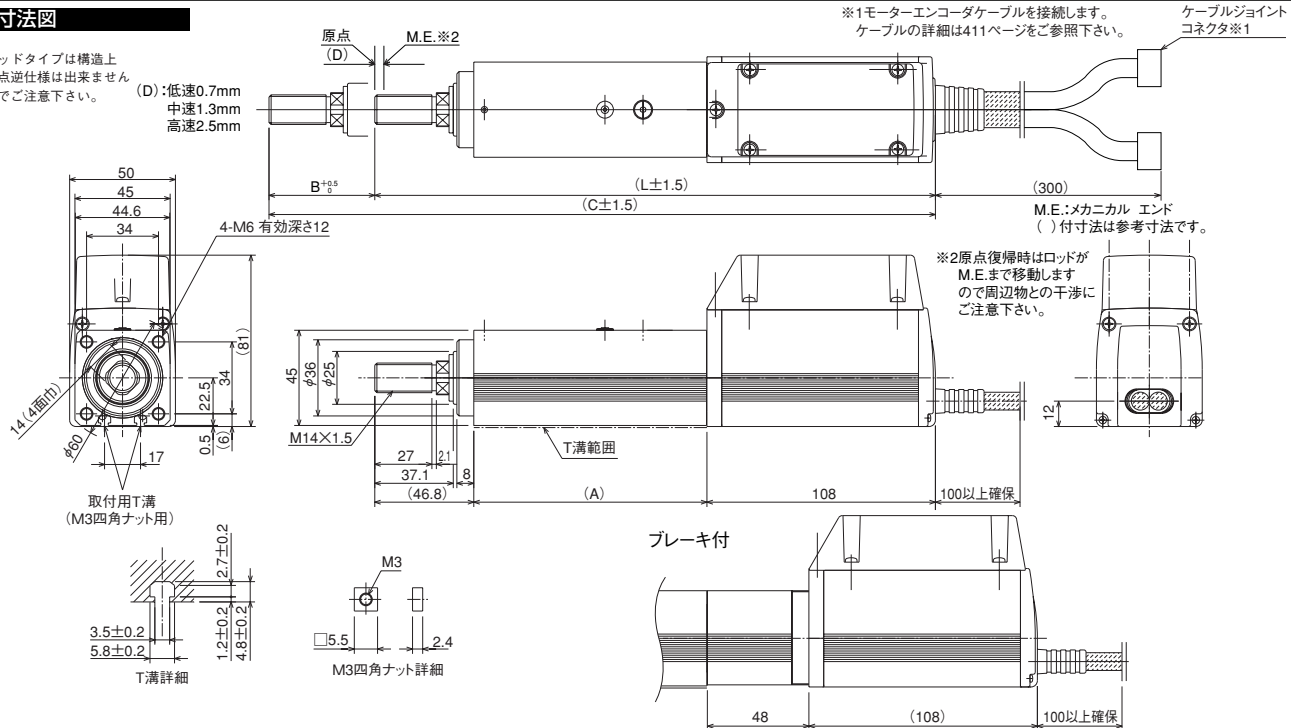
## 共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	—
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.5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)	P：1m S：3m M：5m X□：長さ指定なし

## 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ください。



### ■ブレーキ無(標準)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	265	315	365	415	465	515
A	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2	360.2
B	50	100	150	200	250	300
C	315	415	515	615	715	815
質量(kg)	1.7	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1
最高速度 (mm/s) (注1)	Hタイプ	500 (250)			475 (250)	350 (250)
	Mタイプ	250			237	175
	Lタイプ	125			118	87

### ■ブレーキ付(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	313	363	413	463	513	563
A	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2	360.2
B	50	100	150	200	250	300
C	363	463	563	663	763	863
質量(kg)	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7
最高速度 (mm/s) (注1)	Hタイプ	500 (250)			475 (250)	350 (250)
	Mタイプ	250			237	175
	Lタイプ	125			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	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
内蔵	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P19

※一体型タイプのコントローラ仕様については19ページをご参照下さい。



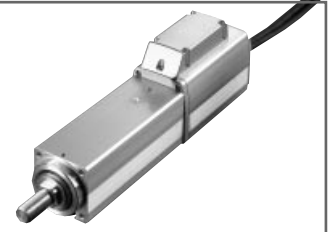
(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)( )内は垂直使用の場合の数値です。  
(注2) 可搬質量は、定格加速度(13ページ参照)で動作させた時の値です。  
(注3) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例: X08=8m)。

※その他注意事項は13ページをご参照下さい。

# RCP-RMI

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅64mm パルスモータ  
コントローラ一体仕様

タイプ **ロッド(幅64mm)** コントローラ一体型 **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-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション

(例) RCP-RMI-I-H-300-S-B

\*型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

\*RCP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20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	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)	繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RMI-I-H-***-△-□	インクリメンタル	16	50~300	10~320(266)	40~10	5~1	182	±0.02
RCP-RMI-I-M-***-△-□		8		5~200	50	17.5~2	360	
RCP-RMI-I-L-***-△-□		4		1~100	55	26~4	784	

\*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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フランジ付き	FL	→P96	
フート金具付き	FT	→P96	

## 共通仕様

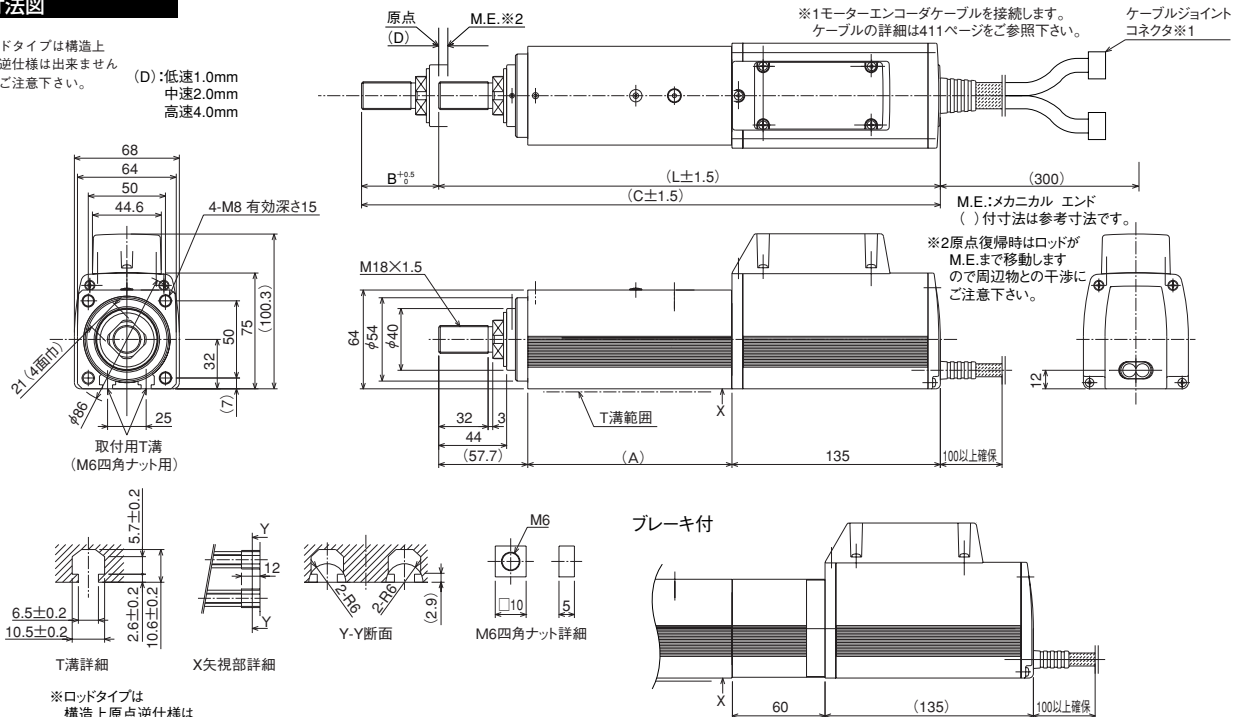
\*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	—
ロッド径	φ40mm
ロッド不回転精度	±0.5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)	P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定なし

## 寸法図

\*ロッドタイプは構造上  
原点逆仕様は出来ません  
のでご注意ください。

(D)：低速1.0mm  
中速2.0mm  
高速4.0mm



\*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ください。

### ■ブレーキ無(標準)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	325	375	425	475	525	575
A	132.3	182.3	232.3	282.3	332.3	382.3
B	50	100	150	200	250	300
C	375	475	575	675	775	875
質量(kg)	3.7	4.4	5.1	5.8	6.6	7.3

### ■ブレーキ付(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	385	435	485	535	585	635
A	132.3	182.3	232.3	282.3	332.3	382.3
B	50	100	150	200	250	300
C	435	535	635	735	835	935
質量(kg)	4.5	5.2	5.9	6.6	7.4	8.1

## 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	ポジション 運転	パルス列 制御	電源電圧	参照頁
内蔵	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P19

\*一体型タイプのコントローラ仕様については19ページをご参照下さい。



ご注意

(注1) ( ) 内は垂直使用の場合の数値です。  
(注2) 可搬質量は、定格加速度(13ページ参照)で動作させた時の値です。  
(注3) ケーブル長さは最大15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X0=8m)。

\*その他注意事項は13ページをご参照下さい。

# RCP-RSIW

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅45mm パルスモータ  
コントローラ一体型+防塵・防滴仕様



タイプ/ ロッド(幅45mm)  
コントローラ一体型 防塵・防滴

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 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCP-RSIW-I-H-300-S-B

\*型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

\*RCP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20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	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)	繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RSIW-I-H-***-△-□	インクリメンタル	10	50~300	10~500(250)	25~5	4.5~2	100	±0.02
RCP-RSIW-I-M-***-△-□		5		5~250	40~10	12~2	236	
RCP-RSIW-I-L-***-△-□		2.5		1~125	40~10	19~2	294	

\*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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フランジ付き	FL	→P96	
フート金具付き	FT	→P96	

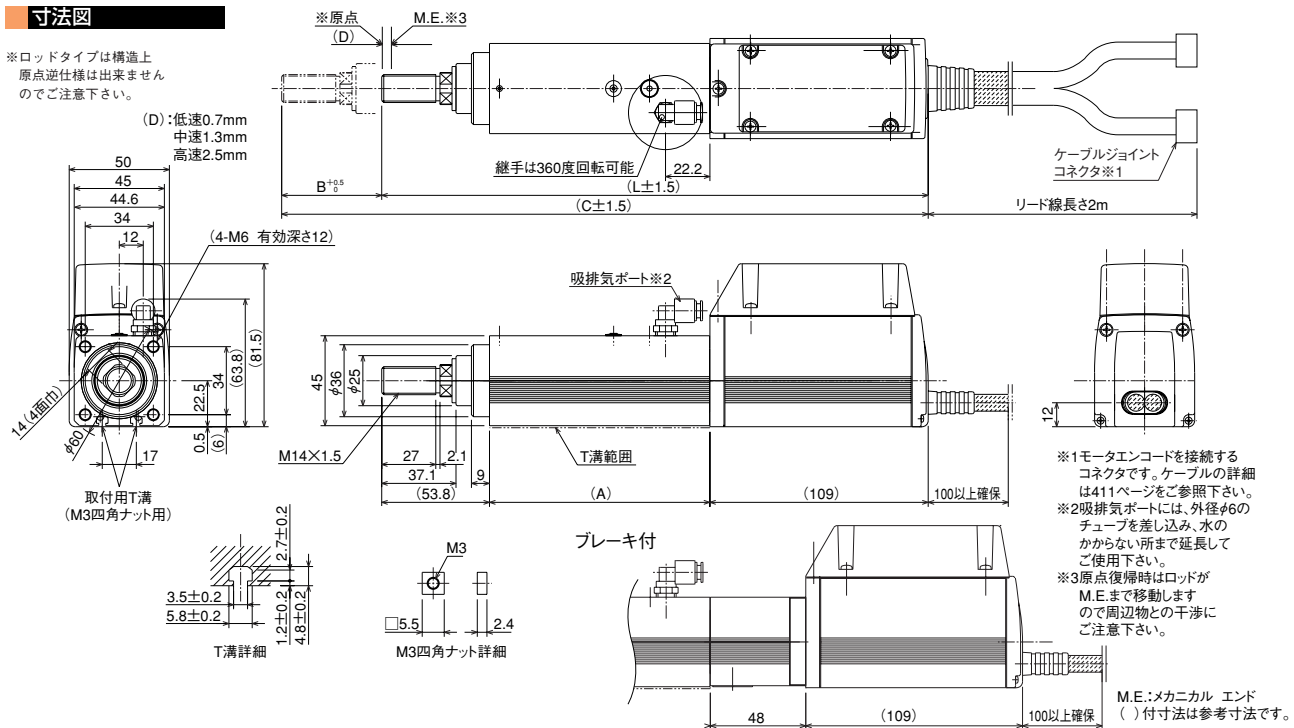
## 共通仕様

\*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	—
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.5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)	P:1m S:3m M:5m X□:長さ指定

## 寸法図

\*ロッドタイプは構造上  
原点逆仕様は出来ません  
のでご注意ください。



### ■ブレーキ無 (標準)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	273	323	373	423	473	523
A	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2	360.2
B	50	100	150	200	250	300
C	323	423	523	623	723	823
質量(kg)	1.7	2.0	2.3	2.6	2.9	3.2
最高速度 (mm/s) (注1)	500(250)			475(250)		350(250)
Hタイプ						
Mタイプ				237		175
Lタイプ				118		87

### ■ブレーキ付 (オプション)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	321	371	421	471	521	571
A	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2	360.2
B	50	100	150	200	250	300
C	371	471	571	671	771	871
質量(kg)	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7
最高速度 (mm/s) (注1)	500(250)			475(250)		350(250)
Hタイプ						
Mタイプ				250		175
Lタイプ				125		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	ポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
内蔵	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P19

\*一体型タイプのコントローラ仕様については19ページをご参照下さい。



(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、定格加速度(13ページ参照)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13ページをご参照下さい。

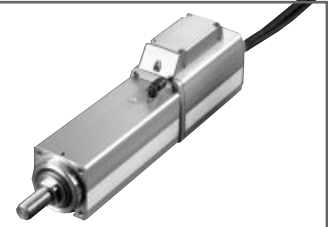
# RCP-RMIW

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅64mm パルスモータ  
コントローラ一体型+防塵・防滴仕様

タイプ / ロッド(幅64mm)  
コントローラ一体型 防塵・防滴

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 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCP-RMIW-I-H-300-S-B

\*型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

\*RCP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20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	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)	繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RMIW-I-H-***-△-□	インクリメンタル	16	50~300	10~320(266)	40~10	5~1	182	±0.02
RCP-RMIW-I-M-***-△-□		8		5~200	50	17.5~2	360	
RCP-RMIW-I-L-***-△-□		4		1~100	55	26~4	784	

\*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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フランジ付き	FL	→P96	
フート金具付き	FT	→P96	

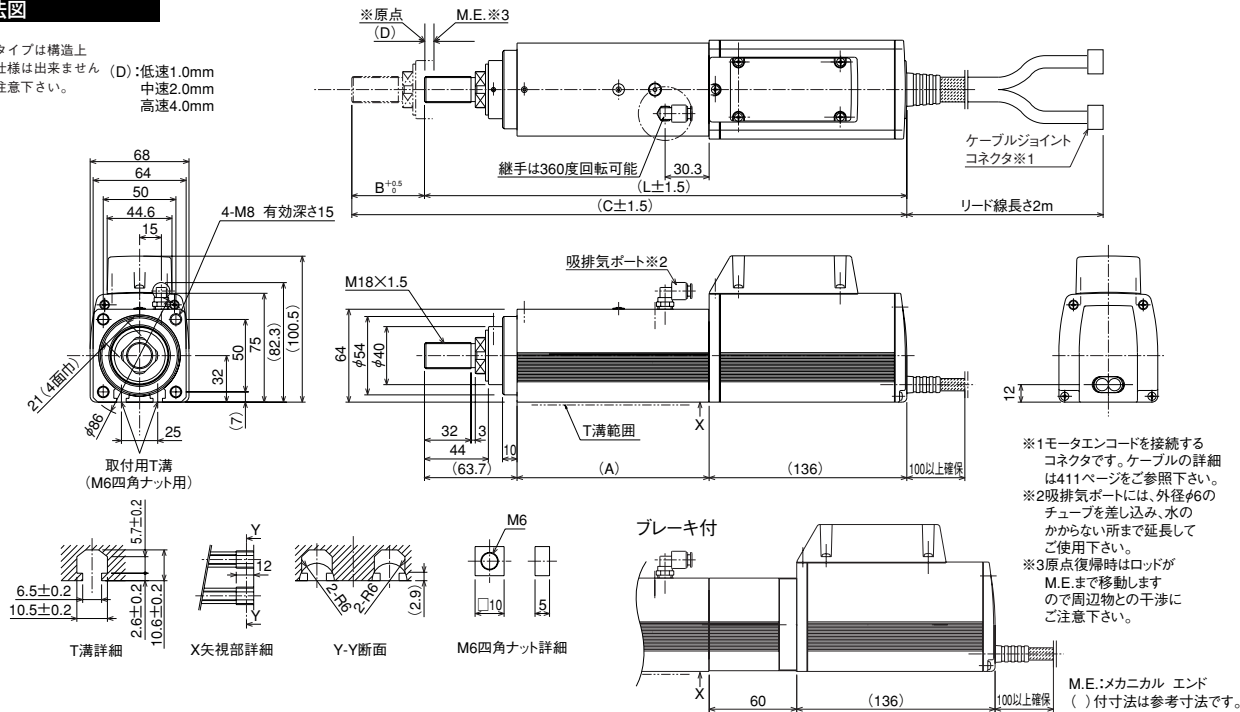
## 共通仕様

\*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ12mm	転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	—	
ロッド径	φ40mm	
ロッド不回転精度	±0.5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)	P：1m S：3m M：5m X□□：長さ指定	

## 寸法図

\*ロッドタイプは構造上  
原点逆仕様は出来ません (D)：低速1.0mm  
中速2.0mm  
高速4.0mm  
のご注意下さい。



\*1モータエンコードを接続するコネクタです。ケーブルの詳細は411ページをご参照下さい。  
\*2吸排気ポートには、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。  
\*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。

### ■ブレーキ無(標準)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	332	382	432	482	532	582
A	132.3	182.3	232.3	282.3	332.3	382.3
B	50	100	150	200	250	300
C	382	482	582	682	782	882
質量(kg)	3.7	4.4	5.1	5.8	6.6	7.3

### ■ブレーキ付(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	392	442	492	542	592	642
A	132.3	182.3	232.3	282.3	332.3	382.3
B	50	100	150	200	250	300
C	442	542	642	742	842	942
質量(kg)	4.5	5.2	5.9	6.6	7.4	8.1

## 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	ポジション運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
内蔵	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P19

\*一体型タイプのコントローラ仕様については19ページをご参照下さい。



ご注意

(注1) ( ) 内は垂直使用の場合の数値です。  
(注2) 可搬質量は、定格加速度(13ページ参照)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. X0=8m)。

\*その他注意事項は13ページをご参照下さい。

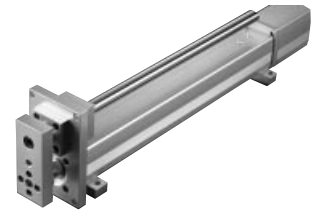
# RCP-RSGS

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5kg/垂直19kg



型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCP-RSGS-I-H-300-S-B

\*型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

\*RCP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21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	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)	繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RSGS-A-H-***-△-□	アブソリュート	10	50~300	10~500(340)	5~1.5	3.5~0.5	100	±0.02
RCP-RSGS-A-M-***-△-□		5		5~250(200)	5~1	6~1	236	
RCP-RSGS-A-L-***-△-□		2.5		1~125	5	19~1.5	294	
RCP-RSGS-I-H-***-△-□	インクリメンタル	10		10~500(340)	5~1.5	3.5~0.5	100	
RCP-RSGS-I-M-***-△-□		5		5~250(200)	5~1	6~1	236	
RCP-RSGS-I-L-***-△-□		2.5		1~125	5	19~1.5	294	

\*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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フート金具付き	FT	→P96	

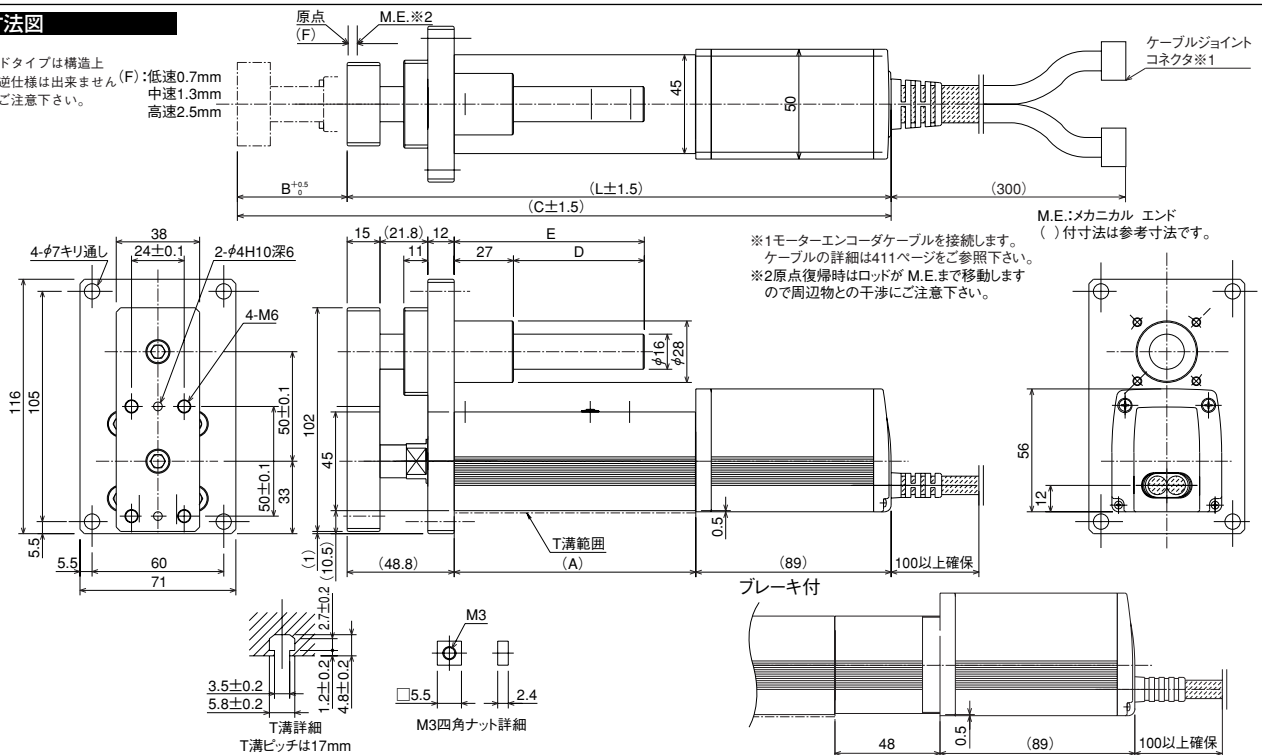
## 共通仕様

\*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ16・すべりプッシュタイプ
ロッド径	φ25mm
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)	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。  
(F):低速0.7mm  
中速1.3mm  
高速2.5mm  
のご注意下さい。



### ■ブレーキ無(標準)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	248	298	348	398	448	498
A	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2	360.2
B	50	100	150	200	250	300
C	298	398	498	598	698	798
D	59.7	109.7	159.7	209.7	259.7	309.7
E	86.7	136.7	186.7	236.7	286.7	336.7
質量(kg)	2.2	2.6	3.0	3.3	3.7	4.1
最高 速度 (mm/s) (注1)	Hタイプ	500(340)			475(340)	350(340)
	Mタイプ	250(200)			237(200)	175
	Lタイプ	125			118	87

### ■ブレーキ付(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	296	346	396	446	496	546
A	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2	360.2
B	50	100	150	200	250	300
C	346	446	546	646	746	846
D	59.7	109.7	159.7	209.7	259.7	309.7
E	86.7	136.7	186.7	236.7	286.7	336.7
質量(kg)	2.7	3.1	3.5	3.8	4.2	4.6
最高 速度 (mm/s) (注1)	Hタイプ	500(340)			475(340)	350(340)
	Mタイプ	250(200)			237(200)	175
	Lタイプ	125			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 位置ナー 運転	パルス列 制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V →P407



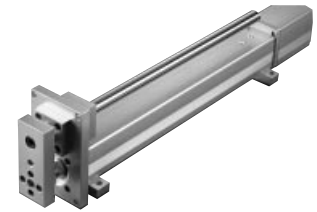
(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)( )内は垂直使用の場合の数値です。  
(注2)可搬質量は、定格加速度(13ページ参照)で動作させた時の値です。  
(注3)ケーブル長は最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例: X08=8m)。

\*その他注意事項は13ページをご参照下さい。

# RCP-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26kg



型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCP-RMGS-I-H-300-S-B

※型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

※RCP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21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	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)	繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RMGS-A-H-***-△-□	アブソリュート	16	50~300	10~400	5	5~0.5	182	±0.02
RCP-RMGS-A-M-***-△-□		8		5~200	5~3	13~2	360	
RCP-RMGS-A-L-***-△-□		4		1~130(110)	5	26~3	784	
RCP-RMGS-I-H-***-△-□	インクリメンタル	16		10~400	5	5~0.5	182	
RCP-RMGS-I-M-***-△-□		8		5~200	5~3	13~2	360	
RCP-RMGS-I-L-***-△-□		4		1~130(110)	5	26~3	784	

※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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フート金具付き	FT	→P96	

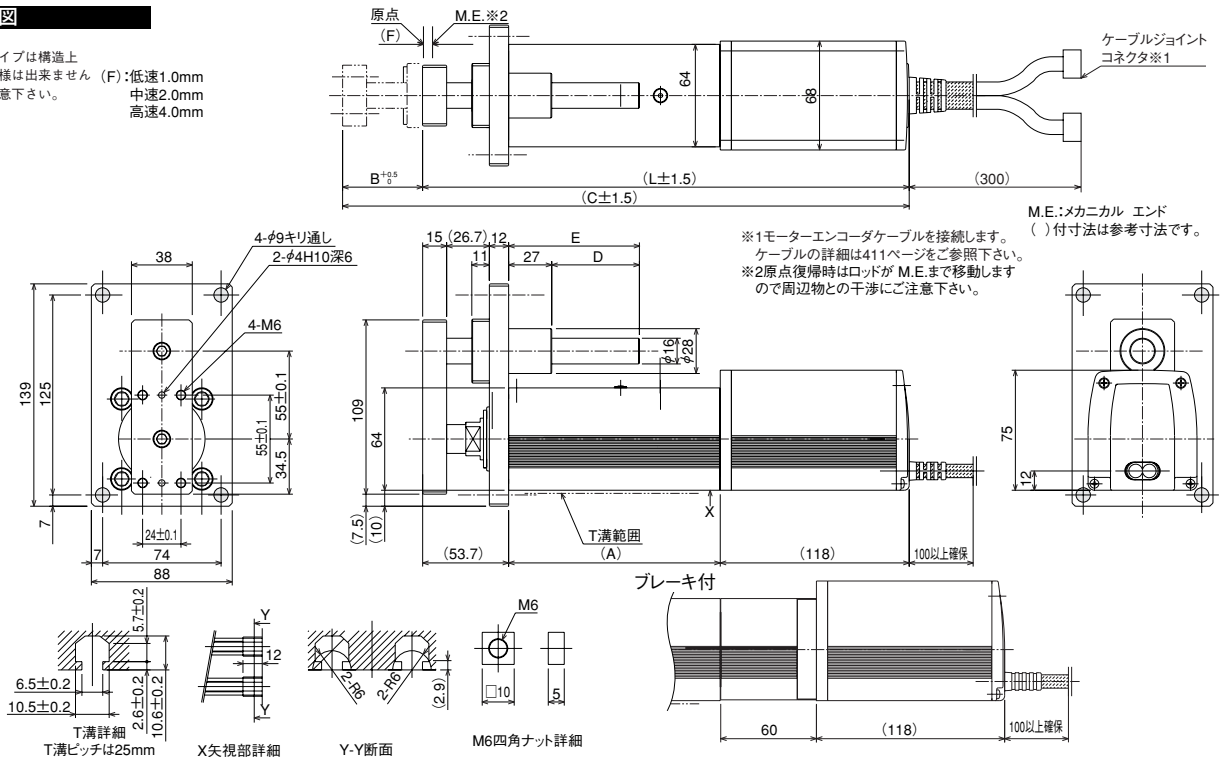
## 共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ12mm 軌道C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	シングルガイド・ガイドロッド径φ16・すべりブッシュタイプ
ロッド径	φ40mm
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)	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 (F):低速1.0mm  
中速2.0mm  
高速4.0mm  
のをご注意下さい。



### ■ブレーキ無(標準)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	304	354	404	454	504	554
A	132.3	182.3	232.3	282.3	332.3	382.3
B	50	100	150	200	250	300
C	354	454	554	654	754	854
D	54.8	104.8	154.8	204.8	254.8	304.8
E	81.8	131.8	181.8	231.8	281.8	331.8
質量(kg)	4.2	5.0	5.8	6.6	7.4	8.2

### ■ブレーキ付(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	364	414	464	514	564	614
A	132.3	182.3	232.3	282.3	332.3	382.3
B	50	100	150	200	250	300
C	414	514	614	714	814	914
D	54.8	104.8	154.8	204.8	254.8	304.8
E	81.8	131.8	181.8	231.8	281.8	331.8
質量(kg)	5	5.8	6.6	7.4	8.2	9.0

## 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	ポジション運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P407



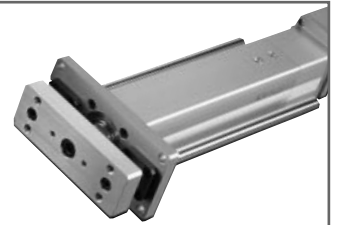
(注1) ( )内は垂直使用の場合の数値です。  
 (注2) 可搬質量は、定格加速度(13ページ参照)で動作させた時の値です。  
 (注3) ケーブル長さは最大15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

※その他注意事項は13ページをご参照下さい。



# RCP-RSGD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅45mm ハルスモータ  
ダブルガイド付



タイプ ロッド(幅45mm)  
ダブルガイド付

ストローク 50~300mm

水平/垂直搬送 最大5kg/最大10kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCP-RSGD-I-H-300-S-B

※型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

※RCP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21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	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)	繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RSGD-A-H-***-△-□	アブソリュート	10	50~300	10~500(458)	5	2~0.5	100	±0.02
RCP-RSGD-A-M-***-△-□		5		5~250(230)	5~4.5	10~2	236	
RCP-RSGD-A-L-***-△-□		2.5		1~125	5	10~3	294	
RCP-RSGD-I-H-***-△-□	インクリメンタル	10		10~500(458)	5	2~0.5	100	
RCP-RSGD-I-M-***-△-□		5		5~250(230)	5~4.5	10~2	236	
RCP-RSGD-I-L-***-△-□		2.5		1~125	5	10~3	294	

※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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フート金具付き	FT	→P96	

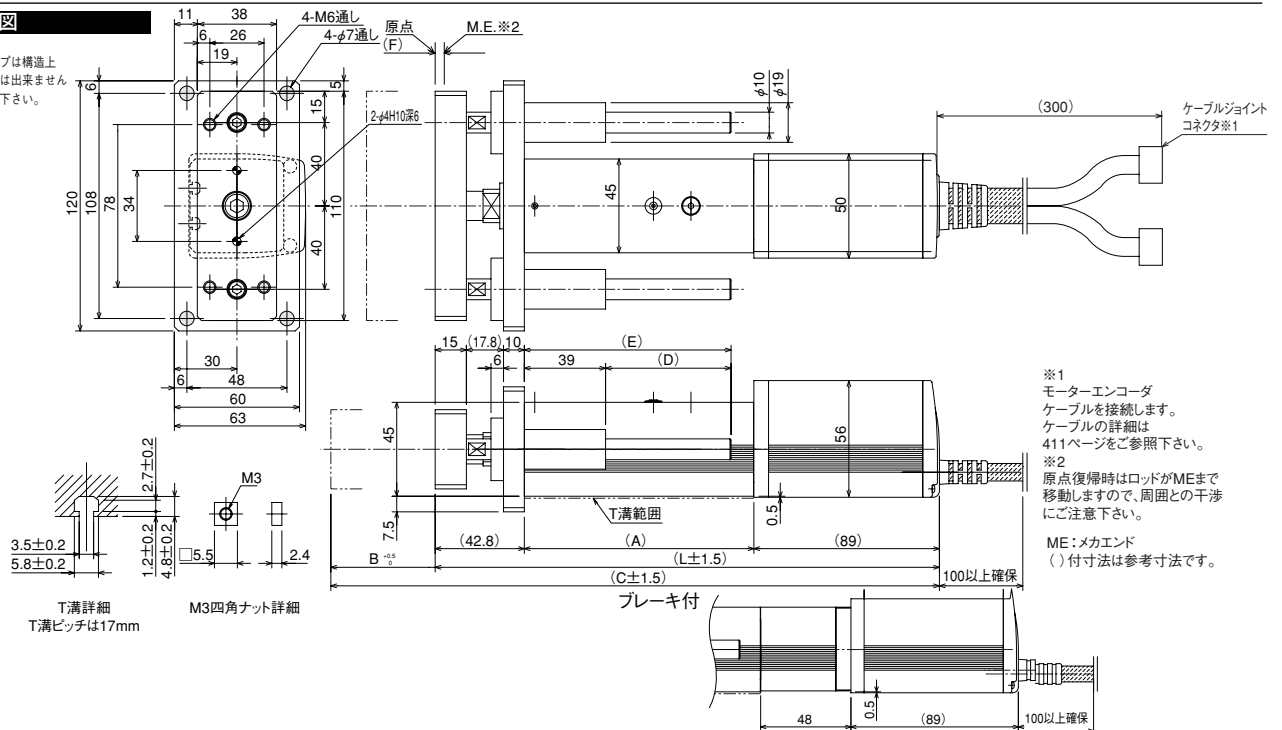
## 共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ10・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ25mm
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)	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  
のでご注意ください。



※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  
411ページをご参照下さい。  
※2  
原点復帰時はロッドがMEまで  
移動しますので、周囲との干渉  
にご注意下さい。  
ME:メカエンド  
( )付寸法は参考寸法です。

### ■ブレーキ無(標準)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	242	292	342	392	442	492
A	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2	360.2
B	50	100	150	200	250	300
C	292	392	492	592	692	792
D	60.2	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2
E	99.2	149.2	199.2	249.2	299.2	349.2
質量(kg)	2.2	2.5	2.9	3.2	3.6	3.9
最高速度(mm/s)	Hタイプ 500(458) Mタイプ 250(230) Lタイプ 125		475(458) 237(230)		350 175	

### ■ブレーキ付(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	290	340	390	440	490	540
A	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2	360.2
B	50	100	150	200	250	300
C	340	440	540	640	740	840
D	60.2	110.2	160.2	210.2	260.2	310.2
E	99.2	149.2	199.2	249.2	299.2	349.2
質量(kg)	2.7	3.0	3.4	3.7	4.1	4.4
最高速度(mm/s)	Hタイプ 500(458) Mタイプ 250(230) Lタイプ 125		475(458) 237(230)		350 175	

## 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 ジョイナー 運転	パルス列 制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	DC24V	→P407



(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、定格加速度(13ページ参照)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13ページをご参照下さい。

# RCP-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    ストローク/50~300mm    可搬質量/水平5kg/垂直20kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCP-RMGD-I-H-300-S-B

※型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

※RCP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21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	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)	繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RMGD-A-H-***-△-□	アブソリュート	16	50~300	10~400	5	5~0.5	182	±0.02
RCP-RMGD-A-M-***-△-□		8		5~266(240)	5	12.5~1.5	360	
RCP-RMGD-A-L-***-△-□		4		1~130(110)	5	20~3	784	
RCP-RMGD-I-H-***-△-□	インクリメンタル	16		10~400	5	5~0.5	182	
RCP-RMGD-I-M-***-△-□		8		5~266(240)	5	12.5~1.5	360	
RCP-RMGD-I-L-***-△-□		4		1~130(110)	5	20~3	784	

※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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フート金具付き	FT	→P96	

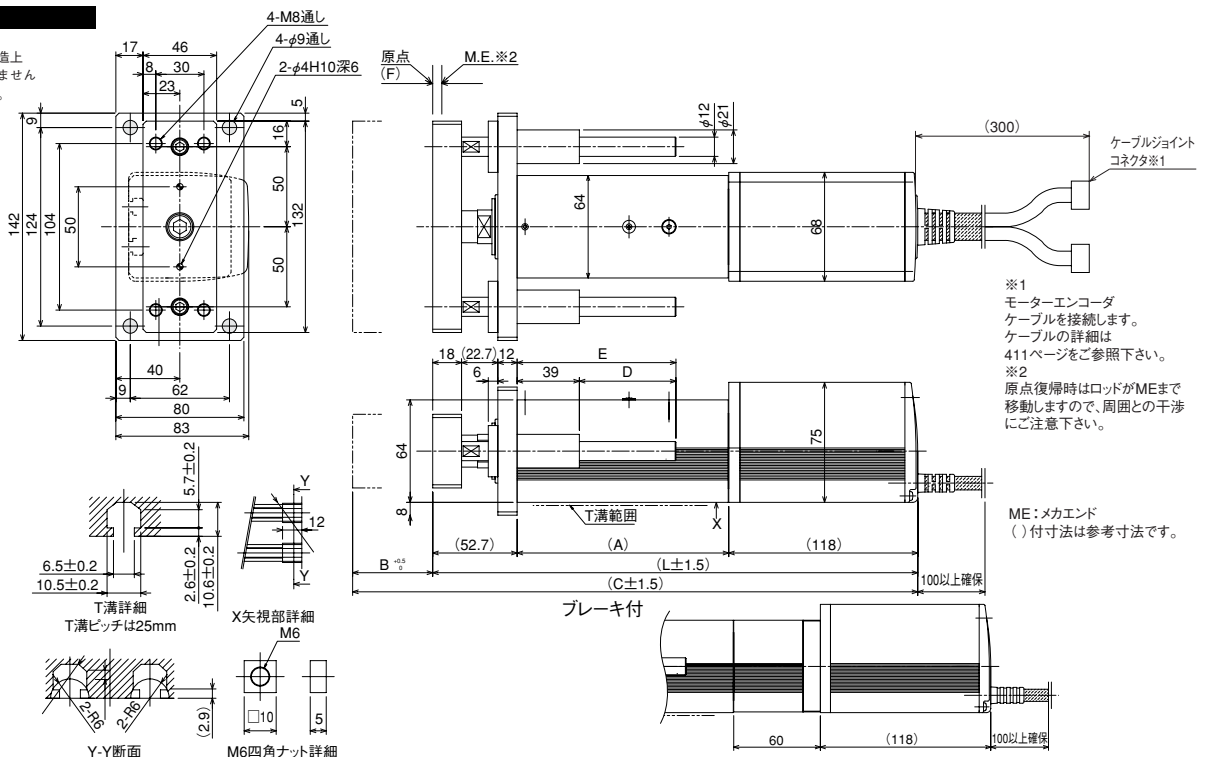
## 共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ダブルガイド・ガイドロッド径φ12・ボールプッシュタイプ
ロッド径	φ45mm
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)	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  
のをご注意下さい。



### ■ブレーキ無(標準)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	303	353	403	453	503	553
A	132.3	182.3	232.3	282.3	332.3	382.3
B	50	100	150	200	250	300
C	353	453	553	653	753	853
D	60.3	110.3	160.3	210.3	260.3	310.3
E	99.3	149.3	199.3	249.3	299.3	349.3
質量(kg)	4.4	5.2	6.0	6.8	7.6	8.4

### ■ブレーキ付(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	363	413	463	513	563	613
A	132.3	182.3	232.3	282.3	332.3	382.3
B	50	100	150	200	250	300
C	413	513	613	713	813	913
D	60.3	110.3	160.3	210.3	260.3	310.3
E	99.3	149.3	199.3	249.3	299.3	349.3
質量(kg)	5.2	6.0	6.8	7.6	8.4	9.2

## 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	ポジション 運転	パルス列 制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P407



ご注意

(注1) ( ) 内は垂直使用の場合の数値です。  
(注2) 可搬質量は、定格加速度(13ページ参照)で動作させた時の値  
です。  
(注3) ケーブル長さは最大15mです。長さ指定はm単位でご記入下  
さい。  
(例. X0=8m)。

※その他注意事項は13ページをご参照下さい。

# RCP-RSGB

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅45mm パルスモータ  
ボールプッシュ内蔵仕様



タイプ/ロッド(幅45mm) ボールプッシュ内蔵    ストローク/50~250mm    可搬質量/水平5kg/垂直19kg

型式項目 シリーズ—タイプ—エンコーダ種類—速度タイプ—ストローク—ケーブル長—オプション

(例) RCP-RSGB-I-H-250-S-B

\*型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

\*RCP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21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	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)	繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RSGB-A-H-***-△-□	アブソリュート	10	50~250	10~500	5	2.5~0.5	100	±0.02
RCP-RSGB-A-M-***-△-□		5		5~250	5	12~2	236	
RCP-RSGB-A-L-***-△-□		2.5		1~125	5	19~2	294	
RCP-RSGB-I-H-***-△-□	インクリメンタル	10		10~500	5	2.5~0.5	100	
RCP-RSGB-I-M-***-△-□		5		5~250	5	12~2	236	
RCP-RSGB-I-L-***-△-□		2.5		1~125	5	19~2	294	

\*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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フランジ付き	FL	→P96	
フート金具付き	FT	→P96	

## 共通仕様

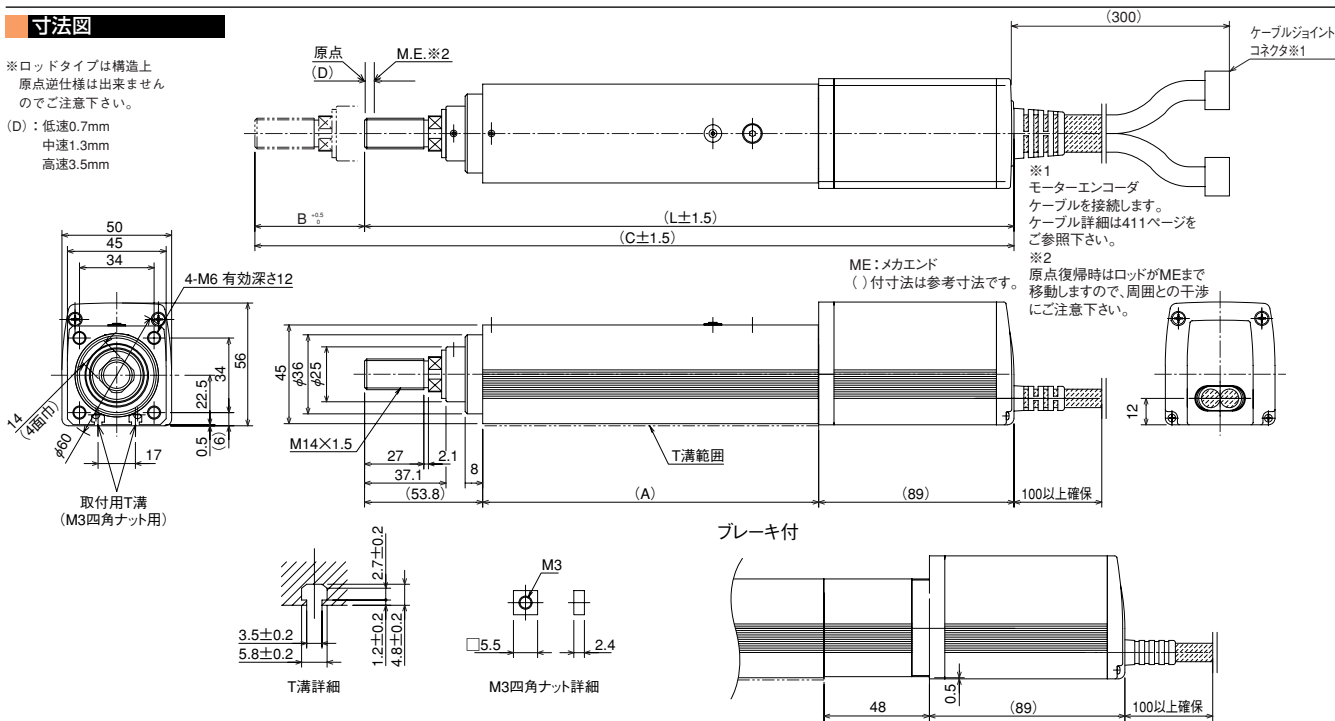
\*共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュ内蔵
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度	±0.5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)	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  
のでご注意ください。

(D): 低速0.7mm  
中速1.3mm  
高速3.5mm



### ご注意

RSGBタイプは、250ストロークが上限ですのでご注意ください。

### ■ブレーキ無(標準)

ストローク	50	100	150	200	250
L	296	346	396	446	496
A	153.2	203.2	253.2	303.2	353.2
B	50	100	150	200	250
C	346	446	546	646	746
質量(kg)	1.8	2.1	2.4	2.7	3.0
最高速度 (mm/s) (注1)	Hタイプ 500				475
	Mタイプ 250				237
	Lタイプ 125				118

### ■ブレーキ付(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250
L	344	394	444	494	544
A	153.2	203.2	253.2	303.2	353.2
B	50	100	150	200	250
C	394	494	594	694	794
質量(kg)	2.3	2.6	2.9	3.2	3.5
最高速度 (mm/s) (注1)	Hタイプ 500				475
	Mタイプ 250				237
	Lタイプ 125				118

## 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	プログラムポジションナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V →P407



(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(13ページ参照)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13ページをご参照下さい。

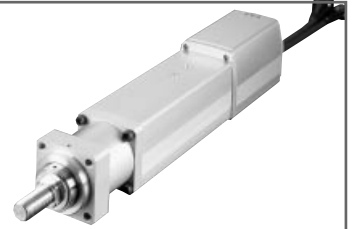
# RCP-RMGB

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅64mm パルスモータ  
ボールプッシュ内蔵仕様

タイプ/ロッド(幅64mm)  
ボールプッシュ内蔵

ストローク/50~250mm

可搬質量/水平5kg/垂直26kg



型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCP-RMGB-I-H-250-S-B

※型式項目の内容は23ページをご参照下さい。

※RCP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21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	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)	繰り返し 位置決め精度(mm)
					水平(kg)	垂直(kg)		
RCP-RMGB-A-H-***-△-□	アブソリュート	16	50~250	10~533(400)	5~4	5~0.5	182	±0.02
RCP-RMGB-A-M-***-△-□		8		5~266(200)	5	17~2	360	
RCP-RMGB-A-L-***-△-□		4		1~130	5	26~1	784	
RCP-RMGB-I-H-***-△-□	インクリメンタル	16		10~533(400)	5~4	5~0.5	182	
RCP-RMGB-I-M-***-△-□		8		5~266(200)	5	17~2	360	
RCP-RMGB-I-L-***-△-□		4		1~130	5	26~1	784	

※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。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P95	
フランジ付き	FL	→P96	
フート金具付き	FT	→P96	

## 共通仕様

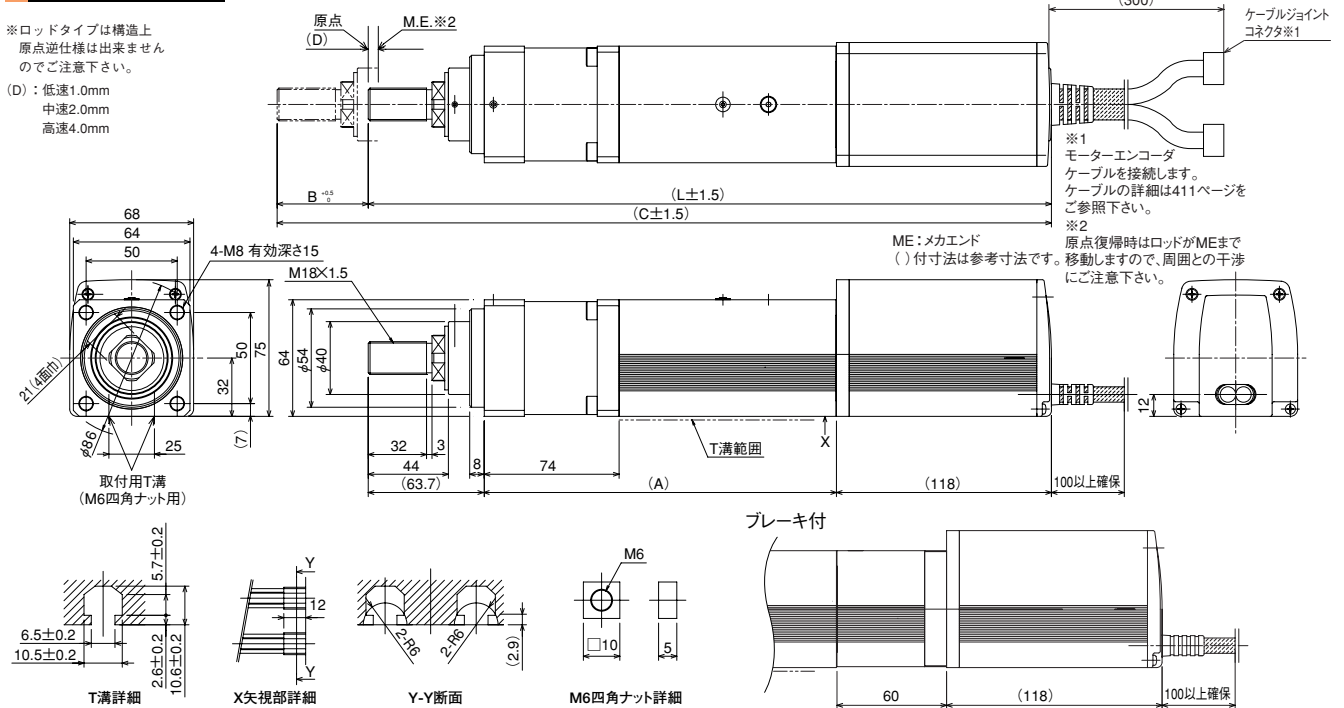
※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ボールネジφ12mm	軌道C10
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ボールプッシュ内蔵	
ロッド径	φ40mm	
ロッド不回転精度	±0.5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)	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  
のでご注意ください。

(D)：低速1.0mm  
中速2.0mm  
高速4.0mm



### ご注意

RMGBタイプは、250ストロークが  
上限ですのでご注意ください。

### ■ブレーキ無(標準)

ストローク	50	100	150	200	250
L	375	425	475	525	575
A	193.3	243.3	293.3	343.3	393.3
B	50	100	150	200	250
C	425	525	625	725	825
質量(kg)	4.4	5.1	5.8	6.5	7.3

### ■ブレーキ付(オプション)

ストローク	50	100	150	200	250
L	435	485	535	585	635
A	193.3	243.3	293.3	343.3	393.3
B	50	100	150	200	250
C	485	585	685	785	885
質量(kg)	5.2	5.9	6.6	7.3	8.1

## 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	ポジション 運転	パルス列 制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	アブソ/インクリ	×	○	×	DC24V	→P407



ご注意

(注1) ( ) 内は垂直使用の場合の数値です。  
(注2) 可搬質量は、定格加速度(13ページ参照)で動作させた時の値  
です。  
(注3) ケーブル長さは最大15mです。長さ指定はm単位でご記入下  
さい。  
(例. X0=8m)。

※その他注意事項は13ページをご参照下さい。

# RCP-G10

ロボグリッパー パルスモーター 低荷重タイプ

タイプ/グリッパ(低荷重)    ストローク/20~200mm    最大把持力/24.5N



型式項目 シリクス 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) RCP - G10 - I - P - 1 - 20 - S

※形式項目の内容は23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)	繰り返し位置決め精度(mm)
RCP-G10-I-P-1-***-△	インクリメンタル	—	1 : 1	20,40,(60),80,(100),(120),(200)	180	24.5	±0.035

※上記型式の\*\*\*はストローク、△はケーブル長が入ります。

## オプション

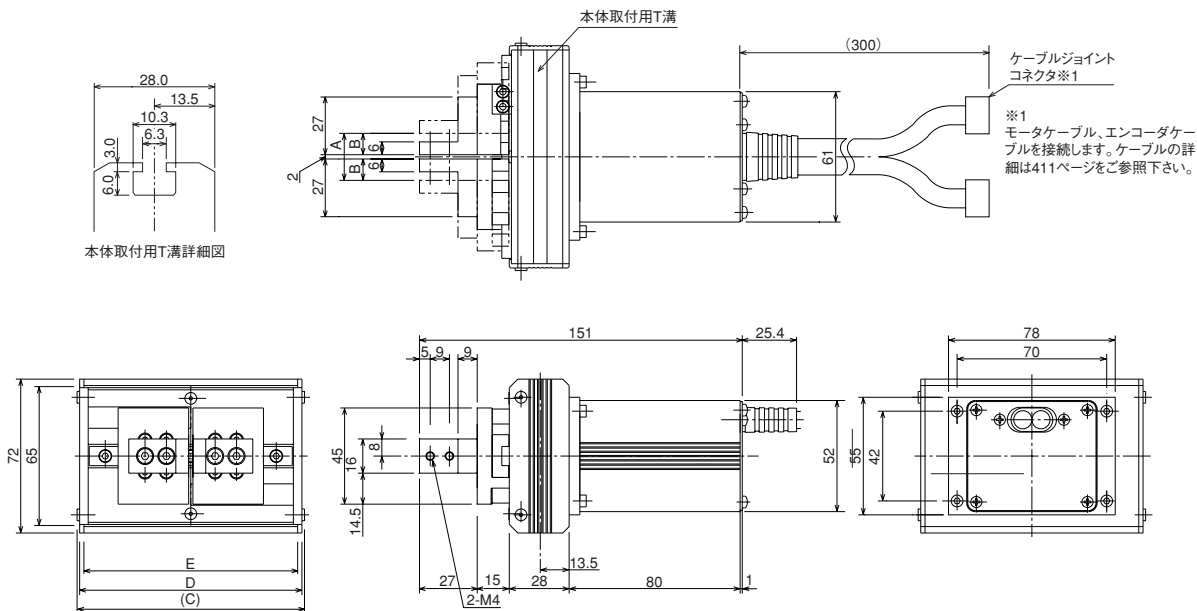
名称	型式	参照頁	備考
※オプションの設定はありません			

## 共通仕様

※共通仕様項目の内容は前30ページをご参照下さい。

駆動方式	ラック&ピニオン
バックラッシュ	0.2mm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	なし
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



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)	1.2	1.3	1.3	1.4	1.4	1.5	1.7

※1( )内ストロークは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	プログラムポジショナー運転	ポジショナー運転	パルス列制御	電源電圧	参照頁
RCP-C	1軸	インクリ	×	○	×	DC24V	→P407



(注1)ストロークの種類で( )が付いているもの(60、100、120、200)は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)。