

RCS-SA4

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅40mm 20W
ストレート形状



タイプ/スライダ(幅40mm) ストローク/50~300mm 可搬質量/水平5kg/垂直4.5kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション
(例) RCS-SA4 - A - 20 - H - 300 - S - BE

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-SA4-①-20-H-②-③-④	アブソリュートインクリメンタル	20	10	50~300	1~665	4	1	19.6
RCS-SA4-①-20-M-②-③-④			5		1~330	5	2.5	39.2
RCS-SA4-①-20-L-②-③-④			2.5		1~165	5	4.5	78.4

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

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	→P127	
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P127	
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P127	
原点逆仕様	NM	→P127	

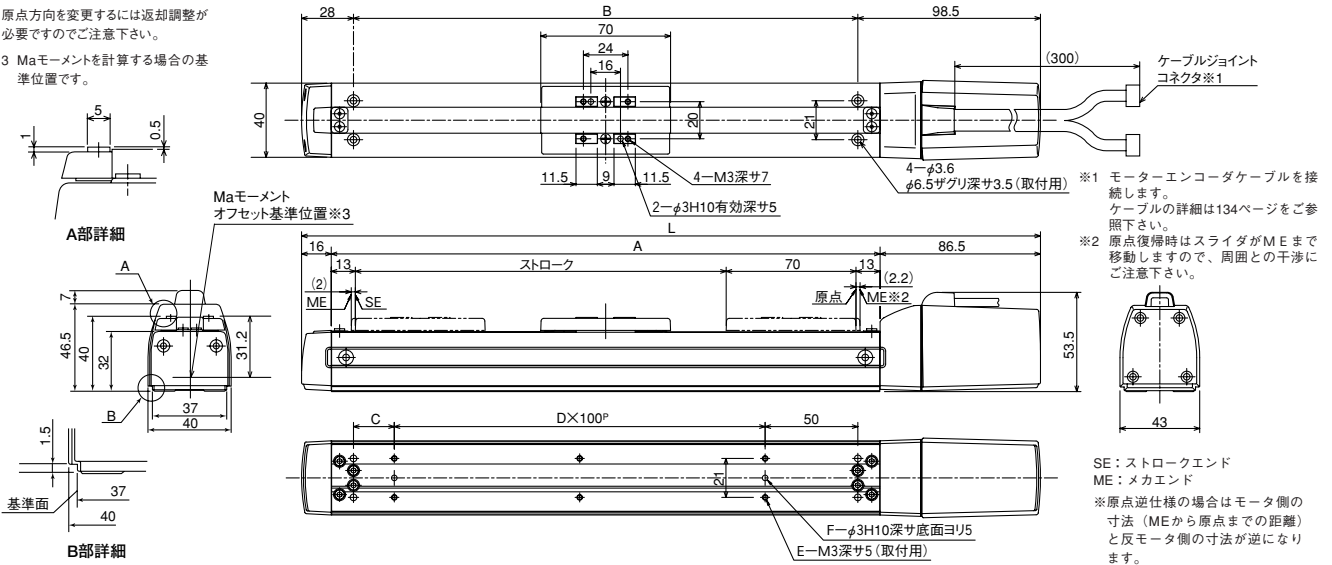
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1mm以下
ガイド	ベアラー一体型
許容負荷モーメント	Ma : 2.7N・m Mb : 3.9N・m Mc : 6.8N・m
張り出し負荷長	Ma方向120mm以下 Mb・Mc方向120mm以下
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

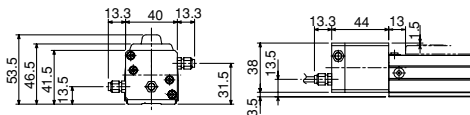
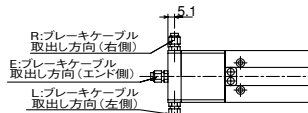
※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が28mm(配線エンド側取出しは41.3mm)、質量が0.2kgアップします。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5
A	146	196	246	296	346	396
B	122	172	222	272	322	372
C	72	22	72	22	72	22
D	0	1	1	2	2	3
E	2	4	4	6	6	8
F	1	2	2	2	2	2
質量(kg)	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1
最高速度 (mm/s)	Hタイプ			665		
	Mタイプ			330		
	Lタイプ			165		

※ストロークにより変化します。

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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-SA4	1軸	アブソ/インクリ	ポジショナー	DC24V	→P579
RCS-E-SA4					



(注1) 可搬質量は、加速度0.3G(リード2.5は0.2G)で動作させた時の値です。
(注2) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。
(例. X08=8m)。

※その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-SA5

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅50mm 20W
ストレート形状

タイプ/スライダ(幅50mm) ストローク/50~500mm 可搬質量/水平8kg/垂直4kg



型式項目 シリウスタイプエンコーダ種類モータ出力速度タイプストロークケーブル長オプション
(例) RCS-SA5 - A - 20 - H - 500 - S - BE

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-SA5-①-20-H-②-③-④	アブソリュートインクリメンタル	20	12	50~500	1~800	4	1	16.7
RCS-SA5-①-20-M-②-③-④			6		1~400	8	2	33.3
RCS-SA5-①-20-L-②-③-④			3		1~200	8	4	65.7

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

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	→P127	
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P127	
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P127	
原点逆仕様	NM	→P127	

共通仕様

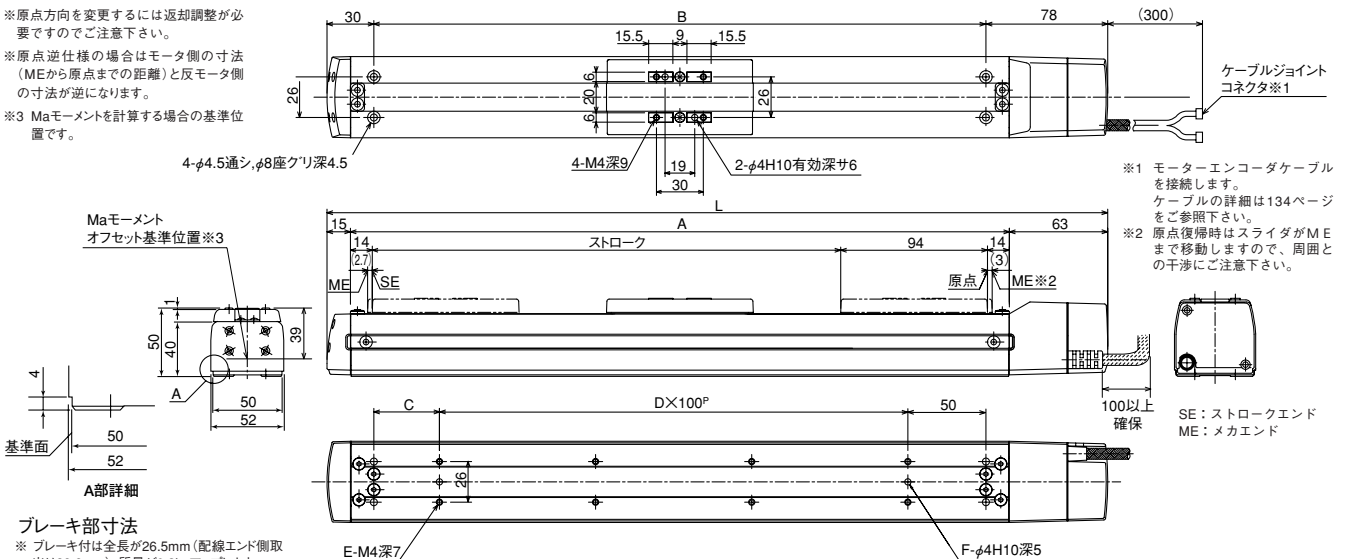
駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント(注3)	Ma: 4.9N・m Mb: 6.8N・m Mc: 11.7N・m
張り出し負荷長	Ma方向150mm以下 Mb・Mc方向150mm以下
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

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

*3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622	
B	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592	
C	92	42	92	42	92	42	92	42	92	42	
D	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
E	2	4	4	6	6	8	8	10	10	12	
F	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
質量(kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	
最高速度(mm/s)	Hタイプ						800				760
	Mタイプ						400				380
	Lタイプ						200				190

※ストロークにより変化します。

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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-SA5	1軸	アブソ/インクリ	ポジショナー	DC24V	→P579
RCS-E-SA5					



注意

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

(注2) 可搬質量は、加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。

(注3) 400ストローク以上は、Mcモーメントが7.8N・mとなります。

(注4) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

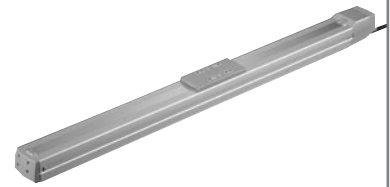
*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシリンダ
単軸ロボット
対クルーム
防滴対応
直交ロボット
スカラロボット
リニアサーボアクチュエータ
超小型電動アクチュエータ
テーブルトップアクチュエータ
コントローラ
インストーラ

ERC
RCP2
RCS

RCS-SA6

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅58mm 30W
ストレート形状



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

型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS-SA6 - A - 30 - H - 600 - S - BE

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-SA6-①-30-H-②-③-④	アブソリュート インクリメンタル	30	12	50~600	1~800	6	1.5	24.2
RCS-SA6-①-30-M-②-③-④			6		1~400	12	3	48.4
RCS-SA6-①-30-L-②-③-④			3		1~200	12	6	96.8

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

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	→P127	
ブレーキ(配線左側取り出し)	BL	→P127	
ブレーキ(配線右側取り出し)	BR	→P127	
原点逆仕様	NM	→P127	

共通仕様

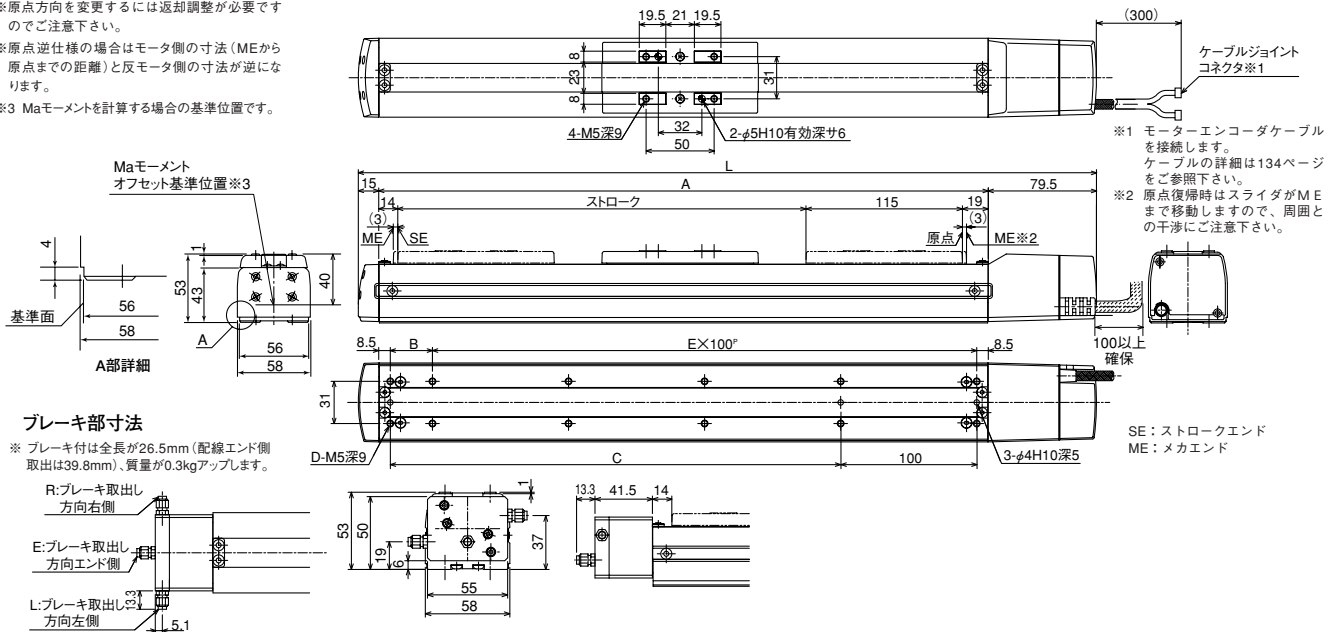
駆動方式	ボールネジφ10mm	転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシ	0.1mm以下	
ガイド	ベース一体型	
許容負荷モーメント	Ma: 8.9N・m	Mb: 12.7N・m Mc: 18.6N・m
張り出し負荷長	Ma方向220mm以下 Mb・Mc方向220mm以下	
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注3)	P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

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

*3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600		
L	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5		
A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748		
B	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31		
C	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631		
D	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18		
E	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7		
質量(kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5		
最高速度 (mm/s) *ストロークにより 変化します。	Hタイプ				800				760				640	540
	Mタイプ				400				380				320	270
	Lタイプ				200				190				160	135

■適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-SA6	1軸	アブソ/インクリ	ポジショナー	DC24V	→P579
RCS-E-SA6					



(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G(リード3は0.2G)で動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは最大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15ページをご参照下さい。

RCS-SS

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm 60W
ストレート形状

タイプ/スライダ(幅60mm) ストローク 100~600mm 可搬質量 水平30kg/垂直8kg



型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション
(例) RCS - SS - A - 60 - H - 600 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-SS-①-60-H-②-③-④	アブソリュート	60	12	100~600	1~600	15	4	85
RCS-SS-①-60-M-②-③-④	インクリメンタル		6		1~300	30	8	170

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい(P31参照)。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P127	
原点逆仕様	NM	→P127	

共通仕様

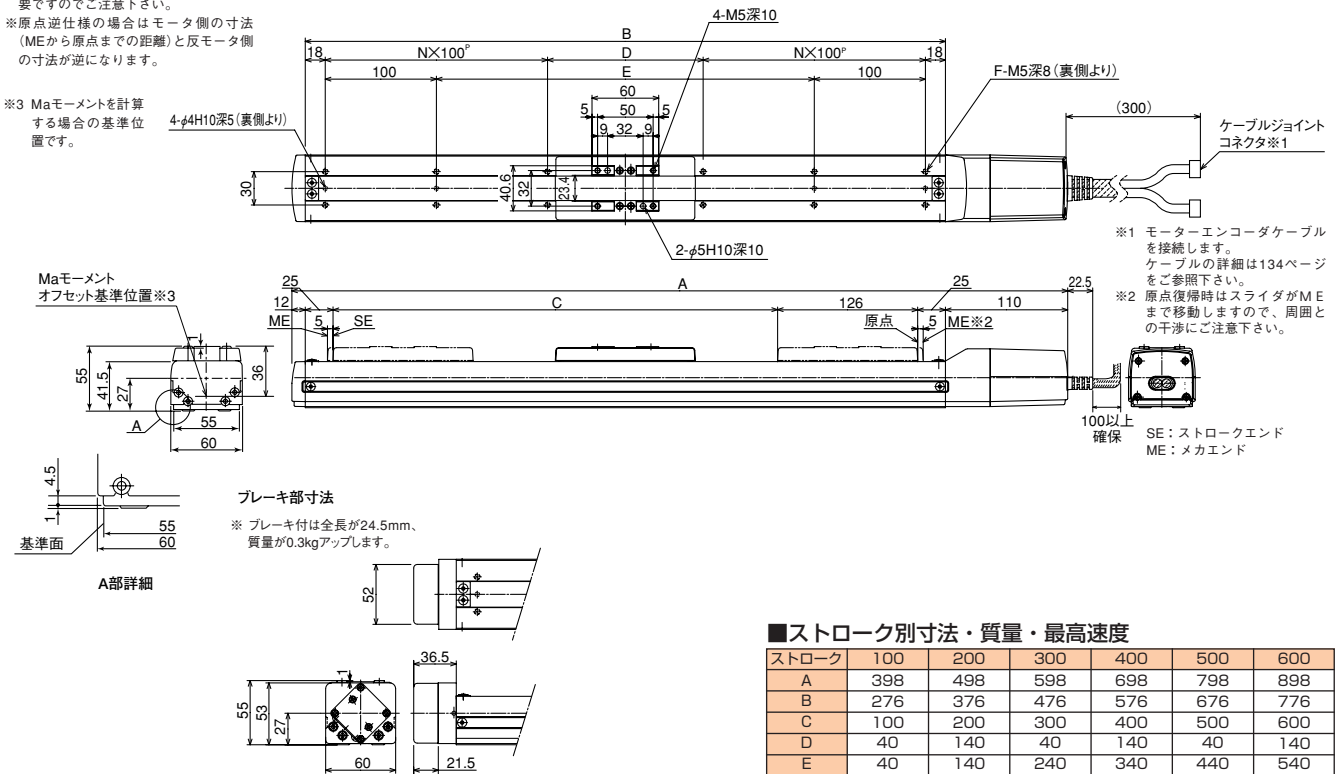
駆動方式	ボールネジφ10mm	転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ベース一体型	
許容負荷モーメント	Ma: 14.7N・m Mb: 14.7N・m Mc: 33.3N・m	
張り出し荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下	
ベース	材質: 専用合金鋼	
ケーブル長(注3)	P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

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

*3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600
A	398	498	598	698	798	898
B	276	376	476	576	676	776
C	100	200	300	400	500	600
D	40	140	40	140	40	140
E	40	140	240	340	440	540
F	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
質量(kg)	3.2	3.8	4.5	5.1	5.8	6.4
最高速度(mm/s)	Hタイプ					470
	Mタイプ					230

※ストロークにより変化します。

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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-SS	1軸	アブソ/インクリ	ポジショナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジショナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



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

*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸
ロボット

対
クリールム

防滴
対応

直交
ロボット

スカ
ラ

リ
ニアサーボ
アクチュエータ

超小型
電動
アクチュエータ

テー
ブルトップ
アクチュエータ

コン
トローラ

イン
フレーション

ERC

RCP2

RCS

RCS-SM-100

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm 100W
ストレート形状



タイプ/スライダ(幅80mm) ストローク/100~1000mm 可搬質量/水平40kg/垂直8kg

■型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS-SM-A-100-H-1000-S-B

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-SM-①-100-H-②-③-④	アブソリュート	100	20	100~1000	1~1000	20	4	84.9
RCS-SM-①-100-M-②-③-④	インクリメンタル		10		1~500	40	8	169

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P127	
原点逆仕様	NM	→P127	

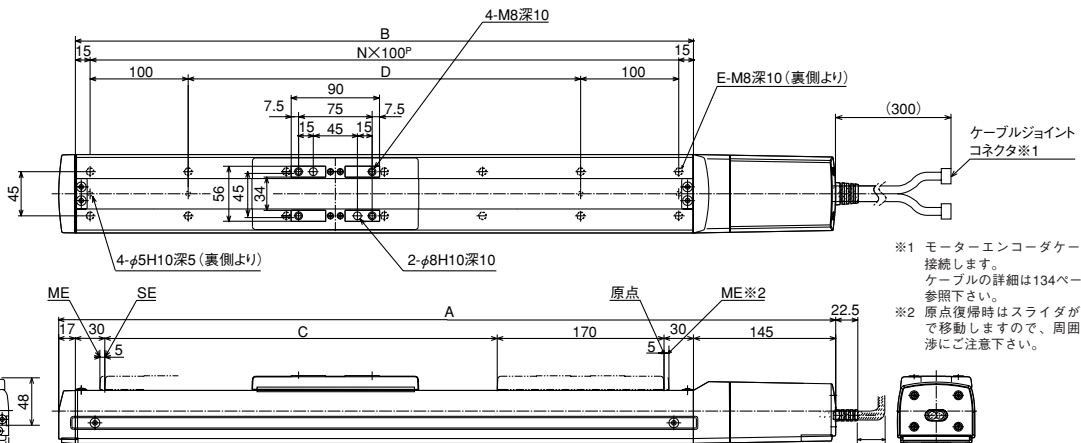
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm	転軸C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
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方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下	
ベース	材質:専用合金鋼	
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

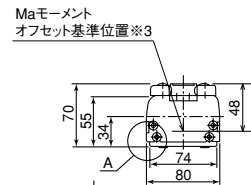
寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法 (MEから原点までの距離) と反モータ側の寸法が逆になります。

※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。

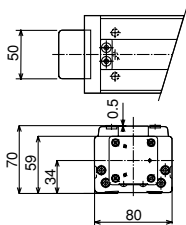


※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.5kgアップします。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	492	592	692	792	892	992	1092	1192	1292	1392
B	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
E	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	6.1	7.2	8.3	9.4	10.5	11.6	12.7	13.8	14.9	16.0
最高速度 (mm/s)	Hタイプ 1000						960			
	Mタイプ 500						480			

※ストロークにより変化します。

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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-SM	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



ご注意

(注1) ストロークが長くなるとボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは最大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15ページをご参照下さい。

RCS-SM-150

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm 150W
ストレート形状



タイプ/スライダ(幅80mm) ストローク/100~1000mm 可搬質量/水平60kg/垂直12kg

型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCS-SM-A-150-H-1000-S-B

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-SM-①-150-H-②-③-④	アブソリュート	150	20	100~1000	1~1000	30	6	128
RCS-SM-①-150-M-②-③-④	インクリメンタル		10		1~500	60	12	256

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P127	
原点逆仕様	NM	→P127	

共通仕様

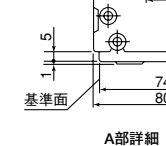
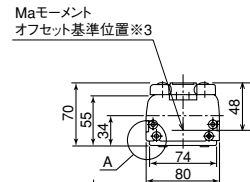
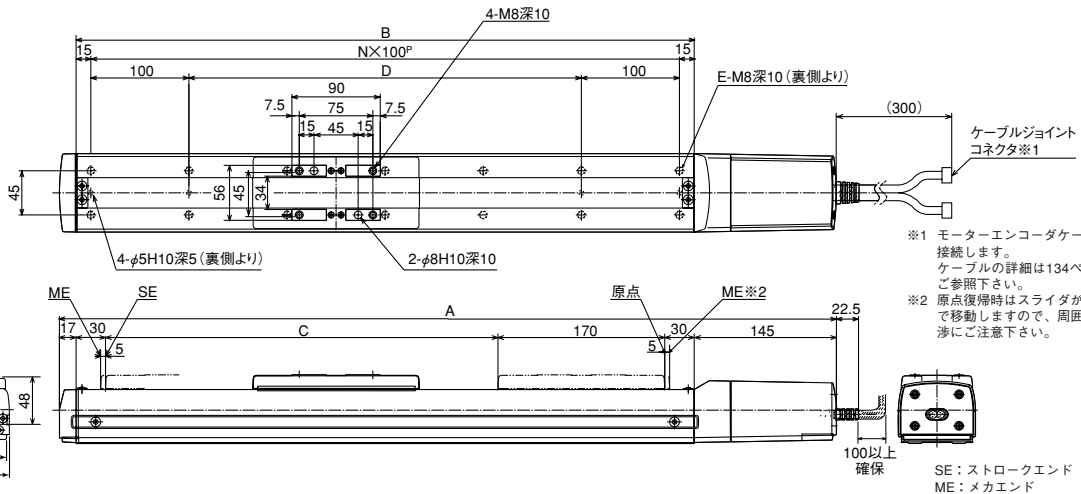
駆動方式	ボールネジφ16mm	転軸C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ベース一体型	
許容負荷モーメント	Ma:36.3N・m	Mb:36.3N・m Mc:77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下	
ベース	材質:専用合金鋼	
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

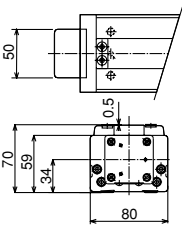
※原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

※3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.5kgアップします。



ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	492	592	692	792	892	992	1092	1192	1292	1392
B	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
E	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	6.1	7.2	8.3	9.4	10.5	11.6	12.7	13.8	14.9	16.0
最高速度(mm/s)	Hタイプ 1000						960			
	Mタイプ 500						765			
							625			
							515			

※ストロークにより変化します。

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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-SM	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



注意

(注1) ストロークが長くなるとボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは最大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15ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

対応 クリールム

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インベントリ

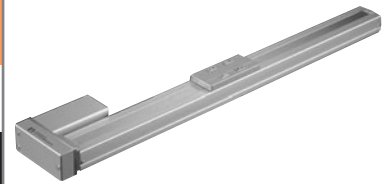
ERC

RCP2

RCS

RCS-SSR

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅60mm 60W
モータ折返し形状



タイプ / スライダ(幅60mm) モータ折返し / ストローク / 100~600mm / 可搬質量 / 水平30kg/垂直8kg

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

(例) RCS-SSR - A - 60 - H - 600 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-SSR-①-60-H-②-③-④	アブソリュート	60	12	100~600	1~600	15	4	85
RCS-SSR-①-60-M-②-③-④	インクリメンタル		6		1~300	30	8	170

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

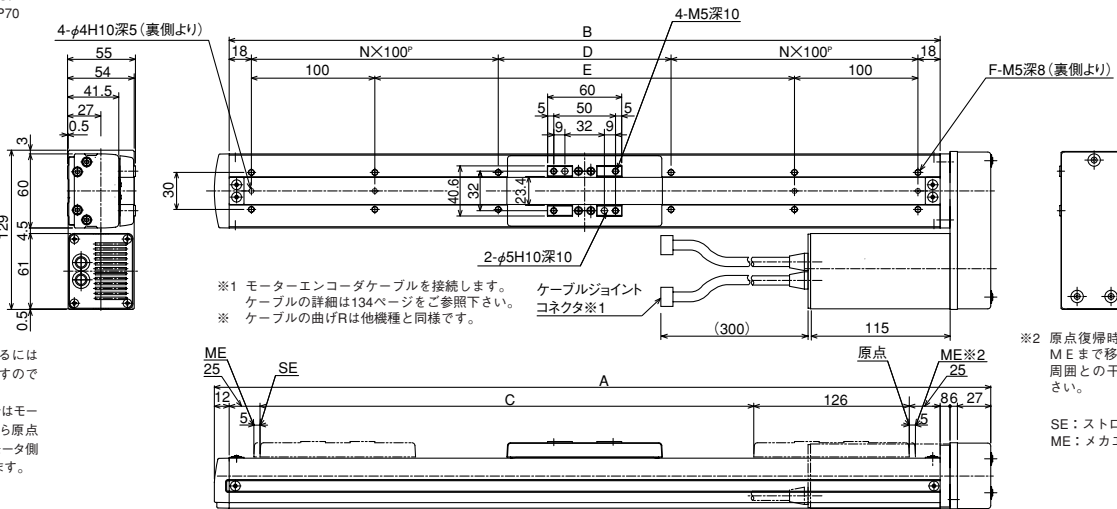
名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P127	
原点逆仕様	NM	→P127	
モータ折返し方向勝手違い	R	→P127	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10(ボールネジはタイミングベルトで駆動/減速なし)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma: 14.7N・m Mb: 14.7N・m Mc: 33.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下 Mb・Mc方向300mm以下
ベース	材質: 専用合金鋼
ケーブル長(注3)	P: 1m S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定 R□□: ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

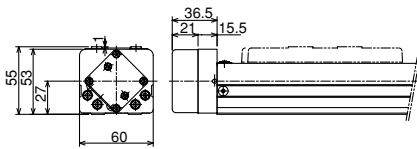
寸法図

*基準面はSSタイプと同様です。(P70参照)
*Maモーメントのオフセット基準位置は、SSタイプと同様です。(P70参照)



ブレーキ部寸法

*ブレーキ付は全長が24.5mm、質量が0.3kgアップします。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600
A	329	429	529	629	729	829
B	276	376	476	576	676	776
C	100	200	300	400	500	600
D	40	140	40	140	40	140
E	40	140	240	340	440	540
F	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
質量(kg)	4.0	4.6	5.2	5.8	6.4	7.0
最高速度(mm/s)	Hタイプ					470
*ストロークにより変化します。						Mタイプ
						230

最高速度(mm/s)
*ストロークにより変化します。

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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-SSR	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



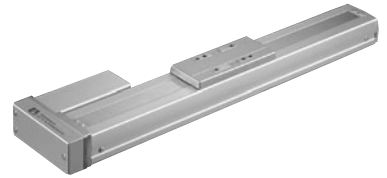
注意

(注1) ストロークが長くなるとボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。
(注3) ケーブル長さは最大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15ページをご参照下さい。

RCS-SMR-100

ロボシリンダ スライダタイプ 本体幅80mm 100W
モータ折返し形状



タイプ / スライダ(幅80mm) モータ折返し | ストローク / 100~1000mm | 可搬質量 / 水平40kg/垂直8kg

型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS-SMR - A - 100 - H - 1000 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-SMR-①-100-H-②-③-④	アブソリュート インクリメンタル	100	20	100~1000	1~1000	20	4	84.9
RCS-SMR-①-100-M-②-③-④			10		1~500	40	8	169

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

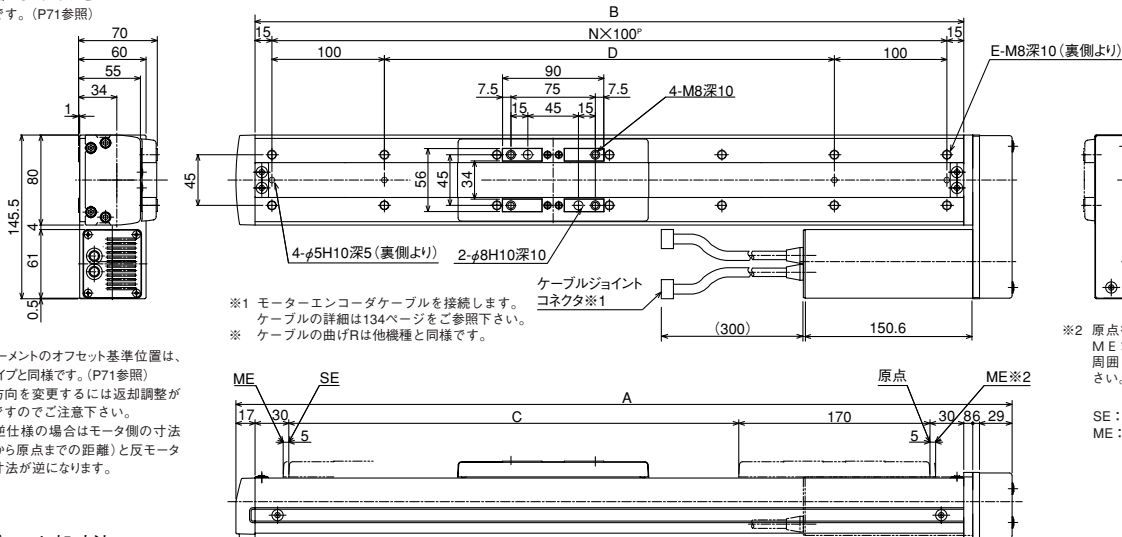
名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P127	
原点逆仕様	NM	→P127	
モータ折返し方向勝手違い	R	→P127	

共通仕様

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

寸法図

*基準面はSMタイプと同様です。(P71参照)



*1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。
* ケーブルの曲げRは他機種と同様です。

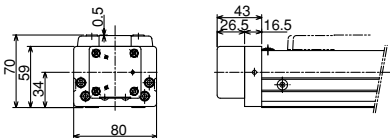
*2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

*Maモーメントのオフセット基準位置は、SMタイプと同様です。(P71参照)
*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。
*原点逆仕様の場合はモータ側の寸法(MEから原点までの距離)と反モータ側の寸法が逆になります。

ブレーキ部寸法

*ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.5kgアップします。



ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	390	490	590	690	790	890	990	1090	1190	1290
B	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
E	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	7.2	8.2	9.2	10.2	11.2	12.2	13.2	14.2	15.2	16.2
最高速度(mm/s)	Hタイプ 1000						960			
	Mタイプ 500						765			
							625			
							515			

*ストロークにより変化します。

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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-SMR	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



注意

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

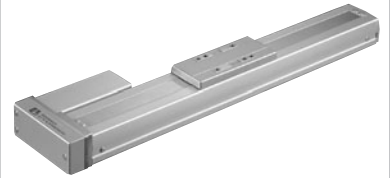
*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシリンダ
単軸ロボット
対付
クリールム
防滴対応
直交ロボット
スカラロボット
リニアサーボアクチュエータ
超小型電動アクチュエータ
テーブルトップアクチュエータ
コントローラ
インベントラ

ERC
RCP2
RCS

RCS-SMR-150

ロボシリンダ スライドタイプ 本体幅80mm 150W
モータ折返し形状



タイプ / スライダ(幅80mm) モータ折返し **ストローク** / 100~1000mm **可搬質量** / 水平60kg/垂直12kg

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

(例) RCS-SMR - A - 150 - H - 1000 - S - B

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-SMR-①-150-H-②-③-④	アブソリュート	150	20	100~1000	1~1000	30	6	128
RCS-SMR-①-150-M-②-③-④	インクリメンタル		10		1~500	60	12	256

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P127	
原点逆仕様	NM	→P127	
モータ折返し方向勝手違い	R	→P127	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm 転造C10(ボールネジはタイミングベルトで駆動/減速なし)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	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方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
ベース	材質:専用合金鋼
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

※原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

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

※基準面はSMタイプと同様です。(P72参照)

※Maモーメントのオフセット基準位置は、SMタイプと同様です。(P71参照)

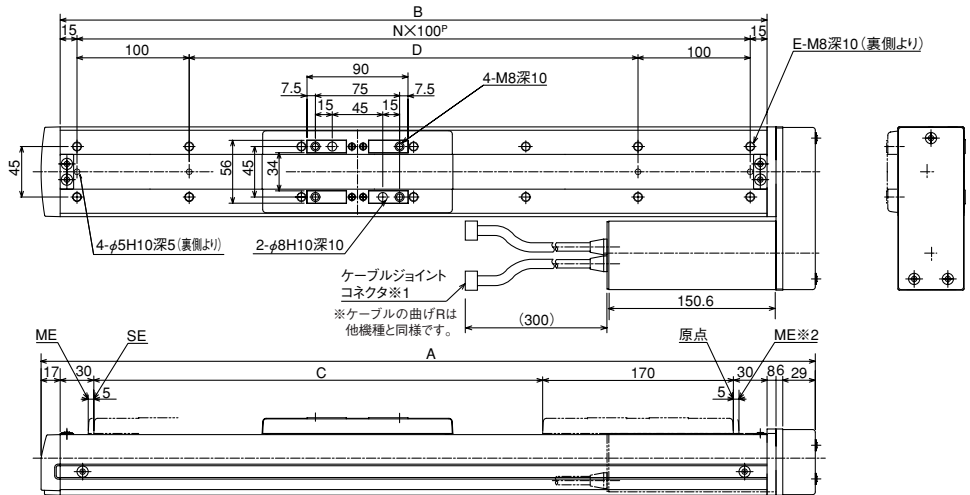
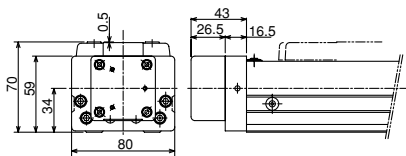
※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はスライダがMまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が26mm、質量が0.5kgアップします。



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	390	490	590	690	790	890	990	1090	1190	1290
B	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
E	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	7.4	8.4	9.4	10.4	11.4	12.4	13.4	14.4	15.4	16.4
最高速度(mm/s)	Hタイプ 1000						960			
	Mタイプ 500						480			

※ストロークにより変化します。

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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-SMR	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



注意

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

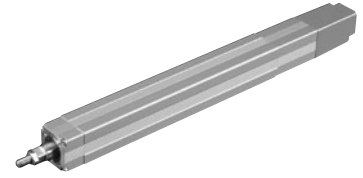
(注2) 可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。

(注3) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)。

※その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-RA35-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅35mm 20W
スリム形状ガイドなし



タイプ / ロッド(幅35mm)ガイドなし ストローク / 50~150mm 可搬質量 / 水平18kg/垂直6.5kg

型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS-RA35 - I - 20 - GN - H - 150 - S - FT

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA35-I-20-GN-H-①-②-③	インクリメンタル	20	10	50~150	1~500	4	1	34.3
RCS-RA35-I-20-GN-M-①-②-③			5		1~250	9	3	67.7
RCS-RA35-I-20-GN-L-①-②-③			2.5		1~125	18	6.5	136.4

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
フランジ付	FL	→P128	
フート金具付	FT	→P129	

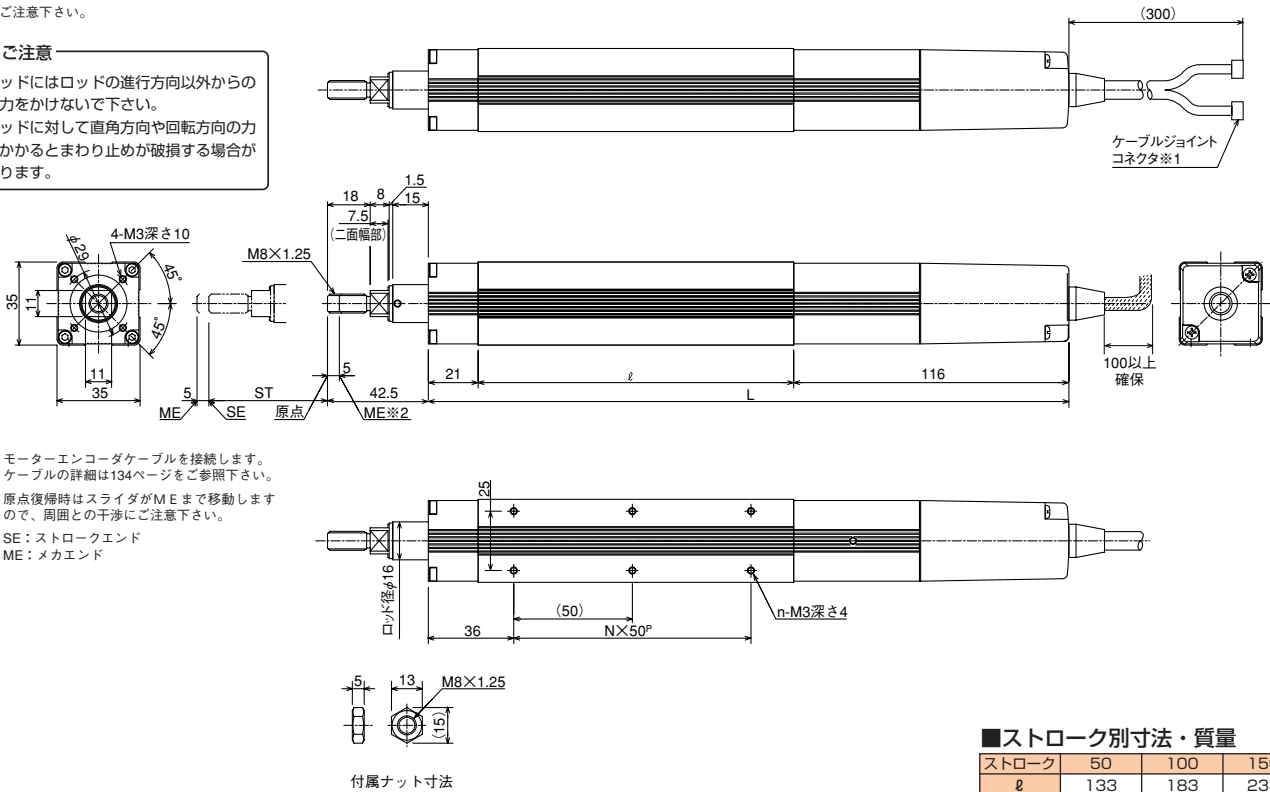
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度(注2)	±0.7度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

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



- ※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。
- ※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150
ℓ	133	183	233
L	270	320	370
N	2	3	4
n	6	8	10
質量(kg)	0.8	1.0	1.2

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA35	1軸	インクリ	ポジショナー	DC24V	→P579
RCS-E-RA35					



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
(注2) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(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)。

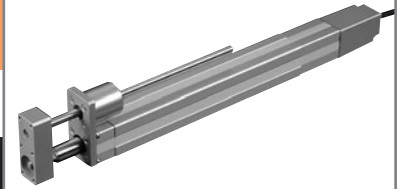
※その他注意事項は15ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシリンダ
単軸ロボット
対称
クリールム
防滴対応
直交ロボット
スカラロボット
リニアサーボアクチュエータ
超小型電動アクチュエータ
テーブルトップ
コントローラ
インテグレーション

ERC
RCP2
RCS

RCS-RA35-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅35mm 20W
スリム形状シングルガイド付



タイプ/ ロッド(幅35mm) シングルガイド付き ストローク/ 50~150mm 可搬質量/ 水平18kg/垂直6.2kg

型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCS-RA35 - I - 20 - GS1 - H - 150 - S - FT

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA35-I-20-GS①-H-②-③-④	インクリメンタル	20	10	50~150	1~500	4	0.7	34.3
RCS-RA35-I-20-GS①-M-②-③-④			5		1~250	9	2.7	67.7
RCS-RA35-I-20-GS①-L-②-③-④			2.5		1~125	18	6.2	136.4

*上記型式の①はガイド取付方向、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

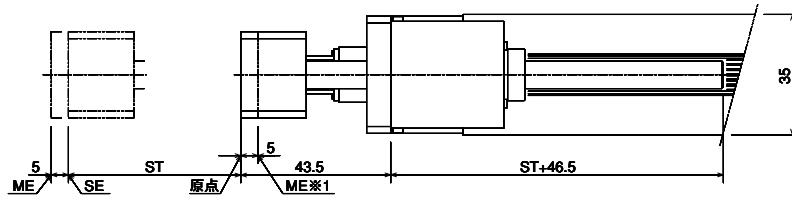
駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度(注2)	±0.1度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

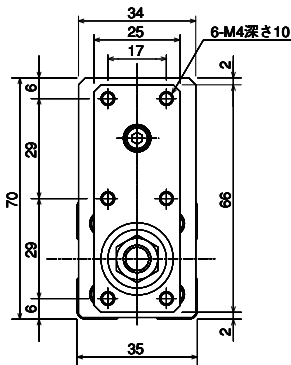


ガイド取付方向 (矢視Aの場合)

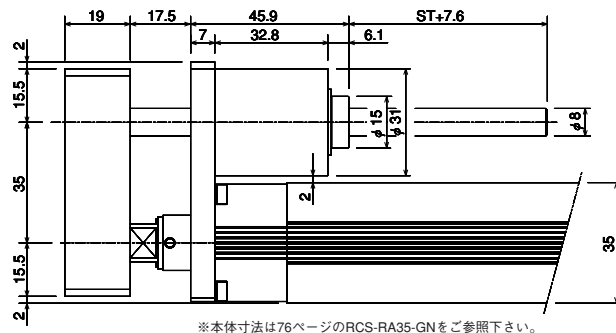


ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

*1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。



(矢視A) →



*本体寸法は76ページのRCS-RA35-GNをご参照下さい。

ストローク別質量

ストローク	50	100	150
質量(Kg)	1.1	1.3	1.4

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA35	1軸	インクリ	ポジションナー	DC24V	→P579
RCS-E-RA35					



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、114ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

(注2) 不回転精度はロッド引き込み状態での数値です。

(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15ページをご参照下さい。

RCS-RA35-GD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅35mm 20W
スリム形状ダブルガイド付



タイプ/ロッド(幅35mm)ダブルガイド付き ストローク 50~150mm 可搬質量 水平18kg/垂直6.2kg

型式項目 シリクス-タイプ-エンコーダ種類-モータW数-ガイド区分-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション

(例) RCS-RA35 - I - 20 - GD - H - 150 - S - FT

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA35-I-20-GD-H-①-②-③	インクリメンタル	20	10	50~150	1~500	4	0.7	34.3
RCS-RA35-I-20-GD-M-①-②-③			5		1~250	9	2.7	67.7
RCS-RA35-I-20-GD-L-①-②-③			2.5		1~125	18	6.2	136.4

*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

オプション

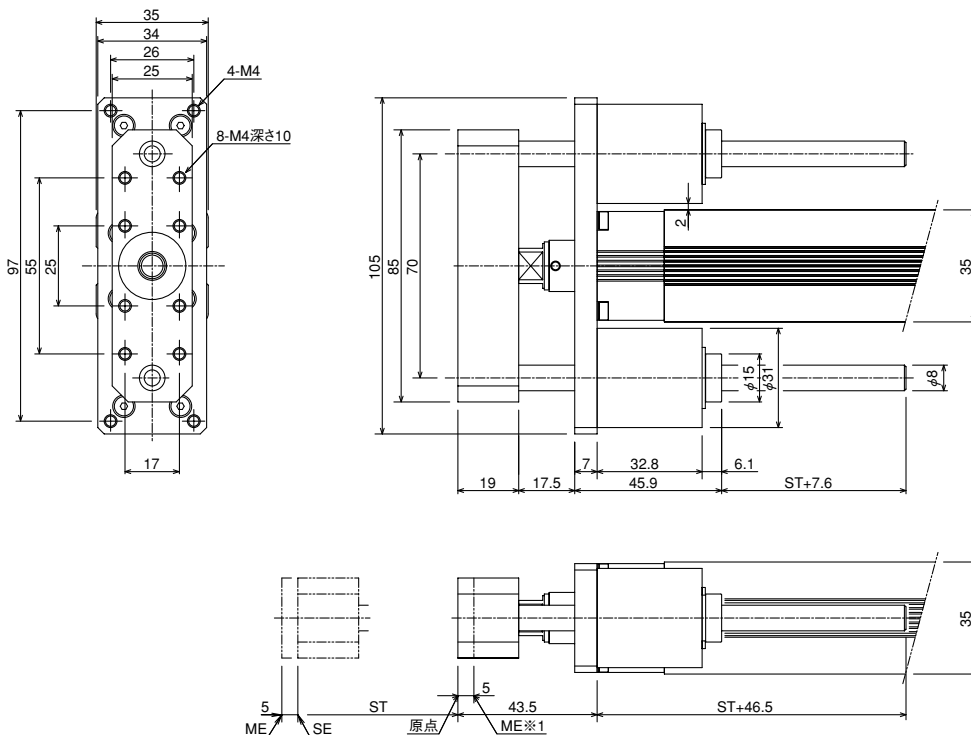
名称	型式	参照頁	備考
フット金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度(注2)	±0.08度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



ST:ストローク SE:ストロークエンド ME:メカエンド ※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。 ※本体寸法は76ページのRCS-RA35-GNをご参照下さい。

ストローク別質量

ストローク	50	100	150
質量(Kg)	1.2	1.4	1.6

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA35	1軸	インクリ	ポジショナー	DC24V	→P579
RCS-E-RA35					



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプ0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、115ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
(注2) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(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)。

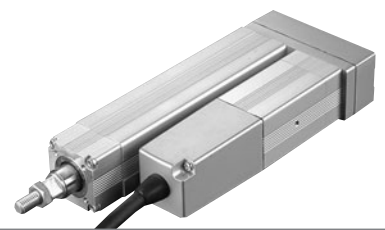
*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシリンダ
単軸ロボット
対称
クリールム
防滴対応
直交ロボット
スカラロボット
リニアサーボアクチュエータ
超小型電動アクチュエータ
テーブルトップアクチュエータ
コントローラ
インテグレーション

ERC
RCP2
RCS

RCS-RA35R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅35mm 20W
スリムモータ折返し形状



タイプ **ロッド(幅35mm)** モータ折返し **ストローク** 50~150mm **可搬質量** 水平18kg/垂直6.5kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-ガイド区分-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション
(例) RCS-RA35R-I-20-GN-H-150-S-FT

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式(注1)	エンコーダ種類	モータ出力(W)	リード(mm)	ストローク50mm単位(mm)	速度(mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA35R-I-20-①-H-②-③-④	インクリメンタル	20	10	50~150	1~500	4	1	34.3
RCS-RA35R-I-20-①-M-②-③-④			5		1~250	9	3	67.7
RCS-RA35R-I-20-①-L-②-③-④			2.5		1~125	18	6.5	136.4

※上記型式の①はガイド区分、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。

オプション

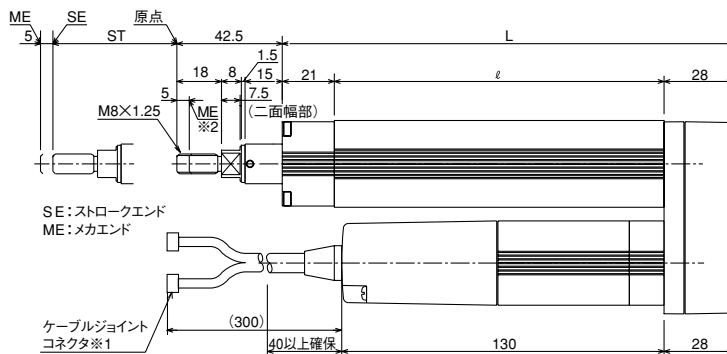
名称	型式	参照頁	備考
フランジ付	FL	→P128	
フート金具付	FT	→P129	
モータ折返し方向勝手違い	R	→P127	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10(ボールネジはタイミングベルトで駆動/減速なし)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	GN:ガイドなし GS1~4:シングルガイド GD:ダブルガイド
ロッド径	φ16mm
ロッド不回転精度(注3)	GN:±0.7度 GS:±0.1度 GD:±0.08度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

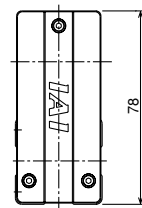
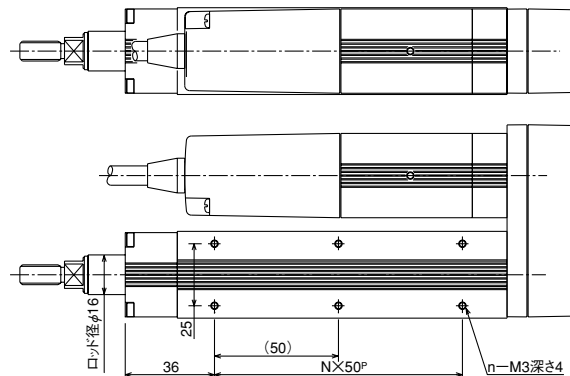
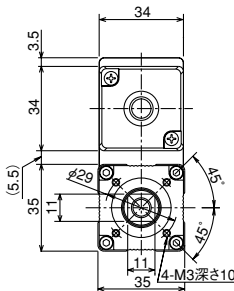
寸法図

※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。
※ガイド付タイプをご使用の場合はガイドとモータの干渉に注意して、取付方向をご設定下さい。



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

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150
ℓ	133	183	233
L	182	232	282
N	2	3	4
n	6	8	10
質量(kg)	1.0	1.2	1.4

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA35R	1軸	インクリ	ポジションナー	DC24V	→P579
RCS-E-RA35R					



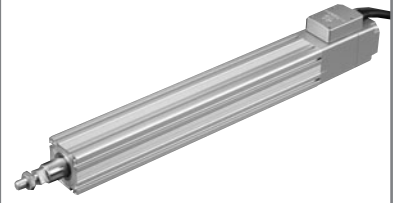
ご注意

(注1) ガイド区分はGN(ガイドなし)、GS1~4(シングルガイド)、GD(ダブルガイド)の中から選択出来ます。
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
(注3) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(注4) 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15ページをご参照下さい。

RCS-RA45-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅45mm 30W
スリム形状ガイドなし



タイプ ロッド(幅45mm) ガイドなし ストローク 50~200mm 可搬質量 水平30kg/垂直8.5kg

型式項目 シリクスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS-RA45 - A - 30 - GN - H - 200 - S - B

*型式項目内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA45-①-30-GN-H-②-③-④	アブソリュート インクリメンタル	30	10	50~200	1~500	7	1.5	51
RCS-RA45-①-30-GN-M-②-③-④			5		1~250	15	4	101.9
RCS-RA45-①-30-GN-L-②-③-④			2.5		1~125	30	8.5	202.9

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

オプション

名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フランジ付	FL	→P128	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

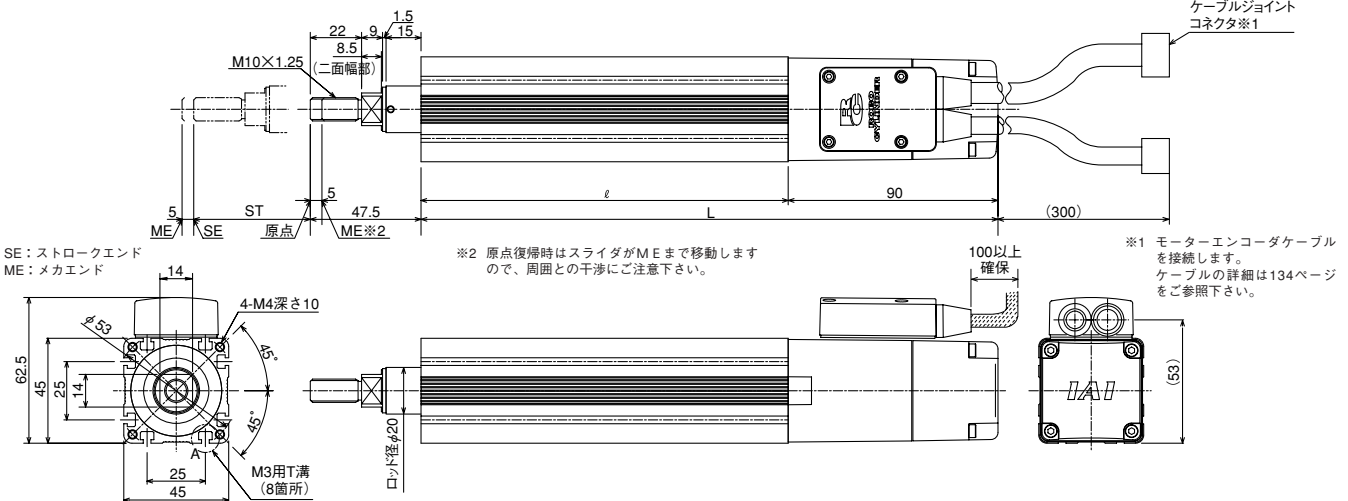
駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
繰返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度(注2)	±0.7度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*ロッドタイプは構造上原
点逆仕様は出来ませんの
でご注意下さい。

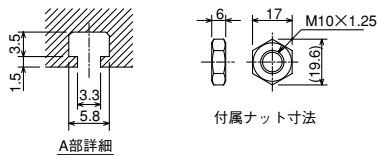
ご注意

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



ブレーキ付寸法

*ブレーキ付は全長が71mm、
質量が0.2kgアップします。



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
ℓ	157.5	207.5	257.5	307.5
L	247.5	297.5	347.5	397.5
質量(kg)	1.3	1.5	1.7	2.0

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	最大制御 軸数	接続可能 エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA45	1軸	アブソ/インクリ	ポジショナー	DC24V	→P579
RCS-E-RA45					



(注1) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平
可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値
です。
(注2) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(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15ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸
ロボット

クリ
ンルーム

防滴
対応

直交
ロボット

スカ
ラ

リ
ニアサー
ボ

超
小型電
動

テ
ーブル
トップ

コ
ントロー
ラ

イ
ンフ
ォメ
ーション

ERC

RCP2

RCS

RCS-RA45-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅45mm 30W
スリム形状シングルガイド付



タイプ/ロッド(幅45mm) シングルガイド付き ストローク/50~200mm 可搬質量/水平30kg/垂直8kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-ガイド区分-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション
(例) RCS-RA45 - A - 30 - GS1 - H - 200 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA45-①-30-GS②-H-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	30	10	50~200	1~500	7	1	51
RCS-RA45-①-30-GS②-M-③-④-⑤			5		1~250	15	3.5	101.9
RCS-RA45-①-30-GS②-L-③-④-⑤			2.5		1~125	30	8	202.9

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はガイド取付方向、③はストローク、④はケーブル長、⑤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
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

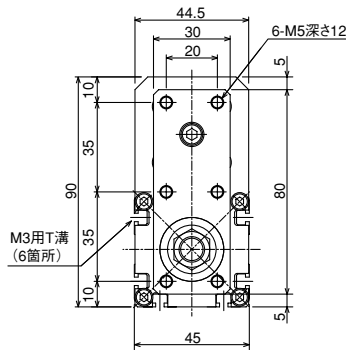
駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度(注2)	±0.1度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

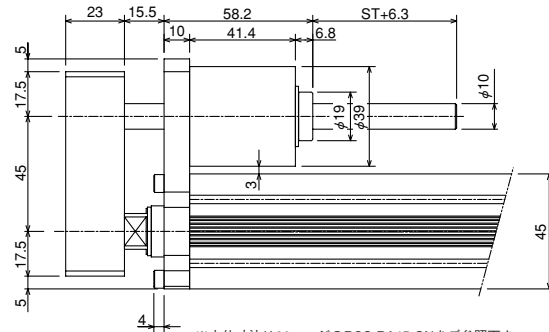
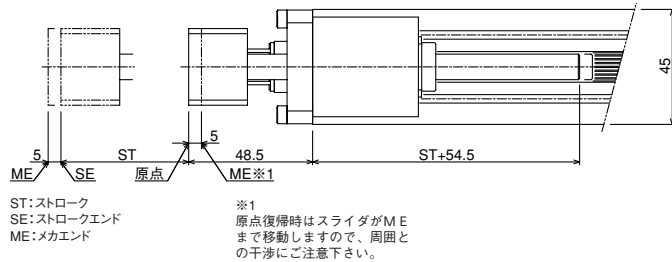
*ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



ガイド取付方向 (矢視Aの場合)



(矢視A) →



ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200
質量(Kg)	1.7	2.0	2.3	2.6

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA45	1軸	アブソ/インクリ	ポジショナー	DC24V	→P579
RCS-E-RA45					



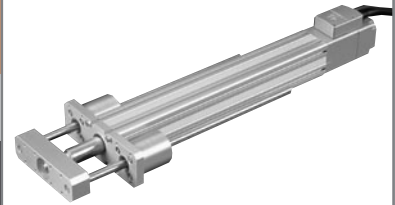
ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、114ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
(注2) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(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15ページをご参照下さい。

RCS-RA45-GD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅45mm 30W
スリム形状ダブルガイド付



タイプ/ロッド(幅45mm)ダブルガイド付き ストローク 50~200mm 可搬質量 水平30kg/垂直8kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-ガイド区分-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション
(例) RCS-RA45 - A - 30 - GD - H - 200 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA45-①-30-GD-H-②-③-④	アブソリュート インクリメンタル	30	10	50~200	1~500	7	1	51
RCS-RA45-①-30-GD-M-②-③-④			5		1~250	15	3.5	101.9
RCS-RA45-①-30-GD-L-②-③-④			2.5		1~125	30	8	202.9

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

オプション

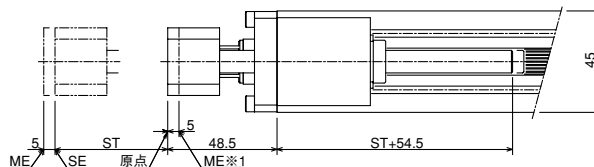
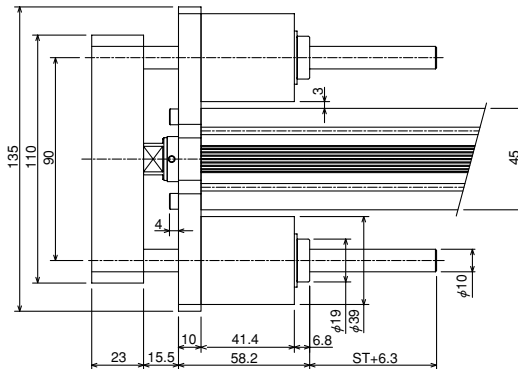
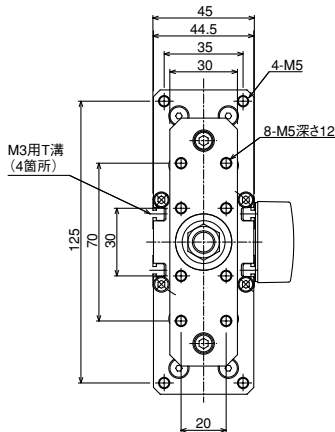
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度(注2)	±0.08度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

*本体寸法は80ページのRCS-RA45-GNをご参照下さい。

ストローク別質量

ストローク	50	100	150	200
質量(Kg)	2.1	2.4	2.7	3.0

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA45	1軸	アブソ/インクリ	ポジショナー	DC24V	→P579
RCS-E-RA45					



ご注意

(注1)可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、115ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
(注2)不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(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15ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸
ロボット

対
クリールム

防滴
対応

直交
ロボット

スカ
ラ

リニア
サーボ
アクチュエータ

超小型
電動
アクチュエータ

テー
ブル
トップ
アクチュエータ

コン
トローラ

イン
フュニ
シラ

ERC

RCP2

RCS

RCS-RA45R

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅45mm 30W
スリムモータ折返し形状



タイプ **ロッド(幅45mm)** モータ折返し **ストローク** 50~200mm **可搬質量** 水平30kg/垂直8.5kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-ガイド区分-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション

(例) RCS-RA45R-A-30-GN-H-200-S-B

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA45R-①-30-②-H-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	30	10	50~200	1~500	7	1.5	51
RCS-RA45R-①-30-②-M-③-④-⑤			5		1~250	15	4	101.9
RCS-RA45R-①-30-②-L-③-④-⑤			2.5		1~125	30	8.5	202.9

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はガイド区分、③はストローク、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

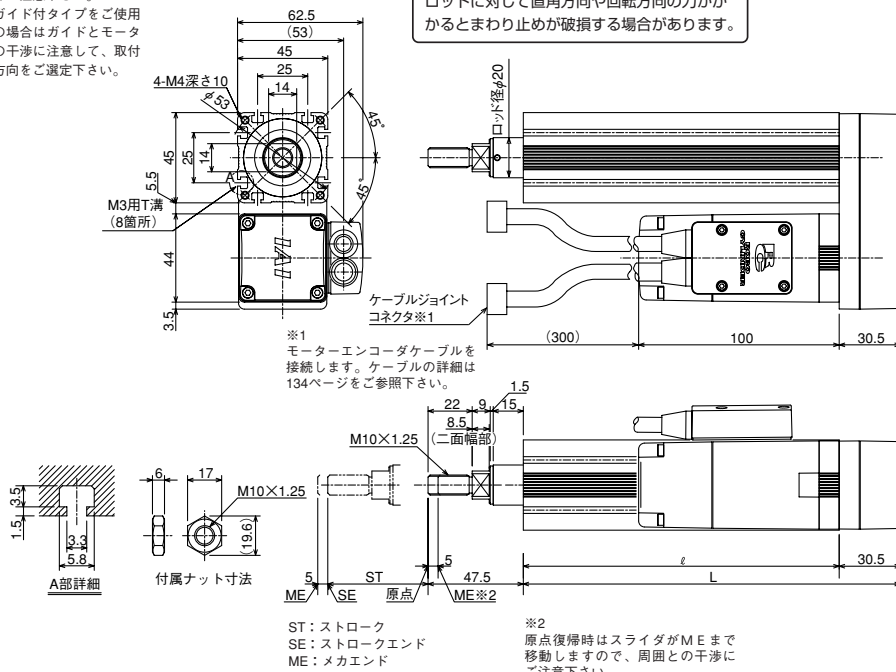
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フランジ付	FL	→P128	
フート金具付	FT	→P129	
モータ折返し方向勝手違い	R	→P127	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	GN:ガイドなし GS1~4:シングルガイド GD:ダブルガイド
ロッド径	φ20mm
ロッド不回転精度(注2)	GN:±0.7度、GS:±0.1度、GD:±0.08度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

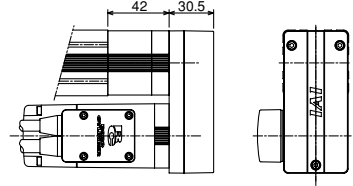
寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。
※ガイド付タイプをご使用の場合はガイドとモータの干渉に注意して、取付方向をご選択下さい。



ブレーキ部寸法

※ブレーキ付は全長が42mm、質量が0.2kgアップします。



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
φ	157.5	207.5	257.5	307.5
L	188	238	288	338
質量(kg)	1.5	1.7	2.0	2.2

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA45	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	DC24V	→P579
RCS-E-RA45					



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。

(注2) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。

(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15ページをご参照下さい。

RCS-RA55-60-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 60W
スリム形状ガイドなし



タイプ / ロッド(幅55mm) / ストローク / 50~300mm / 可搬質量 / 水平50kg/垂直11.5kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-ガイド区分-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション
(例) RCS-RA55 - A - 60 - GN - H - 300 - S - B

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA55-①-60-GN-H-②-③-④	アブソリュートインクリメンタル	60	16	50~300	1~800	12	2	63.8
RCS-RA55-①-60-GN-M-②-③-④			8		1~400	25	5	127.5
RCS-RA55-①-60-GN-L-②-③-④			4		1~200	50	11.5	255.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

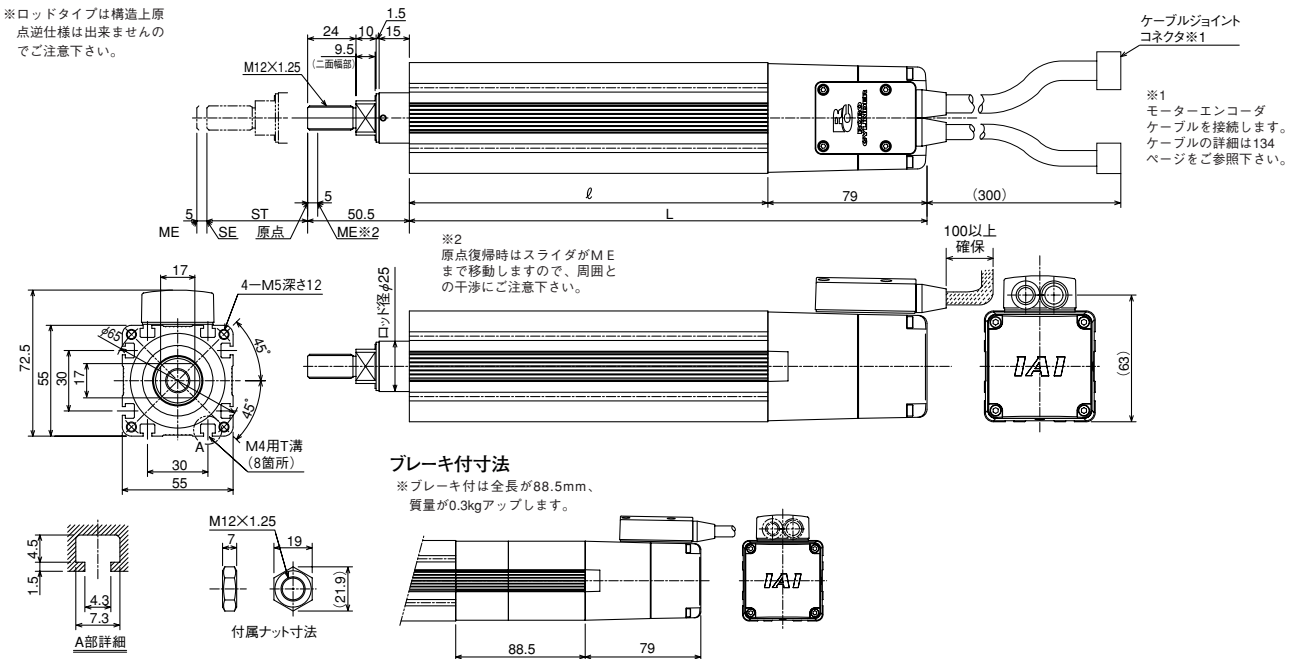
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フランジ付	FL	→P128	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度(注3)	±0.7度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

※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。



ご注意

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

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
φ	178	228	278	328	378	428
L	257	307	357	407	457	507
質量(kg)	2.0	2.4	2.7	3.0	3.4	3.7

最高速度 (mm/s)	Hタイプ	800	755
※ストロークにより変化します。	Mタイプ	400	377
	Lタイプ	200	188



ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
(注3) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(注4) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

※その他注意事項は15ページをご参照下さい。

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA55	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

対応 クリールーム

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

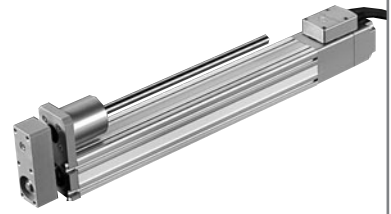
ERC

RCP2

RCS

RCS-RA55-60-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 60W
スリム形状シングルガイド付



タイプ / ロッド(幅55mm) シングルガイド付 ストローク / 50~300mm 可搬質量 / 水平50kg/垂直10.8kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-ガイド区分-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション
(例) RCS-RA55 - A - 60 - GS1 - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA55-①-60-GS②-H-③-④-⑤	アブソリュートインクリメンタル	60	16	50~300	1~800	12	1.3	63.8
RCS-RA55-①-60-GS②-M-③-④-⑤			8		1~400	25	4.3	127.5
RCS-RA55-①-60-GS②-L-③-④-⑤			4		1~200	50	10.8	255.1

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はガイド取付方向、③はストローク、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

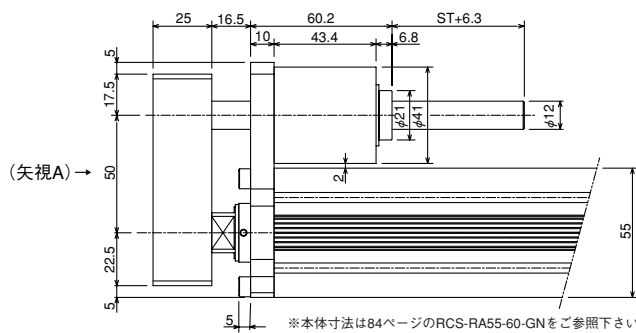
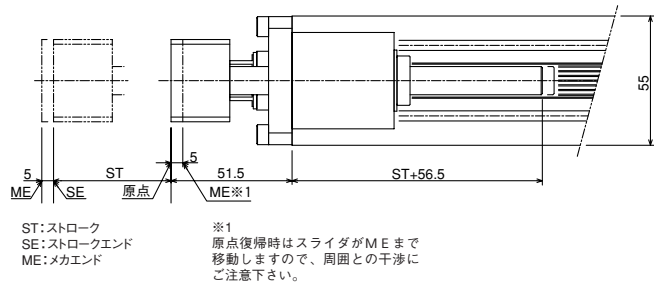
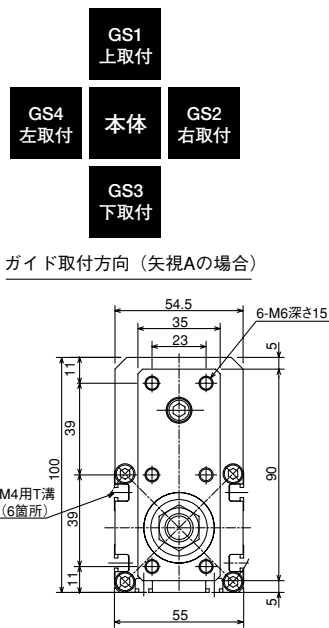
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm	転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシ	0.05mm以下	
ガイド	ボールプッシュガイド1本外付け	
ロッド径	φ25mm	
ロッド不回転精度(注3)	±0.1度	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

*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。



ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量(kg)	2.6	3.0	3.4	3.8	4.2	4.6
最高速度 (mm/s)	Hタイプ		800		755	
*ストロークにより変化します。	Mタイプ		400		377	
	Lタイプ		200		188	

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA55	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607

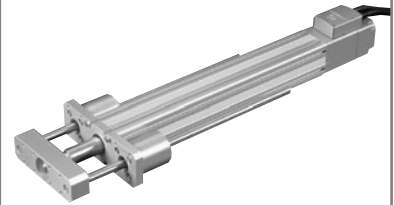


(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、114ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
(注3)不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(注4)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-RA55-60-GD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 60W
スリム形状ダブルガイド付



タイプ / ロッド(幅55mm)ダブルガイド付 ストローク / 50~300mm 可搬質量 / 水平50kg/垂直10.8kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-ガイド区分-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション
(例) RCS-RA55 - A - 60 - GD - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA55-①-60-GD-H-②-③-④	アブソリュートインクリメンタル	60	16	50~300	1~800	12	1.3	63.8
RCS-RA55-①-60-GD-M-②-③-④			8		1~400	25	4.3	127.5
RCS-RA55-①-60-GD-L-②-③-④			4		1~200	50	10.8	255.1

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

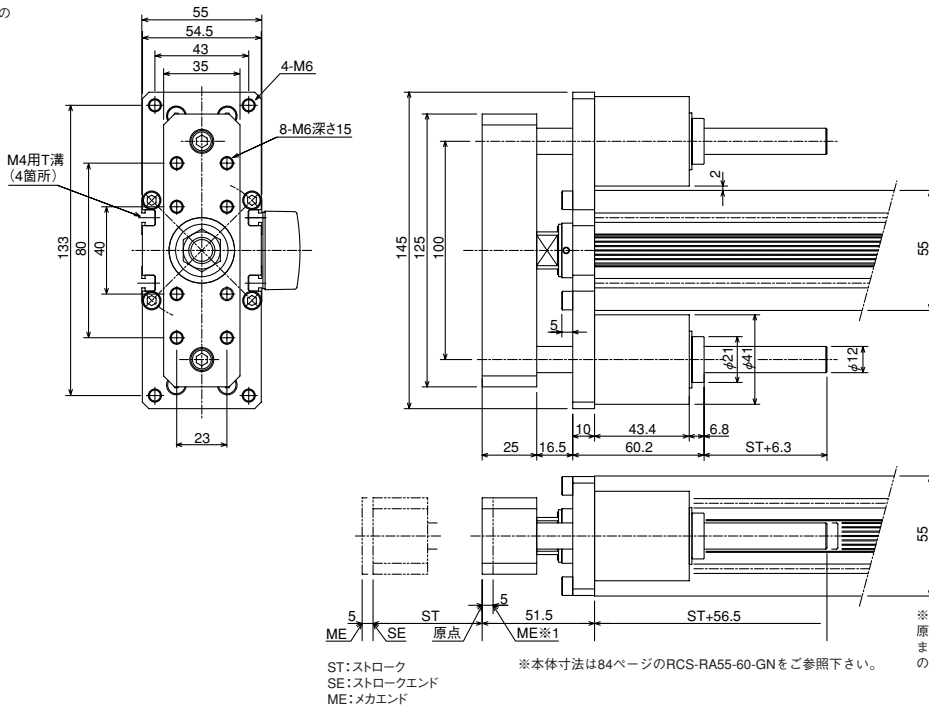
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度(注3)	±0.08度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*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。



ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量(kg)	2.8	3.2	3.6	4.0	4.5	4.7
最高速度 (mm/s)	Hタイプ		800		755	
*ストロークにより変化します。	Mタイプ		400		377	
	Lタイプ		200		188	

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA55	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、115ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
(注3) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(注4) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)。

*その他注意事項は115ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

対応 クリールーム

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ERC

RCP2

RCS

RCS-RA55-100-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 100W
スリム形状ガイドなし



タイプ/ ロッド(幅55mm) / ストローク / 50~300mm / 可搬質量 / 水平60kg/垂直18kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-ガイド区分-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション
(例) RCS-RA55 - A - 100 - GN - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA55-①-100-GN-H-②-③-④	アブソリュートインクリメンタル	100	16	50~300	1~800	15	3.5	105.8
RCS-RA55-①-100-GN-M-②-③-④			8		1~400	30	9	212.7
RCS-RA55-①-100-GN-L-②-③-④			4		1~200	60	18	424.3

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

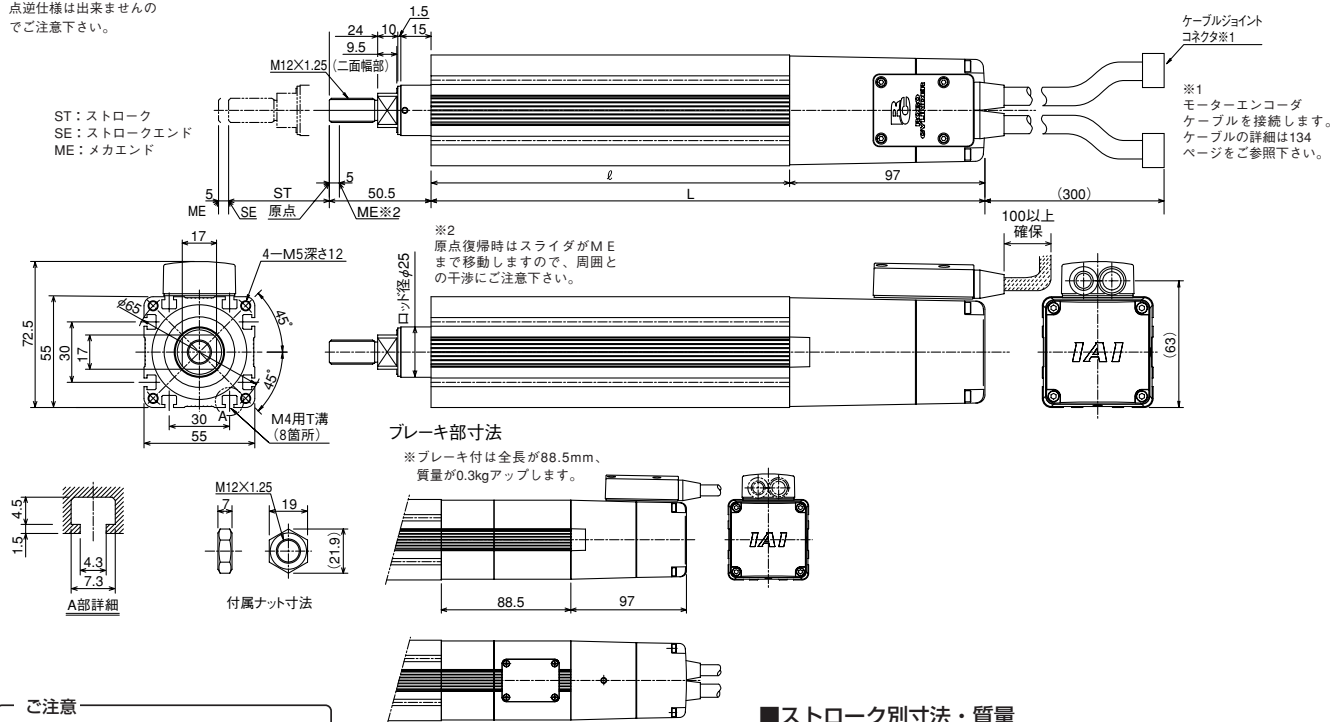
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フランジ付	FL	→P128	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm	転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ガイドなし	
ロッド径	φ25mm	
ロッド不回転精度(注3)	±0.7度	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

*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。



ブレーキ部寸法

*ブレーキ付は全長が88.5mm、質量が0.3kgアップします。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	178	228	278	328	378	428
L	275	325	375	425	475	525
質量(kg)	2.2	2.6	2.9	3.2	3.6	3.9

最高速度 (mm/s) *ストロークにより変化します。	Hタイプ	800	755
	Mタイプ	400	377
	Lタイプ	200	188

ご注意

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



ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
(注3) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(注4) 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15ページをご参照下さい。

RCS-RA55-100-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 100W
スリム形状シングルガイド付



タイプ ロッド(幅55mm) シングルガイド付 **ストローク** 50~300mm **可搬質量** 水平60kg/垂直17.3kg

■型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-ガイド区分-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション
(例) RCS-RA55 - A - 100 - GS1 - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA55-①-100-GS②-H-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	100	16	50~300	1~800	15	2.8	105.8
RCS-RA55-①-100-GS②-M-③-④-⑤			8		1~400	30	8.3	212.7
RCS-RA55-①-100-GS②-L-③-④-⑤			4		1~200	60	17.3	424.3

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はガイド取付方向、③はストローク、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

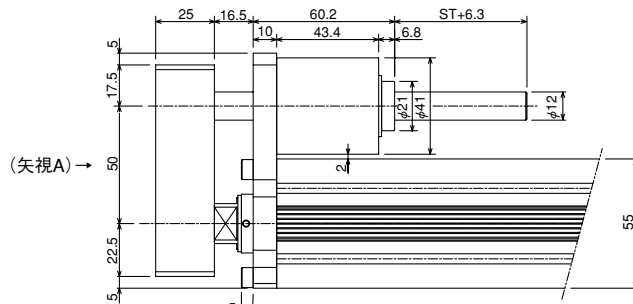
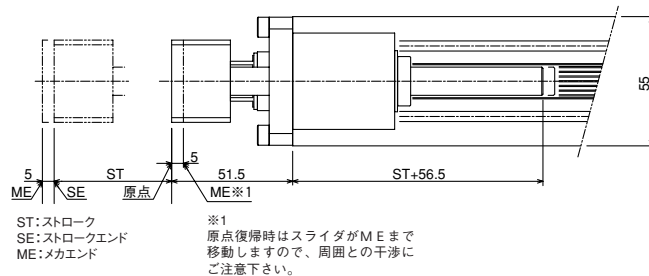
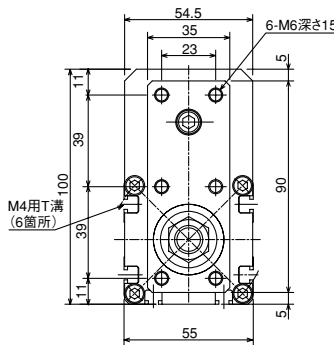
駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度(注3)	±0.1度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*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。



ガイド取付方向(矢視Aの場合)



*本体寸法は87ページのRCS-RA55-100-GNをご参照下さい。

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300	
質量(kg)	2.8	3.2	3.6	4.0	4.4	4.8	
最高速度 (mm/s)	Hタイプ 800					Mタイプ 400	Lタイプ 200

※ストロークにより変化します。

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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA55	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)で動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、114ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
(注3)不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(注4)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸
ロボット

対
クリールム

防滴
対応

直交
ロボット

スカ
ラ
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

超小型電動
アクチュエータ

テーブルトップ
アクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

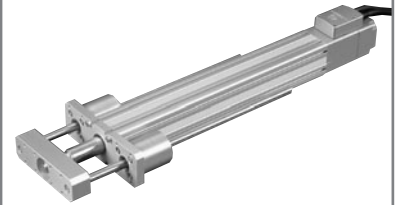
ERC

RCP2

RCS

RCS-RA55-100-GD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 100W
スリム形状ダブルガイド付



タイプ / ロッド(幅55mm)ダブルガイド付 ストローク / 50~300mm 可搬質量 / 水平60kg/垂直17.3kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-ガイド区分-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション
(例) RCS-RA55 - A - 100 - GD - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA55-①-100-GD-H-②-③-④	アブソリュートインクリメンタル	100	16	50~300	1~800	15	2.8	105.8
RCS-RA55-①-100-GD-M-②-③-④			8		1~400	30	8.3	212.7
RCS-RA55-①-100-GD-L-②-③-④			4		1~200	60	17.3	424.3

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

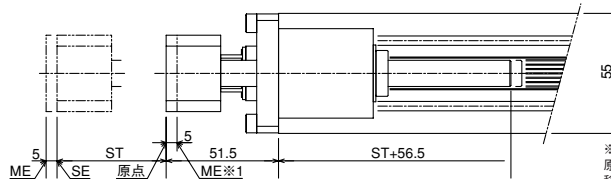
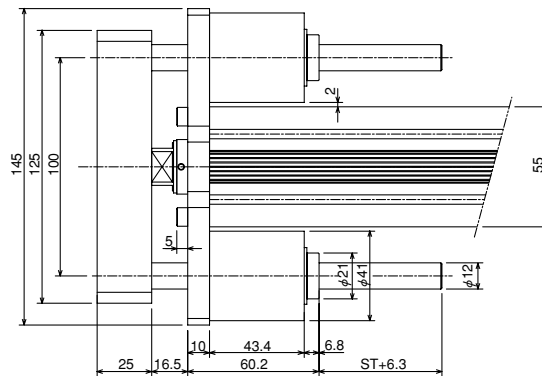
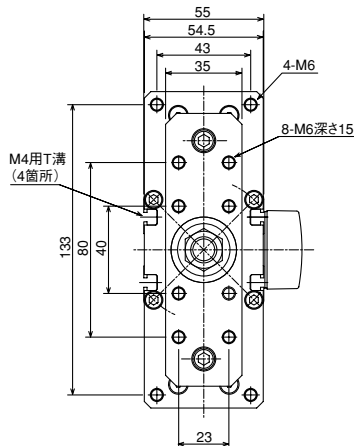
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度(注3)	±0.08度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*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。



ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

*本体寸法は87ページのRCS-RA55-100-GNをご参照下さい。

※1 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
質量(kg)	3.0	3.4	3.8	4.2	4.7	5.1
最高速度 (mm/s)	Hタイプ		800		755	
*ストロークにより変化します。	Mタイプ		400		377	
	Lタイプ		200		188	

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA55	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



ご注意

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

(注2)可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプは0.2G)、動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、115ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

(注3)不回転精度はロッド引込み状態での数値です。

(注4)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-RA55R-60

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅55mm 60W
スリムモータ折返し形状



タイプ ロッド(幅55mm) モータ折返し **ストローク** 50~300mm **可搬質量** 水平50kg/垂直11.5kg

■型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS-RA55R-A-60-GN-H-300-S-B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RA55R-①-60-②-H-③-④-⑤	アブソリュートインクリメンタル	60	16	50~300	1~800	12	2	63.8
RCS-RA55R-①-60-②-M-③-④-⑤			8		1~400	25	5	127.5
RCS-RA55R-①-60-②-L-③-④-⑤			4		1~200	50	11.5	255.1

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はガイド区分、③はストローク、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A2	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フランジ付	FL	→P128	
フート金具付	FT	→P129	
モータ折返し方向勝手違い	R	→P127	

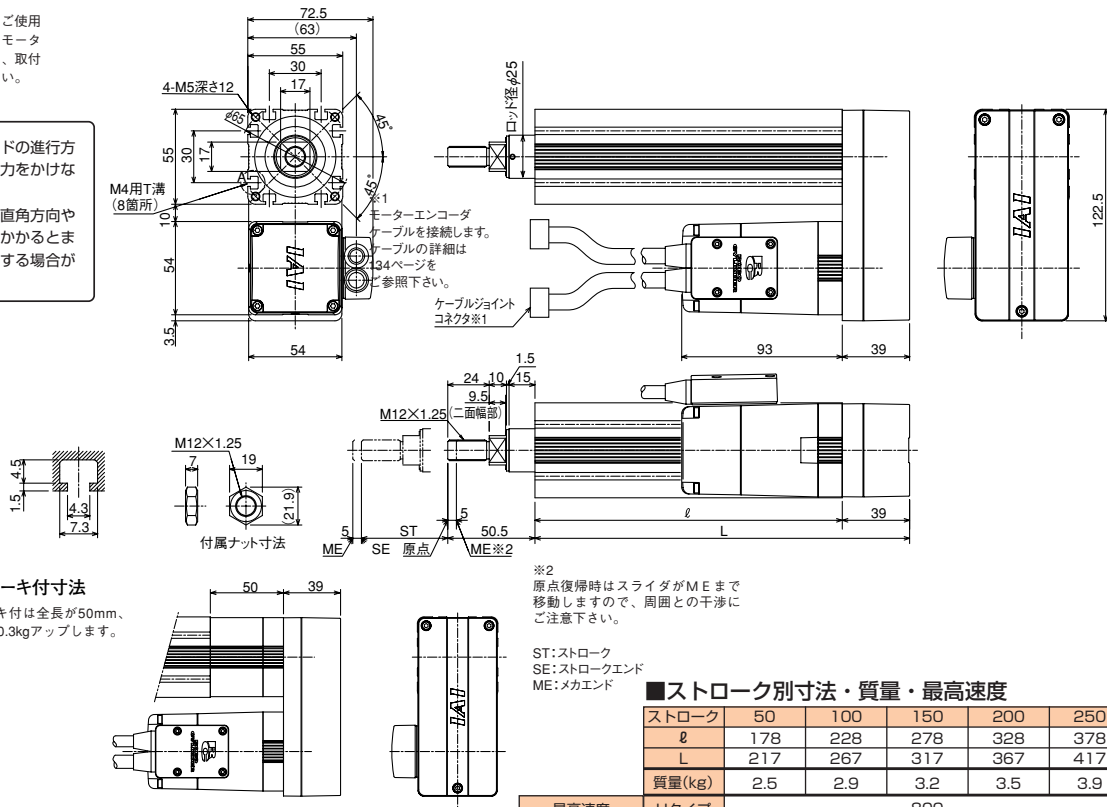
共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm	転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	GN:ガイドなし GS1~4:ガイド1本付 GD:ガイド2本付	
ロッド径	φ25mm	
ロッド不回転精度(注3)	GN:±0.7度、GS:±0.1度、GD:±0.08度	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

*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。
*ガイド付タイプをご使用の場合はガイドとモータの干渉に注意して、取付方向をご選定下さい。

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



*2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
φ	178	228	278	328	378	428
L	217	267	317	367	417	467
質量(kg)	2.5	2.9	3.2	3.5	3.9	4.2
最高速度 (mm/s)	Hタイプ		800		755	
	Mタイプ		400		377	
	Lタイプ		200		188	

*ストロークにより変化します。

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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RA55	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2)可搬質量は、定格加速度0.3G(Lタイプは0.2G)、動作させた時の値です。水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
(注3)不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(注4)ケーブル長は最大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15ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシリンダ
単軸ロボット
対称
クリールム
防滴対応
直交ロボット
スカラロボット
リニアサーボアクチュエータ
超小型電動アクチュエータ
テーブルトップアクチュエータ
コントローラ
インテグレーション

ERC
RCP2
RCS

RCS-RB7525-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 60W
ショート形状ガイドなし



タイプ/ロッド(幅75mm) ガイドなし ストローク/50~300mm 可搬質量/水平45kg/垂直7kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS - RB7525 - I - 60 - GN - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7525-I-60-GN-H-①-②-③	インクリメンタル	60	10	50~300	1~500	25	4	101.9
RCS-RB7525-I-60-GN-M-①-②-③			5		1~250	45	7	203.8

*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フランジ付	FL	→P128	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

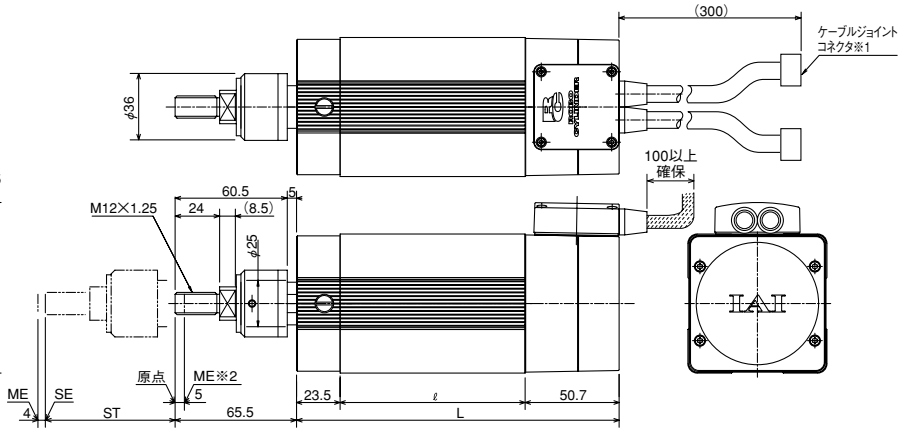
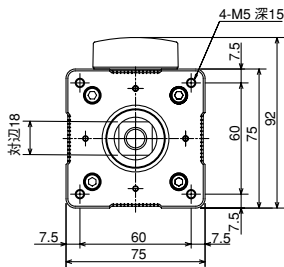
駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ガイドなし
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度(注3)	±0.7度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ご注意

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

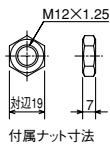
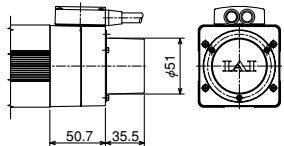


- *1 モーター-エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。
- *2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ブレーキ付寸法

*ブレーキ付は全長が35.5mm、質量が0.3kgアップします。



*3 50ストロークは底面取付穴が1列(2個)しかありませんのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
φ	49.8	99.8	149.8	199.8	249.8	299.8
L	124	174	224	274	324	374
N	—	1	2	3	4	5
n	2	4	6	8	10	12
質量(kg)	1.9	2.4	2.8	3.3	3.7	4.2
最高速度(mm/s)	Hタイプ			500		485 350
*ストロークにより変化します。						
	Mタイプ			250		245 175



ご注意

- (注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
- (注2) 可搬質量は、加速度が**Hタイプ:0.1G**、**Mタイプ:0.08G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。) 水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
- (注3) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
- (注4) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7525	1軸	インクリ	ポジションナー	DC24V	→P579
RCS-E-RB7525					

RCS-RB7525-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 60W
ショート形状シングルガイド付



タイプ/ ロッド(幅75mm) シングルガイド付 ストローク/ 50~300mm 可搬質量/ 水平45kg/垂直6kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS - RB7525 - I - 60 - GS1 - H - 300 - S - B

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7525-I-60-GS①-H-②-③-④	インクリメンタル	60	10	50~300	1~500	25	3	101.9
RCS-RB7525-I-60-GS①-M-②-③-④			5		1~250	45	6	203.8

※上記型式の①はガイド取付方向、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。

オプション

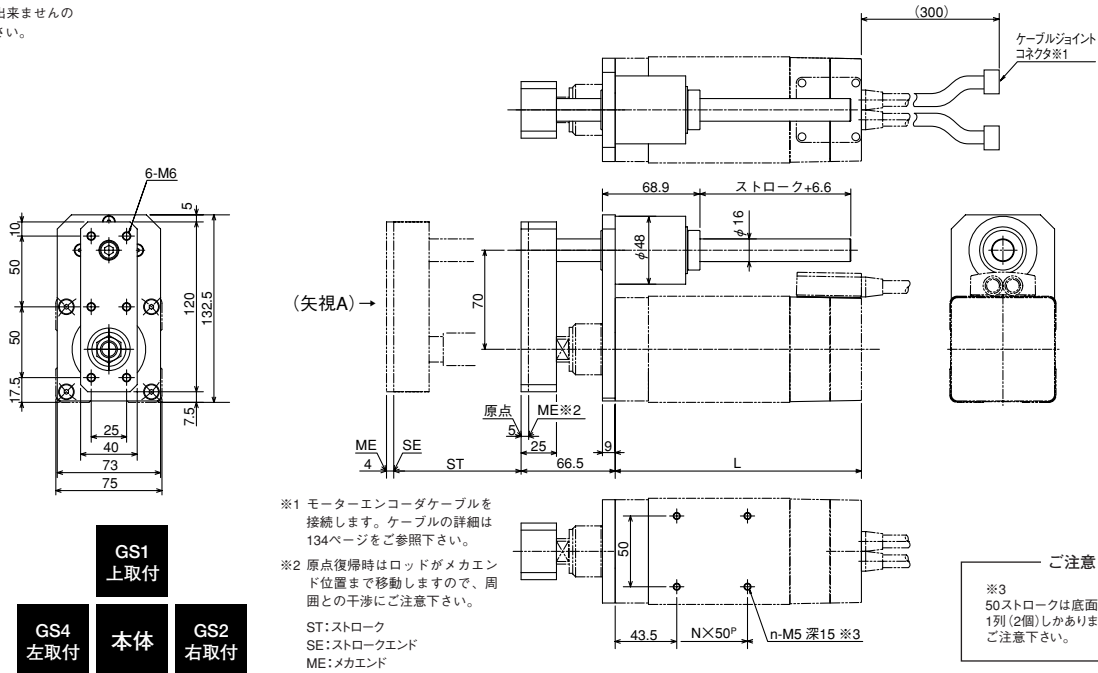
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度(注3)	±0.1度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ特殊 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

※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。



ガイド取付方向 (矢視Aの場合)

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	124	174	224	274	324	374
N	—	1	2	3	4	5
n	2	4	6	8	10	12
質量(kg)	3.0	3.6	4.1	4.6	5.1	5.7
最高速度(mm/s) ※ストロークにより変化します。	Hタイプ				485	350
	Mタイプ				245	175

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7525	1軸	インクリ	ポジショナー	DC24V	→P579
RCS-E-RB7525					

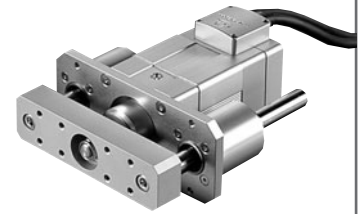


(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度がHタイプ:0.1G、Mタイプ:0.08Gの場合です。(加速度はこれが最大値となります。)水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、114ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
(注3) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(注4) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)。

※その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-RB7525-GD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm 60W
ショート形状ダブルガイド付



タイプ/ロッド(幅75mm)ダブルガイド付 ストローク/50~300mm 可搬質量/水平45kg/垂直5.4kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS - RB7525 - I - 60 - GD - H - 300 - S - B

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7525-I-60-GD-H-①-②-③	インクリメンタル	60	10	50~300	1~500	25	2.4	101.9
RCS-RB7525-I-60-GD-M-①-②-③			5		1~250	45	5.4	203.8

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。

オプション

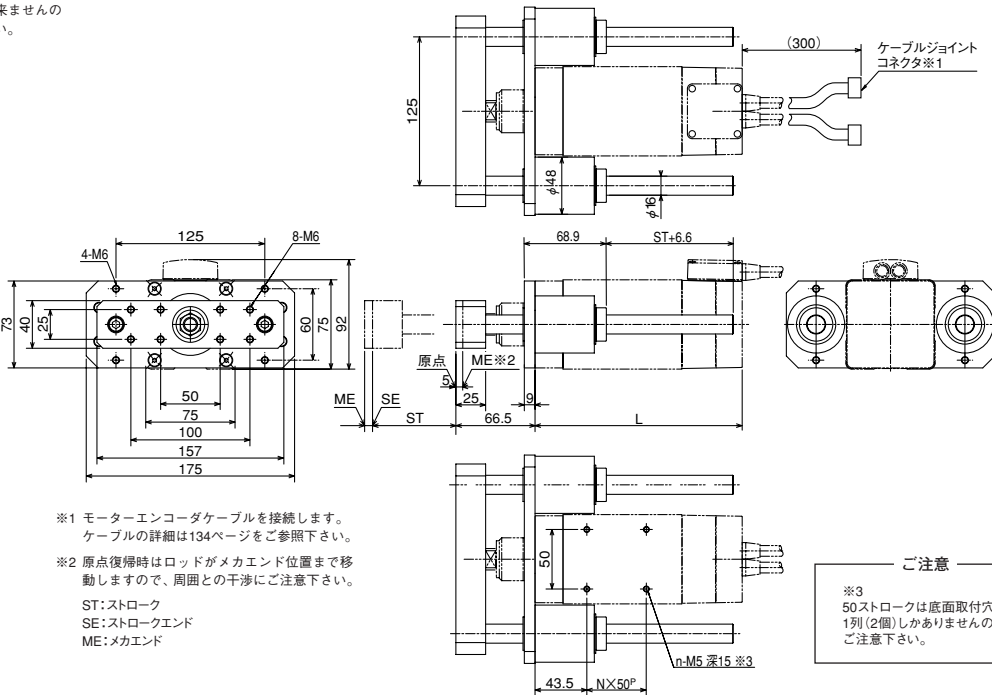
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ25mm
ロッド不回転精度(注3)	±0.08度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

※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134ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ご注意

※3 50ストロークは底面取付穴が1列(2個)しかありませんのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	124	174	224	274	324	374
N	—	1	2	3	4	5
n	2	4	6	8	10	12
質量(kg)	3.6	4.3	4.9	5.5	6.1	6.7
最高速度(mm/s)	Hタイプ		500		485	350
※ストロークにより変化します。	Mタイプ		250		245	175

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7525	1軸	インクリ	ポジショナー	DC24V	→P579
RCS-E-RB7525					



ご注意

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

(注2)可搬質量は、加速度がHタイプ:0.1G、Mタイプ:0.08Gの場合です。(加速度はこれが最大値となります。)水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、115ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

(注3)不回転精度はロッド引込み状態での数値です。

(注4)ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

※その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-RB7530-60-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
60W ショート形状ガイドなし



タイプ/ ロッド(幅75mm) ガイドなし | ストローク/ 50~300mm | 可搬質量/ 水平40kg/垂直15.5kg

型式項目 シリクス タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCS - RB7530 - I - 60 - GN - H - 300 - S - B

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7530-I-60-GN-H-①-②-③	インクリメンタル	60	12	50~300	1~600	10	2.5	85.3
RCS-RB7530-I-60-GN-M-①-②-③			6		1~300	20	7	169.5
RCS-RB7530-I-60-GN-L-①-②-③			3		1~150	40	15.5	340.1

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フランジ付	FL	→P128	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

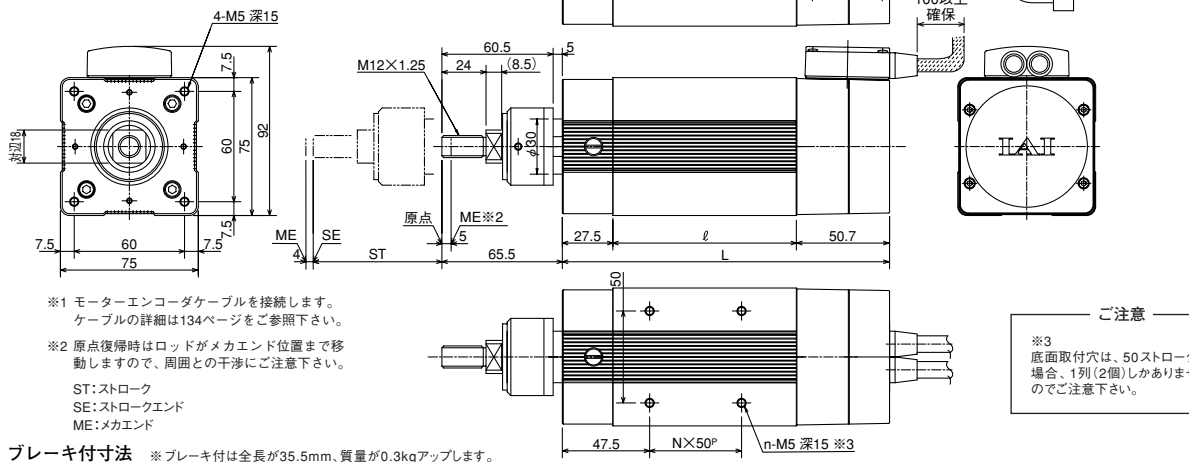
駆動方式	ボールネジφ10mm	転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシ	0.05mm以下	
ガイド	ガイドなし	
ロッド径	φ30mm	
ロッド不回転精度(注3)	±0.7度	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

ご注意

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



■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	49.8	99.8	149.8	199.8	249.8	299.8
L	128	178	228	278	328	378
N	—	1	2	3	4	5
n	2	4	6	8	10	12
質量(kg)	2.1	2.6	3.0	3.5	3.9	4.4
最高速度 (mm/s) ※ストロークにより変化します。	Hタイプ	600				505
	Mタイプ	300				250
	Lタイプ	150				125

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7530	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
(注2) 可搬質量は、加速度が**Hタイプ:0.15G、Mタイプ:0.1G、Lタイプ:0.05G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。)水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
(注3) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(注4) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

※その他注意事項は15ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリールム対応

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ERC

RCP2

RCS

RCS-RB7530-60-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
60W ショート形状シングルガイド付



タイプ/ロッド(幅75mm) シングルガイド付 ストローク/50~300mm 可搬質量/水平40kg/垂直14.5kg

型式項目 シリクス タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS - RB7530 - I - 60 - GS1 - H - 300 - S - B

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7530-I-60-GS ①-H-②-③-④	インクリメンタル	60	12	50~300	1~600	10	1.5	85.3
RCS-RB7530-I-60-GS ①-M-②-③-④			6		1~300	20	6	169.5
RCS-RB7530-I-60-GS ①-L-②-③-④			3		1~150	40	14.5	340.1

※上記型式の①はガイド取付方向、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

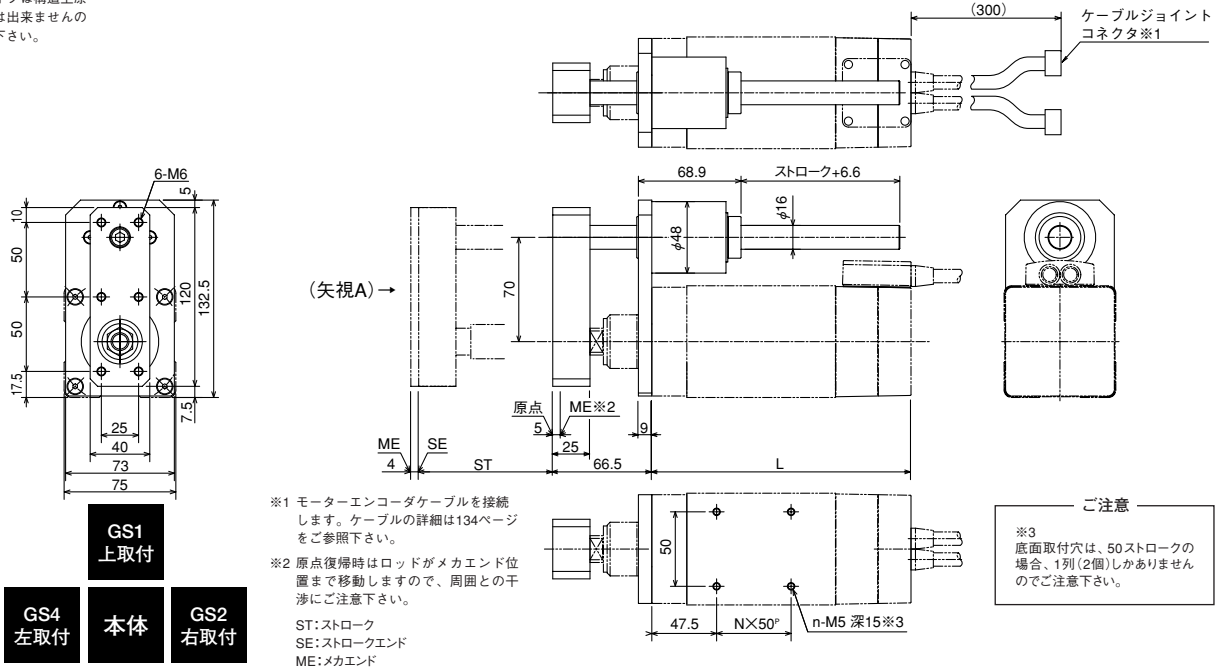
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度(注3)	±0.1度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

※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134ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

※3 底面取付穴は、50ストロークの場合、1列(2個)しかありませんのでご注意ください。



ガイド取付方向 (矢視Aの場合)

ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	128	178	228	278	328	378
N	—	1	2	3	4	5
n	2	4	6	8	10	12
質量(kg)	3.2	3.8	4.3	4.8	5.3	5.9
最高速度 (mm/s)	Hタイプ		600		505	
※ストロークにより変化します。	Mタイプ		300		250	
	Lタイプ		150		125	

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7530	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P579
E-Con	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100V/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607



ご注意

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

(注2) 可搬質量は、加速度がHタイプ:0.15G、Mタイプ:0.1G、Lタイプ:0.05Gの場合です。(加速度はこれが最大値となります。)水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、114ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

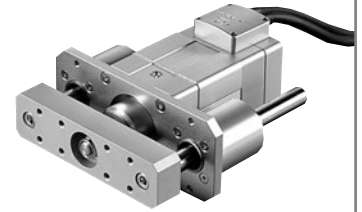
(注3) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。

(注4) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)。

※その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-RB7530-60-GD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
60W ショート形状ダブルガイド付



タイプ/ ロッド(幅75mm)ダブルガイド付 ストローク/ 50~300mm 可搬質量/ 水平40kg/垂直13.9kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS - RB7530 - I - 60 - GD - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7530-I-60-GD-H-①-②-③	インクリメンタル	60	12	50~300	1~600	10	0.9	85.3
RCS-RB7530-I-60-GD-M-①-②-③			6		1~300	20	5.4	169.5
RCS-RB7530-I-60-GD-L-①-②-③			3		1~150	40	13.9	340.1

*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

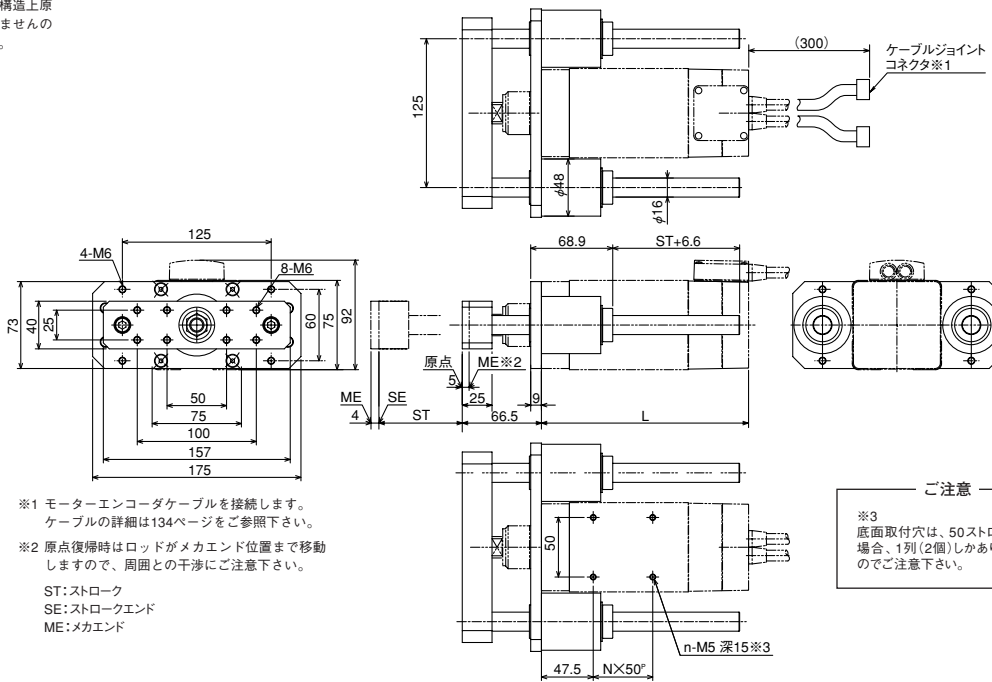
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm	転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ボールプッシュガイド2本外付け	
ロッド径	φ30mm	
ロッド不回転精度(注3)	±0.08度	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

*ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。



- *1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。
- *2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ご注意
*3 底面取付穴は、50ストロークの場合、1列(2個)しかありませんのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	128	178	228	278	328	378
N	—	1	2	3	4	5
n	2	4	6	8	10	12
質量(kg)	3.8	4.5	5.1	5.7	6.3	6.9
最高速度 (mm/s)	Hタイプ		600		505	
*ストロークにより変化します。	Mタイプ		300		250	
	Lタイプ		150		125	

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7530	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



ご注意

- (注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
- (注2) 可搬質量は、加速度がHタイプ:0.15G、Mタイプ:0.1G、Lタイプ:0.05Gの場合です。(加速度はこれが最大値となります。)水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、115ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
- (注3) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
- (注4) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08=8m)。

*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

商品ガイド
ロボシリンダ
単軸ロボット
対称
クリールム
防滴対応
直交ロボット
スカラロボット
リニアサーボアクチュエータ
超小型電動アクチュエータ
テーブルトップアクチュエータ
コントローラ
インテグレーション

ERC
RCP2
RCS

RCS-RB7530-100-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
100W ショート形状ガイドなし



タイプ/ロッド(幅75mm)ガイドなし ストローク/50~300mm 可搬質量/水平30kg/垂直12.5kg

■型式項目 シリーズ—タイプ—エンコーダ種類—モータ出力—ガイド区分—速度タイプ—ストローク—ケーブル長 オプション

(例) RCS - RB7530 - I - 100 - GN - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7530-I-100-GN-H-①-②-③	インクリメンタル	100	12	50~300	1~600	15	5.5	141.1
RCS-RB7530-I-100-GN-M-①-②-③			6		1~300	30	12.5	283.2

*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フランジ付	FL	→P128	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

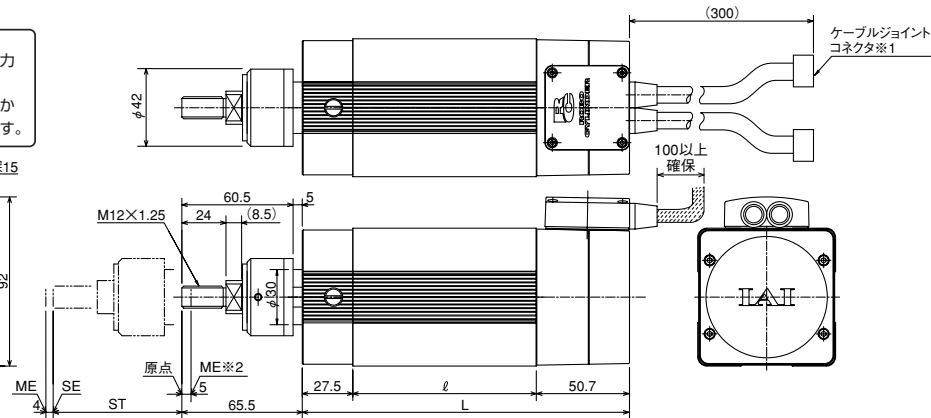
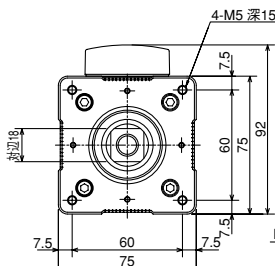
駆動方式	ボールネジφ10mm	転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ガイドなし	
ロッド径	φ30mm	
ロッド不回転精度(注3)	±0.7度	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

*ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意下さい。

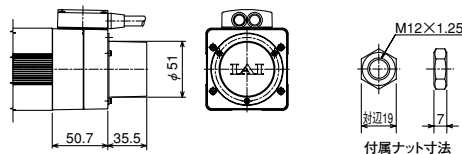
ご注意

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



- *1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。
- *2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ブレーキ付寸法 *ブレーキ付は全長が35.5mm、質量が0.3kgアップします。



ご注意

*3 100W・50ストロークは取付穴がありません。100W・100ストロークは1列(2個)しかありませんのでご注意下さい。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
ℓ	49.8	99.8	149.8	199.8	249.8	299.8
L	128	178	228	278	328	378
N	—	—	1	2	3	4
n	—	2	4	6	8	10
質量(kg)	2.2	2.7	3.1	3.6	4.0	4.5
最高速度(mm/s)	Hタイプ		600		505	
	Mタイプ		300		250	

※ストロークにより変化します。

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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-CB7530	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P579
E-Con	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100V/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607



ご注意

- (注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
- (注2) 可搬質量は、加速度が**Hタイプ:0.2G**、**Mタイプ:0.1G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。) 水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。
- (注3) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
- (注4) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-RB7530-100-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
100W ショート形状シングルガイド付



タイプ/ロッド(幅75mm) シングルガイド付 ストローク/50~300mm 可搬質量/水平30kg/垂直11.5kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS - RB7530 - I - 100 - GS1 - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7530-I-100-GS ①-H-②-③-④	インクリメンタル	100	12	50~300	1~600	15	4.5	141.1
RCS-RB7530-I-100-GS ①-M-②-③-④			6		1~300	30	11.5	283.2

*上記型式の①はガイド取付方向、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

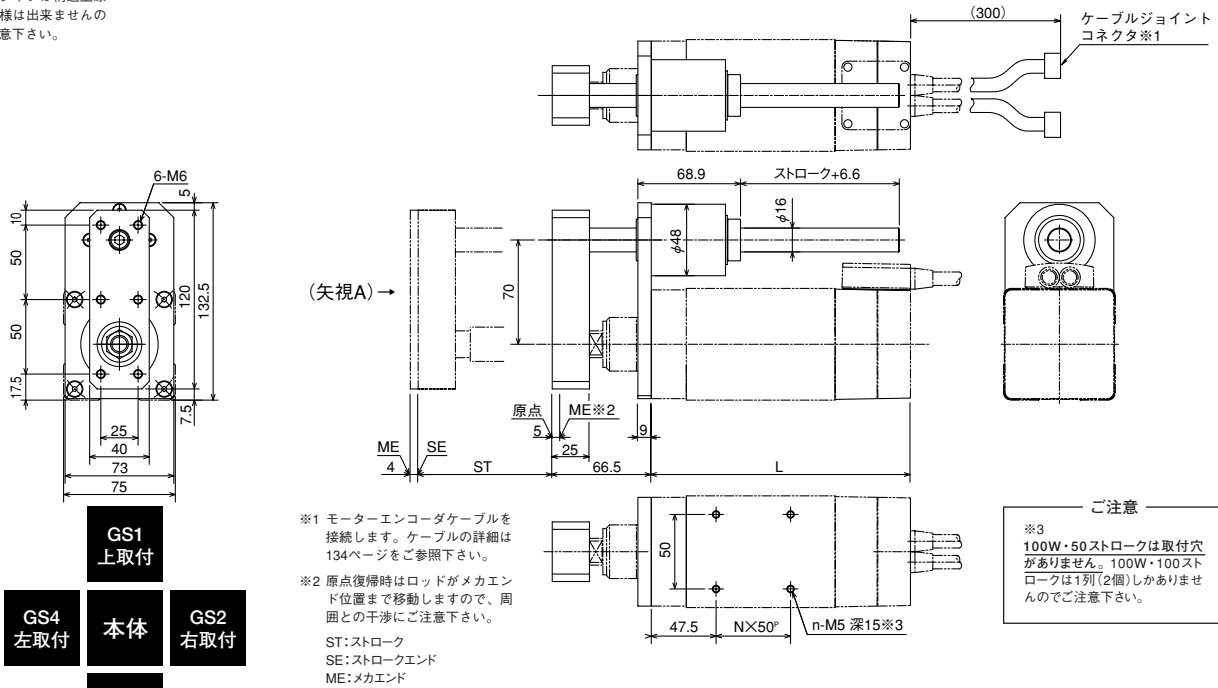
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ30mm
ロッド不回転精度(注3)	±0.1度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*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。



ガイド取付方向 (矢視Aの場合)

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	128	178	228	278	328	378
N	—	—	1	2	3	4
n	—	2	4	6	8	10
質量(kg)	3.3	3.9	4.4	4.9	5.4	6.0
最高速度(mm/s)	Hタイプ					600
	Mタイプ					505

※ストロークにより変化します。

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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7530	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P579
E-Con	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100V/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607



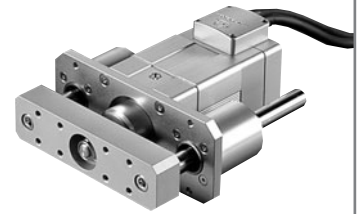
ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
 (注2) 可搬質量は、加速度がHタイプ:0.2G、Mタイプ:0.1Gの場合です。(加速度はこれが最大値となります。)水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、114ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
 (注3) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
 (注4) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-RB7530-100-GD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
100W ショート形状ダブルガイド付



タイプ/ ロッド(幅75mm)ダブルガイド付 ストローク/ 50~300mm 可搬質量/ 水平30kg/垂直10.9kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS - RB7530 - I - 100 - GD - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7530-I-100-GD-H-①-②-③	インクリメンタル	100	12	50~300	1~600	15	3.9	141.4
RCS-RB7530-I-100-GD-M-①-②-③			6		1~300	30	10.9	283.2

*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

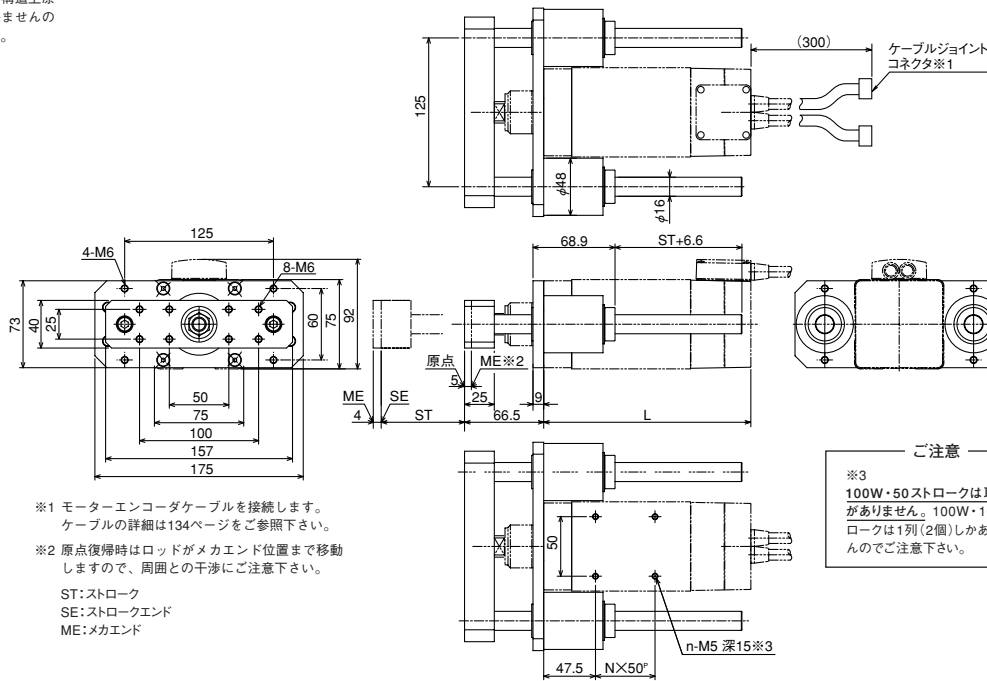
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm	転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ボールプッシュガイド2本外付け	
ロッド径	φ30mm	
ロッド不回転精度(注3)	±0.08度	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

*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134ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
 ST:ストローク
 SE:ストロークエンド
 ME:メカエンド

※3 100W・50ストロークは取付穴がありません。100W・100ストロークは1列(2個)しかありませんのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量・最高速度

ストローク	50	100	150	200	250	300	
L	128	178	228	278	328	378	
N	—	—	1	2	3	4	
n	—	2	4	6	8	10	
質量(kg)	3.9	4.6	5.2	5.8	6.4	7.0	
最高速度(mm/s)	Hタイプ					600	505
	Mタイプ					300	250

※ストロークにより変化します。

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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7530	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P579
E-Con	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100V/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607



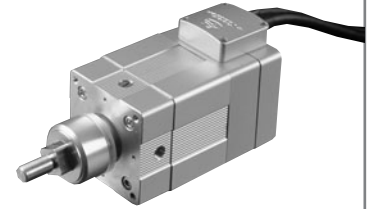
ご注意

(注1) ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します。(ストローク別最高速度は上記表参照)
 (注2) 可搬質量は、加速度が**Hタイプ:0.2G、Mタイプ:0.1G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。)水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、115ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
 (注3) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
 (注4) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-RB7535-100-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
100W ショート形状ガイドなし



タイプ/ロッド(幅75mm) ガイドなし ストローク/50~300mm 可搬質量/水平40kg/垂直19.5kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS - RB7535 - I - 100 - GN - H - 300 - S - B

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7535-I-100-GN-H-①-②-③	インクリメンタル	100	16	50~300	1~800	10	3.5	105.8
RCS-RB7535-I-100-GN-M-①-②-③			8		1~400	22	9	212.7
RCS-RB7535-I-100-GN-L-①-②-③			4		1~200	40	19.5	424.3

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フランジ付	FL	→P128	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

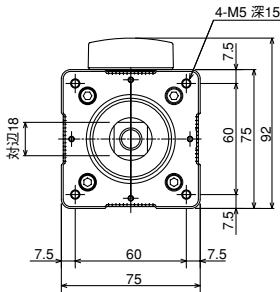
駆動方式	ボールネジφ12mm	転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ガイドなし	
ロッド径	φ35mm	
ロッド不回転精度(注2)	±0.7度	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

※ロッドタイプは構造上原
点逆仕様は出来ませんの
でご注意下さい。

ご注意

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

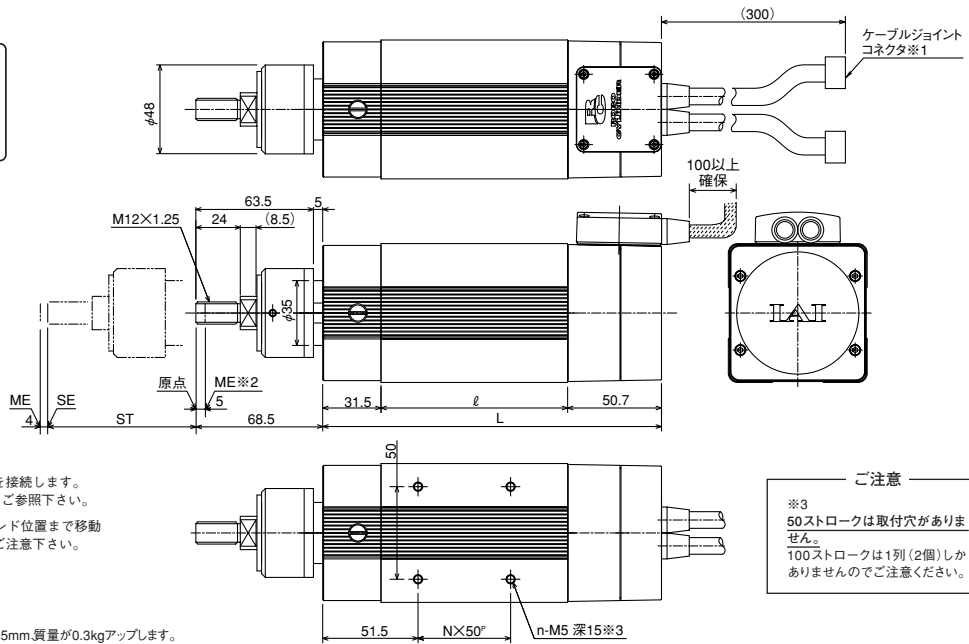
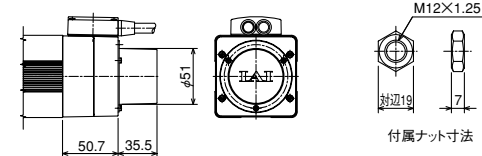


※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。
ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。

※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動
しますので、周囲との干渉にご注意下さい。

ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ブレーキ付寸法 ※ブレーキ付は全長が35.5mm質量が0.3kgアップします。



※3 50ストロークは取付穴がありま
せん。
100ストロークは1列(2個)しか
ありませんのでご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
φ	50.8	100.8	150.8	200.8	250.8	300.8
L	133	183	233	283	333	383
N	—	—	1	2	3	4
n	—	2	4	6	8	10
質量(kg)	2.7	3.2	3.6	4.1	4.5	5.0

適応コントローラ仕様

適応 コントローラ	最大制御 軸数	接続可能 エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7535	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100/ AC200V	→P579
E-Con	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100/ AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/ AC200V	→P600
X-SEL	4軸	インクリ	プログラム	AC100/ AC200V	→P607



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度がHタイプ:0.25G、Mタイプ:0.17G、Lタイプ:
0.1Gの場合です。(加速度はこれが最大値となります。)
水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態
での値です。

(注2) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。

(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15ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸
ロボット

クリ
ンルーム

防滴
対応

直交
ロボット

スカ
ラ

リ
ニアサー
ボ

超
小型電
動

テ
ーブル
トップ

コ
ントロー
ラ

イ
ンフ
ォ

ERC

RCP2

RCS

RCS-RB7535-100-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
100W ショート形状シングルガイド付



タイプ / ロッド(幅75mm) シングルガイド付 ストローク / 50~300mm 可搬質量 / 水平40kg/垂直18.5kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS - RB7535 - I - 100 - GS1 - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7535-I-100-GS ①-H-②-③-④	インクリメンタル	100	16	50~300	1~800	10	2.5	105.8
RCS-RB7535-I-100-GS ①-M-②-③-④			8		1~400	22	8	212.7
RCS-RB7535-I-100-GS ①-L-②-③-④			4		1~200	40	18.5	424.3

*上記型式の①はガイド取付方向、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

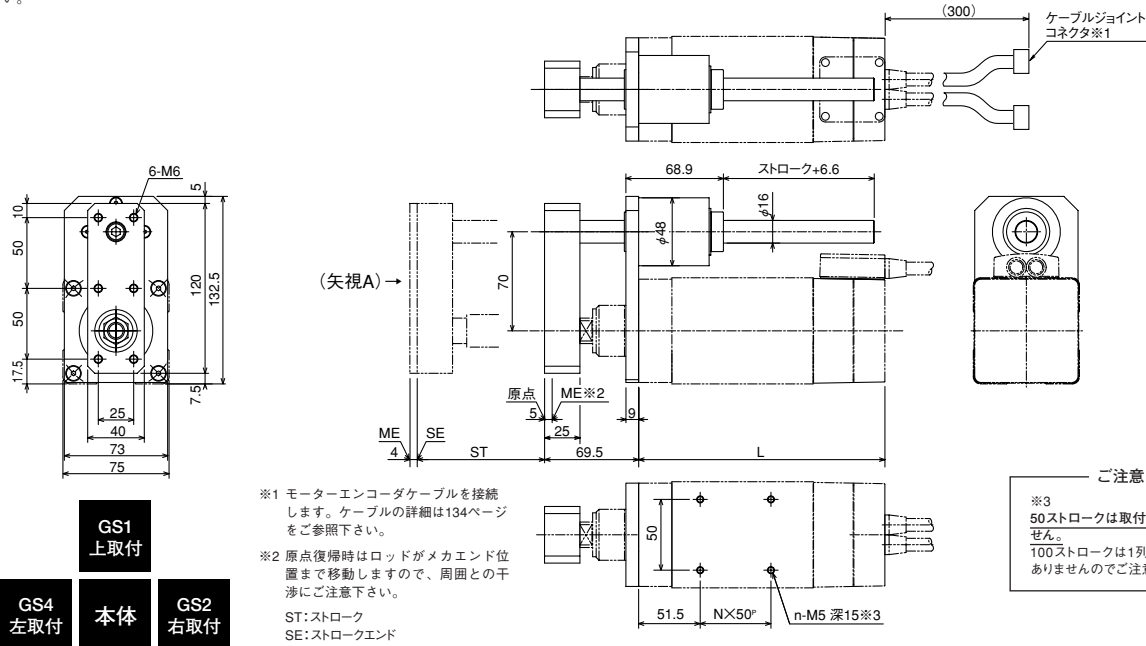
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm	転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ボールプッシュガイド1本外付け	
ロッド径	φ35mm	
ロッド不回転精度(注2)	±0.1度	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

*ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



※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134ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
 ST:ストローク
 SE:ストロークエンド
 ME:メカエンド

※3 50ストロークは取付穴がありません。100ストロークは1列(2個)しかありませんのでご注意ください。



ガイド取付方向(矢視Aの場合)

■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	133	183	233	283	333	383
N	—	—	1	2	3	4
n	—	2	4	6	8	10
質量(kg)	3.8	4.4	4.9	5.4	5.9	6.5

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7535	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P579
E-Con	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100V/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607



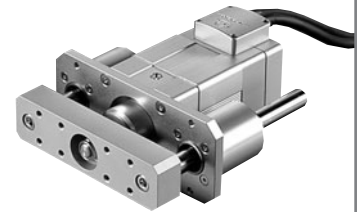
ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度がHタイプ:0.25G、Mタイプ:0.17G、Lタイプ:0.1Gの場合です。(加速度はこれが最大値となります。)
 水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、114ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
 (注2) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
 (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15ページをご参照下さい。

RCS-RB7535-100-GD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
100W ショート形状ダブルガイド付



タイプ/ロッド(幅75mm)ダブルガイド付 ストローク/50~300mm 可搬質量/水平40kg/垂直17.9kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション

(例) RCS - RB7535 - I - 100 - GD - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7535-I-100-GD-H-①-②-③	インクリメンタル	100	16	50~300	1~800	10	1.9	105.8
RCS-RB7535-I-100-GD-M-①-②-③			8		1~400	22	7.4	212.7
RCS-RB7535-I-100-GD-L-①-②-③			4		1~200	40	17.9	424.3

*上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

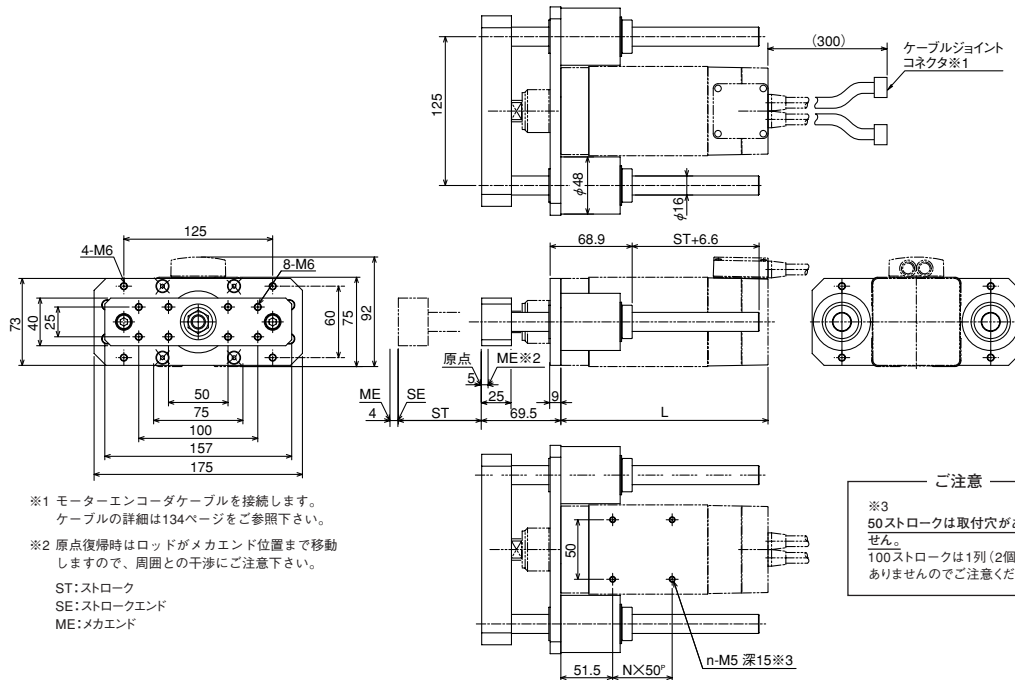
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュガイド2本外付け
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度(注2)	±0.08度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
L	133	183	233	283	333	383
N	—	—	1	2	3	4
n	—	2	4	6	8	10
質量(kg)	4.4	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7535	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



ご注意

(注1)可搬質量は、加速度が**Hタイプ:0.25G、Mタイプ:0.17G、Lタイプ:0.1G**の場合です。(加速度はこれが最大値となります。)

水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、115ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。

(注2)不回転精度はロッド引込み状態での数値です。

(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15ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

対称クリールム

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ERC

RCP2

RCS

RCS-RB7535-150-GN

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
150W ショート形状ガイドなし



タイプ/ ロッド(幅75mm) / ストローク/ 100~300mm / 可搬質量/ 水平35kg/垂直14.5kg

型式項目 シリウス タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS - RB7535 - I - 150 - GN - H - 300 - S - B

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7535-I-150-GN-H-①-②-③	インクリメンタル	150	16	100~300	1~800	15	6.5	158.8
RCS-RB7535-I-150-GN-M-①-②-③			8		1~400	35	14.5	318.5

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

名称	型式	参照頁	標準価格
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フランジ付	FL	→P128	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

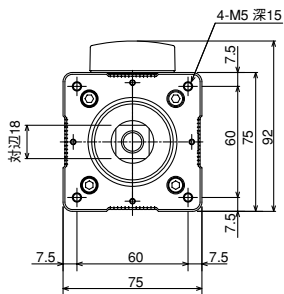
駆動方式	ボールネジφ12mm	転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ガイドなし	
ロッド径	φ35mm	
ロッド不回転精度(注2)	±0.7度	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。

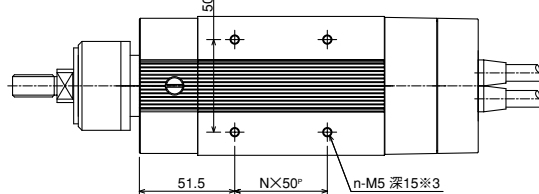
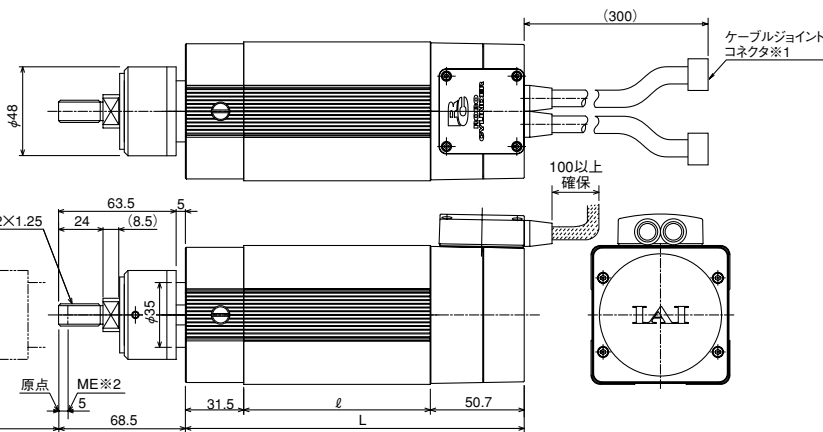
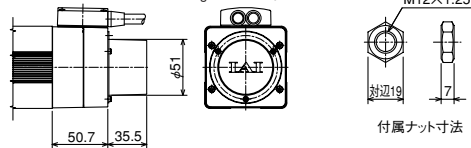
ご注意

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



※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
ST:ストローク
SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

ブレーキ付寸法 ※ブレーキ付は全長が35.5mm、質量が0.3kgアップします。



※3 底面取付穴は、100ストロークが2個(1列)となりますので、ご注意ください。

■ストローク別寸法・質量

注 *50ストロークの設定はありませんのでご注意ください。

ストローク	100	150	200	250	300
φ	100.8	150.8	200.8	250.8	300.8
L	183	233	283	333	383
N	—	1	2	3	4
n	2	4	6	8	10
質量(kg)	3.3	3.7	4.2	4.6	5.1

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7535	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



ご注意

(注1)可搬質量は、加速度がHタイプ:0.3G、Mタイプ:0.2Gの場合です。(加速度はこれが最大値となります。)

水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。

(注2) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。

(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15ページをご参照下さい。

RCS-RB7535-150-GS

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
150W ショート形状シングルガイド付



タイプ/ロッド(幅75mm) シングルガイド付 ストローク/100~300mm 可搬質量/水平35kg/垂直13.5kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS - RB7535 - I - 150 - GS1 - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7535-I-150-GS ①-H-②-③-④	インクリメンタル	150	16	100~300	1~800	15	5.5	158.8
RCS-RB7535-I-150-GS ①-M-②-③-④			8		1~400	35	13.5	318.5

*上記型式の①はガイド取付方向、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

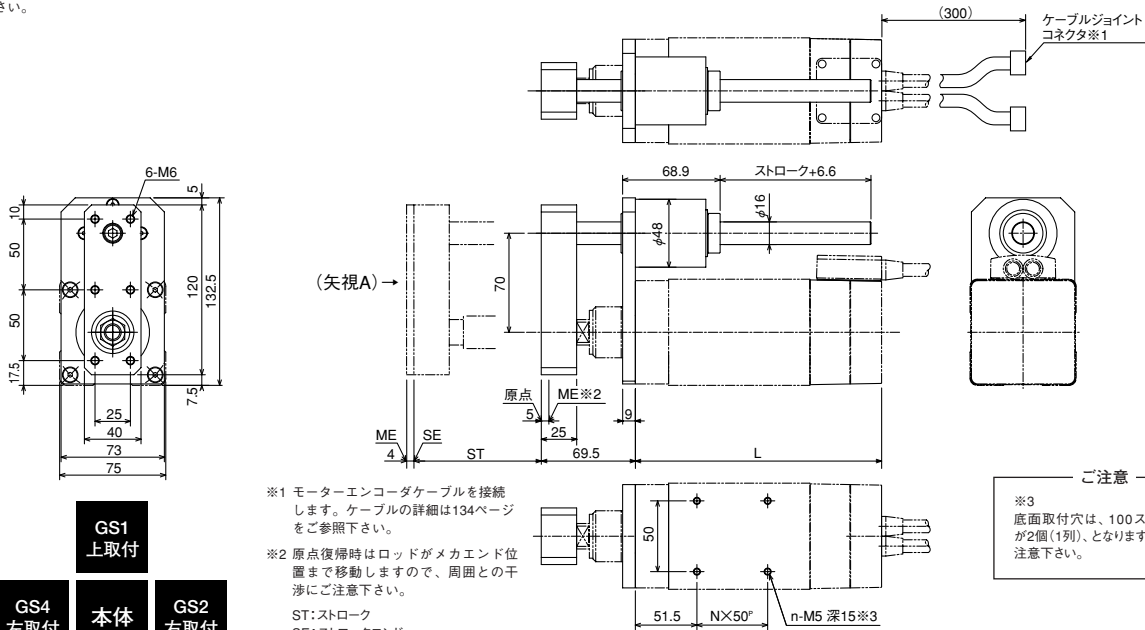
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ボールプッシュガイド1本外付け
ロッド径	φ35mm
ロッド不回転精度(注2)	±0.1度
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



ガイド取付方向(矢視Aの場合)

※1 モーターエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。
※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
ST: ストローク
SE: ストロークエンド
ME: メカエンド

※3 底面取付穴は、100ストロークが2個(1列)、となりますので、ご注意ください。

ストローク別寸法・質量

注 *50ストロークの設定はありませんのでご注意ください。

ストローク	100	150	200	250	300
L	183	233	283	333	383
N	—	1	2	3	4
n	2	4	6	8	10
質量(kg)	4.5	5.0	5.5	6.0	6.6

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7535	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P579
E-Con	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	インクリ	プログラム	AC100/AC200V	→P607



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度がHタイプ:0.3G、Mタイプ:0.2Gの場合です。(加速度はこれが最大値となります。) 水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、114ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
(注2) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
(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15ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

対応 クリールーム

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

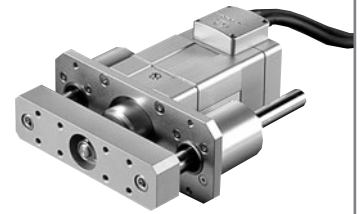
ERC

RCP2

RCS

RCS-RB7535-150-GD

ロボシリンダ ロッドタイプ 本体幅75mm
150W ショート形状ダブルガイド付



タイプ/ロッド(幅75mm)ダブルガイド付 ストローク/100~300mm 可搬質量/水平35kg/垂直12.9kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 ガイド区分 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
(例) RCS - RB7535 - I - 150 - GD - H - 300 - S - B

※型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-RB7535-I-150-GD-H-①-②-③	インクリメンタル	150	16	100~300	1~800	15	4.9	158.8
RCS-RB7535-I-150-GD-M-①-②-③			8		1~400	35	12.9	318.5

※上記型式の①はストローク、②はケーブル長、③はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

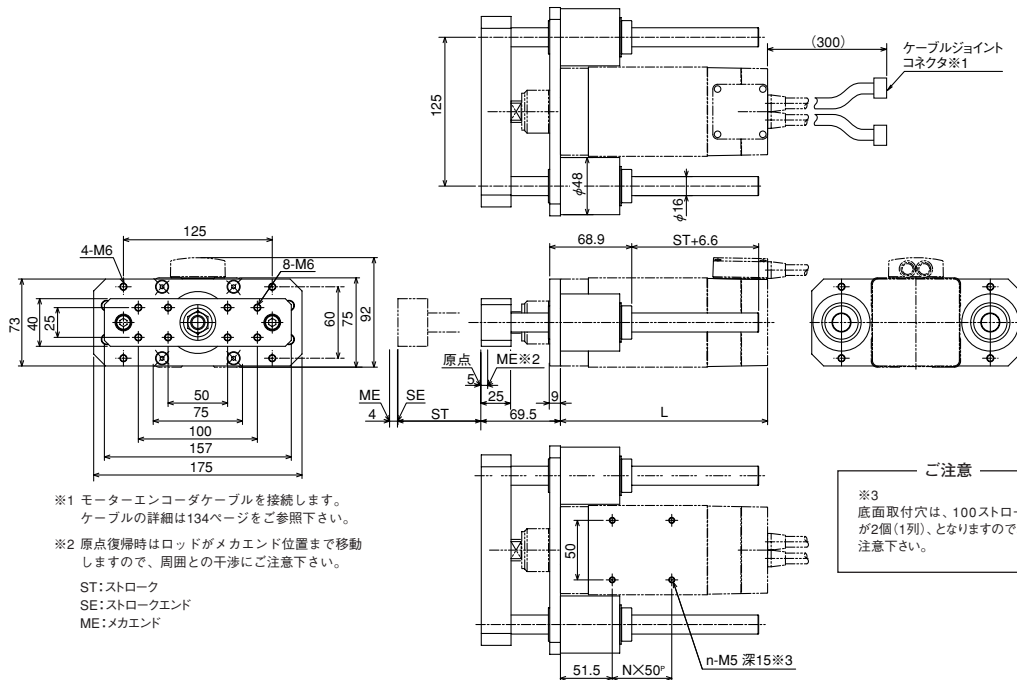
名称	型式	参照頁	備考
コネクタケーブル取出方向変更	A1~A3	→P127	
ブレーキ	B	→P127	
フート金具付	FT	→P129	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm	転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm	
バックラッシ	0.05mm以下	
ガイド	ボールプッシュガイド2本外付け	
ロッド径	φ35mm	
ロッド不回転精度(注2)	±0.08度	
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理	
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)	

寸法図

※ロッドタイプは構造上原点逆仕様は出来ませんのでご注意ください。



※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134ページをご参照下さい。
 ※2 原点復帰時はロッドがメカエンド位置まで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。
 ST:ストローク
 SE:ストロークエンド
 ME:メカエンド

ご注意
 ※3 底面取付穴は、100ストロークが2個(1列)、となりますので、ご注意ください。

ストローク別寸法・質量

注 *50ストロークの設定はありませんのでご注意ください。

ストローク	100	150	200	250	300
L	183	233	283	333	383
N	—	1	2	3	4
n	2	4	6	8	10
質量(kg)	5.2	5.8	6.4	7.0	7.6

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-RB7535	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P579
E-Con	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100V/AC200V	→P600
X-SEL	4軸	インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度が**Hタイプ:0.3G、Mタイプ:0.2G**の場合です。(加速度はこれが**最大値**となります。) 水平可搬質量は、ガイドを併用しロッドにラジアル荷重がかからない状態での値です。ガイドを併用しない場合は、115ページの先端荷重と走行寿命の相関グラフをご参照下さい。
 (注2) 不回転精度はロッド引込み状態での数値です。
 (注3) ケーブル長さは最大15mです。長さ指定はn単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

※その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-F45

ロボシリンダ 本体幅45mm 30W フラットタイプ



タイプ フラット(幅45mm) ストローク 50~200mm 可搬質量 垂直9kg

型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション
 (例) RCS-F45 - A - 30 - H - 200 - S - B

*型式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-F45-①-30-H-②-③-④	アブソリュートインクリメンタル	30	10	50~200	1~500	119ページ参照	1.5	51
RCS-F45-①-30-M-②-③-④			5		1~250		4	101.9
RCS-F45-①-30-L-②-③-④			2.5		1~125		9	202.9

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

オプション

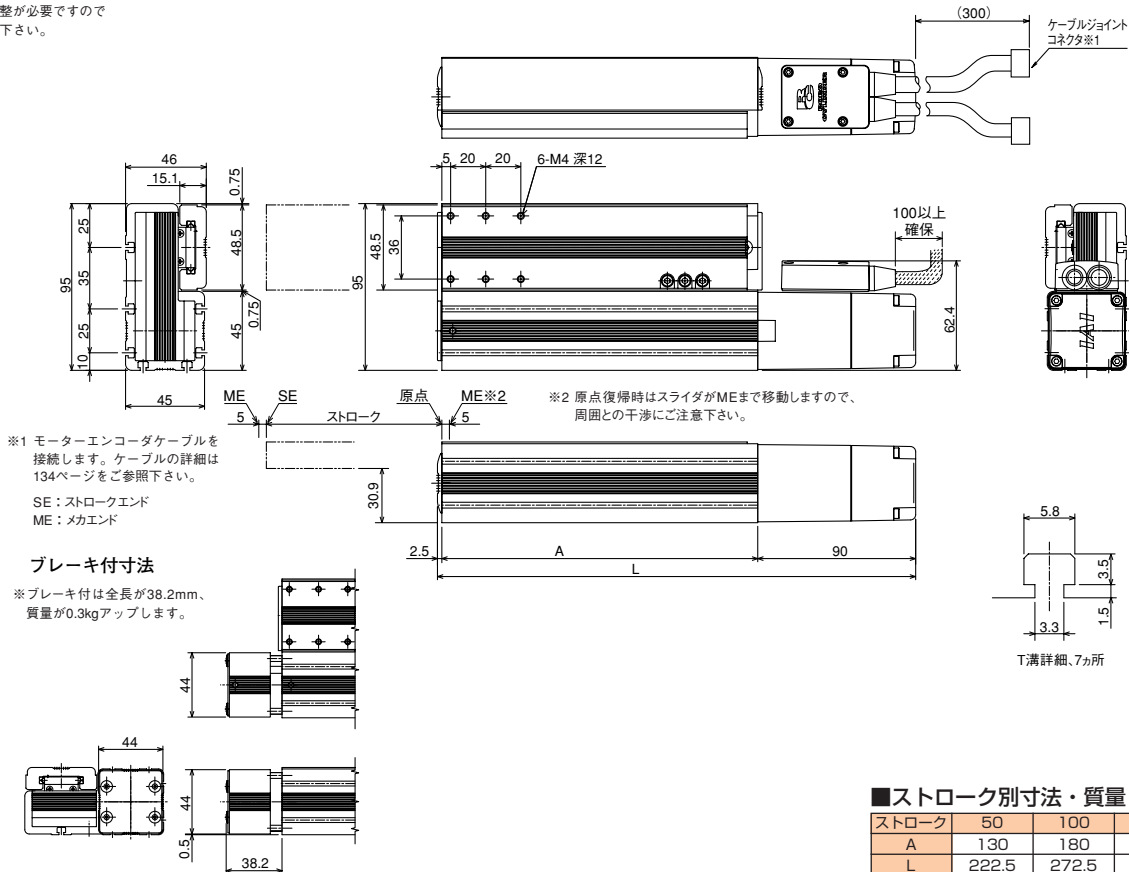
名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P 127	
原点逆仕様	NM	→P 127	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ8mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	リニアガイド内蔵
許容負荷モーメント	Ma : 2.7N・m Mb : 3.1N・m Mc : 2.9N・m
ベース	材質：アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200
A	130	180	230	280
L	222.5	272.5	322.5	372.5
質量(kg)	1.6	1.9	2.2	2.5

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-F45	1軸	アブソ/インクリ	ポジショナー	DC24V	→P579
RCS-E-F45					



(注1) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプ0は0.2G)、最高速度で動作させた時の値です。水平可搬質量はモーメントの許容値内となりますので、119ページをご参照下さい。
 (注2) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

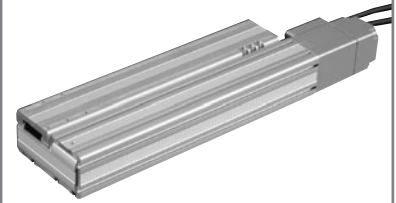
*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

商品ガイド
 ロボシリンダ
 単軸ロボット
 クリールーム対応
 防滴対応
 直交ロボット
 スカラロボット
 リニアサーボアクチュエータ
 超小型電動アクチュエータ
 テーブルトップアクチュエータ
 コントローラ
 インベントラ

ERC
 RCP2
 RCS

RCS-F55-60

ロボシリンダ 本体幅55mm 60W フラットタイプ



タイプ フラット(幅55mm) ストローク 50~300mm 可搬質量 11.5kg

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 速度タイプ ストローク ケーブル長 オプション
 (例) RCS-F55 - A - 60 - H - 300 - S - B

*型式項目の内容は、31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-F55-①-60-H-②-③-④	アブソリュート インクリメンタル	60	16	50~300	1~800	119ページ参照	2	63.8
RCS-F55-①-60-M-②-③-④			8		1~400		5	127.5
RCS-F55-①-60-L-②-③-④			4		1~200		11.5	255.1

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

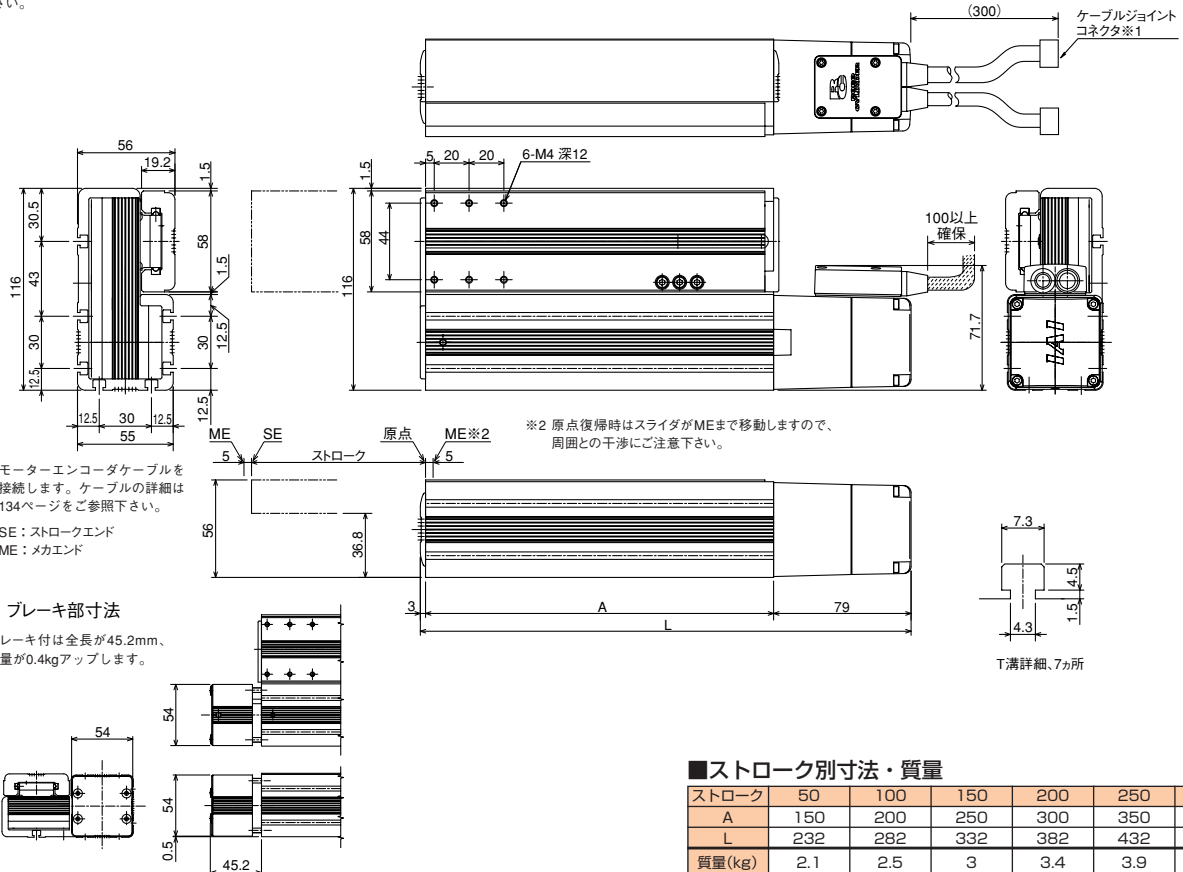
名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P127	
原点逆側仕様	NM	→P127	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	リニアガイド内蔵
許容負荷モーメント	Ma : 4.5N・m Mb : 5.4N・m Mc : 4.1N・m
ベース	材質:アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
A	150	200	250	300	350	400
L	232	282	332	382	432	482
質量(kg)	2.1	2.5	3	3.4	3.9	4.3

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-F55	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/ AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/ AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/ AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/ AC200V	→P607



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプ0は0.2G)、最高速度で動作させた時の値です。
 水平可搬質量はモーメントの許容値内となりますので、119ページをご参照下さい。

(注2) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。
 (例. X08=8m)。

*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-F55-100

ロボシリンダ 本体幅55mm 100W フラットタイプ



タイプ フラット(幅55mm) ストローク 50~300mm 可搬質量 18kg

■型式項目 シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-速度タイプ-ストローク-ケーブル長-オプション
 (例) RCS-F55-A-100-H-300-S-B

*型式項目の内容は、31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm単位 (mm)	速度 (mm/s)	可搬質量(注1)		定格推力(N)
						水平(kg)	垂直(kg)	
RCS-F55-①-100-H-②-③-④	アブソリュート インクリメンタル	100	16	50~300	1~800	119ページ参照	3.5	105.8
RCS-F55-①-100-M-②-③-④			8		1~400		9	212.7
RCS-F55-①-100-L-②-③-④			4		1~200		18	424.3

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。RCSをXSELコントローラで動作させる場合は、ストロークとケーブル長の間にT1/T2を付けて下さい。(P31参照)

オプション

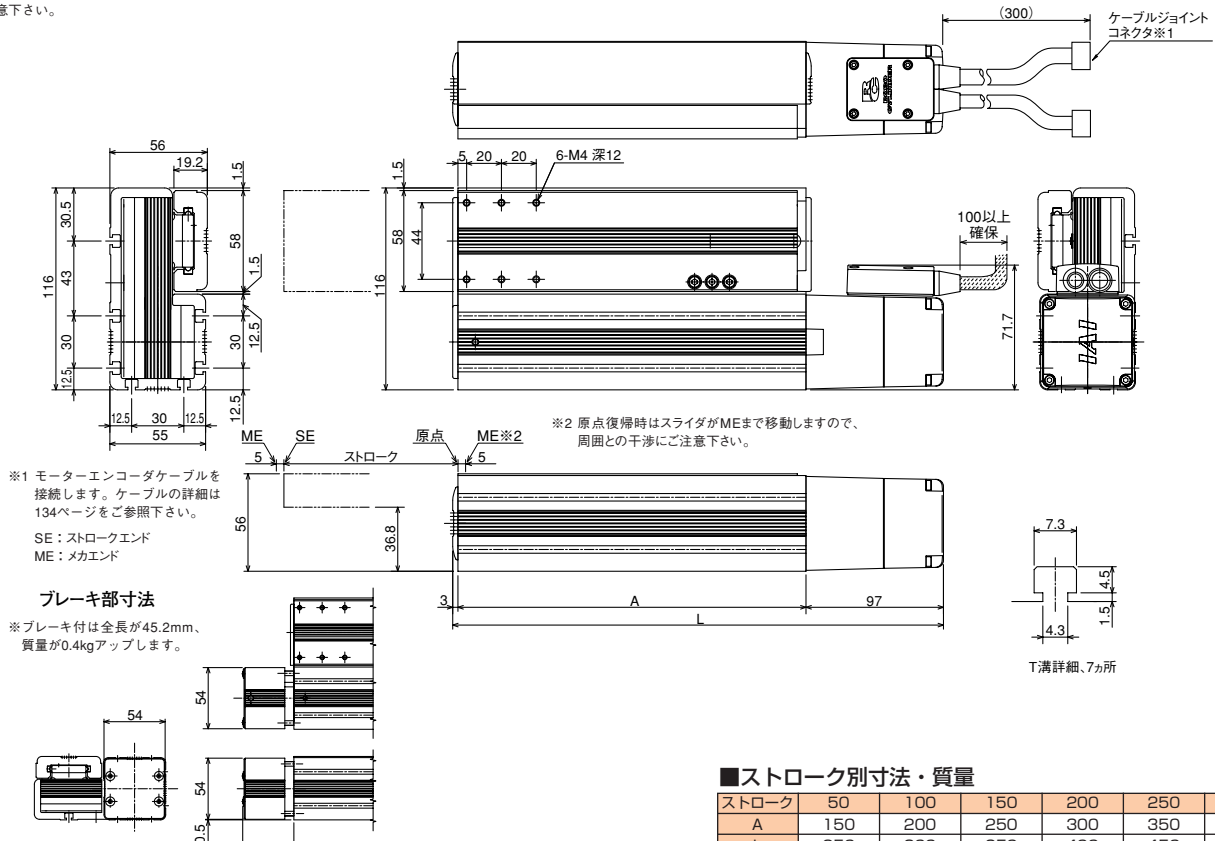
名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P127	
原点逆側仕様	NM	→P127	

共通仕様

駆動方式	ボールネジφ12mm 転造C10
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	リニアガイド内蔵
許容負荷モーメント	Ma: 4.5N・m Mb: 5.4N・m Mc: 4.1N・m
ベース	材質: アルミ 白色アルマイト処理
ケーブル長(注2)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*原点方向を変更するには
返却調整が必要ですので
ご注意ください。



■ストローク別寸法・質量

ストローク	50	100	150	200	250	300
A	150	200	250	300	350	400
L	250	300	350	400	450	500
質量(kg)	2.3	2.7	3.2	3.6	4.1	4.5

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-F55	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/ AC200V	→P579
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/ AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/ AC200V	→P600
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100/ AC200V	→P607



ご注意

(注1) 可搬質量は、加速度0.3G(Lタイプ0は0.2G)、最高速度で動作させた時の値です。
水平可搬質量はモーメントの許容値内となりますので、119ページをご参照下さい。
(注2) ケーブル長さは最長15mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。
(例. X08=8m)。

*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸
ロボット

対
クリールム

防滴
対応

直交
ロボット

スカ
ラ

リ
ニアサー
ボ

超
小型電
動

テ
ーブル
トップ

コ
ントロ
ーラ

イ
ンフ
ォメ
ーシ
ョ
ン

ERC

RCP2

RCS

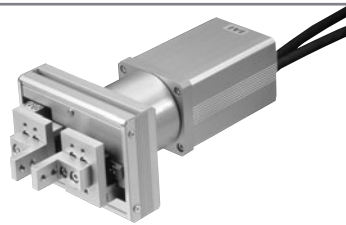
RCS-G20

ロボグリッパー 60W 減速器付 高荷重タイプ

タイプ / グリップ(高荷重) ストローク / 20~200mm 最大把持力 / 45.1N

■型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 減速比 ストローク ケーブル長
 (例) RCS - G20 - I - 60 - 5 - 20 - S

*形式項目の内容は31ページをご参照下さい。



型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	減速比	ストローク(注1) (mm)	最大往復回数 (cpm)	最大把持力(注2) (N)
RCS-G20-I-60-5--	インクリメンタル	60	5 : 1	20, 40, (60), (80), 100, (120), (200)	60	45.1

*上記型式の はストローク、 はケーブル長が入ります。

オプション

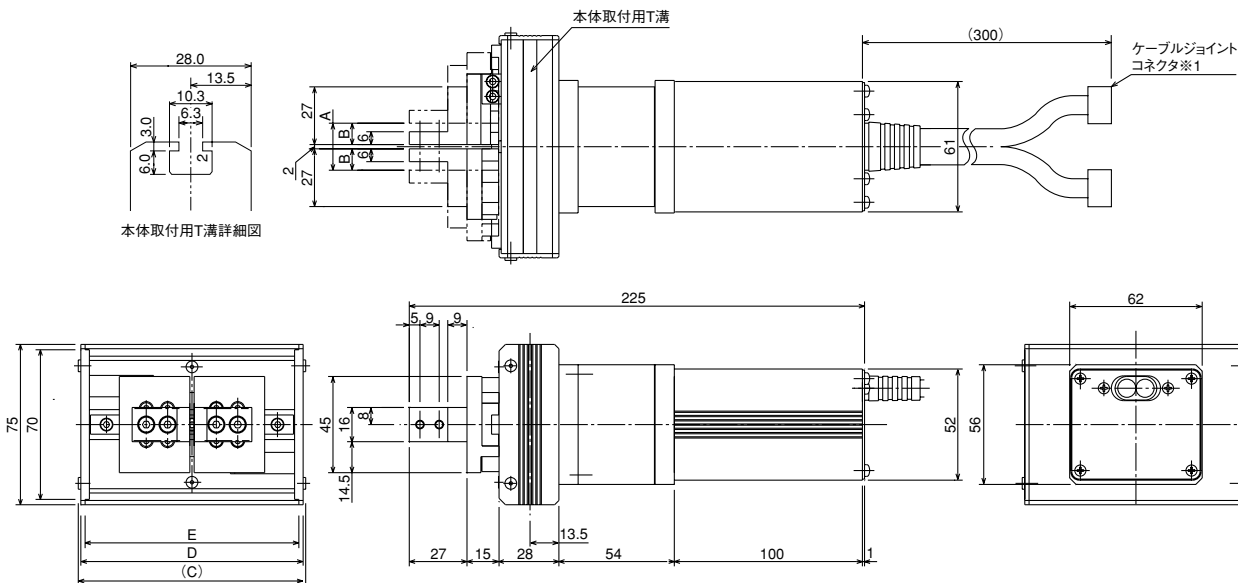
名称	型式	参照頁	備考
*オプションの設定はありません			

共通仕様

駆動方式	ラック&ピニオン
繰返し位置決め精度	±0.04mm
バックラッシュ	0.7mm以下
ガイド	リニアガイド
静的許容モーメント	Ma : 5.1N・m Mb : 5.1N・m Mc : 10.4N・m
減速器	遊星減速器
本体	専用アルミ押し出し材 白色アルマイト処理
ケーブル長(注3)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:ロボットケーブル
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

*スライダは開側が原点になります。



*1 モータケーブル、エンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。

ストローク別寸法・質量

開閉ストローク	20	40	(60)	(80)	100	(120)	(200)
A	22	42	62	82	102	122	202
B	10	20	30	40	50	60	100
C	106.4	126.4	146.4	166.4	186.4	206.4	286.4
D	104	124	144	164	184	204	284
E	100	120	140	160	180	200	280
質量(kg)	1.8	1.9	1.9	2.0	2.0	2.1	2.3

*1 ()内ストロークは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	操作方法	電源電圧	掲載頁
RCS-C-G20	1軸	インクリ	ポジショナー	AC100V/AC200V	→P579



(注1)ストロークの種類で()が付いているもの(60, 80, 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)

*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-R10

ロボロータリー 60W モータストレートタイプ



タイプ/ロータリー 揺動角度/300度 定格トルク/2.4N・m

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 減速比 ストローク ケーブル長 オプション
 (例) RCS - R10 - I - 60 - 18 - 300 - S - L

※形式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	減速比	揺動角度 (度)	最大速度 (度/sec)	定格トルク(注1) (N・m)	負荷イナーシャ (kg・m ²)
RCS-R10-I-60-18-300- □ -L	インクリメンタル	60	18:1	300	500	2.4	2.5×10 ⁻⁴ 以下

※上記型式の□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
原点リミットスイッチ	L	—	標準装備

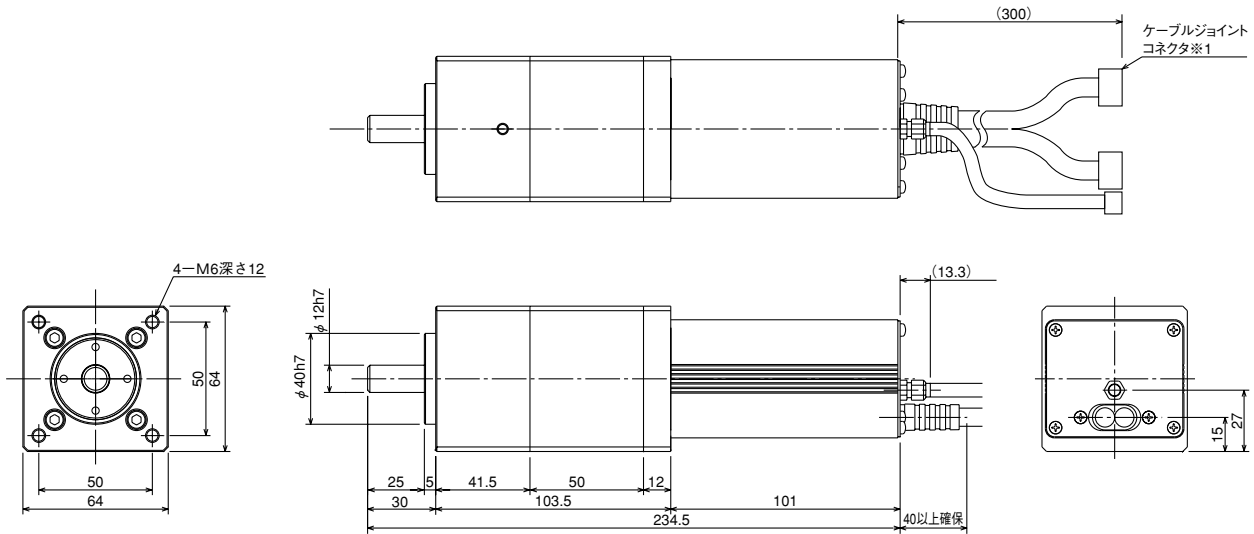
※原点リミットスイッチは通常オプションですが、ロータリータイプは標準装備となります。

共通仕様

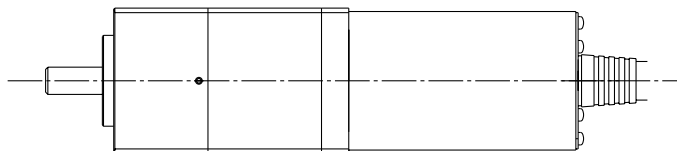
駆動方式	ボール減速器
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシ	0.1度以下
許容負荷モーメント	6.8N・m以下
スラスト荷重(注3)	100N以下
本体	専用アルミ材 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X □ :長さ指定 R □ :ロボットケーブル
本体質量	1.9kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

※原点復帰についてはP120をご覧下さい。



※1 モータケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。



適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
E-Con	1軸	インクリ	ポジショナー	AC100V/AC200V	→P587



ご注意

(注1)移動時の許容値です。
 (注2)バックラッシを無視して片方向に位置決めを行った場合です。
 (注3)スラスト荷重は停止時の出力軸の機械的な強度です。選定の際は負荷モーメントと負荷イナーシャを考慮してご選定下さい。
 (注4)ケーブル長さは最大15mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

※その他注意事項は15ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリーズ

単軸ロボット

対応 クリールーム

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インバータ

ERC

RCP2

RCS

RCS-R20

ロボロータリー 60W モータ折返しタイプ



タイプ/ロータリー 揺動角度/300度 定格トルク/2.4N・m

型式項目 シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ出力 減速比 ストローク ケーブル長 オプション
 (例) RCS - R20 - I - 60 - 18 - 300 - S - L

*形式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	減速比	揺動角度 (度)	最大速度 (度/sec)	定格トルク(注1) (N・m)	負荷イナーシャ (kg・m ²)
RCS-R20-I-60-18-300- □ -L	インクリメンタル	60	18:1	300	500	2.4	2.5×10 ⁻² 以下

*上記型式の□はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
原点リミットスイッチ	L	—	標準装備

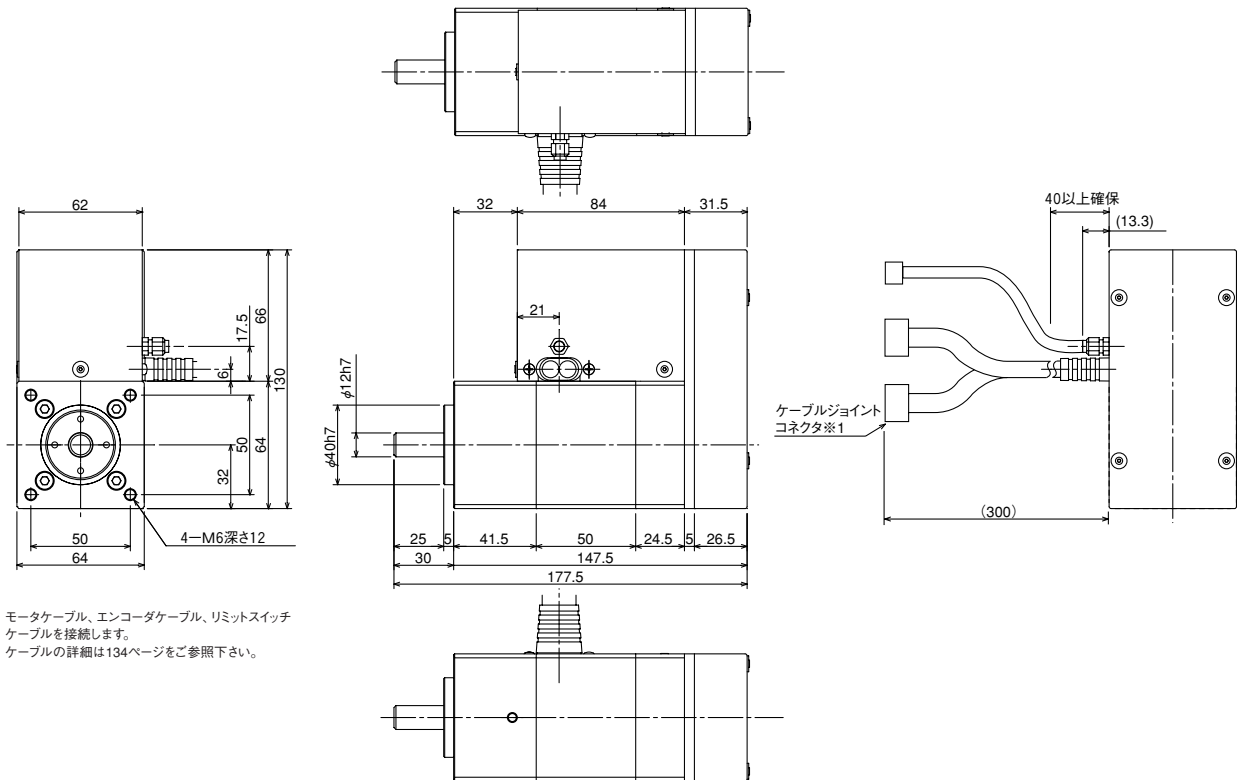
*原点リミットスイッチは通常オプションですが、ロボロータリータイプは標準装備となります。

共通仕様

駆動方式	ボール減速器 (モータはタイミングベルトにて連結)
繰り返し位置決め精度	±0.02mm
バックラッシュ	0.1度以下
許容負荷モーメント	6.8N・m以下
スラスト荷重(注3)	100N以下
本体	専用アルミ材 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X □ :長さ指定 R □ :ロボットケーブル
本体質量	2.8kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下 (結露無きこと)

寸法図

*原点復帰についてはP120をご覧下さい。



*1 モータケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
E-Con	1軸	インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587



ご注意

(注1) 移動時の許容値です。
 (注2) バックラッシュを無視して片方向に位置決めを行った場合です。
 (注3) スラスト荷重は停止時の出力軸の機械的な強度です。選定の際は負荷モーメントと負荷イナーシャを考慮してご選定下さい。
 (注4) ケーブル長さは最大15mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

*その他注意事項は15ページをご参照下さい。

RCS-R30

ロボロータリー 60W モータ折返し中空軸タイプ



タイプ/ロータリー 揺動角度/300度 定格トルク/0.764N・m

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 オプション
 (例) RCS - R30 - I - 60 - 4 - 300 - S - L

※形式項目の内容は31ページをご参照下さい。

型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	減速比	揺動角度 (度)	最大速度 (度/sec)	定格トルク(注1) (N・m)	負荷イナーシャ (kg・m ²)
RCS-R30-I-60-4-300-□-L	インクリメンタル	60	4:1	300	500	0.764	1.25×10 ⁻³ 以下

※上記型式の□はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
原点リミットスイッチ	L	—	標準装備

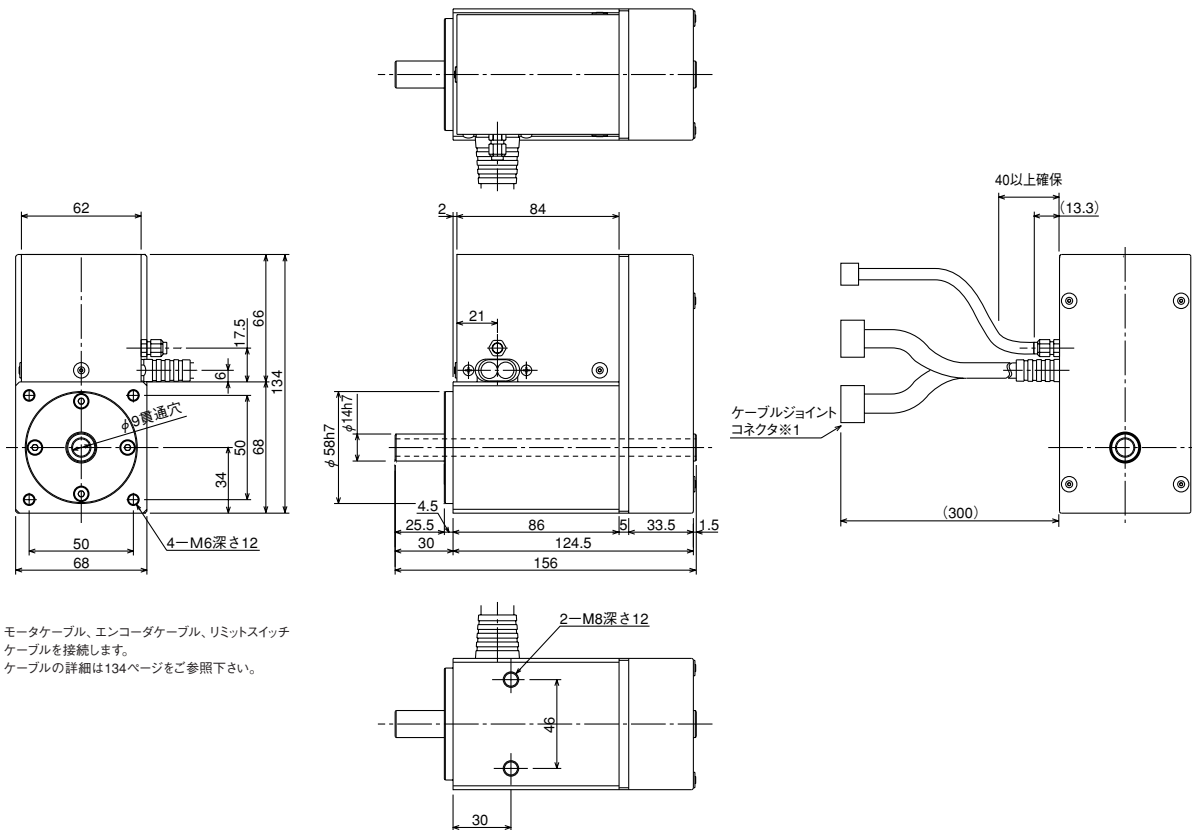
※原点リミットスイッチは通常オプションですが、ロータリータイプは標準装備となります。

共通仕様

駆動方式	タイミングベルト
繰り返し位置決め精度	±0.1mm
バックラッシュ	0.5度以下
許容負荷モーメント	8.9N・m以下
スラスト荷重(注3)	100N以下
本体	専用アルミ材 白色アルマイト処理
ケーブル長(注4)	P:1m S:3m M:5m X□□:長さ指定 R□□:減速器付ケーブル
本体質量	2.6kg
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

※原点復帰についてはP120をご覧下さい。



※1 モータケーブル、エンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は134ページをご参照下さい。

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
E-Con	1軸	インクリ	ポジショナー	AC100V/AC200V	→P587



ご注意

(注1)移動時の許容値です。
 (注2)バックラッシュを無視して片方向に位置決めを行った場合です。
 (注3)スラスト荷重は停止時の出力軸の機械的な強度です。選定の際は負荷モーメントと負荷イナーシャを考慮してご選定下さい。
 (注4)ケーブル長さは最大15mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

※その他注意事項は15ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリーズ

単軸ロボット

対付 クリールーム

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インテグレーション

ERC

RCP2

RCS