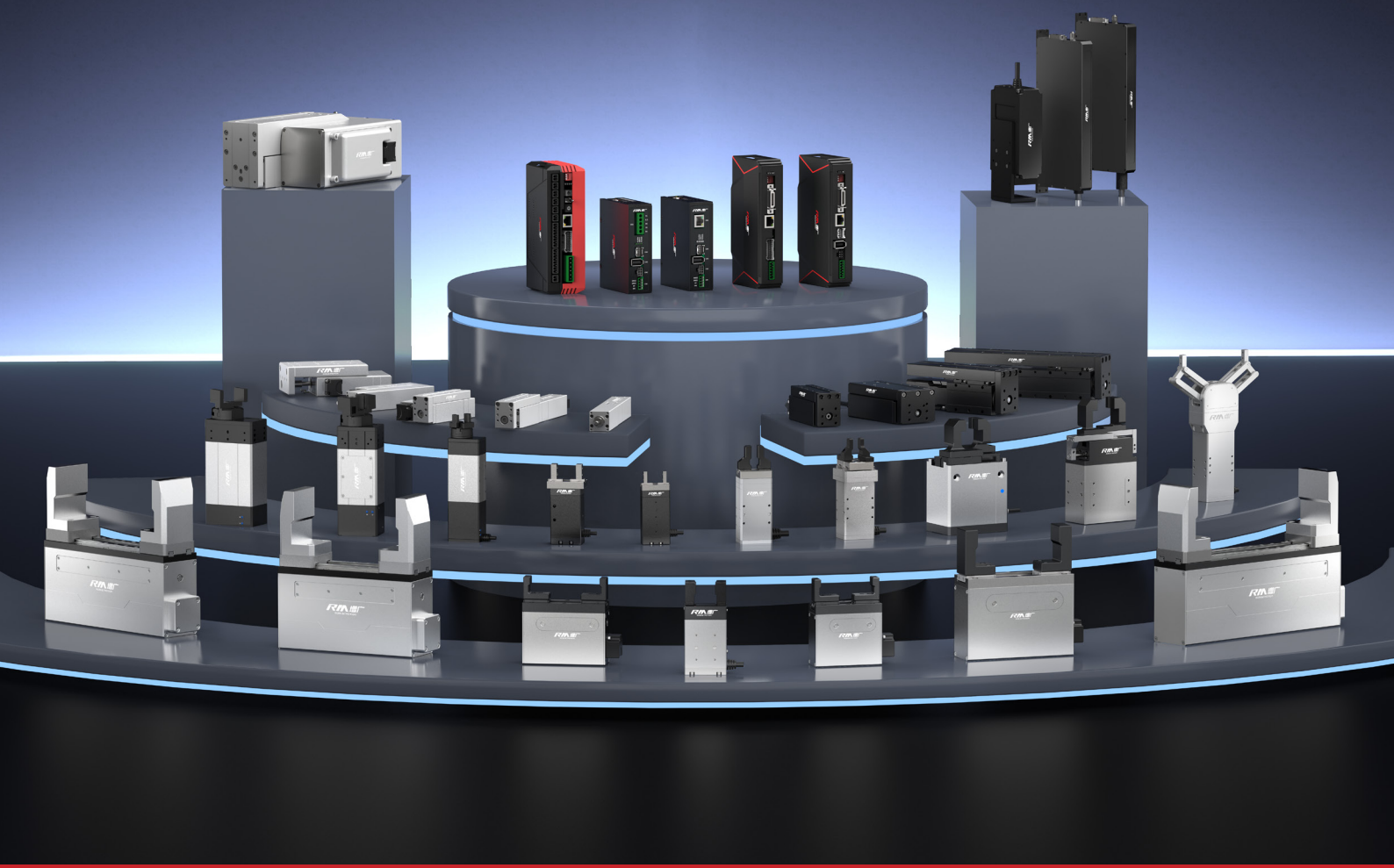
ROBUSTMOTION

精密モーション制御システム・電動アクチュエーターのメーカー



電動アクチュエーター機種選定ガイド

電動グリッパ | ロータリグリッパ | リニアアクチュエーター | ダイレクトドライブ電動アクチュエーター | コントローラー

ISO RoHS COMPLIANT CE

ROBUSTMOTION

MagiFloater® | スマート電動アクチュエーター | SoftForce® 精密力制御システム

より精密　より信頼的　より賢い　より互換性よい

RobustMotion は、スマート製造向け基幹部品の研究開発・生産・販売を手がける国家ハイテク企業です。平面磁気浮上搬送システムとスマート電動アクチュエーターのワンストップソリューションをグローバルに提供しています。自社開発のスマート電動アクチュエーターシリーズは、駆動制御一体型技術を採用。電動グリッパ、回転グリッパ、ダイレクトドライブ電動アクチュエーター、リニアアクチュエーター、サーボ締付システムなど豊富なラインアップを展開し、精密・柔軟・使いやすさを実現。さらに「MagiFloater®」、6 自由度のフレキシブル生産を可能にしました。3C 電子、半導体、自動車組立、新エネルギーリチウム電池、生物・医療など、幅広い精密先端製造分野で採用されています。

CONTENTS

コアコンピタンス > 4

制御及びソフトウェア > 6

各業界への応用 > 7

選定ガイド > 8

選定ガイドの目次 > 12

01

電動グリッパ



エアから電へ

RM-EGB
コンパクト電動フィンガー > 18



RM-MGBD
二爪マイクログリッパ > 21



RM-GBM
薄型マイクログリッパ > 27



RM-GB
サーボグリッパ > 30



RM-MFGB
多機能ロングストローク
グリッパ > 35



RM-RGM
一体型回転グリッパ > 37



RM-GBTD
トライプルーフグリッパ > 40



RM-CGBD
一体型大ストローク
マイクログリッパ > 42

02 リニアアクチュエーター



RM-NPLA > 44
ミニテーブルタイプ



RM-FPLA > 49
ミニテーブルタイプ



RM-SLA > 52
直線タイプ



RM-RLA > 55
折り返しタイプ



RM-PLA > 58
直線テーブルタイプ



RM-RPLA > 62
折り返しテーブルタイプ



RM-WRPLA > 66
ワイドテーブルタイプ

03 ダイレクトドライブ電動アクチュエーター



RM-PVCS > 68
テーブルタイプ



RM-ZRS/ZR > 70/72
直線回転タイプ

04 駆動制御一体型コントローラー及びケーブルの選定ガイド

> 75



RM-CEU > 76
駆動制御一体型コントローラー



RM-CEM/CEMS > 77/79
モジュール式マイクロコントローラー



RM-CEP > 78
駆動制御一体型コントローラー



RM-C > 81
駆動制御一体型コントローラー

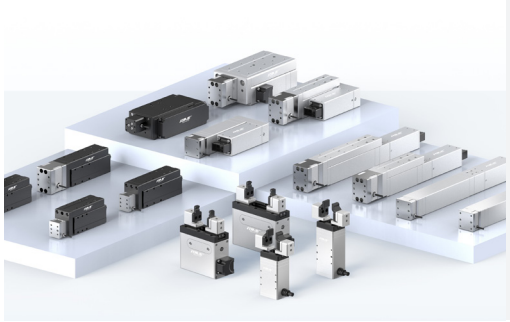
三大製品シリーズ

多業種の多様なアクチュエーション需要に対応

1

※ SoftForce® 精密力制御シリーズ

※より高精度な力制御が必要な場合は、「精密力制御型電動アクチュエーター機種選定ガイド」をご参照いただくか、営業担当までお問い合わせください。



10,000Hz
処理頻度

±0.01N
力制御精度

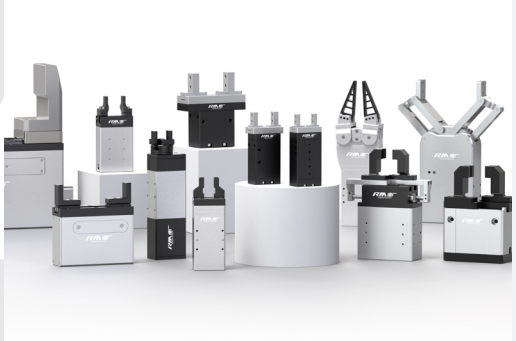
マイクロ秒レベルの瞬時力フィードバック

高精度・高速オーバーシュート無し

大負荷下でも微小力を出すことが可能

2

スマート電動アクチュエーターシリーズ ※本カタログ



制御最適化

スマート＆信頼性

100＋ モデル

精密力制御

3

「エア代替」シリーズ ※本カタログ



エアグリッパ直接置換

高コストパフォーマンス

エアグリッパを超える性能

スマート＆高信頼性

自社開発の駆動制御一体型技術と高効率アルゴリズム

高性能、 拡張性が高い

10+ 実用機能をプリセット、スマート＆高効率

- 適応な把持・押し付け
- 柔軟な把持・押し付け
- 把持・押し付けの確認
- 複数通信方式の上位機対応
- ワーク内外径自動測定
- ワーク合否自動判定
- エリア出力機能
- トルク復元モード
- ワーク落下探知
- 停電時のワーク落下防止
- 反転力度制御
- 自己調整機能

高互換通信制御、多種産業用バスプロトコル対応

Fieldbus　I/O　Pulse

EtherCAT　PROFINET　CC-Link　Modbus TCP　Modbus RTU

二次開発をサポート 完全な SDK と API を提供

標準的で豊富でモジュール化されたインターフェースを提供し、C++、C#、JavaScript、LabVIEW、Python などのプログラミング言語をサポートし Linux、Windows などのさまざまな開発環境と互換性があり、開発者の研究開発効率を向上させ、高度なアプリケーション機能を実現します。

オープンなエコシステム 異なるデバイスと協働可能

ビジョンシステム　音声制御システム　センサー　産業用ロボット　協働ロボット　AGV/ARM



デジタル制御ソフトウェアと工程監視プラットフォーム

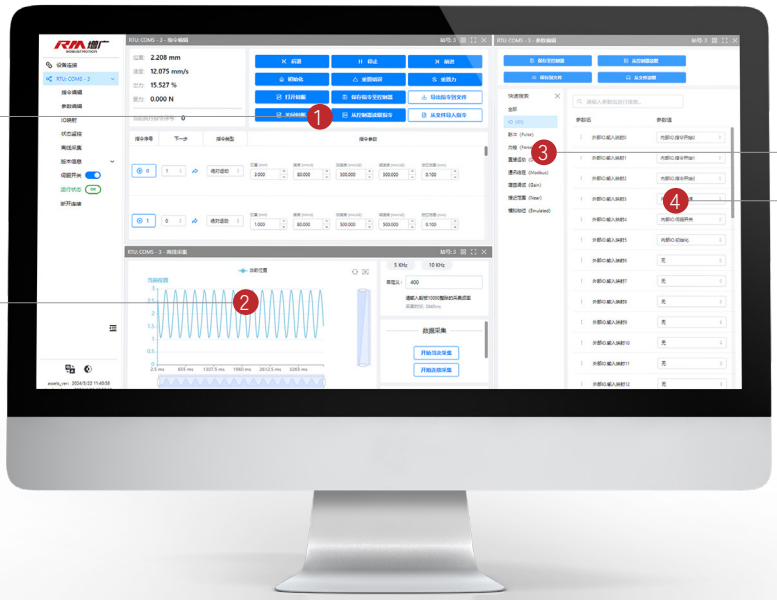
ソフトウェアでハードウェアを定義する

多機能インターフェース 分割表示で一目瞭然

- ユーザーが RMS ソフトウェア制御プラットフォームで、位置などパラメータを設定すると、アクチュエータの動きを制御できます。
- ソフトウェアプラットフォームはリアルタイム / オフラインの力時力位置データ収集を提供し、製品の運行状態をリアルタイムで監視します。これは工程プロセスの監視と工程品質の最適化向上に役立ち、全閉ループのデジタル管理の実現を促進します。

1 複数のポイントで指令制御

3 パラメータの編集可能



2 リアルタイム / オフラインでデータ収集分析

4 リアルタイムで状態監視

手軽に使えて、簡単に操作できる

コード不要、フォーム式プログラミングで教示工程を大幅に簡素化

工程データの可視化

リアルタイム・オフラインで工程データを収集し、力・時間、または、力・位置の曲線図を同期作成し、工程の品質を最適化する。

深度な二次開発をサポート

SDK と完全な API を提供し、LabVIEW、C#、C++、Python などのプログラミング言語や様々なシステム環境をサポートするだけでなく、拡張性も高い。

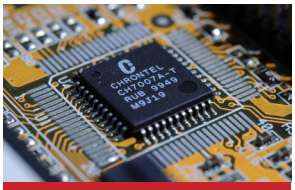
特定の工程プログラミングのカスタマイズをサポート

圧着接合、精密移載、研削などの特定の工程に対しては、コントローラーのプリセット機能のカスタマイズをサポート。

様々な業界・工程に応用されている

高効率でパワフル


3C 電子


半導体


生物医学・医療


新エネルギー・リチウム電池


自動車部品


航空宇宙産業


光学製造


デジタル自動化応用


新小売


教育科学研究


倉庫物流


More

1000+ のお客様に信頼されている

様々な業界のトップクラスのお客様のニーズに応えて、産業発展に応援

3C 電子

FOXCONN　HUAWEI　BOZHON 博众　领益智造 LY iTECH　舜宇光学科技 SUNNY OPTICAL TECHNOLOGY　德龙激光 DelphiLaser

リチウム電池

CATL 宁德时代　CALB　LEAD 先导　UW 联赢激光 UNITED WINNERS　赢合科技 YINGHE TECHNOLOGY

生物医療

华大基因 BGI　KEYA MEDICAL 科亚医疗　MicroPort　Bioscience 博奥赛斯　NAYO LAB

自動車製造

Mercedes-Benz　BMW　SUNWODA 欣旺达　molex　BOSCH

半導体

CYG 长园　HSET 大族半导体　HISILICON　SMIC　NAURA 北方华创

電動グリッパ - 選定ガイド

機種選定のポイント

01 使用条件と用途の確認

機種選定の前に、ワークの重量と形状を確認し、外径クランプか内径拡開かを決定してください。これが電動グリッパの機種を決める第一条件です。

ワークの特長：寸法、形状、重量、サイズバリエーションの寸法差など。

外側クランプ：外側からクランプ（把持力方向は内向き））

内側拡開：内側から拡げる（把持力方向は外向き）

TIPS: 精密・微小・破損しやすい・高価値・力制御精度が要求されるワークには、SoftForce® 精密力制御型電動グリッパを推奨します。



移載組立/ 外径測定



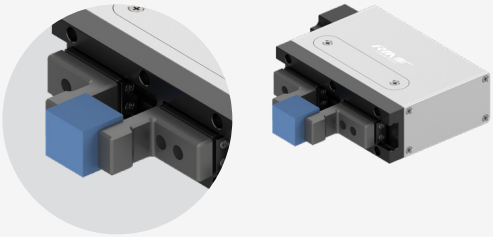
外側把持 / 内径測定

02 必要な把持力の計算

電動グリッパは摩擦力でワークを保持します。落下防止のため、把持力はワーク重量を大幅に上回る必要があります。

計算式：
把持力（N） ≧ ワーク重量（mg） × 安全率

安全率の目安：
・ 標準摩擦（金属・硬物）：10 ～ 20 倍
・ 高摩擦（ゴム・軟物）：5 ～ 10 倍
・ 急停止・急加減速時：20 倍以上



把持力は爪（治具）の摩擦係数・長さと関係があります。

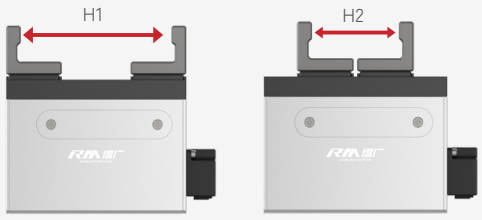
03 ストロークの決定

ストロークはワークの寸法公差より大きく、さらにクリアランスを確保する必要があります。

クリアランスは使用条件により異なりますが、片側最低 1-2mm の動作余裕を推奨します。これにより、スムーズな取付け・取出しが可能になります。

計算式：
必要ストローク ＞ 最大把持ワーク寸法 ＋（片側クリアランス × 2）

複数サイズのワークに対応する場合：
ストローク ＞（最大ワーク寸法 － 最小ワーク寸法）＋ 両側予備スペース

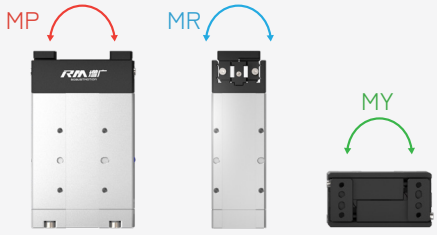


ストローク ＝ 最大把持ワーク直径（H1）－ 最小把持ワーク直径（H2）

04 治具（フィンガー）長さと許容モーメントの確認

- 治具（フィンガー）の長さは有効把持力に直接影響します。フィンガーが長いほど、許容される把持力は小さくなります。
- ユーザーは使用条件（ワークの寸法・形状など）に応じて治具を設計してください。設計の際は、電動グリッパの許容モーメント（MP/MR/MY） を必ず確認し、最大許容負荷を超えないようにしてください。超過すると機械寿命に影響します。
- 各製品の許容負荷モーメントのパラメータ値をご参照ください。

モーメント方向：



05 速度とサイクルタイムの確認

生産ラインの CT（サイクルタイム）に応じて速度を設定してください。

TIPS：

- 長アーム・重負荷の場合は、慣性による動作不安定を防ぐため、速度を適切に下げてください。
- 開閉速度は出荷時デフォルト値に設定されています。大部分の製品は、RMS 制御ソフトウェアまたはデバッグボードで、[絶対動作]・[押し付け動作] の速度調整が可能です。



06 制御方式の確認

通信制御：

I/O（NPN/PNP）、パルス、Modbus RTU、EtherCAT、Modbus TCP、PROFINET、CC-Link など。

I/O：☐ NPN ☑ PNP

バス／イーサネット：☑ EtherCAT ☐ Modbus TCP ☐ PROFINET ☐ CC-Link ☑ Modbus RTU

パルス：グリッパはパルス制御非対応

07 環境・その他要件の確認

使用環境と電気要件を確認してください：

- **設置環境：**粉塵・切削液の有無を確認（IP 保護等級が必要な場合あり）
- **電源電圧：**DC 24V / DC 48V
- **電流値：**A

IP 保護等級：☐ IP40 ☑ IP54 ☐ IP67

電源電圧：☑ 24V ☐ 48V

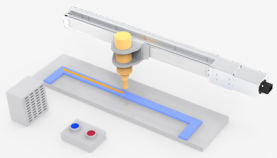
電動グリッパ - 選定ガイド

機種選定のポイント

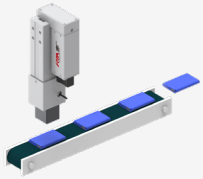
01 使用条件と用途の確認

使用条件・用途に応じて、アクチュエーターの種類または組み合わせを選定してください。

使用条件と用途例：ワーク搬送、ワークスレ補正、グリース塗布／半田付け、押し付けなど。



グリース塗布



押し付け

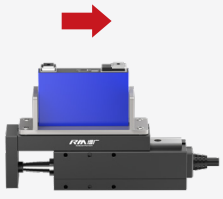
02 必要最大推力と負荷質量の確認

推力の確認：

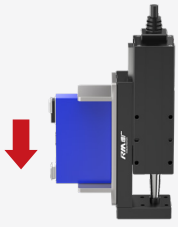
リニアアクチュエーターの押し付け用途では、必要推力はアクチュエーター最大推力の 30% ～ 100% を目安としてください。

負荷質量の確認：

リニアアクチュエーターに搭載するすべての付属品と治具の合計質量が負荷質量となります。負荷質量（水平負荷・垂直負荷）に応じて、適切なアクチュエーターを選定してください。



水平負荷



垂直負荷

03 取付方式の確認

アクチュエータの取付方式が何種類かあります。取付方向により、負荷質量の最大値が異なります。

アクチュエータが正常に動作することを確保するため、選定の前に、選定マニュアルを参照し、必要な方式で取り付ける場合、動的許容モーメントが範囲内であるかどうかをご確認ください。



水平取付



垂直取付

04 ストローク＆速度の確認

ストローク：
有効ストローク範囲内で選定してください。

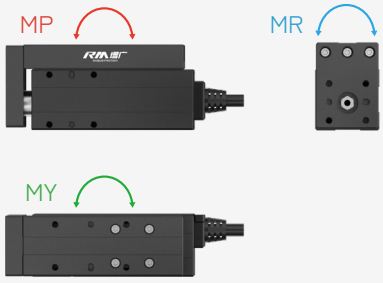
速度：
機種選定ガイドに記載の速度は無負荷時のデータです。負荷条件により実際の速度は変化するため、実測値を基準としてください。



05 動的負荷モーメントの確認

実際の使用に応じて、爪（ 治具） を自らデザインすることが可能です。許容モーメントなどの条件に従って、最大許容モーメントを超えないように設計してください。超える場合、製品寿命に悪影響を与える可能性があります。

モーメント方向：



06 制御方法の確認

通信制御：
I/O（NPN/PNP）、パルス、Modbus RTU、EtherCAT、Modbus TCP、PROFINET、CC-Link など。

I/O: ☐ NPN ☑ PNP

バス／イーサネット: ☑ EtherCAT ☐ Modbus TCP ☐ PROFINET ☐ CC-Link ☑ Modbus RTU

パルス：グリッパはパルス制御非対応

07 環境・その他要件の確認

使用環境と電気要件を確認してください：

- **設置環境：**粉塵・切削液の有無を確認（IP 保護等級が必要な場合あり）
- **電源電圧：**DC 24V / DC 48V
- **電流値：**A

IP 保護等級: ☐ IP40 ☑ IP54 ☐ IP67

電源電圧： ☑ 24V ☐ 48V

製品選定 Quick Guide - 電動グリッパ

索引

エアから電へ

RM-EGB
コンパクト電動フィンガー



エアグリッパ代替　コンパクト大出力　スピーディーな開閉　ワーク把持ミス・落下の探知

モデル	ストローク（mm）			把持力（N）	最速時間 開・閉（s）	繰り返し位置決め精度（mm）	コントローラー	ページ
	50	100	150					
RM-EGB-06-6	6			10/20/30/40	0.3/0.3	± 0.02	内蔵（ITG）	19
RM-EGB-06H-16D	6			10/15/35/60	0.1/0.1	± 0.02	内蔵（ITG）	19
RM-EGB-06L-20D	10			16/30/60/80	0.18/0.18	± 0.02	内蔵（ITG）	19

RM-MGBD
二爪マイクログリッパ



マイクロサイズ　マイクロな出力　スピーディーな開閉　柔軟な把持

モデル	ストローク（mm）			把持力の最大値（N）	最速時間 開・閉（s）	繰り返し位置決め精度（mm）	コントローラー	ページ
	50	100	150					
RM-MGBD-06-8	7			10	0.25/0.25	± 0.02	外付け	22
RM-MGBD-06-14-S	13			10	0.25/0.25	± 0.02	外付け	22
RM-MGBD-06-14-L	13			30	0.25/0.25	± 0.02	外付け	22
RM-MGBD-06-20-S	20			10	0.25/0.25	± 0.02	外付け	22
RM-MGBD-06-20-L	20			30	0.25/0.25	± 0.02	外付け	22
RM-MGBD-10-14-S	13			6	0.25/0.25	± 0.02	外付け	24
RM-MGBD-10-14-L	13			20	0.25/0.25	± 0.02	外付け	24
RM-MGBD-11-14-S-ITG	13			15	0.25/0.25	± 0.02	内蔵（ITG）	25
RM-MGBD-11-14-L-ITG	13			30	0.25/0.25	± 0.02	内蔵（ITG）	25
RM-MGBD-11-14-S	13			15	0.25/0.25	± 0.02	外付け	25
RM-MGBD-11-14-L	13			30	0.25/0.25	± 0.02	外付け	25
RM-MGBD-11-20-S-ITG	20			15	0.25/0.25	± 0.02	内蔵（ITG）	26
RM-MGBD-11-20-L-ITG	20			30	0.25/0.25	± 0.02	内蔵（ITG）	26
RM-MGBD-11-20-S	20			15	0.25/0.25	± 0.02	外付け	26
RM-MGBD-11-20-L	20			30	0.25/0.25	± 0.02	外付け	26

RM-GBM
薄型マイクログリッパ



薄型ボディ　コンパクト長ストローク　適応把持　ワーク落下探知

モデル	ストローク（mm）			把持力の最大値（N）	最速時間 開・閉（s）	繰り返し位置決め精度（mm）	コントローラー	ページ
	50	100	150					
RM-GBM-06-26-29	26			40	0.45/0.45	± 0.02	外付け	28
RM-GBM-06-26-64	26			50	0.45/0.45	± 0.02	内蔵（ITG）	28
RM-GBM-06-40-64	40			50	0.8/0.8	± 0.02	内蔵（ITG）	29

RM-GB
サーボグリッパ

大把持力　多様なストローク　高剛性　停電時自己保持　ワーク落下探知



モデル	ストローク（mm）				把持力の最大値（N）	最速時間 開・閉（s）	繰り返し位置決め精度（mm）	コントローラー	ページ
	50	100	150	200					
RM-GB-11-20-ITG	20				65	0.33/0.33	± 0.05	内蔵（ITG）	32
RM-GB-11-40-ITG	40				110	0.58/0.58	± 0.05	内蔵（ITG）	32
RM-GB-11-20	20				65	0.33/0.33	± 0.05	外付け	32
RM-GB-11-40	40				110	0.58/0.58	± 0.05	外付け	32
RM-GB-17-30-ITG	30				350	0.4/0.4	± 0.02	内蔵（ITG）	33
RM-GB-17-60-ITG	60				175	0.7/0.7	± 0.05	内蔵（ITG）	33
RM-GB-17-30	30				500	0.4/0.4	± 0.02	外付け	33
RM-GB-17-60	60				250	0.7/0.7	± 0.05	外付け	33
RM-GB-16-80		80			600	0.9/0.9	± 0.02	外付け	34
RM-GB-16-120		120			600	1.3/1.3	± 0.02	外付け	34
RM-GB-16-170			170		600	1.8/1.8	± 0.02	外付け	34

RM-MFGB
多機能ロングストロークグリッパ

大ストローク大把持力　IP55 保護等級　防水コネクタ　ワーク落下探知



モデル	ストローク（mm）			把持力の最大値（N）	最速時間 開・閉（s）	繰り返し位置決め精度（mm）	コントローラー	ページ
	50	100	150					
RM-MFGB-ITG		80		150	0.7/0.7	± 0.03	内蔵（ITG）	36

RM-RGM
一体型回転グリッパ

一体型　大トルク　大把持力　360° 無限回転



モデル	ストローク（mm）	定格トルク（N.m）	最大回転速度（° /s）	把持力の最大値（N）	最速時間 開・閉（s）	繰り返し位置決め精度（mm）	コントローラー	ページ
	50							
RM-RGM-0606-360-16-02-ITG	16	0.2	1000	24	0.15/0.15	± 0.02	内蔵（ITG）	38
RM-RGM-0606-360-32-04-ITG	32	0.4	1100	100	0.5/0.5	± 0.02	内蔵（ITG）	38
RM-RGM-0609-360-32-08-ITG	32	0.8	2160	100	0.5/0.5	± 0.02	内蔵（ITG）	38

製品選定 Quick Guide - 電動グリッパ

索引

RM-GBTD
トライプルーフグリッパ

IP67 保護等級　スピーディーな開閉　高信頼性　防水、防塵、耐腐食性、破片侵入防止



モデル	ストローク （mm）			把持力の最大値（N）	最速時間 開・閉（s）	繰り返し位置決め精度（mm）	コントローラー	ページ
	50	100	150					
RM-GBTD-ITG	40			45	0.3/0.3	± 0.02	内蔵（ITG）	41

RM-CGBD
一体型大ストロークマイクログリッパ

フリップ式の開閉　適応把持　ワーク落下探知　やすいワークの把持に最適



モデル	ストローク （mm）			最大把持力 （N）	最速開閉時間（s）	繰り返し位置決め精度（mm）	コントローラー	ページ
	50	100	150					
RM-CGBD-11-100-ITG	90			40	0.3/0.3	± 0.1	内蔵（ITG）	43

製品選定 Quick Guide - 選定ガイド - リニアアクチュエータ

索引

RM-NPLA
ミニテーブルタイプ

ミニサイズ　繰り返し精度が高い　高速且つ安定　高剛性



モデル	ストローク （mm）			最大推力（N）	最大負荷質量 （kg）		最大速度 (mm/ s)	繰り返し精度 (mm)	コントローラー	ページ
	50	100	150		水平	垂直				
RM-NPLA-10-30-1	30			210	6	3	50	± 0.005	外付け	45
RM-NPLA-10-30-2	30			110	3	2	100	± 0.005	外付け	45
RM-NPLA-10-30-4	30			50	2	1	200	± 0.005	外付け	45
RM-NPLA-10-30-6	30			30	1.5	0.5	300	± 0.005	外付け	45
RM-NPLA-10-50-1	50			210	6	3	50	± 0.005	外付け	46
RM-NPLA-10-50-2	50			110	3	2	100	± 0.005	外付け	46
RM-NPLA-10-50-4	50			50	2	1	200	± 0.005	外付け	46
RM-NPLA-10-50-6	50			30	1.5	0.5	300	± 0.005	外付け	46
RM-NPLA-16-75-5		75		360	18	6	250	± 0.02	外付け	47
RM-NPLA-16-75-10		75		180	15	3	380	± 0.02	外付け	47
RM-NPLA-16-150-5			150	360	18	6	250	± 0.02	外付け	47
RM-NPLA-16-150-10			150	180	15	3	380	± 0.02	外付け	47

RM-FPLA
ミニテーブルタイプ

ミニサイズ　繰り返し精度が高い　テーブル形大負荷　高剛性

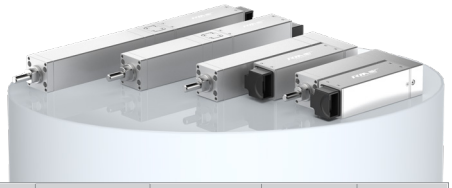


モデル	ストローク （mm）			最大推力（N）	最大負荷質量 （kg）		最大速度 (mm/ s)	繰り返し精度 (mm)	コントローラー	ページ
	50	100	150		水平	垂直				
RM-FPLA-10-30-1	30			210	10	3	50	± 0.005	外付け	50
RM-FPLA-10-30-2	30			110	5	2	100	± 0.005	外付け	50
RM-FPLA-10-30-4	30			50	2	1	200	± 0.005	外付け	50
RM-FPLA-10-30-6	30			30	1.5	0.5	300	± 0.005	外付け	50
RM-FPLA-10-50-1	50			210	10	3	50	± 0.005	外付け	51
RM-FPLA-10-50-2	50			110	5	2	100	± 0.005	外付け	51
RM-FPLA-10-50-4	50			50	2	1	200	± 0.005	外付け	51
RM-FPLA-10-50-6	50			30	2	0.5	300	± 0.005	外付け	51

製品選定 Quick Guide - 選定ガイド - リニアアクチュエータ

索引

RM-SLA/RLA
直線タイプ / 折り返しタイプ



並列取り付け可能　折り返し構造　繰り返し精度が高い　適応押し当て　高速な反応

モデル	ストローク （mm）			最大推力 (N)	最大負荷質量 （kg）		最大速度 (mm/ s)	繰り返し精度 (mm)	コントローラー	ページ
	50	100	150		水平	垂直				
RM-SLA/RLA-11-50-ITG	50			300	/	1.5	100	± 0.02	内蔵（ITG）	53/56
RM-SLA/RLA-11-100-ITG		100		300	/	1.5	100	± 0.02	内蔵（ITG）	53/56
RM-SLA/RLA-11-50	50			300	/	1.5	100	± 0.02	外付け	54/57
RM-SLA/RLA-11-100		100		300	/	1.5	100	± 0.02	外付け	54/57

RM-PLA
直線テーブルタイプ



並列取り付け可能　繰り返し精度が高い　適応押し当て　高速且つ安定

モデル	ストローク （mm）			最大推力 (N)	最大負荷質量 （kg）		最大速度 (mm/ s)	繰り返し精度 (mm)	コントローラー	ページ
	50	100	150		水平	垂直				
RM-PLA-08-30	30			55	2	1	50	± 0.02	外付け	59
RM-PLA-08-50	50			55	2	1	50	± 0.02	外付け	59
RM-PLA-11-50-ITG	50			300	3	1.5	100	± 0.02	内蔵 (ITG)	60
RM-PLA-11-50	50			300	3	1.5	100	± 0.02	外付け	61
RM-PLA-11-100-ITG		100		300	3	1.5	100	± 0.02	内蔵 (ITG)	60
RM-PLA-11-100		100		300	3	1.5	100	± 0.02	外付け	61

RM-RPLA
折り返しテーブルタイプ



高速な反応　高剛性　高繰り返し精度　適応押し当て

モデル	ストローク （mm）			最大推力 (N)	最大負荷質量 （kg）		最大速度 (mm/ s)	繰り返し精度 (mm)	コントローラー	ページ
	50	100	150		水平	垂直				
RM-RPLA-08-30	30			55	2	1	50	± 0.02	外付け	63
RM-RPLA-08-50	50			55	2	1	50	± 0.02	外付け	63
RM-RPLA-11-50-ITG	50			300	3	1.5	100	± 0.02	内蔵（ITG）	64
RM-RPLA-11-100-ITG		100		300	3	1.5	100	± 0.02	内蔵（ITG）	64
RM-RPLA-11-50	50			300	3	1.5	100	± 0.02	外付け	64
RM-RPLA-11-100		100		300	3	1.5	100	± 0.02	外付け	64
RM-RPLA-23-100		100		2000	50	30	115	± 0.03	外付け	65

RM-WRPLA
ワイドテーブルタイプ

高剛性　大負荷に対応可能　高速な反応　適応押し当て



モデル	ストローク （mm）			最大推力（N）	最大負荷質量 （kg）		最大速度（mm/ s）	繰り返し精度（mm）	コントローラー	ページ
	50	100	150		水平	垂直				
RM-WRPLA-11-50-ITG	50			300	6	0.5	100	± 0.02	内蔵（ITG）	67
RM-WRPLA-11-50	50			300	6	0.5	100	± 0.02	外付け	67

RM-PVCS
テーブルタイプ

高速　高精度　柔軟な押し当て　長稼働寿命



モデル	ストローク （mm）			継続推力 （N）	推力のピーク （N）	推力定数 （N/A）	繰り返し位置決め精度 （μm）	コントローラー	ページ
	50	100	150						
RM-PVCS-5-15	15			5	18	2.85	± 6	外付け	69

RM-ZRS/ZR
直線回転タイプ

高性能　高精度　高速接触 オーバーシュートなし　専用コントローラー



モデル	ストローク （mm）			本体厚さ（mm）	ピーク推力（N）	最高回転速度（r/min）	位置繰り返し精度 （μm）	ロータリーエンコーダ分解能 （°）	ZR 軸出力側振れ （μm）	コントローラー	ページ
	50	100	150								
RM-ZRS-20-40-T	40			20	20	1500	± 5	0.003	± 10	外付け	71
RM-ZR-20-40-T	40			20	4	5000	± 10	0.003	± 10	外付け	73

RM-EGB
コンパクト電動フィンガー



マイクロサイズ大出力 | 高速な反応 | 調整不要 | エアグリッパ直接置換

型番説明

	製品シリーズ	寸法番号	バージョン	仕様	ケーブル取出方向	ケーブル取出方式 & ケーブル長さ	追番
RM -	EGB	- 06	/	- 6	- /	- D0200	- ITG

単位：cm

寸法番号	バージョン	仕様	ケーブル取出方向	ケーブル取出方式 & ケーブル長さ	追番
06	/	6	/ （標準：側面取出）	D（直接取出） 0200	ITG
				D（直接取出） 0300	RTU
06	H （高速型）	16D	1 （側面取出）	D（直接取出） 0200	/
			2 （底面取出）	A（丸形コネクタ） 0015	P
					RTU
					PRTU
06	L （標準型）	20D	1 （側面取出）	D（直接取出） 0200	/
			2 （底面取出）	A（丸形コネクタ） 0015	P
					RTU
					PRTU

ケーブル取出方向

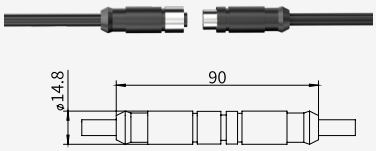


1 側面取出

2 底面取出

ケーブル取出方式

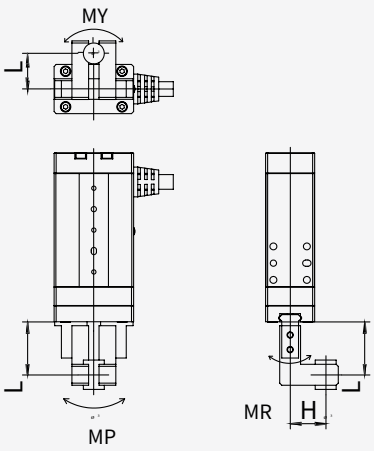
A 丸形コネクタ



D 直接取出

詳細寸法については、現地営業担当までお問い合わせください。

モーメント方向



説明：

1. 把持力の参考値は± 15% です。実際の効果は把持されるワークの材質、表面状態、把持点の位置などに影響されます。データは25° C の実験室での実測結果に基づいています。
2. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図（ モーター方向、ケーブル取出方向・方式など） については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

RM-EGB-06

コンパクト電動フィンガー



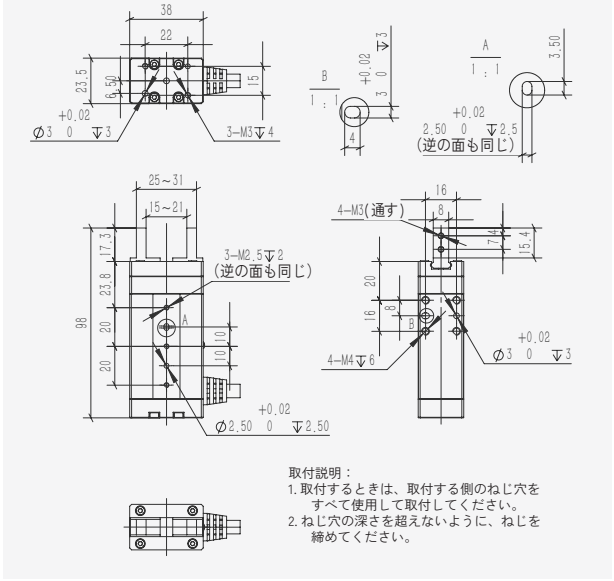
パラメータ説明

モデル	RM-EGB-06-6-ITG	RM-EGB-06H-16D	RM-EGB-06L-20D
寸法番号	06	06H	06L
質量	0.22 kg	0.22 kg	0.32 kg
寸法	98*38*23.5 mm	98*38*23.5 mm	108*50*27.6 mm
ストローク	6 mm	6 mm	10 mm
把持力[1]（4 段階出力選択可能プログラム編集無しで、I/O で稼働）	10/20/30/40 N	10/15/35/60 N	16/30/60/80 N
絶対位置決め（3 段階選択可能プログラム編集無しで、I/O で稼働）	0/2/4 mm	0/2/4 mm	0/4/8 mm
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm
最速の開 / 閉時間	0.3s / 0.3s	0.1s / 0.1s	0.18s / 0.18s
許容モーメント MP	0.8 N.m	0.8 N.m	2.35 N.m
許容モーメント MR	1.36 N.m	1.36 N.m	2.65 N.m
許容モーメント MY	0.68 N.m	0.68 N.m	1.65 N.m
コントローラー	内蔵	内蔵	内蔵
「-ITG」シリーズまたは「-/」シリーズ	I/O（NPN）3 IN/3 OUT	I/O（NPN）3 IN/3 OUT	I/O（NPN）3 IN/3 OUT
「-P」シリーズ	/	I/O（PNP）3 IN/3 OUT	I/O（PNP）3 IN/3 OUT
「-RTU」シリーズ	I/O（NPN）3 IN/3 OUT；Modbus RTU	I/O（PNP）3 IN/3 OUT；Modbus RTU	I/O（PNP）3 IN/3 OUT；Modbus RTU
「-PRTU」シリーズ	/	I/O（PNP）3 IN/3 OUT；Modbus RTU	I/O（PNP）3 IN/3 OUT；Modbus RTU
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	0.3 A	0.3 A	0.4 A
電流のピーク	0.6 A	0.6 A	0.8 A
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40

RM-EGB-06-6-1-D0200-ITG / RM-EGB-06H-16D-1-D0200 寸法図

（6mmストローク）

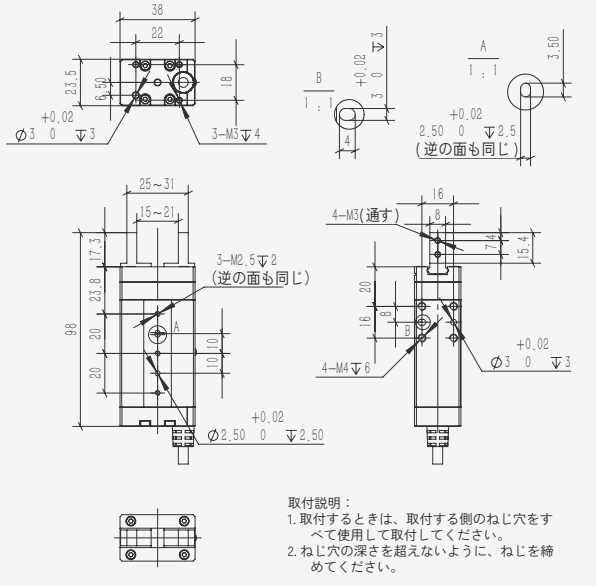
単位 : mm



RM-EGB-06H-16D-2-D0200 寸法図

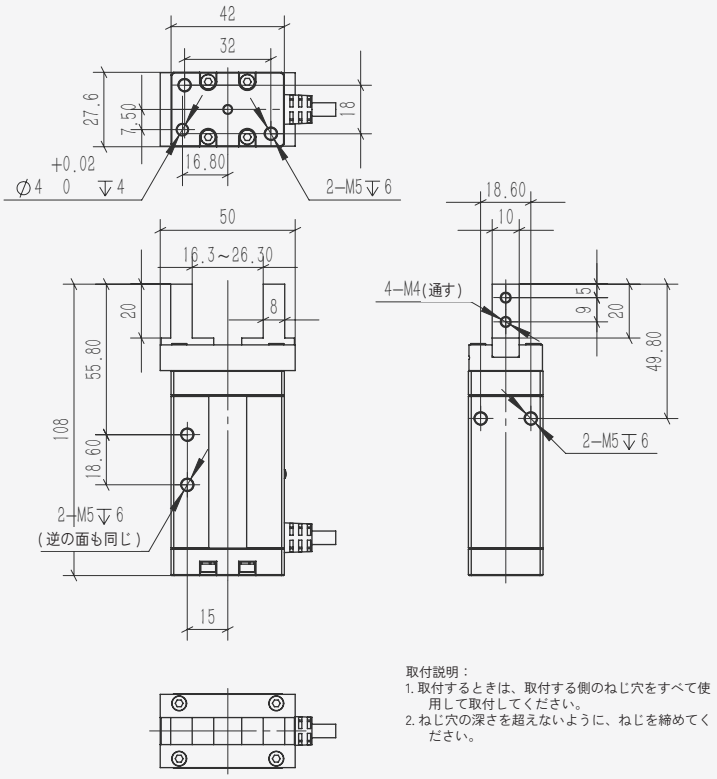
（6mm ストローク）

単位 : mm



RM-EGB-06L-20D-1-D0200 寸法図

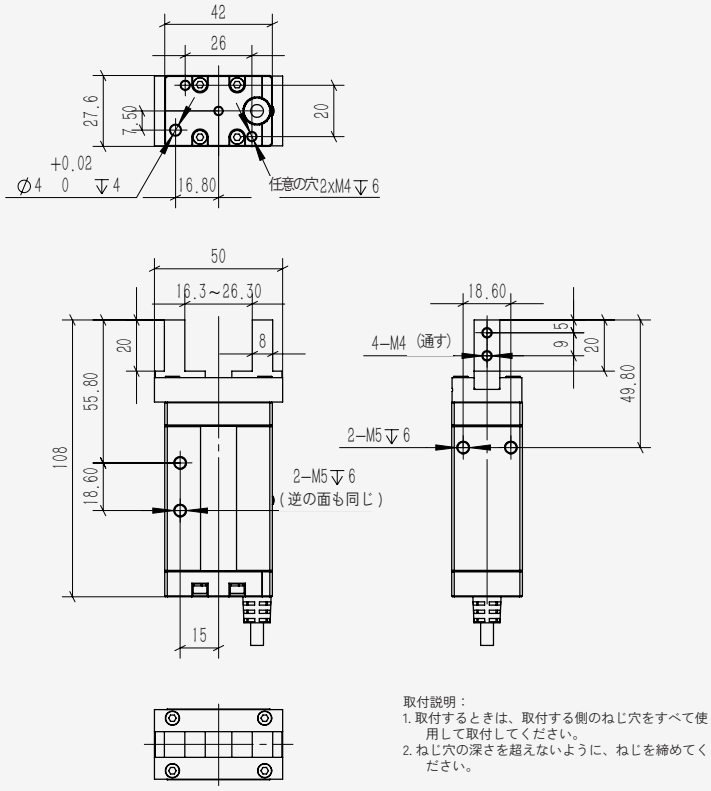
（10mm ストローク）



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-EGB-06L-20D-2-D0200 寸法図

（10mmストローク）



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-MGBD
二爪マイクログリッパ



マイクロサイズ ｜ マイクロな出力 ｜ 高速な反応 ｜ ワーク落下探知

＊爪（治具）は、別途手配必要

型番説明

	製品シリーズ	寸法番号	仕様	本体高さ	ケーブル取出方向	ケーブル取出方式 & ケーブル長さ		追番
RM -	MGBD	11	14	S	1	A0028		ITG

単位：cm

06	8	/	1 （側面取出）	S （スイッチ取出）	0028	/
06	14	S	1 （側面取出）	S （スイッチ取出）	0028	/
	20	L				
10	14	S	1 （側面取出）	S （スイッチ取出）	0028	/
		L				
11	14	S	/ （標準：側面取出）	S （スイッチ取出）	0028	/
	20	L				
11	14	S	/ （標準：側面取出）	A （丸形コネクタ）	0028	ITG
	20	L				

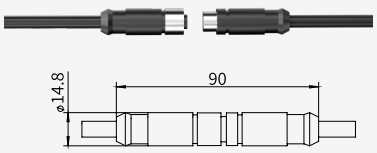
ケーブル取出方向

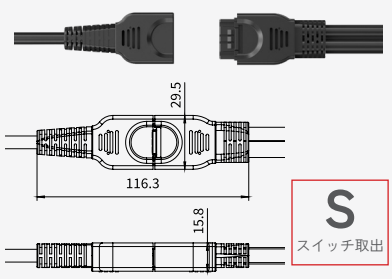


1
側面取出

ケーブル取出方式

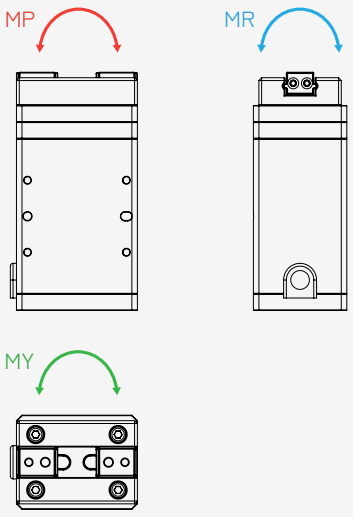
A
丸形コネクタ





S
スイッチ取出

モーメント方向



説明：
1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。
2. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図（モーター方向、ケーブル取出方向・方式など）については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

RM-MGBD-06

二爪マイクログリッパ

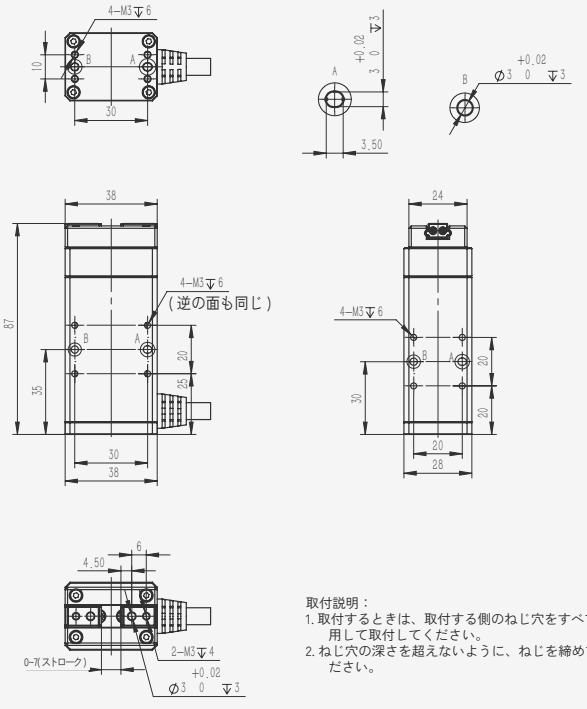


パラメータ説明

モデル	RM-MGBD-06-8	RM-MGBD-06-14-S	RM-MGBD-06-14-L	RM-MGBD-06-20-S	RM-MGBD-06-20-L
寸法番号	06	06	06	06	06
仕様	8	14	14	20	20
本体高さ	—	S	L	S	L
質量	0.3 kg	0.35 kg	0.35 kg	0.4 kg	0.4 kg
寸法	87*38*28 mm	86*44*34 mm	103*44*34 mm	89*48*48 mm	106*48*48 mm
ストローク	7 mm	13 mm	13 mm	20 mm	20 mm
把持力の最大値	10 N	10 N	30 N	10 N	30 N
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm
最速の開 / 閉時間	0.25s / 0.25s	0.25s / 0.25s	0.25s / 0.25s	0.25s / 0.25s	0.25s / 0.25s
許容モーメント MP	0.5 N.m	1.9 N.m	1.9 N.m	2.84 N.m	2.84 N.m
許容モーメント MR	1.5 N.m	4.6 N.m	4.6 N.m	4.7 N.m	4.7 N.m
許容モーメント MY	0.5 N.m	2.7 N.m	2.7 N.m	2.84 N.m	2.84 N.m
コントローラー	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM
通信・制御方式	RM-CEU：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEM：Modbus TCP；PROFINET；CC-Link				
I/O インターフェース	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	0.6 A	0.6 A	0.6 A	0.6 A	0.6 A
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40	IP40	IP40

RM-MGBD-06-8-1-S0028 寸法図 （7mmストローク）

単位：mm

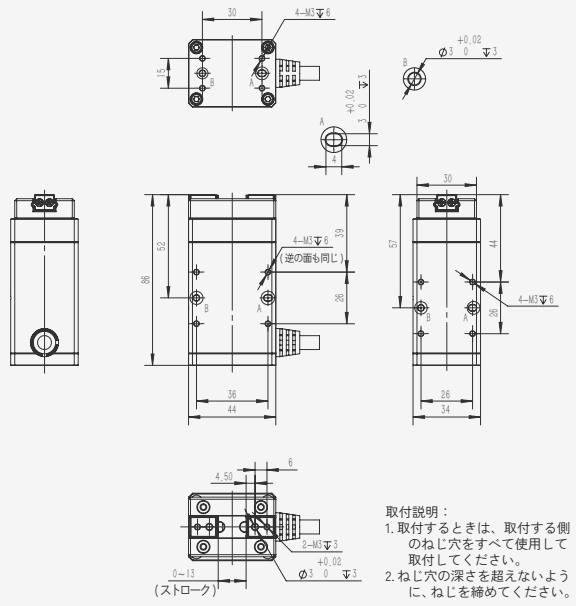


取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-MGBD-06-14-S-1-S0028 寸法図

（13mm ストローク）

単位 : mm

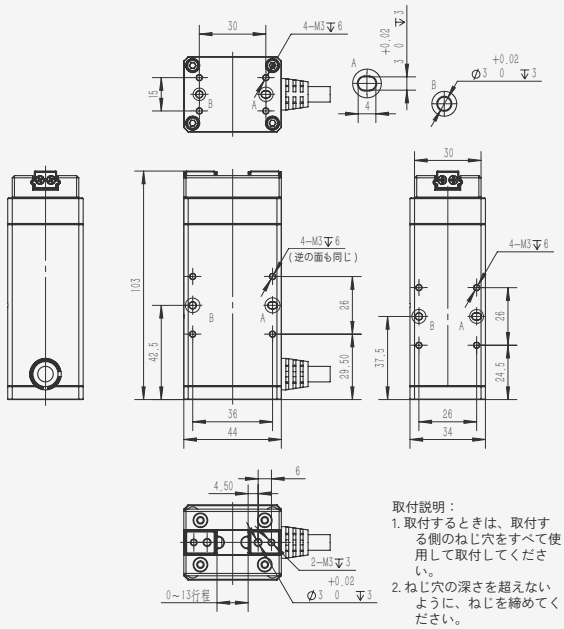


取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-MGBD-06-14-L-1-S0028 寸法図

（13mm ストローク）

単位 : mm

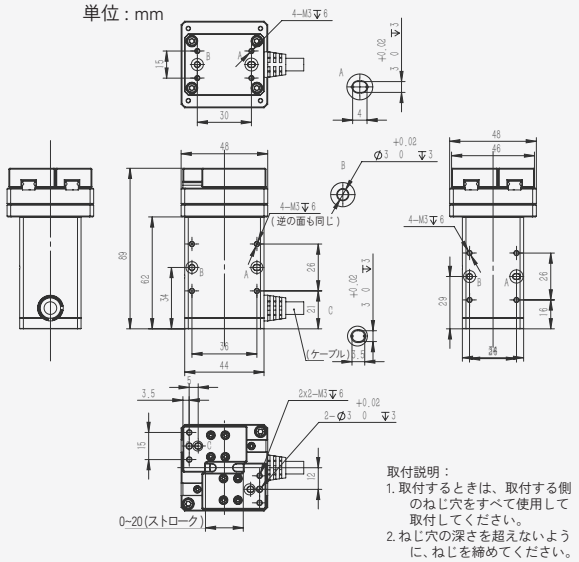


取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-MGBD-06-20-S-1-S0028 寸法図

（20mm ストローク）

単位 : mm

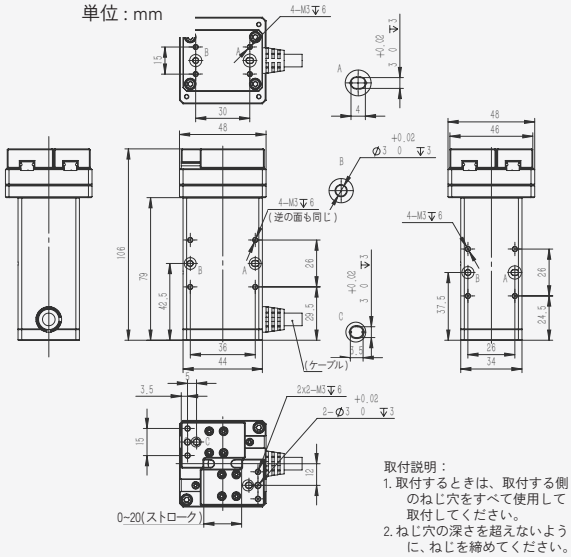


取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-MGBD-06-20-L-1-S0028 寸法図

（20mm ストローク）

単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-MGBD-10-14

二爪マイクログリッパ



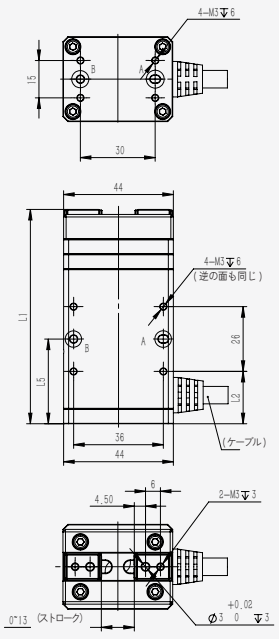
パラメータ説明

モデル	RM-MGBD-10-14-S	RM-MGBD-10-14-L
寸法番号	10	10
仕様	14	14
本体高さ	S	L
質量	0.4 kg	0.5 kg
寸法	86*44*34 mm	103*44*34 mm
ストローク	13 mm	13 mm
把持力の最大値	6 N	20 N
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm
最速の開 / 閉時間	0.25s / 0.25s	0.25s / 0.25s
許容モーメント MP	1.9 N.m	1.9 N.m
許容モーメント MR	4.6 N.m	4.6 N.m
許容モーメント MY	2.7 N.m	2.7 N.m
コントローラー	RM-CEU； RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM
通信・制御方式	RM-CEU：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEM：Modbus TCP；PROFINET；CC-Link	
I/O インターフェース	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40

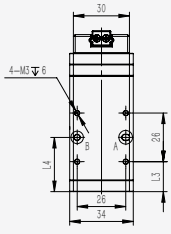
RM-MGBD-10-14-S&L-S0028 寸法図

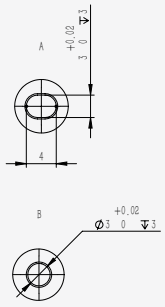
（13mm ストローク）

単位 : mm



タイプ	L型	S型
L1	103	86
L2	29.50	21
L3	24.50	16
L4	37.50	29
L5	42.50	34





取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-MGBD-11-14

二爪マイクログリッパ



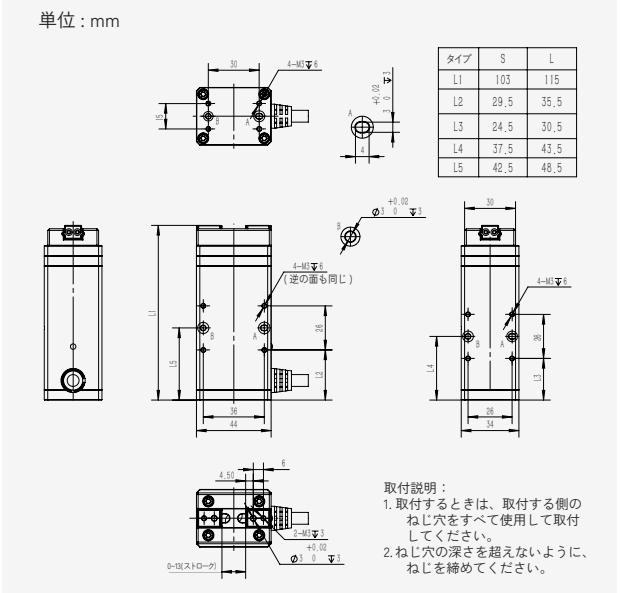
パラメータ説明

モデル	RM-MGBD-11-14-S-ITG	RM-MGBD-11-14-L-ITG	RM-MGBD-11-14-S	RM-MGBD-11-14-L
寸法番号	11	11	11	11
仕様	14	14	14	14
本体高さ	S	L	S	L
質量	0.5 kg	0.5 kg	0.4 kg	0.5 kg
寸法	103*44*34 mm	115*44*34 mm	86*44*34 mm	103*44*34 mm
ストローク	13 mm	13 mm	13 mm	13 mm
把持力の最大値	15 N	30 N	15 N	30 N
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm
最速の開 / 閉時間	0.25s / 0.25s	0.25s / 0.25s	0.25s / 0.25s	0.25s / 0.25s
許容モーメント MP	1.9 N.m	1.9 N.m	1.9 N.m	1.9 N.m
許容モーメント MR	4.6 N.m	4.6 N.m	4.6 N.m	4.6 N.m
許容モーメント MY	2.7 N.m	2.7 N.m	2.7 N.m	2.7 N.m
コントローラー	内蔵	内蔵	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20
通信・制御方式	Modbus RTU；I/O	Modbus RTU；I/O	RM-C-20：Modbus RTU；I/O RM-CEP-20：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEMS：Modbus TCP；PROFINET	
I/O インターフェース	3IN/3OUT（NPN）	3IN/3OUT（NPN）	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A	2A	2A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40	IP40

RM-MGBD-11-14-S/L-A0028-ITG 寸法図

（13mm ストローク）

単位 : mm

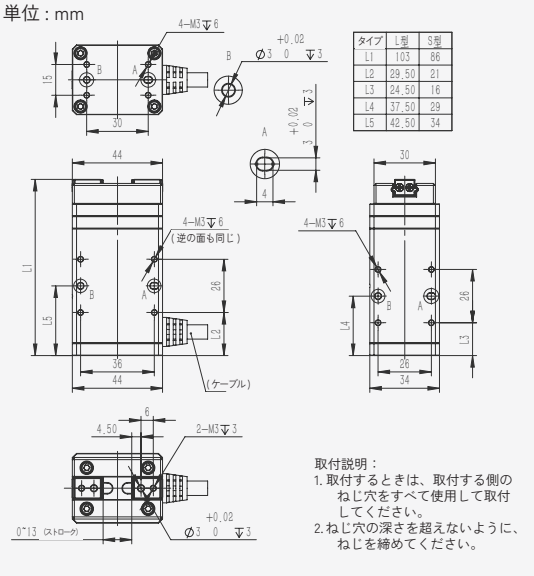


取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-MGBD-11-14-S/L-S0028 寸法図

（13mm ストローク）

単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-MGBD-11-20

二爪マイクログリッパ



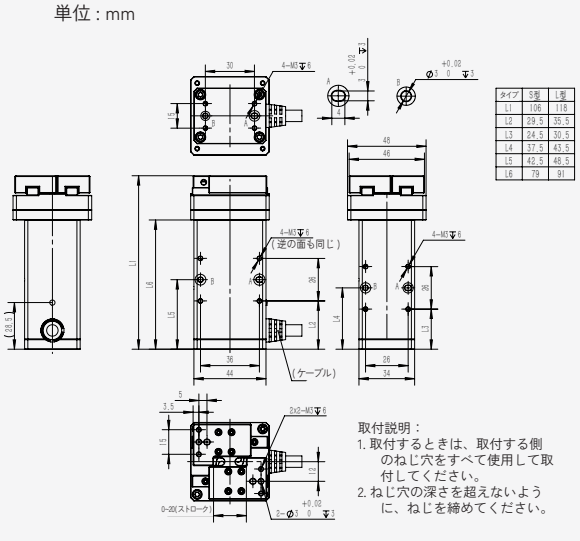
パラメータ説明

モデル	RM-MGBD-11-20-S-ITG	RM-MGBD-11-20-L-ITG	RM-MGBD-11-20-S	RM-MGBD-11-20-L
寸法番号	11	11	11	11
仕様	20	20	20	20
本体高さ	S	L	S	L
質量	0.5 kg	0.5 kg	0.4 kg	0.5 kg
寸法	106*48*44 mm	118*48*44 mm	89*48*48 mm	106*48*48 mm
ストローク	20 mm	20 mm	20 mm	20 mm
把持力の最大値	15 N	30 N	15 N	30 N
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm
最速の開 / 閉時間	0.25s / 0.25s	0.25s / 0.25s	0.25s / 0.25s	0.25s / 0.25s
許容モーメント MP	2.84 N.m	2.84 N.m	2.84 N.m	2.84 N.m
許容モーメント MR	4.70 N.m	4.70 N.m	4.70 N.m	4.70 N.m
許容モーメント MY	2.84 N.m	2.84 N.m	2.84 N.m	2.84 N.m
コントローラー	内蔵	内蔵	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20
通信・制御方式	Modbus RTU；I/O	Modbus RTU；I/O	RM-C-20：Modbus RTU；I/O RM-CEP-20：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEMS：Modbus TCP；PROFINET	
I/O インターフェース	3 IN/3 OUT（NPN）	3 IN/3 OUT（NPN）	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A	2A	2A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40	IP40

RM-MGBD-11-20-S/L-A0028-ITG 寸法図

（20mm ストローク）

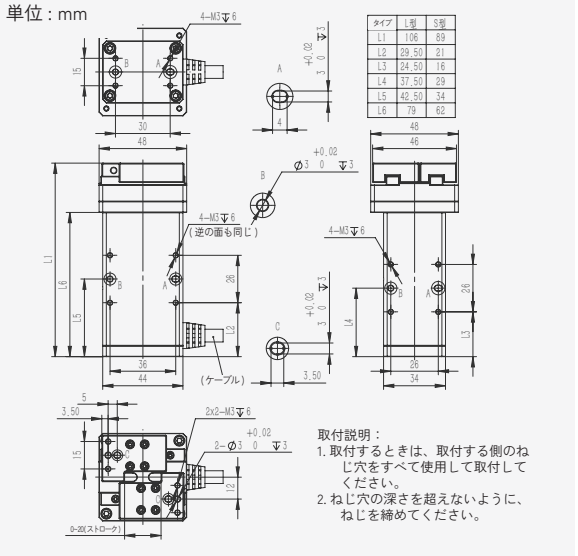
単位：mm



RM-MGBD-11-20-S/L-S0028 寸法図

（20mmストローク）

単位：mm



RM-GBM
薄型マイクログリッパ



薄型ボディ ｜ コンパクト長ストローク ｜ 適応把持 ｜ ワーク落下探知

＊爪（治具）は、別途手配必要

型番説明

	製品シリーズ		寸法番号		ストローク		仕様		ケーブル取出方向		ケーブル取出方式＆ケーブル長さ			追番		ブレーキ[2]
RM	-	GBM	-	06	-	26	-	64	-	1	-	D0300		-	ITG	-	/

単位：cm

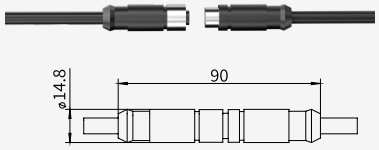
06	26	29	1	（側面取出）	S	（スイッチ取出）	0028	/	BK
			2	（底面取出）					
06	26	64	1	（側面取出）	D	（直接取出）	0300	ITG	/
			2	（底面取出）	D	（直接取出）	0500		
					A	（丸形コネクタ）	0015		
06	40	64	1	（側面取出）	D	（直接取出）	0200	ITG	/

ケーブル取出方向



ケーブル取出方式

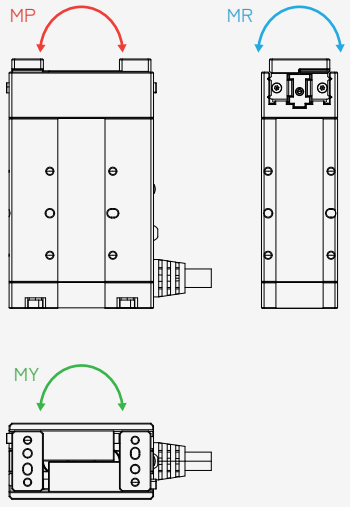
A
丸形コネクタ



D
直接取出

詳細寸法については、現地営業担当までお問い合わせください。

モーメント方向



説明：

1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。
2. ブレーキ付きの製品の資料については、弊社の営業担当にお問い合わせください。
3. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図（モーター方向、ケーブル取出方向・方式など）については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

RM-GBM-06-26

薄型マイクログリッパ



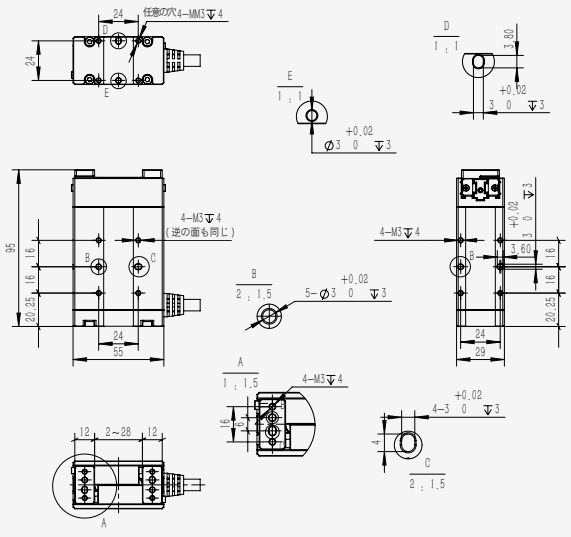
パラメータ説明

モデル	RM-GBM-06-26-29	RM-GBM-06-26-64-ITG
寸法番号	06	06
質量	0.4 kg	0.4 kg
寸法	95*55*29 mm	95*55*29 mm
ストローク	26 mm	26 mm
把持力の最大値	40 N	50 N
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm
最速の開 / 閉時間	0.45s / 0.45s	0.45s / 0.45s
許容モーメント MP	2.0 N.m	2.0 N.m
許容モーメント MR	2.5 N.m	2.5 N.m
許容モーメント MY	3.0 N.m	3.0 N.m
コントローラー	RM-CEU-55；RM-CEM-55	内蔵
通信・制御方式	RM-CEU：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEM：Modbus TCP；PROFINET；CC-Link	Modbus RTU；I/O
I/O インターフェース	コントローラ仕様による	3 IN/3 OUT（NPN）
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	1A	1A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40

RM-GBM-06-26-29-1-S0028 寸法図

（26mm ストローク）

単位 : mm

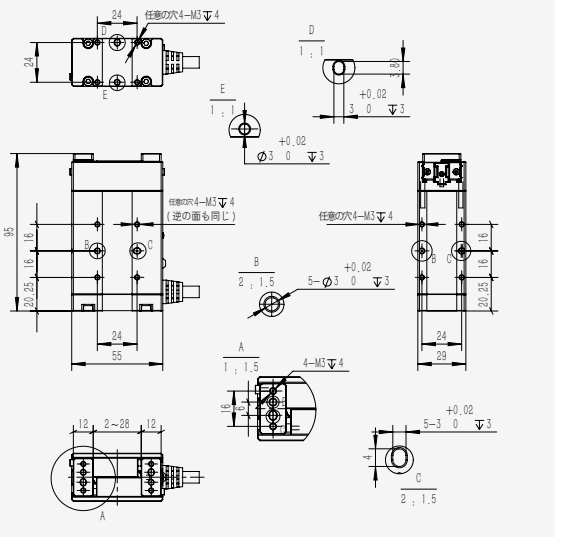


取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-GBM-06-26-64-1-D0300-ITG 寸法図

（26mm ストローク）

単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-GBM-06-40

薄型マイクログリッパ

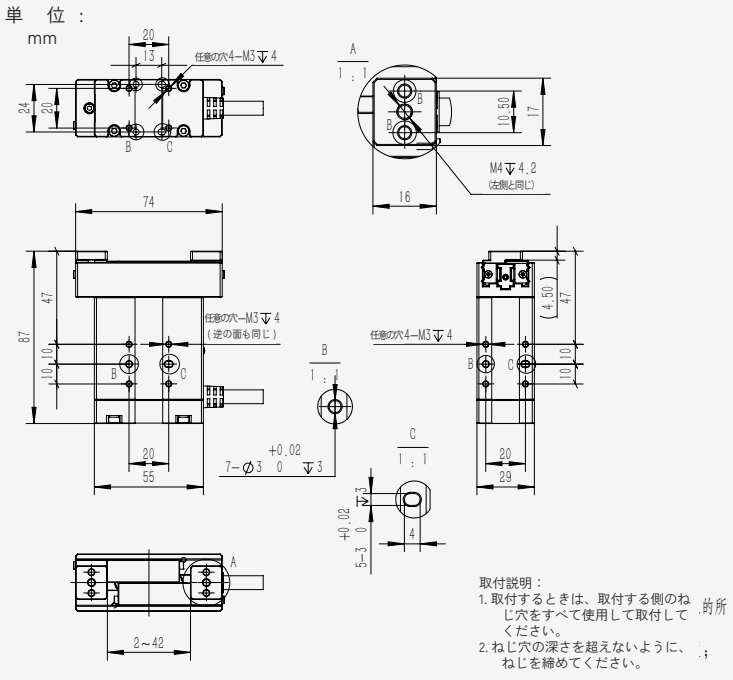


パラメータ説明

モデル	RM-GBM-06-40-64-ITG
寸法番号	06
質量	0.4 kg
寸法	87*74*29 mm
ストローク	40 mm
把持力の最大値	50 N
繰り返し精度	±0.02 mm
最速の開 / 閉時間	0.8s / 0.8s
許容モーメント MP	2.0 N.m
許容モーメント MR	2.5 N.m
許容モーメント MY	3.0 N.m
コントローラー	内蔵
通信・制御方式	Modbus RTU；I/O
I/O インターフェース	3 IN/3 OUT（NPN）
定格電圧	DC 24V ±10%
定格電流	1A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40

RM-GBM-06-40-64-1-D0200-ITG 寸法図

（40mm ストローク）



RM-GB
サーボグリッパ



大把持力 | 多様なストローク | 高剛性 | 停電時自己保持

* 爪（治具）は、別途手配必要

型番説明

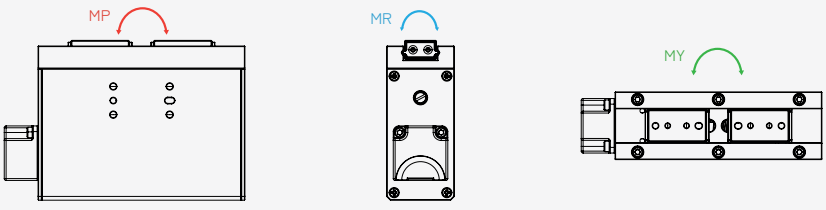
	製品シリーズ	寸法番号	ストローク	仕様	ケーブル取出方向 *	ケーブル取出方式 *& ケーブル長さ	追番	ブレーキ [2]
RM -	GB	11	40	2	1	A0028	ITG	/

単位：cm

寸法番号	ストローク	仕様	ケーブル取出方向 *	ケーブル取出方式 *& ケーブル長さ	追番	ブレーキ [2]
11	20 40	2	1（側面取出） 2（底面取出） ※ストローク 20 mm のは、取出方向 1 のみ可能。	A（丸形コネクタ）0028 V（縦式取出）/ H（横式取出）/	ITG	/
17	30 60	2	1（側面取出） 2（底面取出）	A（丸形コネクタ）0028 V（縦式取出）/ H（横式取出）/	ITG	/
11	20 40	2	1（側面取出） 2（底面取出） ※ストローク 20 mm のは、取出方向 1 のみ可能。	S（スイッチ取出）0028 V（縦式取出）/ H（横式取出）/	/	/
17	30 60	2	1（側面取出） 2（底面取出）	S（スイッチ取出）0028 V（縦式取出）/ H（横式取出）/	/	/ BK ※ストローク 60 のは、メカロック付きのため、ブレーキのカスタマイズができない。
16	80 120 170	2	1（側面取出） 2（底面取出）	A（丸形コネクタ）0028	/	/ BK

* ケーブルの取出方式・方法については、31 ページをご参照ください。

モーメント方向：



説明：
1. データは 25℃実験温度で実測した結果です
2. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図（モーター方向、ケーブル取出方向・方式など）については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

本シリーズのケーブル取出方法・方式の案内

ケーブル取出方向

1 側面取出

選択可能な取出方式

A S H V

ケーブル取出方向

2 底面取出

選択可能な取出方式

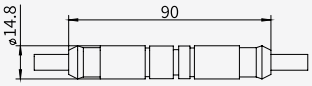
A S H V

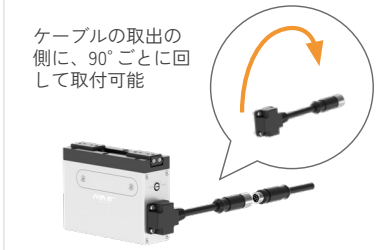
（注 ：RM-GB-11-20/RM-GB-11-20-ITG はケーブルの底面取出のが選択不可になります）

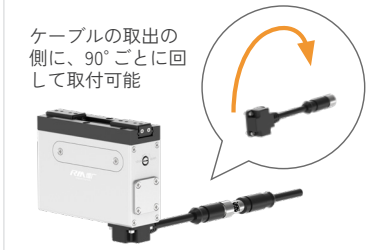
A 丸形コネクタ

勧め

RM-GB-11/17



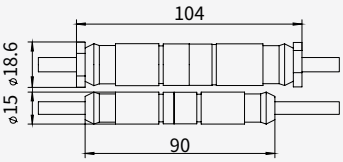


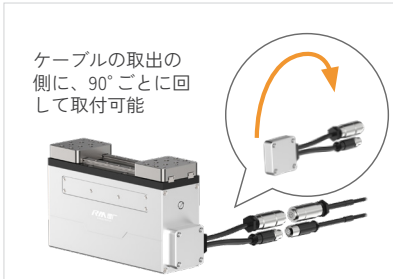


A 丸形コネクタ

勧め

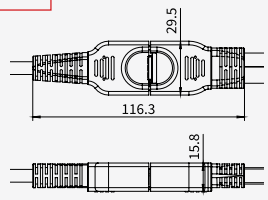
RM-GB-16







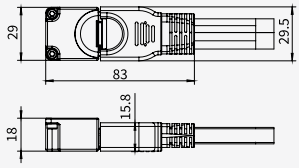
S スイッチ取出

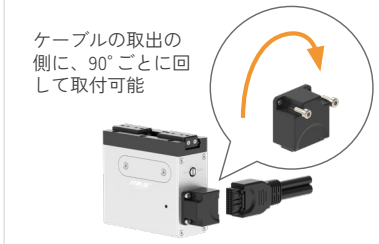


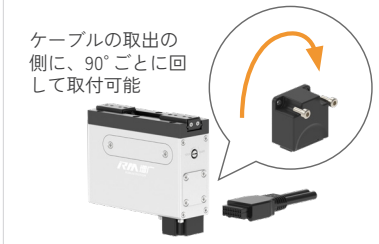




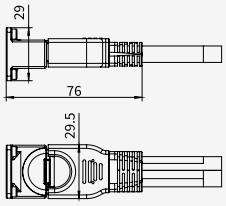
H 横式取出

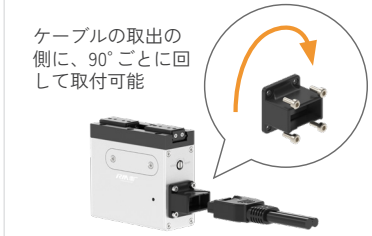


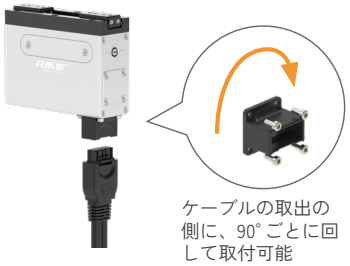




V 縦式取出







説明 : 実際の使用シンに応じて、ケーブルの取出方向・方式を選択ください。ご質問などがあれば、営業担当にお問い合わせください。

RM-GB-11

サーボグリッパ（ストローク 20 ～ 40 mm）



パラメータ説明

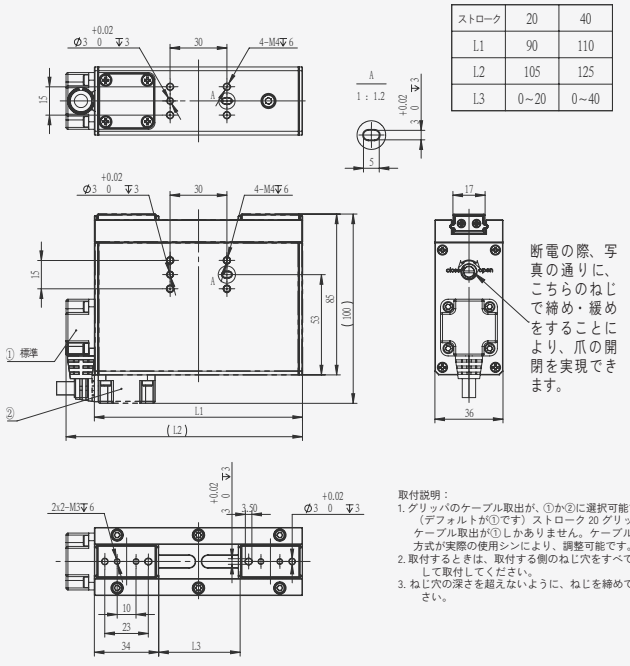
モデル	RM-GB-11-20-2-ITG	RM-GB-11-40-2-ITG	RM-GB-11-20-2	RM-GB-11-40-2
寸法番号	11	11	11	11
仕様	2	2	2	2
質量	0.8 kg	1.1 kg	0.8 kg	1.1 kg
寸法	105*85*36 mm	125*85*36 mm	105*85*36 mm	125*85*36 mm
ストローク	20 mm	40 mm	20 mm	40 mm
把持力の最大値	65 N	110 N	65 N	110 N
最大速度	80 mm/s	80 mm/s	80 mm/s	80 mm/s
繰り返し精度	±0.05 mm	±0.05 mm	±0.05 mm	±0.05 mm
最速の開 / 閉時間	0.33s / 0.33s	0.58s / 0.58s	0.33s / 0.33s	0.58s / 0.58s
許容モーメント MP	5.9 N.m	5.9 N.m	5.9 N.m	5.9 N.m
許容モーメント MR	8.0 N.m	8.0 N.m	8.0 N.m	8.0 N.m
許容モーメント MY	5.9 N.m	5.9 N.m	5.9 N.m	5.9 N.m
停電時自己保持	メカロック	メカロック	メカロック	メカロック
コントローラー	内蔵	内蔵	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20
通信・制御方式	Modbus RTU；I/O	Modbus RTU；I/O	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET；Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）	
I/O インターフェース	3 IN/3 OUT（NPN）	3 IN/3 OUT（NPN）	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A	2A	2A
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40	IP40

RM-GB-11-20/40 & RM-GB-11-20/40-ITG 寸法図

（20mm、40mm ストローク）

単位 : mm

ストローク	20	40
L1	90	110
L2	105	125
L3	0～20	0～40



RM-GB-17

サーボグリッパ（ストローク 30 ～ 60 mm）



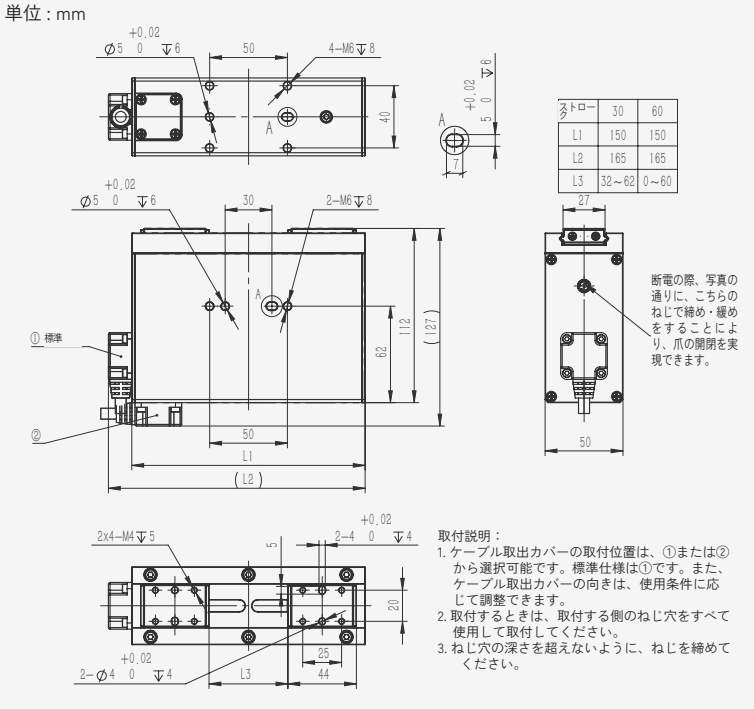
パラメータ説明

モデル	RM-GB-17-30-2-ITG	RM-GB-17-60-2-ITG	RM-GB-17-30-2	RM-GB-17-60-2
寸法番号	17	17	17	17
仕様	2	2	2	2
質量	2.1 kg	2.3 kg	2.1 kg	2.3 kg
寸法	165*112*50 mm	165*112*50 mm	165*112*50 mm	165*112*50 mm
ストローク	30 mm	60 mm	30 mm	60 mm
把持力の最大値	350 N	175 N	500 N	250 N
最大速度	80 mm/s	80 mm/s	80 mm/s	80 mm/s
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.05 mm	±0.02 mm	±0.05 mm
最速の開 / 閉時間	0.4 s / 0.4 s	0.7 s / 0.7 s	0.4 s / 0.4 s	0.7 s / 0.7 s
許容モーメント MP	15.0 N.m	15.0 N.m	15.0 N.m	15.0 N.m
許容モーメント MR	58.5 N.m	58.5 N.m	58.5 N.m	58.5 N.m
許容モーメント MY	25.5 N.m	25.5 N.m	25.5 N.m	25.5 N.m
停電時自己保持	/	メカロック	ブレーキ付き（オプション）	メカロック
コントローラー	内蔵	内蔵	RM-C-40；RM-CEP-40；RM-CEMS-40	RM-C-40；RM-CEP-40；RM-CEMS-40
通信・制御方式	Modbus RTU；I/O	Modbus RTU；I/O	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET；Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）	
I/O インターフェース	3 IN/3 OUT（NPN）	3 IN/3 OUT（NPN）	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	4 A	4 A	4 A	4 A
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40	IP40

RM-GB-17-30/60 & RM-GB-17-30/60-ITG 寸法図

（30mm、60mm ストローク）

単位 : mm



RM-GB-16

サーボグリッパ（ストローク 80 ～ 170 mm）

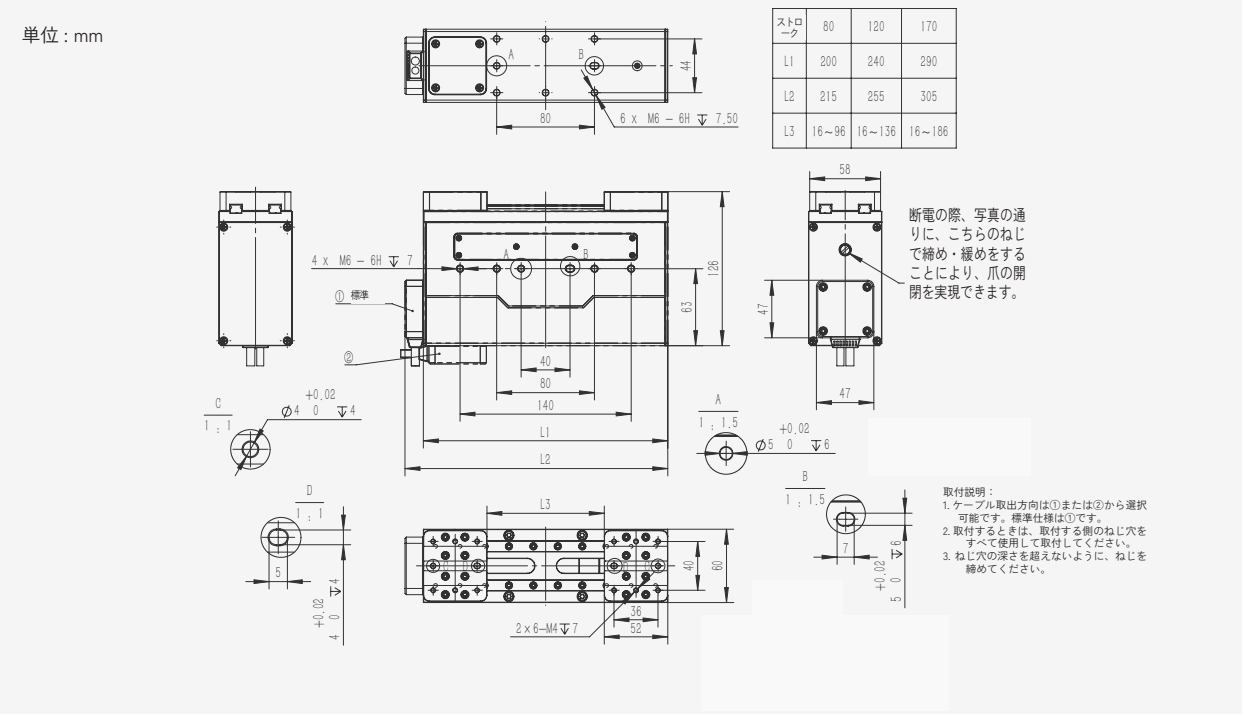


パラメータ説明

モデル	RM-GB-16-80-2	RM-GB-16-120-2	RM-GB-16-170-2
寸法番号	16	16	16
仕様	2	2	2
質量	3.6 kg	4.0 kg	4.7 kg
寸法	215*126*58 mm	255*126*58 mm	305*126*58 mm
ストローク	80 mm	120 mm	170 mm
把持力の最大値	600 N	600 N	600 N
最大速度	100 mm/s	100 mm/s	100 mm/s
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm
最速の開 / 閉時間	0.9s / 0.9s	1.3s / 1.3s	1.8s / 1.8s
許容モーメント MP	30 N.m	30 N.m	30 N.m
許容モーメント MR	60 N.m	60 N.m	60 N.m
許容モーメント MY	40 N.m	40 N.m	40 N.m
停電時自己保持	ブレーキ付き（オプション）	ブレーキ付き（オプション）	ブレーキ付き（オプション）
コントローラー	RM-CEU-55；RM-CEM-55	RM-CEU-55；RM-CEM	RM-CEU-55；RM-CEM
対応プロトコル	RM-CEU：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEM：Modbus TCP；PROFINET；CC-Link		
制御方式	I/O		
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	6A	6A	6A
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40

RM-GB-16-80/120/170-2-1-A0028 寸法図 （80、120、170mm ストローク）

単位 : mm



RM-MFGB-ITG

多機能ロングストローク グリッパ



＊爪（治具）は、別途手配必要

大ストローク ｜ 大把持力 ｜ IP55 保護等級 ｜ 防水コネクタ

型番説明

	製品シリーズ		寸法番号		ストローク		ケーブル取出方向		ケーブル取出方式 & ケーブル長さ		追番
RM	MFGB	-	08	-	80	-	1	-	A0015	-	ITG

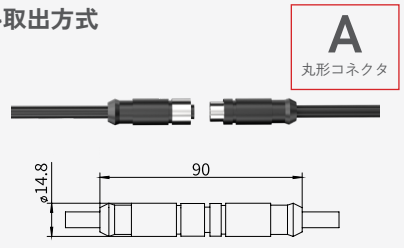
単位：cm

08		80		1	（側面取出）	A	（丸形コネクタ）	0015		ITG	

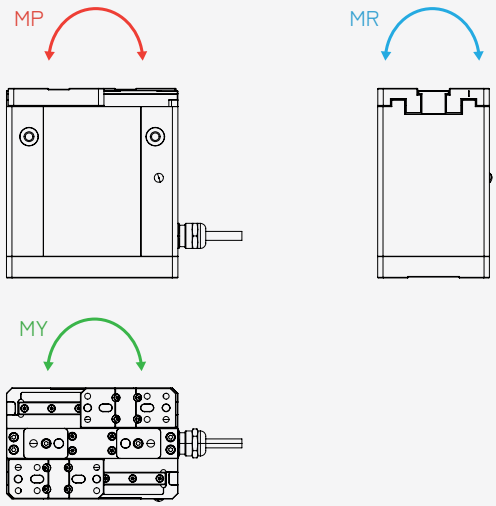
ケーブル取出方向



ケーブル取出方式



モーメント方向



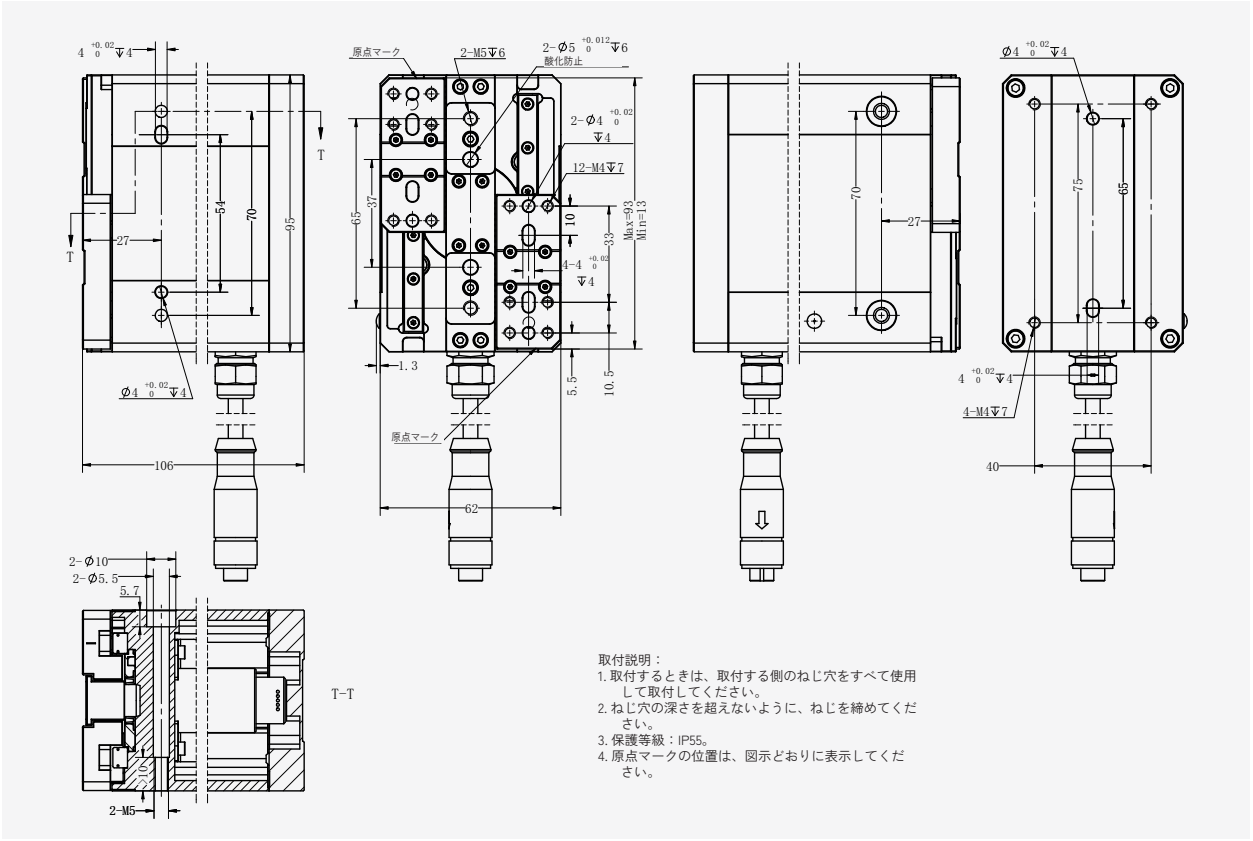
説明：

1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。

パラメータ説明

モデル	RM-MFGB-08-80-1-ITG
寸法番号	08
質量	1 kg
寸法	95*62*106 mm
ストローク	80 mm
把持力の最大値[1]	150 N
最大負荷質量	3 kg
繰り返し精度	±0.03 mm
最速の開 / 閉時間	0.7 s / 0.7 s
許容モーメント MP	3.7 N.m
許容モーメント MR	5.5 N.m
許容モーメント MY	3.1 N.m
コントローラー	内蔵
通信・制御方式	Modbus RTU；I/O
I/O インターフェース	3 IN/3 OUT（NPN）
定格電圧	DC 24V ±10%
定格電流	4A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP55

RM-MFGB-08-80-1-A0015-ITG 寸法図（80mmストローク）



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。
3. 保護等級：IP55。
4. 原点マークの位置は、図示どおりに表示してください。

RM-RGM-ITG
一体型回転グリッパ



＊爪（治具）は、別途手配必要

一体型 | 大トルク | 大把持力 | 360°無限回転

型番説明

	製品シリーズ	寸法番号	R 軸ストローク	G 軸ストローク	トルク	ケーブル取出方向	ケーブル取出方式 & ケーブル長さ	追番
RM -	RGM	0606	360	16	02	1	A0015	ITG

単位：cm

0606	360	16	02	1	（側面取出）	A（丸形コネクタ）	0015	ITG
				2	（底面取出）			
0606	360	32	04	1	（側面取出）	D（直接取出）	0300	ITG
				2	（底面取出）	A（丸形コネクタ）	0015	
0609	360	32	08	1	（側面取出）	D（直接取出）	0300	ITG
				2	（底面取出）	A（丸形コネクタ）	0015	

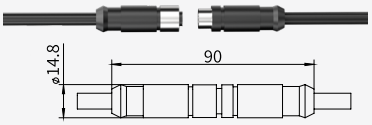
ケーブル取出方向



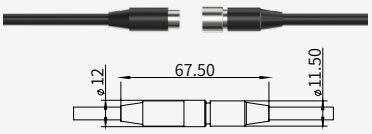
ケーブル取出方式

A
丸形コネクタ

RM-RGM-16



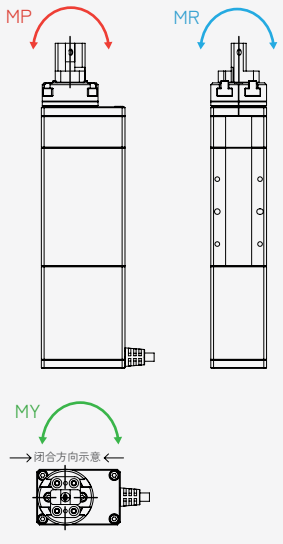
RM-RGM-32



D
直接取出

詳細寸法については、現地営業担当までお問い合わせください。

モーメント方向



説明：
1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。
2. 回転グリッパの把持ギャップ、把持の位置精度、回転の位置精度に要求がある場合、またはより速い応答時間を求める場合は、営業担当に技術的な確認を連絡してください。
3. 回転繰り返し精度の測定条件は、正逆方向の回転角度がいずれも 29° を超えることとします。
4. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図（モーター方向、ケーブル取出方向・方式など）については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

RM-RGM-ITG

一体型回転グリッパ



パラメータ説明

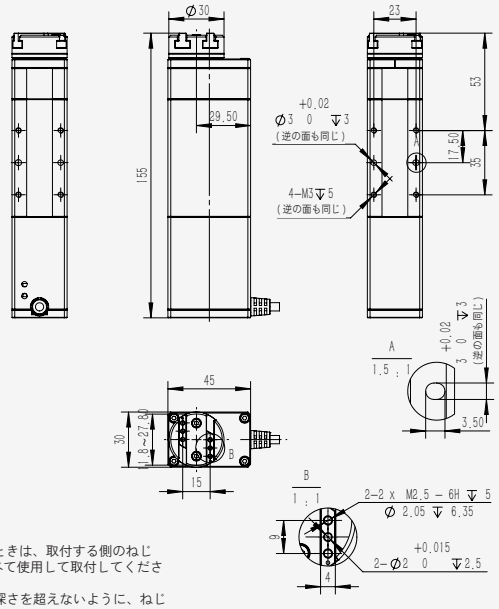
モデル	RM-RGM-0606-360-16-02-ITG	RM-RGM-0606-360-32-04-ITG	RM-RGM-0609-360-32-08-ITG
質量	0.42 kg	0.7 kg	1.1 kg
寸法	45*30*155 mm	55.9*43.9*165.5 mm	74*45*161.5 mm
可調ストローク	0-16 mm	0-32 mm	0-32 mm
把持力 [1]	4-24 N	30-100 N	30-100 N
最速の開 / 閉時間	0.15s / 0.15s	0.5s / 0.5s	0.5s / 0.5s
許容モーメント MP	1.5 N.m	2.1 N.m	2.1 N.m
許容モーメント MR	1.5 N.m	2.1 N.m	2.1 N.m
許容モーメント MY	1.5 N.m	2.1 N.m	2.1 N.m
定格トルク	0.2 N.m	0.4 N.m	0.8 N.m
ピークのトルク	0.35 N.m	1.2 N.m	1.5 N.m
許容最大イナーシャ	100 kg/mm²	200 kg/mm²	200 kg/mm²
位置繰り返し精度 [2]	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm
回転繰り返し精度 [3]	±0.05°	±0.05°	±0.05°
最大 / 最小の回転角度	無制限	無制限	無制限
最大回転速度	1000° /s	1100° /s	2160° /s
コントローラー	内蔵	内蔵	内蔵
対応プロトコル	Modbus RTU	Modbus RTU	Modbus RTU
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	1.8A	1.8A	2A
電流のピーク	4A	4A	4A
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40



RM-RGM-0606-360-16-02-1-A0015-ITG

寸法図 （16mm ストローク）

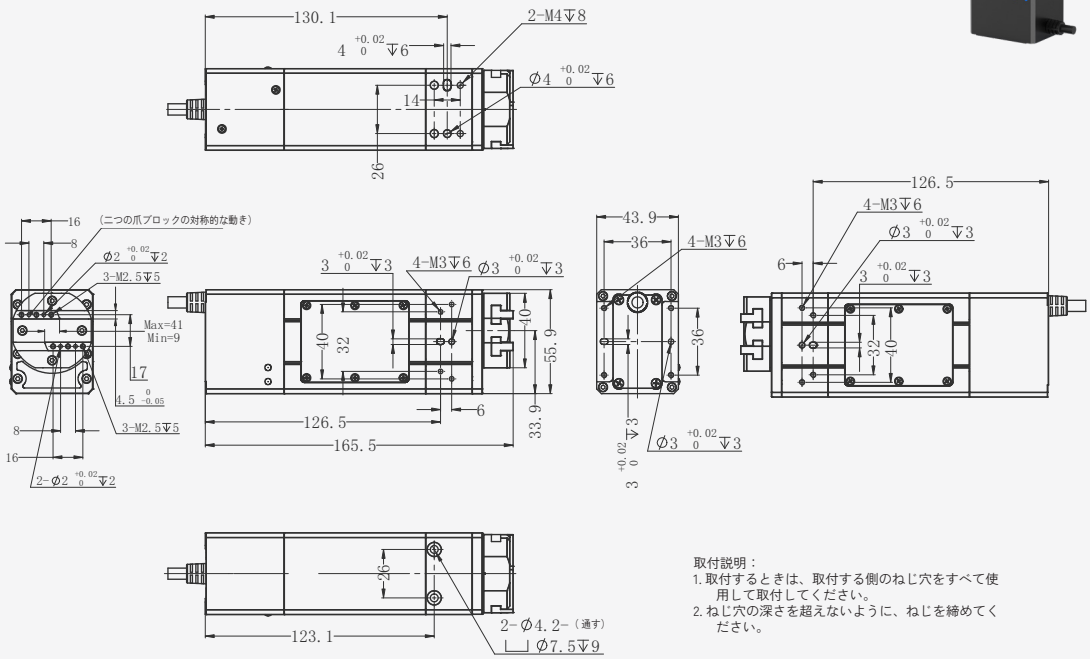
単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-RGM-0606-360-32-04-2-D0300-ITG 寸法図 （32mmストローク）

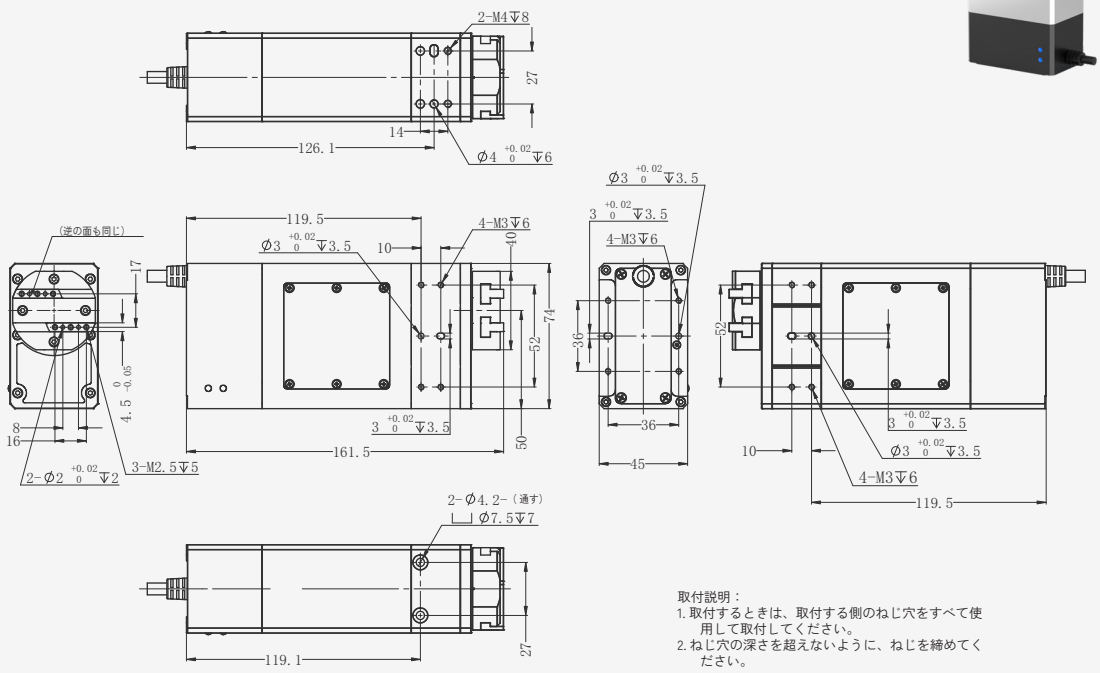




取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-RGM-0609-360-32-08-2-D0300-ITG 寸法図 （32mmストローク）





取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-GBTD-ITG
トライプルーフグリッパ



IP67 保護等級 | スピーディーな開閉 |
高信頼性 | 大把持力 | 防水、防塵、耐腐食性、破片侵入防止

* 爪（治具）は、別途手配必要

型番説明

	製品シリーズ	寸法番号	ストローク	仕様	ケーブル取出方式 & ケーブル長さ	追番
RM -	GBTD -	11 -	40 -	10 -	A0300 -	ITG

単位：cm

11	40	10	A （丸形コネクタ）	0200	ITG
				0300	

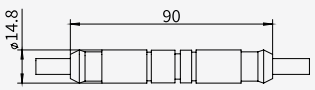
ケーブル取出方向



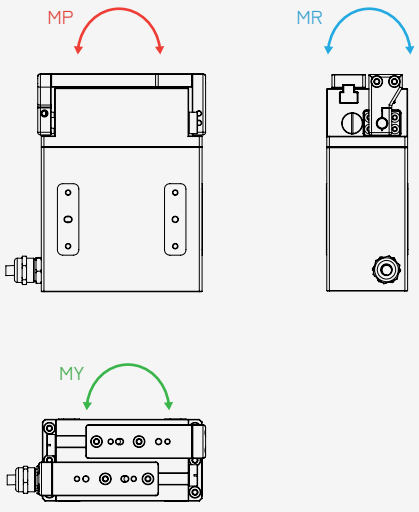
ケーブル取出方式



A
丸形コネクタ



モーメント方向



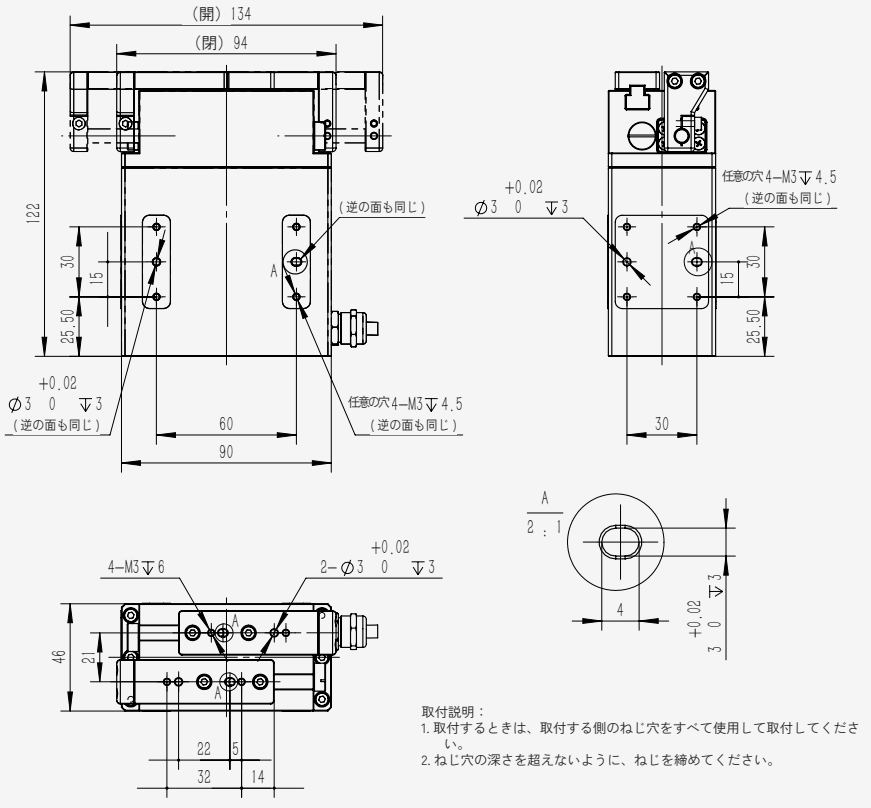
説明：
1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。
2. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図（モーター方向、ケーブル取出方向・方式など）については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

パラメータ説明

モデル	RM-GBTD-11-40-10-ITG
寸法番号	11
質量	1.3 kg
寸法	94*46*122 mm
ストローク	40 mm
把持力の最大値[1]	45 N
最大速度	250 mm/s
繰り返し精度	±0.02 mm
最速の開 / 閉時間	0.3 s / 0.3 s
許容モーメント MP	2.5 N.m
許容モーメント MR	2.5 N.m
許容モーメント MY	3.0 N.m
コントローラー	内蔵
通信・制御方式	Modbus RTU；I/O
I/O インターフェース	3 IN/3 OUT（NPN）
定格電圧	DC 24V ±10%
定格電流	2 A
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP67

RM-GBTD-11-40-10-A0300-ITG 寸法図 （40mm ストローク）

単位：mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-CGBD-ITG
一体型大ストロークマイクログリッパ



フリップ式の開閉 | 適応把持 | ワーク落下探知 | やすいワークの把持に最適

型番説明

	製品シリーズ		寸法番号		仕様		ケーブル取出方式 & ケーブル長さ		追番
RM	- CGBD	-	11	-	100	-	A0028	-	ITG

単位：cm

11	100	A（丸形コネクタ）	0028	ITG

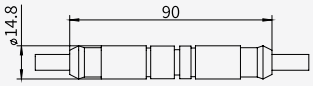
ケーブル取出方向



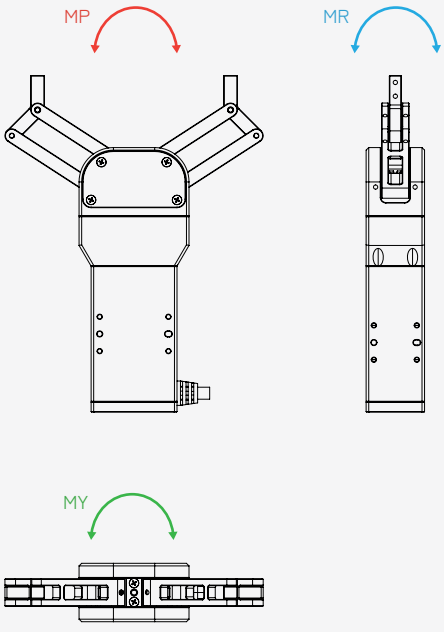
ケーブル取出方式



A
丸形コネクタ



モーメント方向

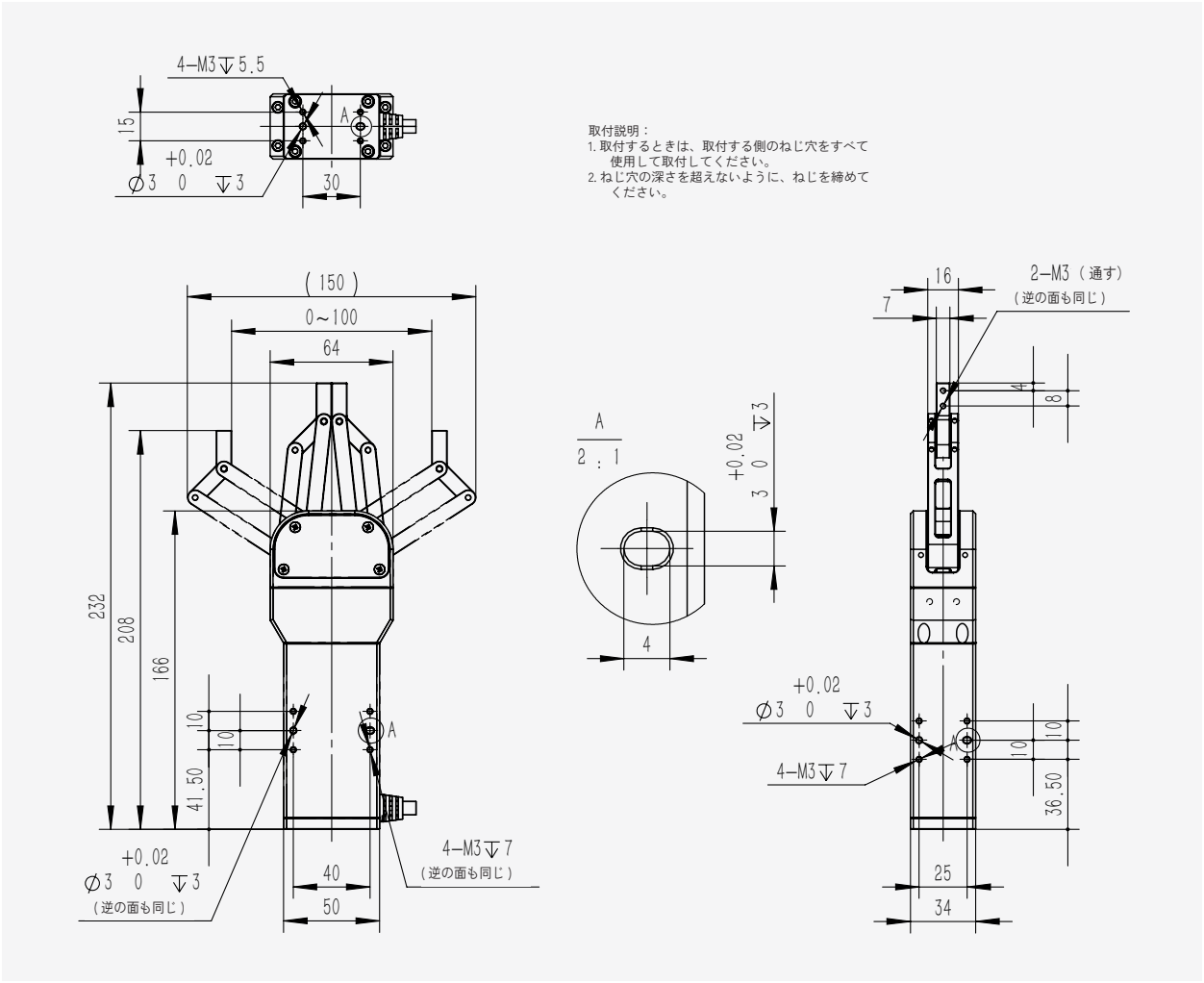


説明：
1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。

パラメータ説明

モデル	RM-CGBD-11-100-ITG
寸法番号	11
仕様	100
質量	0.7 kg
寸法	64*3*232 mm
ストローク	90 mm
把持力の最大値[1]	40 N
繰り返し精度	±0.1 mm
最速の開 / 閉時間	0.3s / 0.3s
コントローラー	内蔵
通信・制御方式	Modbus RTU；I/O
I/O インターフェース	2 IN/3 OUT（NPN）
定格電圧	DC 24V ±10%
定格電流	2 A
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40

RM-CGBD-11-100-A0028-ITG 寸法図 （90mmストローク）



RM-NPLA
ミニテーブルタイプ



ミニサイズ | 高繰り返し精度 | 高速且つ安定 | 高剛性

型番説明

	製品シリーズ	寸法番号	ストローク	リード	ケーブル取出方向	ケーブル取出方式 & ケーブル長さ		ブレーキ[1]
RM -	NPLA	10	30	2	T	S0028		/

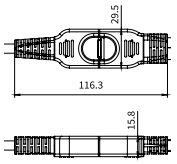
単位：cm

10	30	1	T	（後方取出）	S	（スイッチ取出）	0028	/
	50	2	L	（左側取出）				
		4	R	（右側取出）				
		6	LF	（左前側取出）				
			RF	（右前側取出）				
16	75	5	LF	（左前側取出）	A	（丸形コネクタ）	0050	/
	150	10	RF	（右前側取出）				BK

ケーブル取出方向



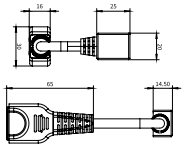
T 後方取出



L 左側取出



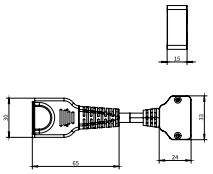
R 右側取出



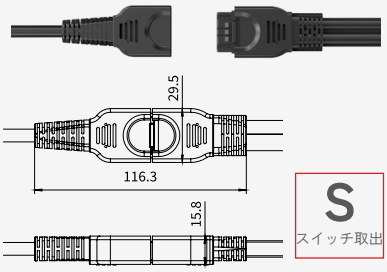
LF 左前側取出



RF 右前側取出



ケーブル取出方式

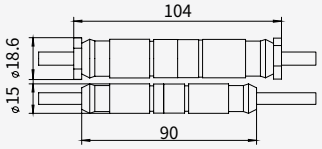


S スイッチ取出

RM-NPLA-16



A 丸形コネクタ



説明：
1. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図（モーター方向、ケーブル取出方向・方式など）については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

RM-NPLA-10-30

ミニテーブルタイプ

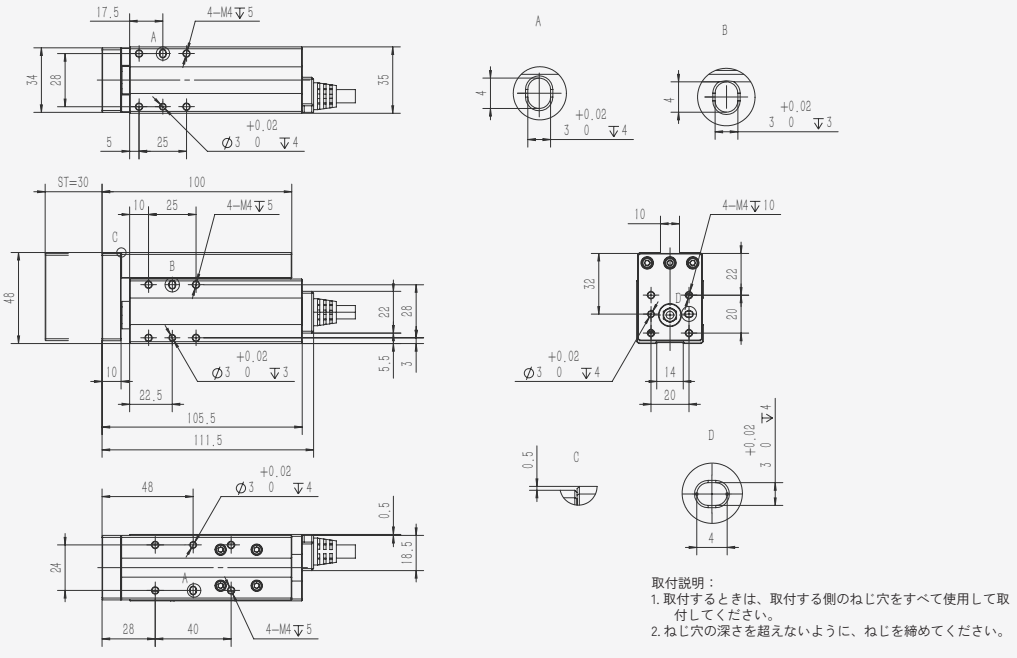


パラメータ説明

モデル	RM-NPLA-10-30-1	RM-NPLA-10-30-2	RM-NPLA-10-30-4	RM-NPLA-10-30-6
寸法番号	10	10	10	10
質量	0.5 kg	0.5 kg	0.5 kg	0.5 kg
寸法	111.5*34*48 mm	111.5*34*48 mm	111.5*34*48 mm	111.5*34*48 mm
ストローク	30 mm	30 mm	30 mm	30 mm
リード	1 mm	2 mm	4 mm	6 mm
最大速度	50 mm/s	100 mm/s	200 mm/s	300 mm/s
最大推力	210 N	110 N	50 N	30 N
水平最大負荷質量	6 kg	3 kg	2 kg	1.5 kg
垂直最大負荷質量	3 kg	2 kg	1 kg	0.5 kg
繰り返し精度	±0.005 mm	±0.005 mm	±0.005 mm	±0.005 mm
許容モーメント MP	9.75 N.m	9.75 N.m	9.75 N.m	9.75 N.m
許容モーメント MR	11.31 N.m	11.31 N.m	11.31 N.m	11.31 N.m
許容モーメント MY	3.75 N.m	3.75 N.m	3.75 N.m	3.75 N.m
コントローラー	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM
通信・制御方式	RM-CEU：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEM：Modbus TCP；PROFINET；CC-Link			
I/O インターフェース	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	1.25 A	1.25 A	1.25 A	1.25 A
ケーブルの長さ	3 m / 5 m（オプション）	3 m / 5 m（オプション）	3 m / 5 m（オプション）	3 m / 5 m（オプション）
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40	IP40

RM-NPLA-10-30-1/2/4/6-T-S0028 寸法図 （30 mm ストローク）

単位 : mm



RM-NPLA-10-50

ミニテーブルタイプ

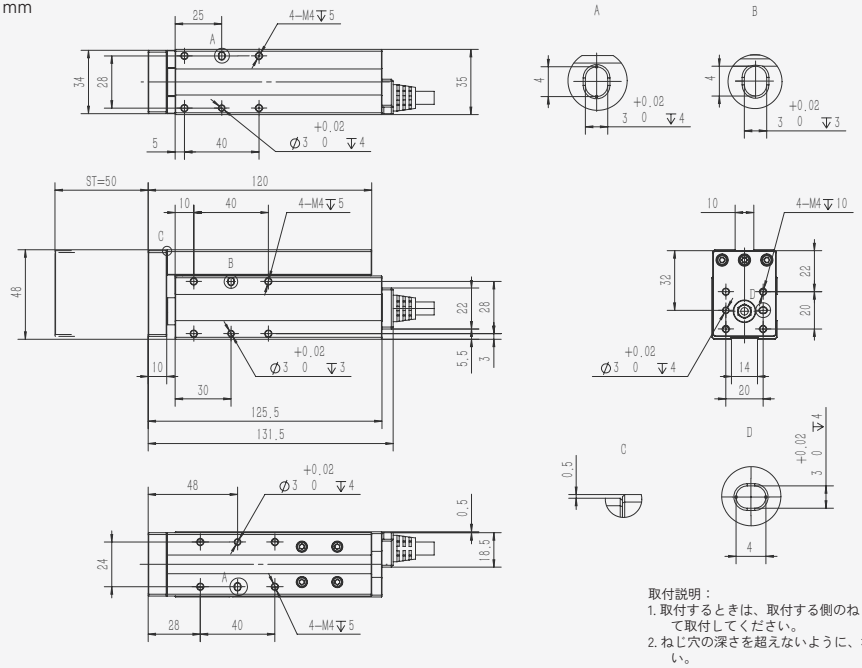


パラメータ説明

モデル	RM-NPLA-10-50-1	RM-NPLA-10-50-2	RM-NPLA-10-50-4	RM-NPLA-10-50-6
寸法番号	10	10	10	10
質量	0.6 kg	0.6 kg	0.6 kg	0.6 kg
寸法	131.5*34*48 mm	131.5*34*48 mm	131.5*34*48 mm	131.5*34*48 mm
ストローク	50 mm	50 mm	50 mm	50 mm
リード	1 mm	2 mm	4 mm	6 mm
最大速度	50 mm/s	100 mm/s	200 mm/s	300 mm/s
最大推力	210 N	110 N	50 N	30 N
水平最大負荷質量	6 kg	3 kg	2 kg	1.5 kg
垂直最大負荷質量	3 kg	2 kg	1 kg	0.5 kg
繰り返し精度	±0.005 mm	±0.005 mm	±0.005 mm	±0.005 mm
許容モーメント MP	9.75 N.m	9.75 N.m	9.75 N.m	9.75 N.m
許容モーメント MR	11.31 N.m	11.31 N.m	11.31 N.m	11.31 N.m
許容モーメント MY	3.75 N.m	3.75 N.m	3.75 N.m	3.75 N.m
コントローラー	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM
通信・制御方式	RM-CEU：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEM：Modbus TCP；PROFINET；CC-Link			
I/O インターフェース	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	1.25 A	1.25 A	1.25 A	1.25 A
ケーブルの長さ	3 m / 5 m（オプション）	3 m / 5 m（オプション）	3 m / 5 m（オプション）	3 m / 5 m（オプション）
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40	IP40

RM-NPLA-10-50-1/2/4/6-T-S0028 寸法図 （50mm ストローク）

単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-NPLA-16-75/150

ミニテーブルタイプ

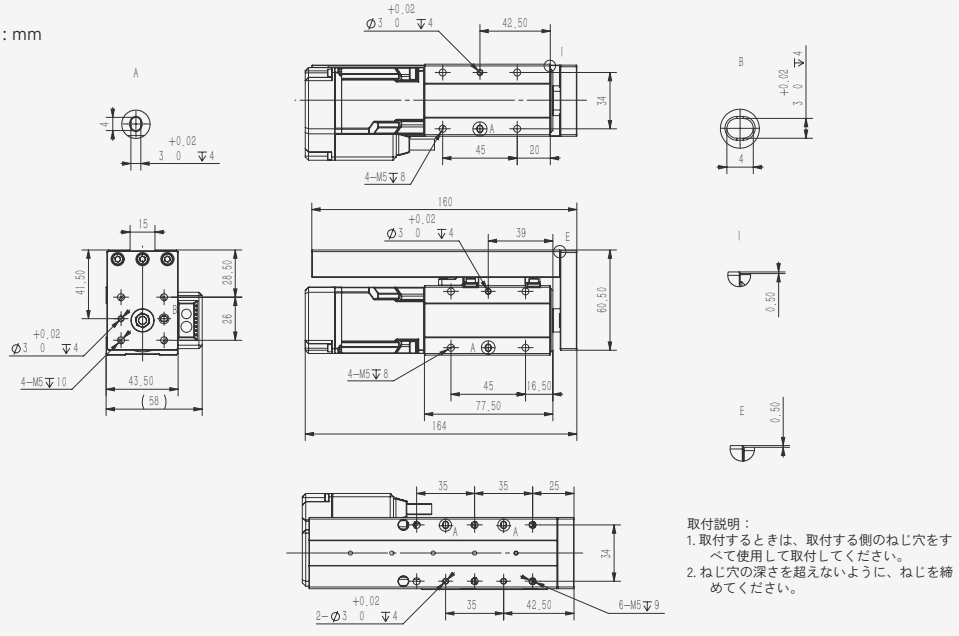


パラメータ説明

モデル	RM-NPLA-16-75-5	RM-NPLA-16-75-10	RM-NPLA-16-150-5	RM-NPLA-16-150-10
寸法番号	16	16	16	16
ブレーキなし質量	1.4 kg	1.4 kg	1.9 kg	1.9 kg
寸法	164*58*63.5 mm	164*58*63.5 mm	237*58*63.5 mm	237*58*63.5 mm
ストローク	75 mm	75 mm	150 mm	150 mm
リード	5 mm	10 mm	5 mm	10 mm
最大速度	250 mm/s	380 mm/s	250 mm/s	380 mm/s
最大推力	360 N	180 N	360 N	180 N
水平最大負荷質量	18 kg	15 kg	18 kg	15 kg
垂直最大負荷質量	6 kg	3 kg	6 kg	3 kg
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm
ブレーキ有無	ブレーキ対応	ブレーキ対応	ブレーキ対応	ブレーキ対応
許容モーメント MP	18.13 N.m	18.13 N.m	18.13 N.m	18.13 N.m
許容モーメント MR	19.11 N.m	19.11 N.m	19.11 N.m	19.11 N.m
許容モーメント MY	18.13 N.m	18.13 N.m	18.13 N.m	18.13 N.m
コントローラー	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM
通信・制御方式	RM-CEU：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEM：Modbus TCP；PROFINET；CC-Link			
I/O インターフェース	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	5A	5A	5A	5A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40	IP40

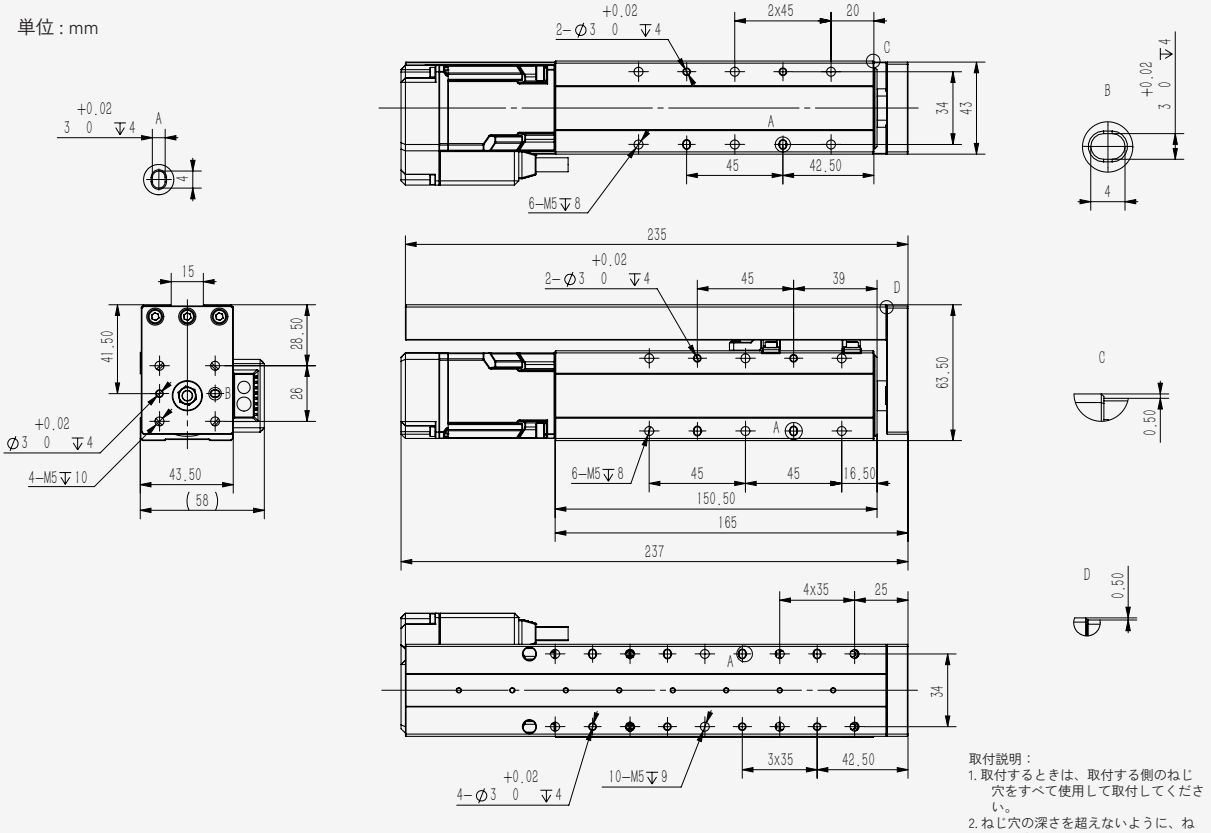
RM-NPLA-16-75-5/10-RF-A0050 寸法図 （75 mm ストローク）

単位：mm



RM-NPLA-16-150-5/10-RF-A0050 寸法図　（150mm ストローク）

単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-FPLA
ミニテーブルタイプ



ミニサイズ ｜ 繰り返し精度が高い ｜ テーブル形大負荷 ｜ 高剛性

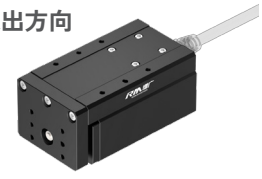
型番説明

	製品シリーズ		寸法番号		ストローク		リード		ケーブル取出方向		ケーブル取出方式 & ケーブル長さ
RM	- FPLA	-	10	-	30	-	2	-	T	-	S0028

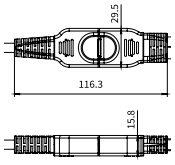
単位：cm

10	30	1	T （後方取出）	S （スイッチ取出）	0028
	50	2	LF （左前側取出）		
		4	RF （右前側取出）		
		6			

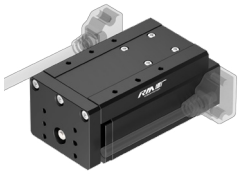
ケーブル取出方向



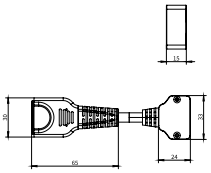
T 後方取出



LF 左前側取出



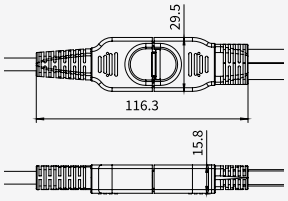
RF 右前側取出



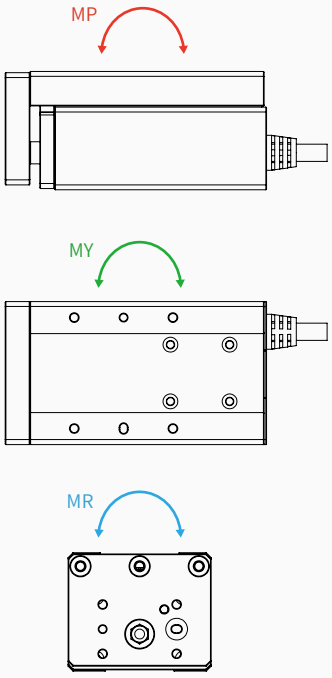
ケーブル取出方式

S スイッチ取出





モーメント方向



説明：

1. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図 (モーター方向、ケーブル取出方向・方式など) については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

RM-FPLA-10-30

ミニテーブルタイプ



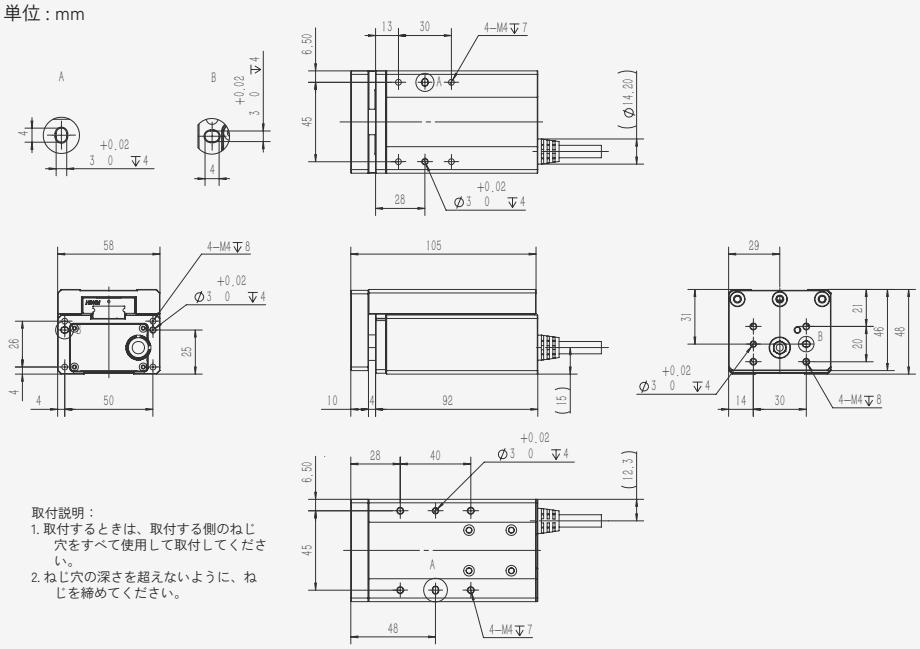
パラメータ説明

モデル	RM-FPLA-10-30-1	RM-FPLA-10-30-2	RM-FPLA-10-30-4	RM-FPLA-10-30-6
寸法番号	10	10	10	10
質量	0.85 kg	0.85 kg	0.85 kg	0.85 kg
寸法	106*58*48 mm	106*58*48 mm	106*58*48 mm	106*58*48 mm
ストローク	30 mm	30 mm	30 mm	30 mm
リード	1 mm	2 mm	4 mm	6 mm
最大速度	50 mm/s	100 mm/s	200 mm/s	300 mm/s
最大推力	210 N	110 N	50 N	30 N
水平最大負荷質量	10 kg	5 kg	2 kg	1.5 kg
垂直最大負荷質量	3 kg	2 kg	1 kg	0.5 kg
繰り返し精度	±0.005 mm	±0.005 mm	±0.005 mm	±0.005 mm
許容モーメント MP	23.8 N.m	23.8 N.m	23.8 N.m	23.8 N.m
許容モーメント MR	38.2 N.m	38.2 N.m	38.2 N.m	38.2 N.m
許容モーメント MY	23.8 N.m	23.8 N.m	23.8 N.m	23.8 N.m
コントローラー	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM
通信・制御方式	RM-CEU：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEM：Modbus TCP；PROFINET；CC-Link			
I/O インターフェース	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	1.25A	1.25A	1.25A	1.25A
ケーブルの長さ	3m / 5m（オプション）	3m / 5m（オプション）	3m / 5m（オプション）	3m / 5m（オプション）
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40	IP40

RM-FPLA-10-30-1/2/4/6-T-S0028 寸法図

（30 mmストローク）

単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-FPLA-10-50

ミニテーブルタイプ

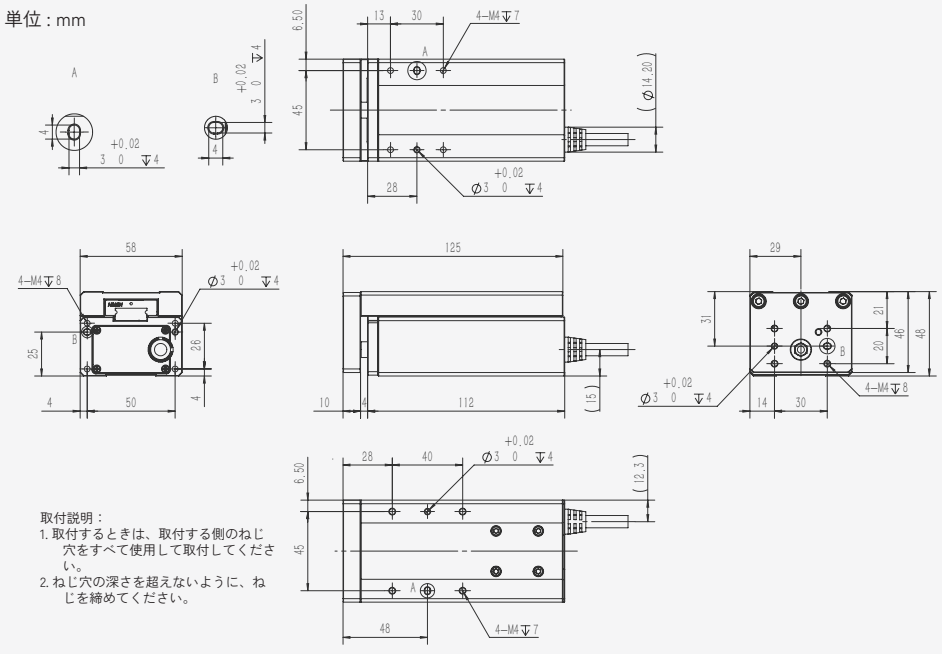


パラメータ説明

モデル	RM-FPLA-10-50-1	RM-FPLA-10-50-2	RM-FPLA-10-50-4	RM-FPLA-10-50-6
寸法番号	10	10	10	10
質量	1.2 kg	1.2 kg	1.2 kg	1.2 kg
寸法	126*58*48 mm	126*58*48 mm	126*58*48 mm	126*58*48 mm
ストローク	50 mm	50 mm	50 mm	50 mm
リード	1 mm	2 mm	4 mm	6 mm
最大速度	50 mm/s	100 mm/s	200 mm/s	300 mm/s
最大推力	210 N	110 N	50 N	30 N
水平最大負荷質量	10 kg	5 kg	2 kg	2 kg
垂直最大負荷質量	3 kg	2 kg	1 kg	0.5 kg
繰り返し精度	±0.005 mm	±0.005 mm	±0.005 mm	±0.005 mm
許容モーメント MP	23.8 N.m	23.8 N.m	23.8 N.m	23.8 N.m
許容モーメント MR	38.2 N.m	38.2 N.m	38.2 N.m	38.2 N.m
許容モーメント MY	23.8 N.m	23.8 N.m	23.8 N.m	23.8 N.m
コントローラー	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM	RM-CEU；RM-CEM
通信・制御方式	RM-CEU：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEM：Modbus TCP；PROFINET；CC-Link			
I/O インターフェース	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	1.25A	1.25A	1.25A	1.25A
ケーブルの長さ	3m / 5m（オプション）	3m / 5m（オプション）	3m / 5m（オプション）	3m / 5m（オプション）
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40	IP40

RM-FPLA-10-50-1/2/4/6-T-S0028 寸法図 （50mmストローク）

単位 : mm



RM-SLA
直線タイプ



並列取り付け可能 | 高繰り返し精度 | 適応押し当て | 広出力範囲

型番説明

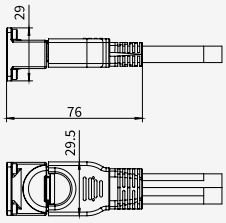
	製品シリーズ	寸法番号	ストローク	リード	ケーブル取出方式	追番	ブレーキ [2]
RM -	SLA	11 -	50 -	2 -	V	ITG -	/

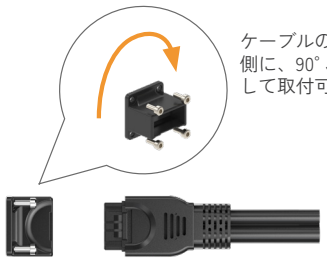
寸法番号	ストローク	リード	ケーブル取出方式	追番	ブレーキ
11	50	2	H （横式取出）	ITG	/
	100		V （縦式取出）		
11	50	2	H （横式取出）	/	/
	100		V （縦式取出）		BK

ケーブル取出方式

V
縦式取出



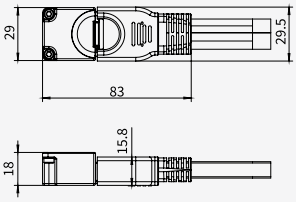


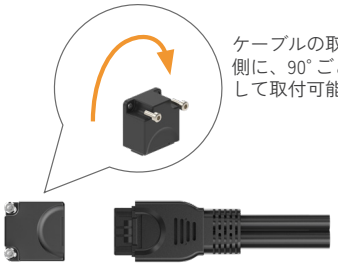


ケーブルの取出の側に、90° ごとに回して取付可能

H
横式取出







ケーブルの取出の側に、90° ごとに回して取付可能

説明：
1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。
2. ブレーキ付きの製品の資料については、弊社の営業担当にお問い合わせください。
3. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図 (モーター方向、ケーブル取出方向・方式など) については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

RM-SLA-11-50/100-ITG

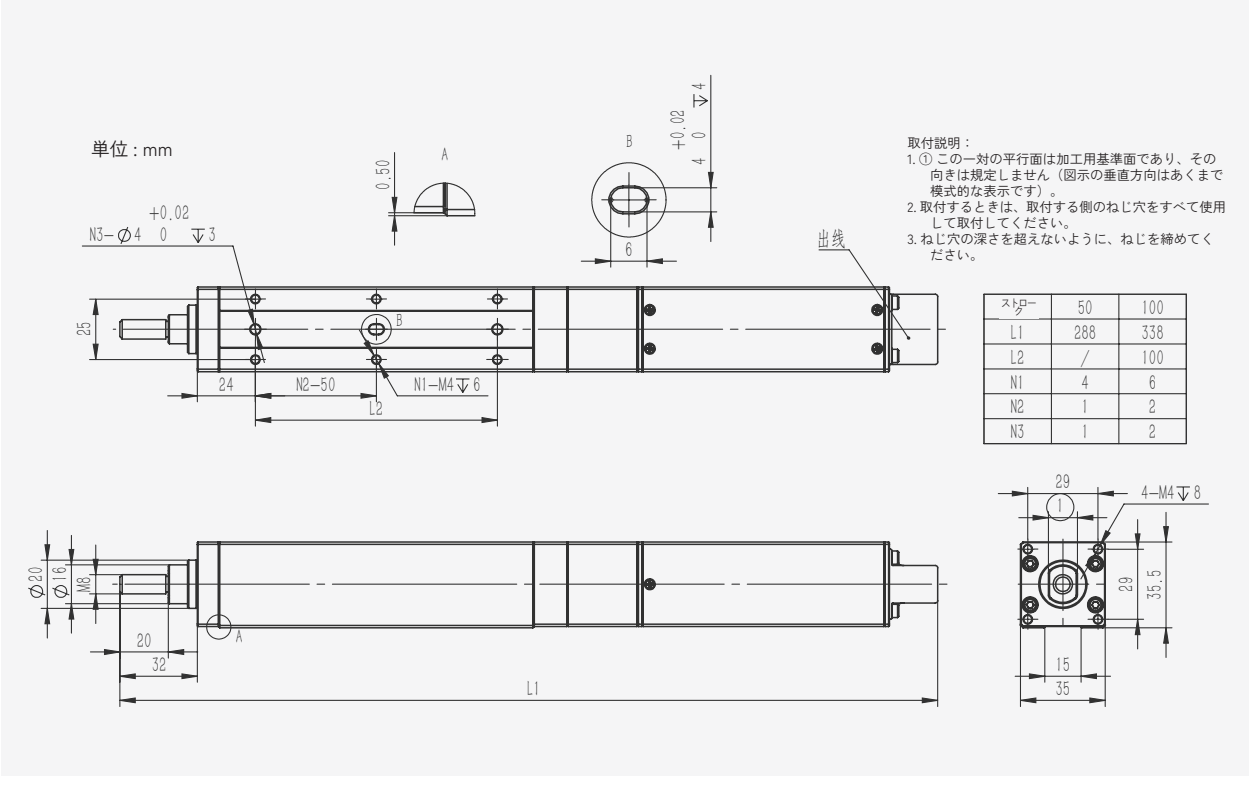
直線タイプ



パラメータ説明

モデル	RM-SLA-11-50-2-ITG	RM-SLA-11-100-2-ITG
寸法番号	11	11
質量	0.7 kg	0.9 kg
寸法	288*35*35.5 mm	338*35*35.5mm
ストローク	50 mm	100 mm
リード	2 mm	2 mm
最大速度	100 mm/s	100 mm/s
最大推力[1]	300 N	300 N
垂直最大負荷質量	1.5 kg	1.5 kg
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm
ロードの回転しない精度	±1.5°	±1.5°
コントローラー	内蔵	内蔵
通信・制御方式	Modbus RTU；I/O	Modbus RTU；I/O
I/O インターフェース	3 IN/3 OUT（NPN）	3 IN/3 OUT（NPN）
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40

RM-SLA-11-50/100-2-V-ITG 寸法図 （50mm、100 mm ストローク）



ストローク	50	100
L1	288	338
L2	/	100
N1	4	6
N2	1	2
N3	1	2

RM-SLA-11-50/100

直線タイプ

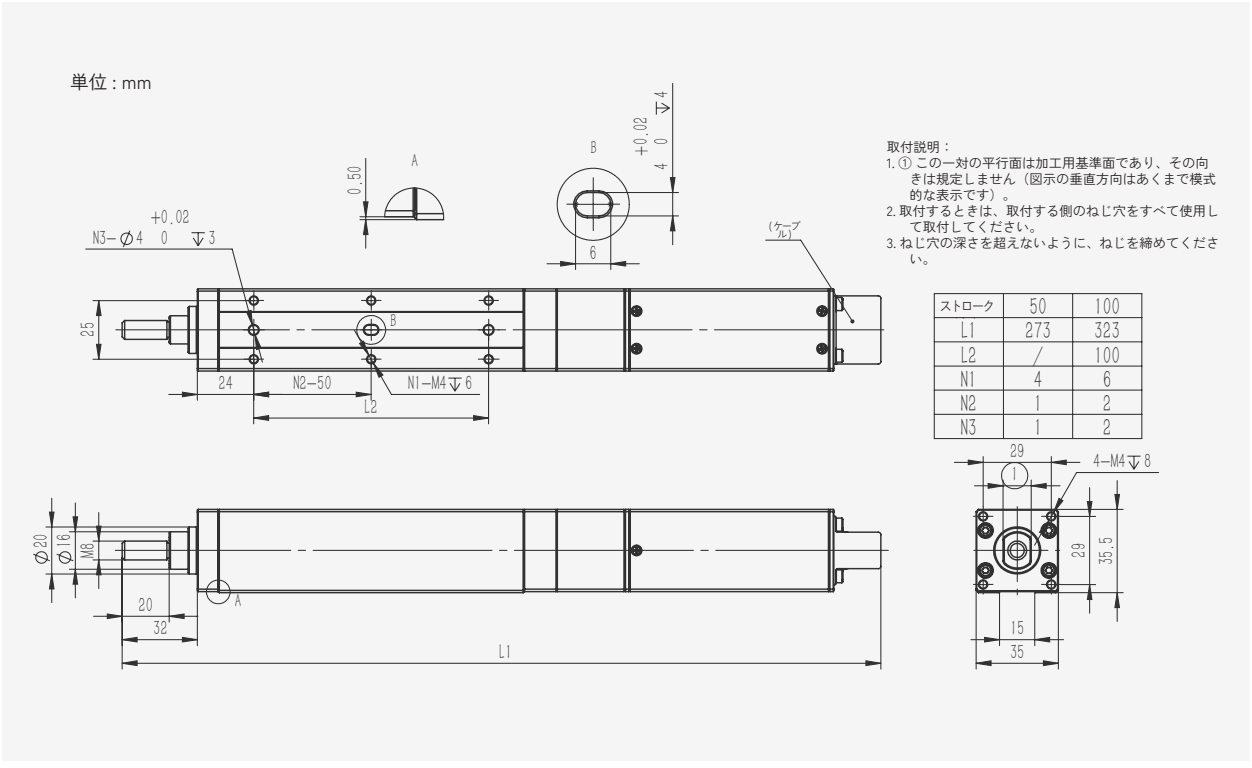


パラメータ説明

モデル	RM-SLA-11-50-2	RM-SLA-11-100-2
寸法番号	11	11
質量	0.7 kg	0.9 kg
寸法	273*35*35.5 mm	323*35*35.5 mm
ストローク	50 mm	100 mm
リード	2 mm	2 mm
最大速度	100 mm/s	100 mm/s
最大推力[1]	300 N	300 N
垂直最大負荷質量	1.5 kg	1.5 kg
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm
ロードの回転しない精度	±1.5°	±1.5°
コントローラー	RM-C-20；RM-CEP-20； RM-CEMS-20	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20
通信・制御方式	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET；Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET；Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）
I/O インターフェース	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40

RM-SLA-11-50/100-2-V 寸法図

（50mm、100mm ストローク）



RM-RLA
折り返しタイプ



折り返し構造 | 繰り返し精度が高い | 高速な反応 | 適応押し当て

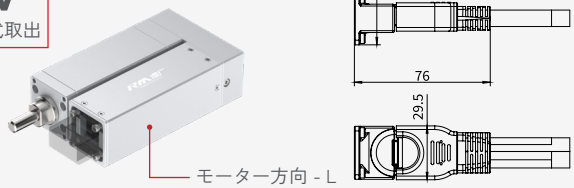
型番説明

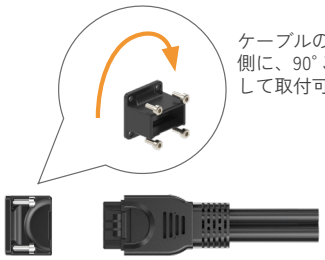
	製品シリーズ	寸法番号	ストローク	リード	モーター方向 *	ケーブル取出方式	追番	ブレーキ [2]
RM -	RLA	11 -	50 -	2 -	L -	V -	ITG -	/

11	50 100	2	L （左側取出） R （右側取出）	H （横式取出） V （縦式取出）	ITG	/
11	50 100	2	L （左側取出） R （右側取出）	H （横式取出） V （縦式取出）	/	/ BK

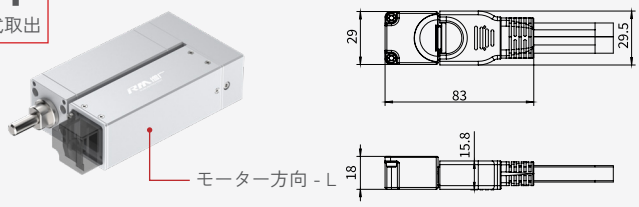
ケーブル取出方式

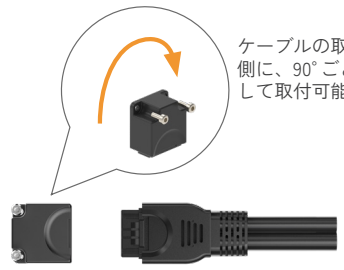
V
縦式取出





H
横式取出





説明：
1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。
2. ブレーキ付きの製品の資料については、弊社の営業担当にお問い合わせください。
3. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図 (モーター方向、ケーブル取出方向・方式など) については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

RM-RLA-11-50/100-ITG

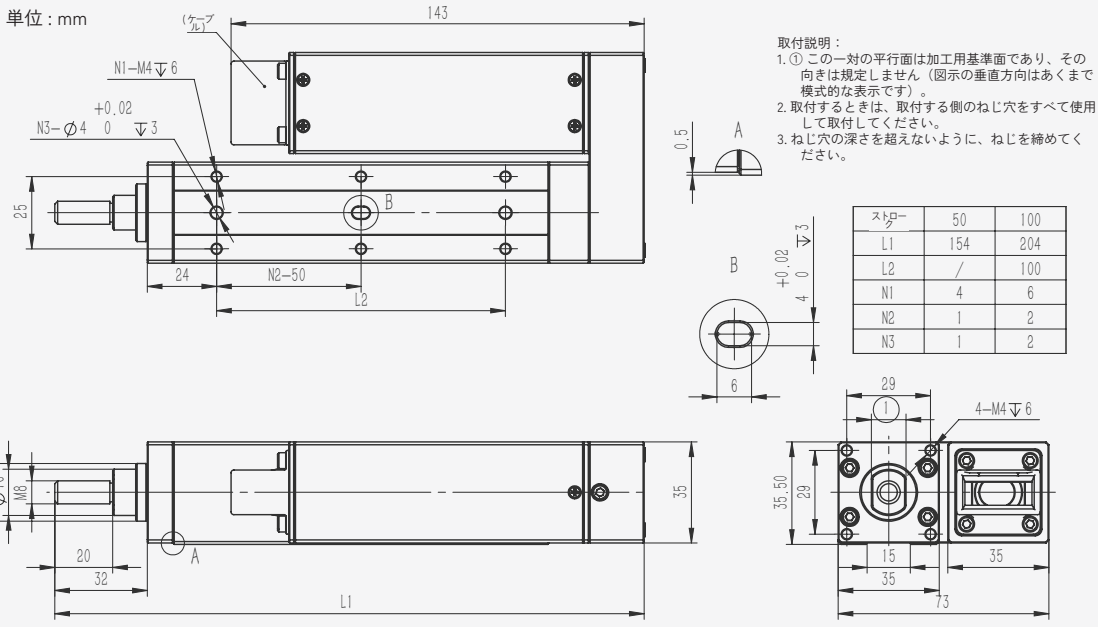
折り返しタイプ



パラメータ説明

モデル	RM-RLA-11-50-2-ITG	RM-RLA-11-100-2-ITG
寸法番号	11	11
質量	0.9 kg	1.1 kg
寸法	154*73*35.5 mm	204*73*35.5 mm
ストローク	50 mm	100 mm
リード	2 mm	2 mm
最大速度	100 mm/s	100 mm/s
最大推力[1]	300 N	300 N
垂直最大負荷質量	1.5 kg	1.5 kg
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm
ロードの回転しない精度	±1.5°	±1.5°
コントローラー	内蔵	内蔵
通信・制御方式	Modbus RTU；I/O	Modbus RTU；I/O
I/O インターフェース	3 IN/3 OUT（NPN）	3 IN/3 OUT（NPN）
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40

RM-RLA-11-50/100-2-L-V-ITG 寸法図 （50mm、100 mm ストローク）



ストローク	50	100
L1	154	204
L2	/	100
N1	4	6
N2	1	2
N3	1	2

RM-RLA-11-50/100

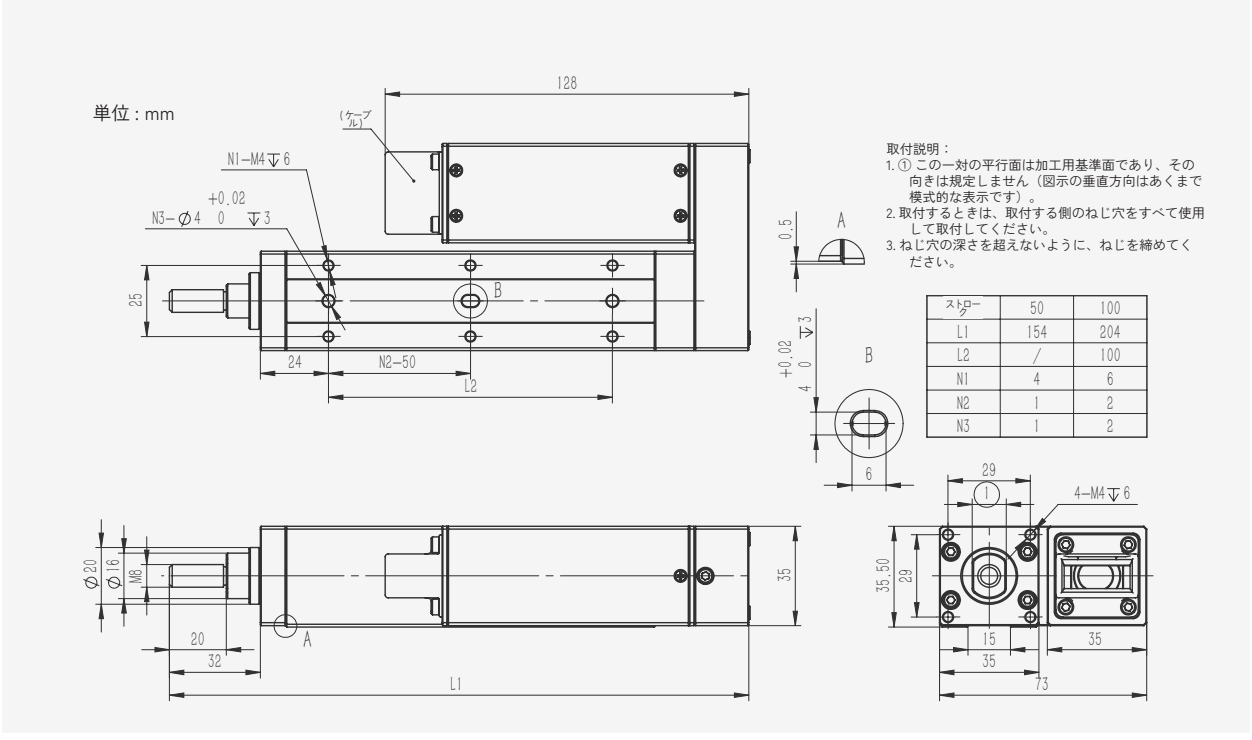
折り返しタイプ



パラメータ説明

モデル	RM-RLA-11-50-2	RM-RLA-11-100-2
寸法番号	11	11
質量	0.9 kg	1.1 kg
寸法	154*73*35.5 mm	204*73*35.5 mm
ストローク	50 mm	100 mm
リード	2 mm	2 mm
最大速度	100 mm/s	100 mm/s
最大推力[1]	300 N	300 N
垂直最大負荷質量	1.5 kg	1.5 kg
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm
ロードの回転しない精度	±1.5°	±1.5°
コントローラー	RM-C-20；RM-CEP-20； RM-CEMS-20	RM-C-20；RM-CEP-20； RM-CEMS-20
通信・制御方式	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET；Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET；Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）
I/O インターフェース	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40

RM-RLA-11-50/100-2-L-V 寸法図 （50mm、100mm ストローク）



RM-PLA
直線テーブルタイプ



並列取り付け可能 | 繰り返し精度が高い | 高速な反応 | 適応押し当て

型番説明

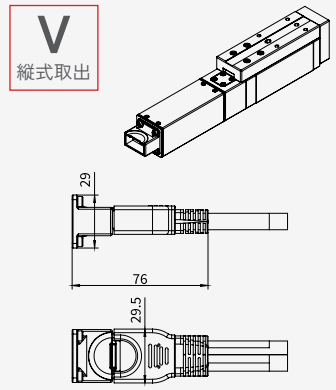
	製品シリーズ	寸法番号	ストローク	リード	ケーブル取出方式 & ケーブル長さ		追番	ブレーキ[2]
RM -	PLA	- 11	- 50	- 2	- V	/	- ITG	- /

単位：cm

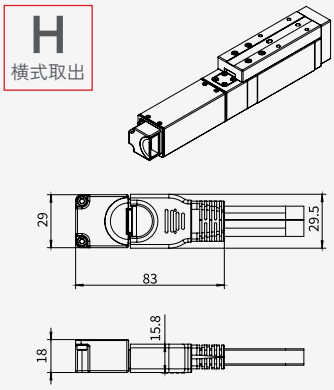
11	50	2	H （横式取出）	/	ITG	/
	100		V （縦式取出）	/		
08	30	1	S （スイッチ取出）	0015	/	/
	50					
11	50	2	H （横式取出）	/	/	/
	100		V （縦式取出）	/		BK

ケーブル取出方式

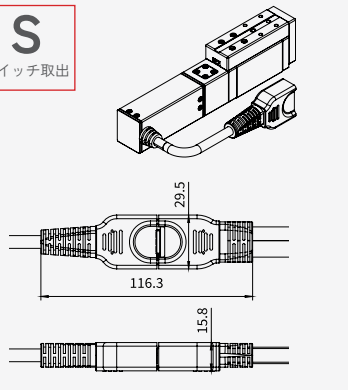
V 縦式取出

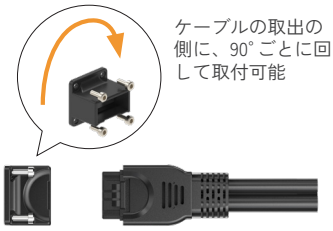


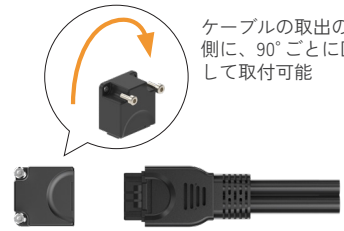
H 横式取出



S スイッチ取出









説明：
1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。
2. ブレーキ付きの製品の資料については、弊社の営業担当にお問い合わせください。
3. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図 (モーター方向、ケーブル取出方向・方式など) については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

RM-PLA-08-30/50

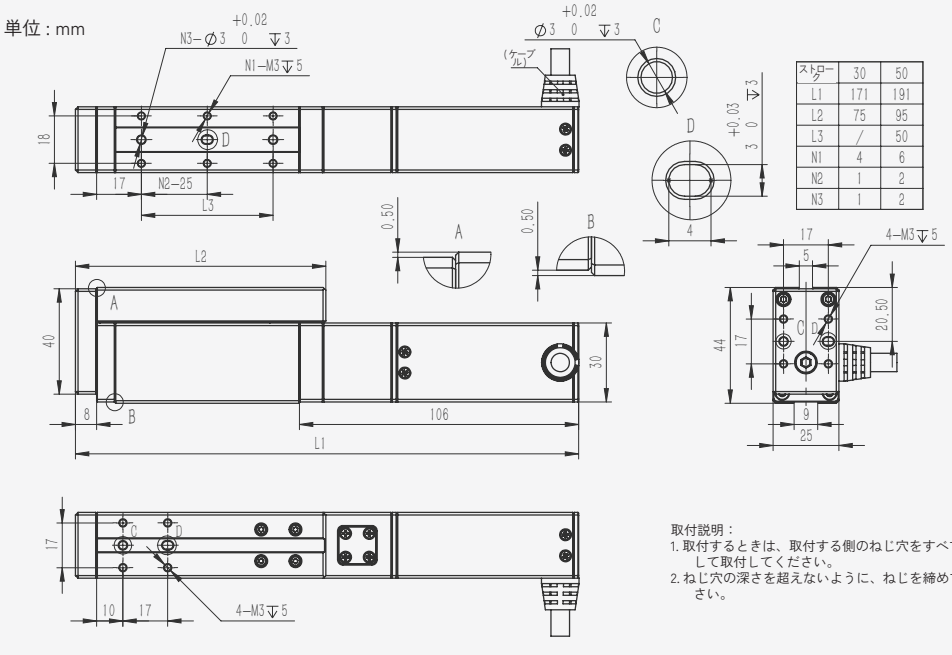
直線テーブルタイプ



パラメータ説明

モデル	RM-PLA-08-30-1	RM-PLA-08-50-1
寸法番号	08	08
質量	0.4 kg	0.6 kg
寸法	171*25*44 mm	191*25*44 mm
ストローク	30 mm	50 mm
リード	1 mm	1 mm
最大速度	50 mm/s	50 mm/s
最大推力[1]	55 N	55 N
水平最大負荷質量	2 kg	2 kg
垂直最大負荷質量	1 kg	1 kg
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm
動的許容モーメント MP	1.9 N.m	1.9 N.m
動的許容モーメント MR	3.0 N.m	3.0 N.m
動的許容モーメント MY	1.9 N.m	1.9 N.m
コントローラー	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20
通信・制御方式	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET；Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET；Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）
I/O インターフェース	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40

RM-PLA-08-30/50-1-S0015 寸法図 （30mm、50 mm ストローク）



ストローク	30	50
L1	171	191
L2	75	95
L3	/	50
N1	4	6
N2	1	2
N3	1	2

RM-PLA-11-50/100-ITG

直線テーブルタイプ

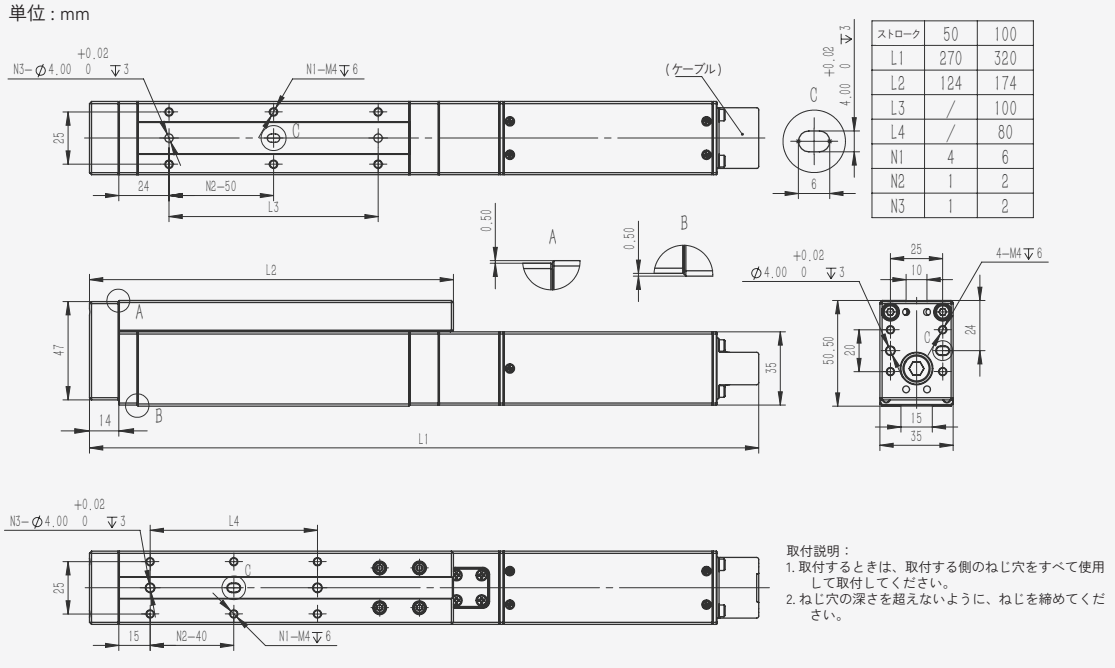


パラメータ説明

モデル	RM-PLA-11-50-2-ITG	RM-PLA-11-100-2-ITG
寸法番号	11	11
質量	0.9 kg	1.1 kg
寸法	270*35*50.5 mm	320*35*50.5 mm
ストローク	50 mm	100 mm
リード	2 mm	2 mm
最大速度	100 mm/s	100 mm/s
最大推力[1]	300 N	300 N
水平最大負荷質量	3 kg	3 kg
垂直最大負荷質量	1.5 kg	1.5 kg
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm
動的許容モーメント MP	4.0 N.m	4.0 N.m
動的許容モーメント MR	7.9 N.m	7.9 N.m
動的許容モーメント MY	5.8 N.m	5.8 N.m
コントローラー	内蔵	内蔵
通信・制御方式	Modbus RTU；I/O	Modbus RTU；I/O
I/O インターフェース	3 IN/3 OUT（NPN）	3 IN/3 OUT（NPN）
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40

RM-PLA-11-50/100-2-V-ITG 寸法図 （50mm、100 mm ストローク）

単位 : mm



ストローク	50	100
L1	270	320
L2	124	174
L3	/	100
L4	/	80
N1	4	6
N2	1	2
N3	1	2

取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-PLA-11-50/100

直線テーブルタイプ

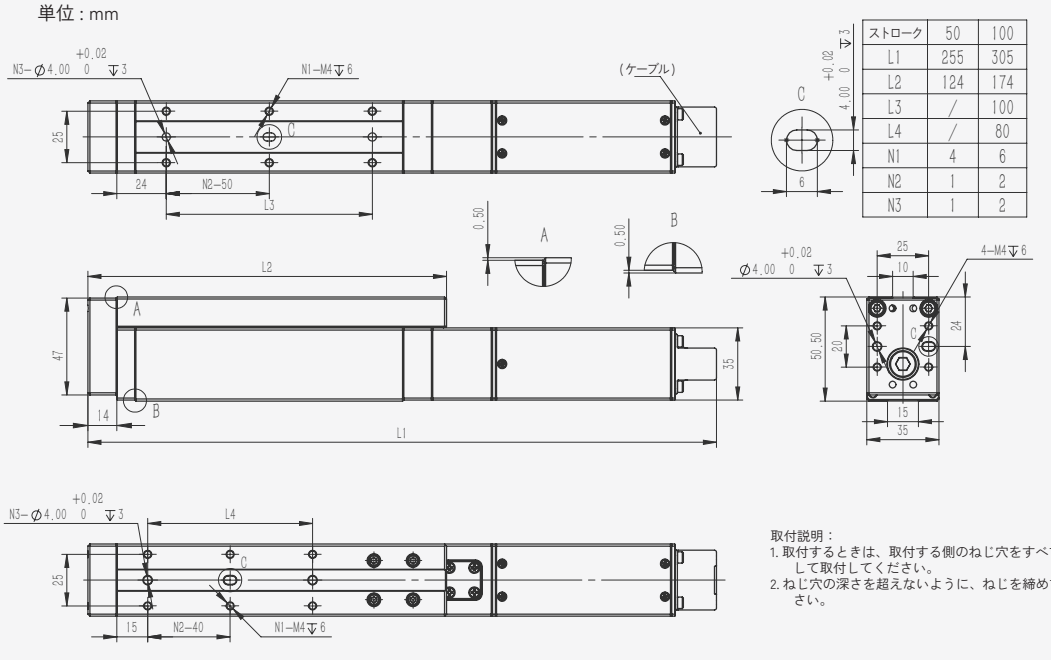


パラメータ説明

モデル	RM-PLA-11-50-2	RM-PLA-11-100-2
寸法番号	11	11
質量	0.9 kg	1.1 kg
寸法	255*35*50.5 mm	305*35*50.5 mm
ストローク	50 mm	100 mm
リード	2 mm	2 mm
最大速度	100 mm/s	100 mm/s
最大推力[1]	300 N	300 N
水平最大負荷質量	3 kg	3 kg
垂直最大負荷質量	1.5 kg	1.5 kg
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm
動的許容モーメント MP	4.0 N.m	4.0 N.m
動的許容モーメント MR	7.9 N.m	7.9 N.m
動的許容モーメント MY	5.8 N.m	5.8 N.m
コントローラー	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20
通信・制御方式	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET；Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET；Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）
I/O インターフェース	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40

RM-PLA-11-50/100-2-V 寸法図 （50mm、100mm ストローク）

単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-RPLA
折り返しテーブルタイプ



高速な反応 | 高剛性 | 高繰り返し精度 | 適応押し当て

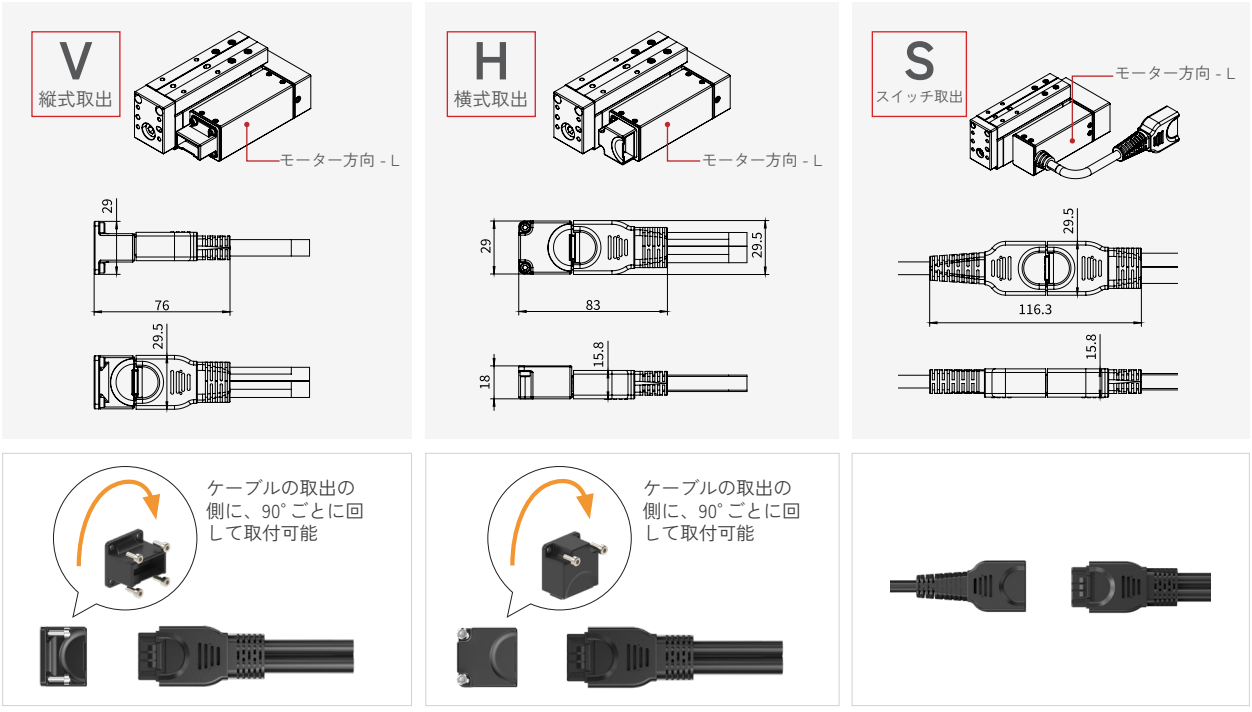
型番説明

	製品シリーズ	寸法番号	ストローク	リード	モーター方向 *	ケーブル取出方式 & ケーブル長さ		追番	ブレーキ [2]
RM -	RPLA	11	50	2	L	V	/	ITG	/

単位：cm

11	50	2	L	（左側取出）	H	（横式取出）	/	ITG	/
	100		R	（右側取出）	V	（縦式取出）	/		
08	30	1	L	（左側取出）	S	（スイッチ取出）	0015	/	/
	50		R	（右側取出）					
11	50	2	L	（左側取出）	H	（横式取出）	/	/	/
	100		R	（右側取出）	V	（縦式取出）	/		BK
23	100	4	L	（左側取出）	H	（横式取出）	/	/	/
			R	（右側取出）					BK

ケーブル取出方式



説明：
1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。
2. ブレーキ付きの製品の資料については、弊社の営業担当にお問い合わせください。
3. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図 (モーター方向、ケーブル取出方向・方式など) については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

RM-RPLA-08

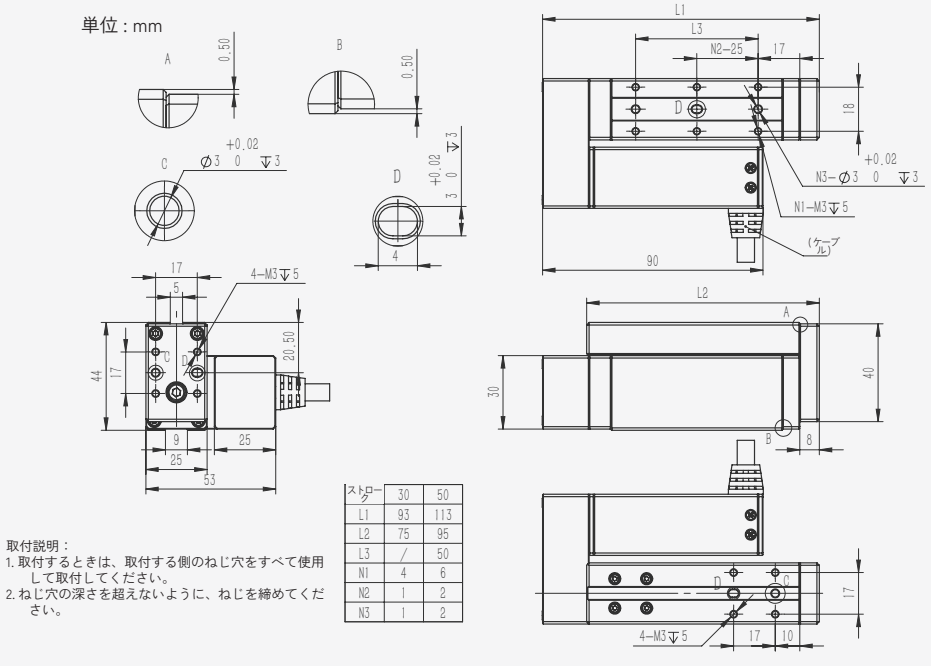
折り返しテーブルタイプ



パラメータ説明

モデル	RM-RPLA-08-30-1	RM-RPLA-08-50-1
寸法番号	08	08
質量	0.4 kg	0.6 kg
寸法	93*53*44 mm	113*53*44 mm
ストローク	30 mm	50 mm
リード	1 mm	1 mm
最大速度	50 mm/s	50 mm/s
最大推力[1]	55 N	55 N
水平最大負荷質量	2 kg	2 kg
垂直最大負荷質量	1 kg	1 kg
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm
動的許容モーメント MP	1.9 N.m	1.9 N.m
動的許容モーメント MR	3.0 N.m	3.0 N.m
動的許容モーメント MY	1.9 N.m	1.9 N.m
コントローラー	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20
通信・制御方式	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET；Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET；Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）
I/O インターフェース	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40

RM-RPLA-08-30/50-1-L-S0015 寸法図 （30mm、50mm ストローク）



ストローク	30	50
L1	93	113
L2	75	95
L3	/	50
N1	4	6
N2	1	2
N3	1	2

取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-RPLA-11-50/100

折り返しテーブルタイプ



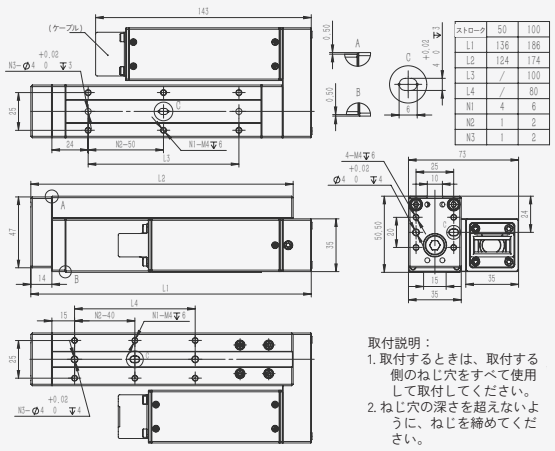
パラメータ説明

モデル	RM-RPLA-11-50-2-ITG	RM-RPLA-11-100-2-ITG	RM-RPLA-11-50-2	RM-RPLA-11-100-2
寸法番号	11	11	11	11
質量	0.9 kg	1.1 kg	0.9 kg	1.1 kg
寸法	136*73*50.5 mm	186*73*50.5 mm	136*73*50.5 mm	186*73*50.5 mm
ストローク	50 mm	100 mm	50 mm	100 mm
リード	2 mm	2 mm	2 mm	2 mm
最大速度	100 mm/s	100 mm/s	100 mm/s	100 mm/s
最大推力[1]	300 N	300 N	300 N	300 N
水平最大負荷質量	3 kg	3 kg	3 kg	3kg
垂直最大負荷質量	1.5 kg	1.5 kg	1.5 kg	1.5 kg
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.02 mm
動的許容モーメント MP	4.0 N.m	4.0 N.m	4.0 N.m	4.0 N.m
動的許容モーメント MR	7.9 N.m	7.9 N.m	7.9 N.m	7.9 N.m
動的許容モーメント MY	5.8 N.m	5.8 N.m	5.8 N.m	5.8 N.m
コントローラー	内蔵	内蔵	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20
通信・制御方式	Modbus RTU；I/O	Modbus RTU；I/O	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET；Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）	
I/O インターフェース	3 IN/3 OUT（NPN）	3 IN/3 OUT（NPN）	コントローラ仕様による	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A	2A	2A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40	IP40	IP40

RM-RPLA-11-50/100-2-L-V-ITG 寸法図

（50mm、100 mm ストローク）

単位：mm

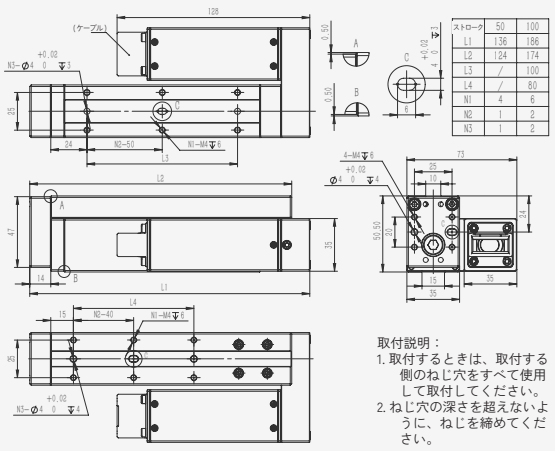


取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-RPLA-11-50/100-2-L-V 寸法図

（50mm、100mm ストローク）

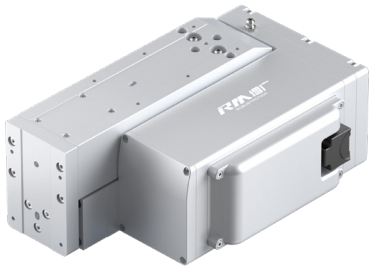
単位：mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-RPLA-23-100

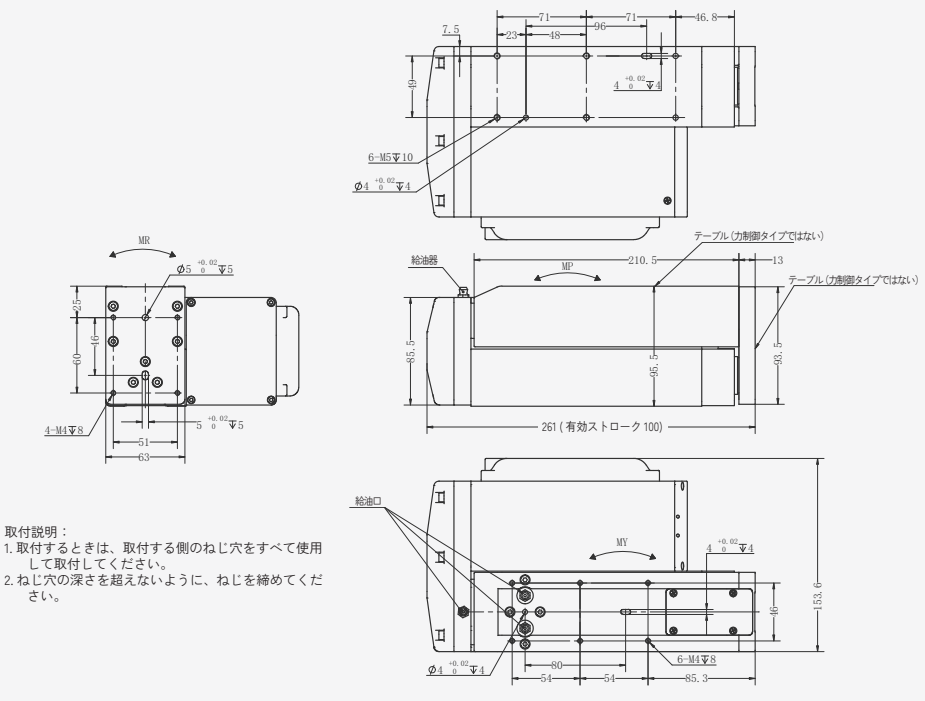
折り返しテーブルタイプ



パラメータ説明

モデル	RM-RPLA-23-100-4
寸法番号	23
質量	6.5 kg
寸法	261*153.6*95.5 mm
ストローク	100 mm
リード	4 mm
最大速度	115 mm/s
最大推力[1]	2000 N
水平最大負荷質量	50 kg
垂直最大負荷質量	30 kg
繰り返し精度	±0.03 mm
動的許容モーメント MP	25 N.m
動的許容モーメント MR	17 N.m
動的許容モーメント MY	17 N.m
コントローラー	RM-C-60；RM-CEU；RM-CEMS
通信・制御方式	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET； Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）
I/O インターフェース	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%
定格電流	4.2A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP50

RM-RPLA-23-100-4-L-H 寸法図 （100mm ストローク）



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-WRPLA
ワイドテーブルタイプ



高剛性 | 大負荷に対応可能 | 高速な反応 | 適応押し当て

型番説明

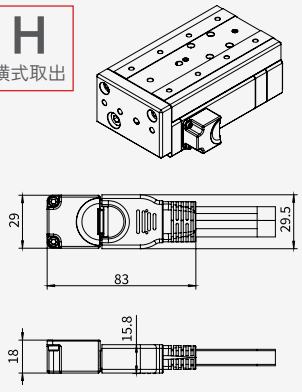
	製品シリーズ	寸法番号	ストローク	リード	ケーブル取出方式 & ケーブル長さ		追番	ブレーキ [2]
RM -	WRPLA	- 11	- 50	- 2	- H	/	- ITG	- /

単位：cm

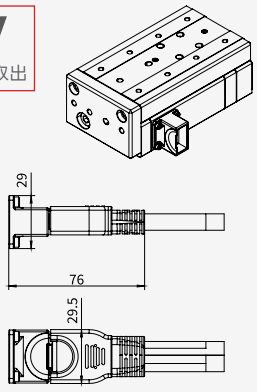
11	50	2	H	（横式取出）	/	ITG	/
			V	（縦式取出）	/		
11	50	2	H	（横式取出）	/	/	/
			V	（縦式取出）	/		BK
			S	（スイッチ取出）	0028		

ケーブル取出方式

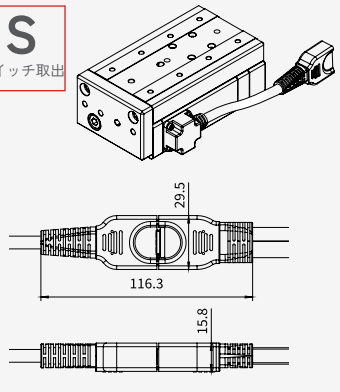
H 横式取出

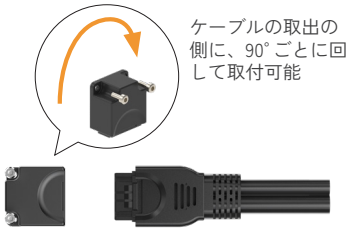


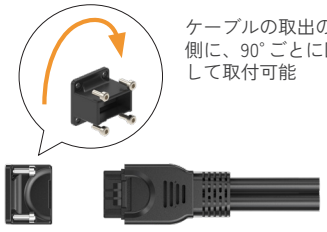
V 縦式取出

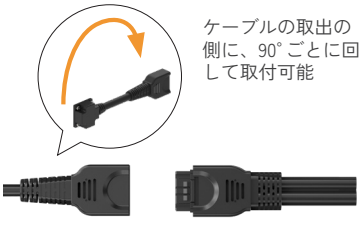


S スイッチ取出









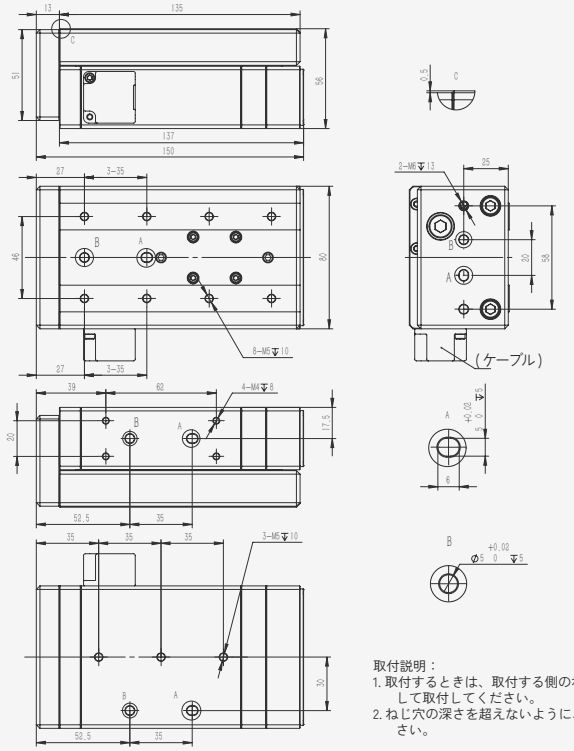
説明：
1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。
2. ブレーキ付きの製品の資料については、弊社の営業担当にお問い合わせください。
3. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図 (モーター方向、ケーブル取出方向・方式など) については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

パラメータ説明

モデル	RM-WRPLA-11-50-2-ITG	RM-WRPLA-11-50-2
寸法番号	11	11
質量	1.6 kg	1.6 kg
寸法	150*80*56 mm	150*80*56 mm
ストローク	50 mm	50 mm
リード	2 mm	2 mm
最大速度	100 mm/s	100 mm/s
最大推力[1]	300 N	300 N
水平最大負荷質量	6 kg	6 kg
垂直最大負荷質量	0.5 kg	0.5 kg
繰り返し精度	±0.02 mm	±0.02 mm
動的許容モーメント MP	13.67 N.m	13.67 N.m
動的許容モーメント MR	9.11 N.m	9.11 N.m
動的許容モーメント MY	13.67 N.m	13.67 N.m
コントローラー	内蔵	RM-C-20；RM-CEP-20；RM-CEMS-20
通信・制御方式	Modbus RTU；I/O	EtherCAT；Modbus TCP；PROFINET； Modbus RTU；I/O（コントローラ別対応通信：P75 参照）
I/O インターフェース	3 IN/3 OUT（NPN）	コントローラ仕様による
定格電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
定格電流	2A	2A
使用環境	0～40°C、85%RH 以下	0～40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40	IP40

RM-WRPLA-11-50-2-H-ITG / RM-WRPLA-11-50-2-H 寸法図 （50 mmストローク）

単位：mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-PVCS
テーブルタイプ



型番説明

	製品シリーズ	推力	ストローク	ケーブル取出方式 & ケーブル長さ
RM -	PVCS -	5 -	15 -	S0028

単位：cm

5	15	S （スイッチ取出）	0028

高速
高速且つ安定な稼働
高テンポのワークに適切

高精度
位置繰り返し精度が高い

柔軟な押し当て
損傷なしでワークを押し付ける
良品率 UP に効果を持つ



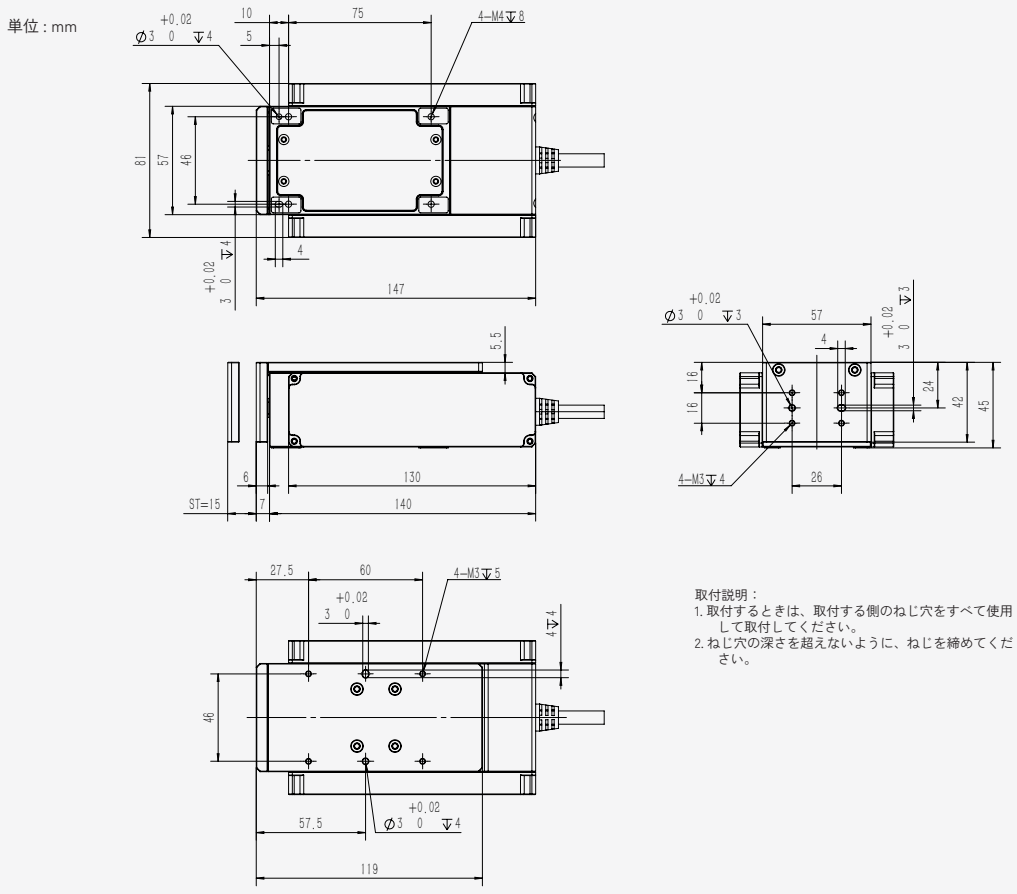
説明：
1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。

パラメータ説明

モデル	RM-PVCS-5-15
ストローク	15 mm
質量	1.1 kg
寸法	147*81*45 mm
継続推力 [1]	5 N
推力のピーク [1]	18 N
推力定数	2.85 N/A
位置決め繰り返し精度	±6 μm
直線ストロークの精度	0.5 μm
最大頻度	18 Hz
Z 軸落下防止保護	定荷重ばねでリセット
コントローラー	RM-CEU；RM-CEM
通信・制御方式	RM-CEU：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEM：Modbus TCP；PROFINET；CC-Link
I/O インターフェース	コントローラ仕様による
定格電流	2.1A
定格電圧	24V
線ケーブルの長さ	3 m
使用環境	0~40°C；85%RH 以下
IP 保護等級	IP40

RM-PVCS-5-15-S0028 寸法図 （15 mmストローク）

単位：mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-ZRS
直線回転タイプ



型番説明

	製品シリーズ	本体の厚み	ストローク	ケーブル取出方式
RM -	ZRS -	20 -	40 -	T
		20	40	T （上面取出）

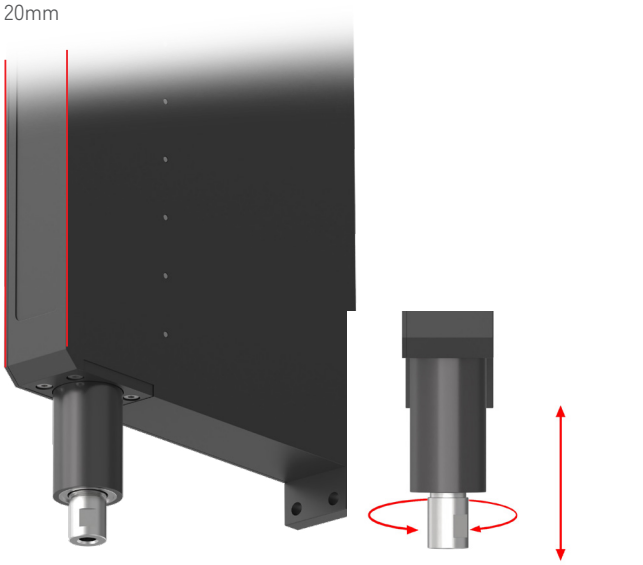
薄い　速い　精確

極薄な本体
20mm

継続的な推力の範囲
15N
最大の推力が 20-35N まで達する、
詳細は各モデルのカタログをご参考

最高ストローク分解能
0.5μm

最高繰り返し位置決め精度
± 5μm



- 真空吸着
- 360° 回転
- 直線型の往復

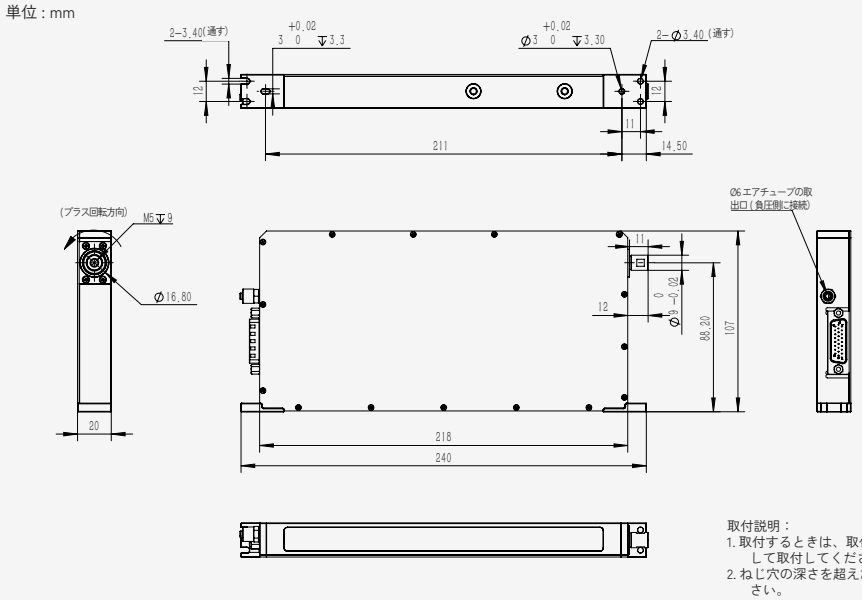
説明：
1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。
2. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図 (モーター方向、ケーブル取出方向・方式など) については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

パラメータ説明

モデル	RM-ZRS-20-40-T
本体の厚み	20 mm
質量	1.1 kg
寸法	240*107*20 mm
ストローク	40 mm
継続推力 [1]	15 N
推力のピーク [1]	20 N
推力定数	13.5 N/A
移動質量	200 g
定格トルク [1]	23 mN.m
ピークトルク [1]	60 mN.m
定格回転速度	1000 r/min
最大回転速度	1500 r/min
最大負荷質	200 g
Z 軸繰り返し位置決め精度	±5 μm
頻度	5 Hz
直線ストロークの精度	0.5 μm
ローテーションエンコーダー分解能	0.003°（17 位）
ZR 軸方向のビート	±10 μm
ZR 軸の振れ精度	±10 μm
ZR 軸の軸線精度	±10 μm
吸引力	≤ -90kPa（X-KCV15HS バキューム発生器テスト）
負圧差	≤ -23kPa（X-KCV15HS バキューム発生器テスト）
コントローラー	RM-CEU；RM-CEM
対応プロトコル	RM-CEU：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEM：Modbus TCP；PROFINET；CC-Link
制御方式	I/O；パルス制御（RM-CEM コントローラを除く）
定格電圧	DC48 ±10%V
定格電流	直線（1.45A）回転（0.54A）
電流のピーク	直線（3.15A）回転（1.5A）
線ケーブルの長さ	3 m
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40

RM-ZRS-20-40-T 寸法図 （40 mmストローク）

単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-ZR
直線回転タイプ



型番説明

		製品シリーズ		机身厚度		ストローク		ケーブル取出方式
RM	-	ZR	-	20	-	40	-	T
				20		40		T（上面取出）

高性能

高速高周波で
超高精度の制御（力・位置・速度）及び回転確認の任意調整を実現

高精度

高精度位置決め繰り返し精度± 10μm
ローテーションエンコーダー分解能 0.003°

オーバーシュートなしで高速な接触

高速且つマイクロな力でワークに接触高速且つ柔軟なピック・アンロード割れやすいワークに適切

高信頼性

海外製の高品質なコアパーツ高剛性、長稼働寿命、高安定性



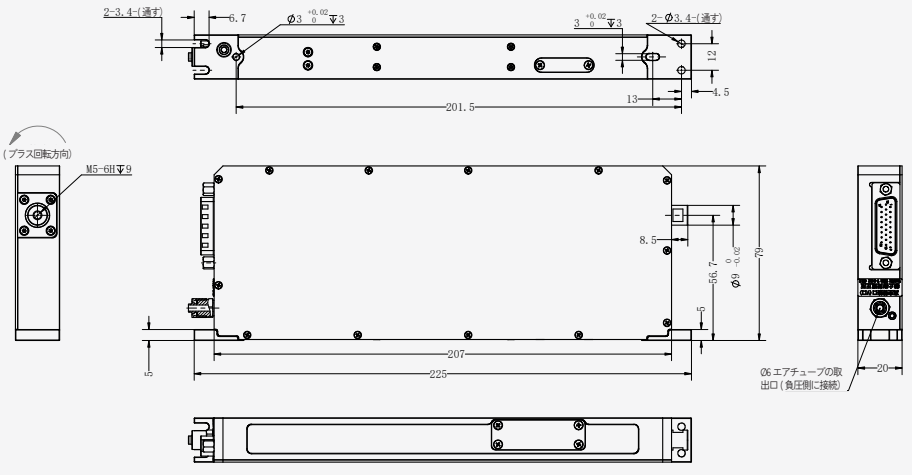
並列取り付けの使用可能

説明：
1. データは 25℃実験温度で実測した結果です。
2. 本製品マニュアルの寸法図は、スタンドモデルの寸法図です。カスタマイズするモデルの寸法図（モーター方向、ケーブル取出方向・方式など）については、弊社の営業担当にお問い合わせください。

パラメータ説明

モデル	RM-ZR-20-40-T
机身厚度	20 mm
質量	0.6 kg
寸法	225*79*20 mm
ストローク	40 mm
継続推力力 [1]	2.8 N
推力のピーク力 [1]	4 N
推力定数	6.5 N/A
移動質量	150 g
額定转矩 [1]	16 mN.m
峰值转矩 [1]	48 mN.m
額定转速	3000 r/min
最高转速	5000 r/min
最大負荷質	150 g
Z 軸繰り返し位置決め精度	±10 μm
頻度	5 Hz
直線ストロークの精度	0.5 μm
ローテーションエンコーダー分解能	0.003°（17 位）
ZR 軸方向のビート	±10 μm
ZR 軸の振れ精度	±10 μm
ZR 軸の軸線精度	±10 μm
吸引力	≤ -90kPa（X-KCV15HS バキューム発生器テスト）
負圧差	≤ -20kPa（X-KCV15HS バキューム発生器テスト）
コントローラー	RM-CEU；RM-CEM
対応プロトコル	RM-CEU：EtherCAT；Modbus RTU；I/O RM-CEM：Modbus TCP；PROFINET；CC-Link
制御方式	I/O；パルス制御（RM-CEM コントローラを除く）
定格電圧	DC 24V ±10%
定格電流	直線（0.55A）回転（1.5A）
電流のピーク	直線（1.65A）回転（4.5A）
線ケーブルの長さ	3 m
使用環境	0 ～ 40°C、85%RH 以下
IP 保護等級	IP40

RM-ZR-20-40-T 寸法図 （40 mmストローク）



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

製品選定 Quick Guide - 駆動制御一体型コントローラー

索引



多数の通信方式にサポート

バス型及びイーサネットなどの主流な通信方式に対応、ネイティブサポート、ゲートウェイ不要。







		RM-CEU 駆動制御一体型コントローラー	RM-CEM モジュール式マイクロコントローラー	RM-CEP 駆動制御一体型コントローラー	RM-CEMS モジュール式マイクロコントローラー	RM-C 駆動制御一体型コントローラー
産業用 Ethernet	Modbus TCP	N/A	オプション	N/A	オプション	/
	EtherCAT	✓	N/A	✓	N/A	/
	PROFINET	N/A	オプション	N/A	オプション	/
産業用フィールドバス	CC-Link	N/A	オプション	N/A	N/A	/
	Modbus RTU	✓	✓	✓	✓	✓
パルス／I/O	I/O Control	4 IN / 4 OUT	N/A	4 IN / 4 OUT	N/A	16 IN / 16 OUT
	NPN/PNP	NPN/PNP	N/A	NPN/PNP	N/A	NPN
	Pulse	差動ラインドライバ	N/A	差動ラインドライバ	N/A	差動ラインドライバ

互換性が高い

多くの通信プロトコルと主流のモータータイプをサポート

スマート

多種類の電動アクチュエーターに適用可能
自由且つ快速な切替可能

高性能

サーボコントロールの最善効果を発揮させる

使い易い

インターフェースが豊富で
アプリケーションが簡単で

手間いらず

プログラム事前編集済
箱から出してすぐ使える

高速な応答

マイクロ秒レベルの超高速応答
速度で動作指令に素早く応答する

RM-CEU
駆動制御一体型コントローラー



型番説明

	製品シリーズ	定格電流	通信プロトコル
RM -	CEU	- 55	- ECAT
		55	ECAT

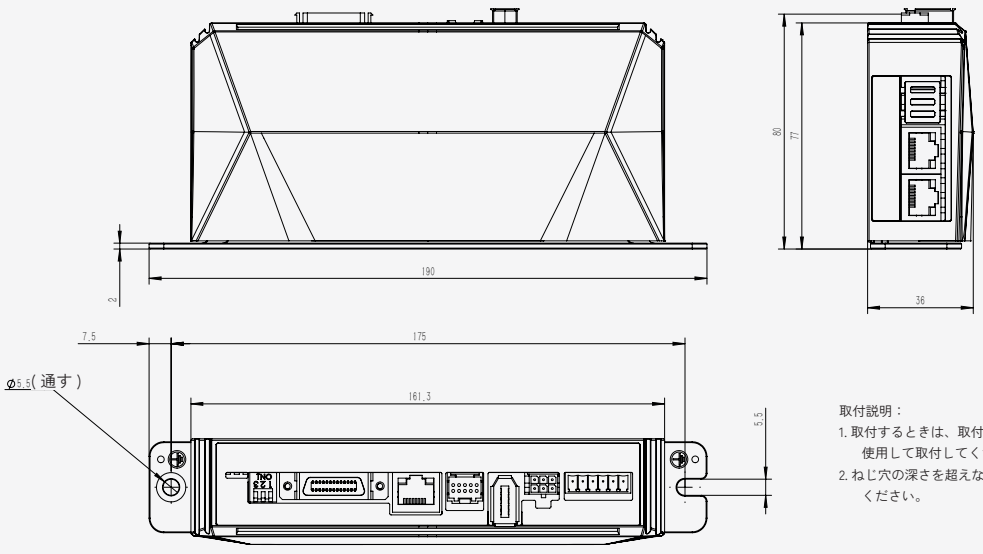
モデル	RM-CEU-55-ECAT
寸法	190*36*81.9 mm
質量	0.331 kg
ケーブルの長さ	標準 3/5m
Bus 制御	Modbus RTU；EtherCAT
I/O 制御	サポート
I/O インターフェース	● 光結合分離 ● 4 IN / 4 OUT ● NPN、PNP サポート
パルス制御	差動ラインドライバ
制御軸の数	シングル

使用環境・その他	
使用環境	●0~40°C；85% RH 以下 (但し、結露なきこと); ●強光源、強紫外線、腐食性ガスのある環境での使用を避けてください
保存環境	-10°C ~65°C；90% RH 以下 (但し、結露なきこと)
IP 保護等級	IP20
冷却	自然対流式冷却
定格電流 [1]	2~5.5A
電源電圧	DC 24V ±10%
LED	赤・黄・緑

1. 本定格電流は、デフォルトの出力構成における値であり、対応可能な上限値を示すものではありません。実際の出力はアクチュエータ側の設定によって決まります。スイッチング電源の選定にあたっては、『製品選定のカタログ』に記載された該当するアクチュエータ型式の電圧・電流パラメータを基準としてください。

RM-CEU 寸法図

単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-CEM

モジュール式マイクロコントローラー



型番説明

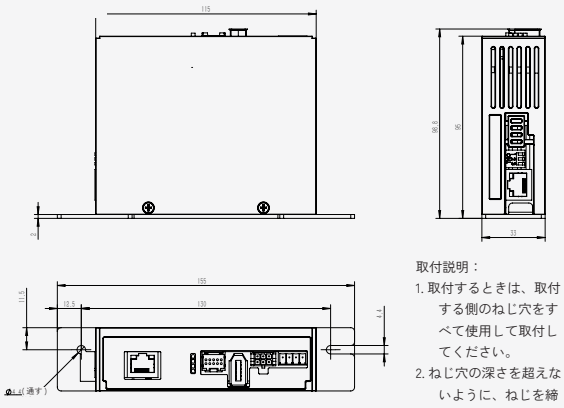
	製品シリーズ		駆動電流		通信プロトコル
RM	- CEM	-	55	-	TCP
			55		TCP PN CCLK

モデル	RM-CEM-55-TCP	RM-CEM-55-PN	RM-CEM-55-CCLK
定格電流 [1]	2~5.5A	2~5.5A	2~5.5A
電源電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
寸法	116*99*33 mm	116*99*33 mm	116*99*33 mm
質量	0.18 kg	0.18 kg	0.18 kg
ケーブルの長さ	標準 3/5m	標準 3/5m	標準 3/5m
LED	赤・黄・緑	赤・黄・緑	赤・黄・緑
I/O 制御	N/A	N/A	N/A
パルス制御	N/A	N/A	N/A
Bus 制御	Modbus TCP；Modbus RTU	PROFINET；Modbus RTU	CC-Link；Modbus RTU
制御軸の数	シングル	シングル	シングル
使用環境	●0~40°C；85% RH 以下 (但し、結露なきこと)； ●強光源、強紫外線、腐食性ガスのある環境での使用を 避けてください		
保存環境	-10°C ~ 65°C；90% RH 以下 (但し、結露なきこと)		
IP 保護等級	IP20	IP20	IP20
冷却	自然対流式冷却	自然対流式冷却	自然対流式冷却

1. 本定格電流は、デフォルトの出力構成における値であり、対応可能な上限値を示すものではありません。実際の出力はアクチュエータ側の設定によって決まります。スイッチング電源の選定にあたっては、『製品選定のカタログ』に記載された該当するアクチュエータ型式の電圧・電流パラメータを基準としてください。

RM-CEM-55-TCP、RM-CEM-55-PN 寸法図

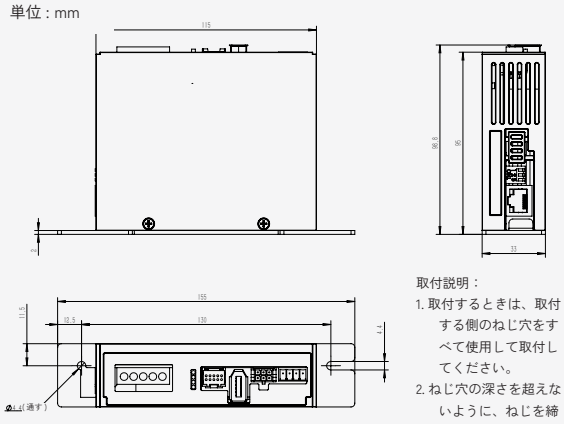
単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-CEM-55-CCLK 寸法図

単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-CEP

駆動制御一体型コントローラー



型番説明

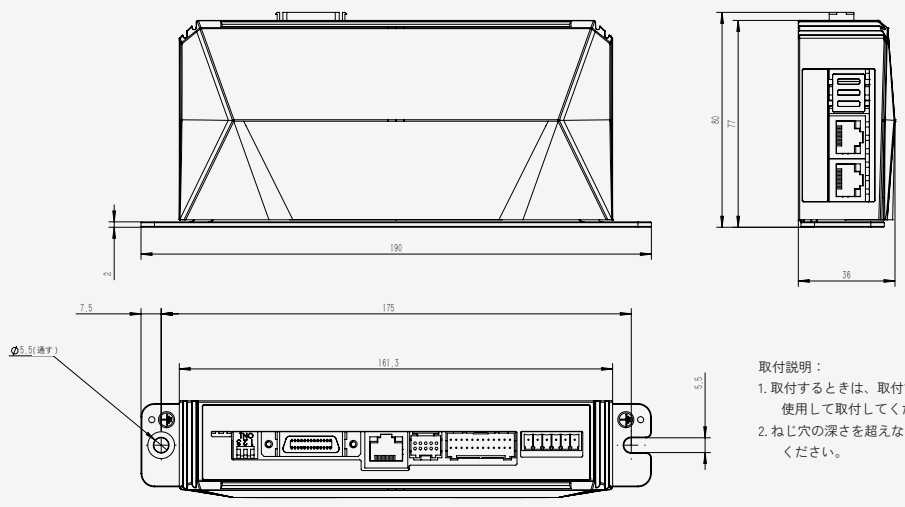
	製品シリーズ	駆動電流	通信プロトコル	
RM -	CEP -	20 -	ECAT -	S
		20 40	ECAT	

モデル	RM-CEP-A-ECAT-S
寸法	190*36*80 mm
質量	0.323 kg
ケーブルの長さ	標準 3/5m
Bus 制御	Modbus RTU；EtherCAT
I/O 制御	サポート
I/O インターフェース	• 光結合分離 • 4 IN / 4 OUT • NPN、PNP サポート
パルス制御	差動ラインドライバ

使用環境及其他		
A	20	40
駆動電流	2A	4A
電源電圧	DC 24V ±10%	
使用環境	• 0~40°C；85% RH 以下 (但し、結露なきこと)； • 強光源、強紫外線、腐食性ガスのある環境での使用を避けてください	
保存環境	-10°C ~ 65°C；90% RH 以下 (但し、結露なきこと)	
IP 保護等級	IP20	
冷却	自然対流式冷却	
LED	赤・黄・緑	

RM-CEP 寸法図

単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-CEMS

モジュール式マイクロコントローラー



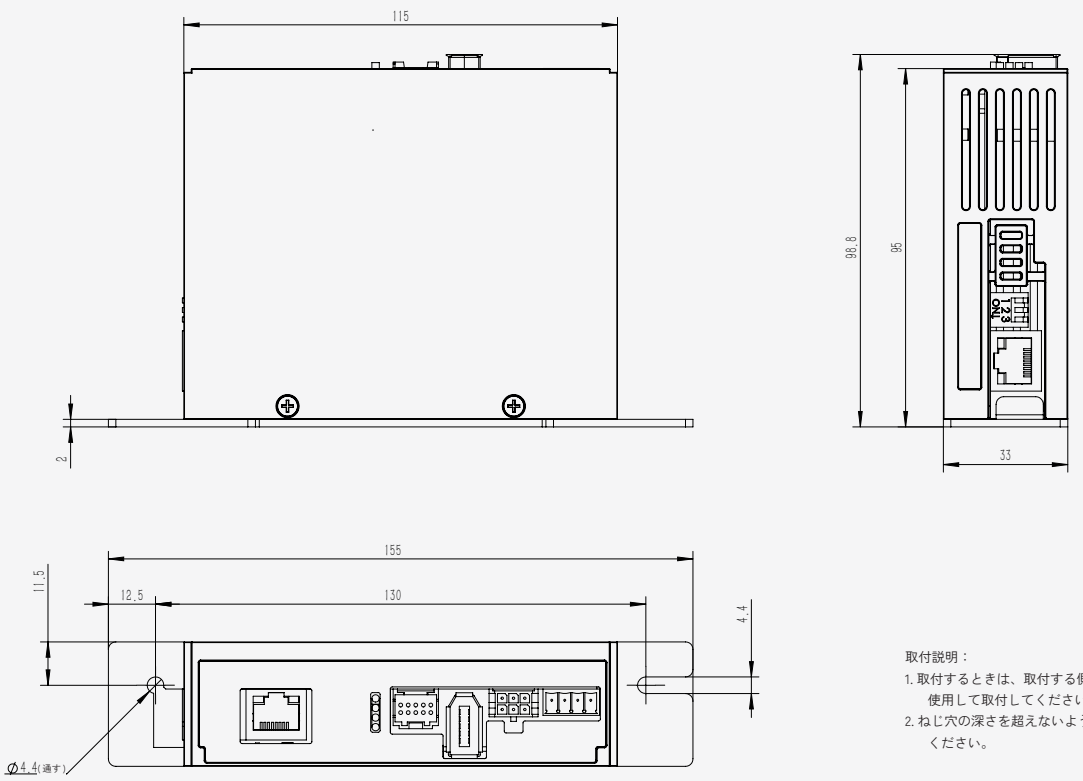
型番説明

		製品シリーズ		駆動電流		通信プロトコル
RM	-	CEMS	-	20	-	TCP
				20 40 60		TCP PN

モデル	RM-CEMS-A-TCP			RM-CEMS-A-PN		
A	20	40	60	20	40	60
定格電流	2A	4A	6A	2A	4A	6A
電源電圧	DC 24V ±10%			DC 24V ±10%		
寸法	116*99*33 mm			116*99*33 mm		
質量	0.18 kg			0.18 kg		
ケーブルの長さ	標準 3/5m			標準 3/5m		
LED	赤・黄・緑			赤・黄・緑		
I/O 制御	N/A			N/A		
パルス制御	N/A			N/A		
Bus 制御	Modbus TCP；Modbus RTU			PROFINET；Modbus RTU		
制御軸の数	シングル			シングル		
使用環境	●0~ 40°C；85% RH 以下 (但し、結露なきこと)； ●強光源、強紫外線、腐食性ガスのある環境での使用を 避けてください					
保存環境	-10°C ~ 65°C；90% RH 以下 (但し、結露なきこと)					
IP 保護等級	IP20			IP20		
冷却	自然対流式冷却			自然対流式冷却		

RM-CEMS-TCP、RM-CEMS-PN 寸法図

単位：mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

RM-C

駆動制御一体型コントローラー



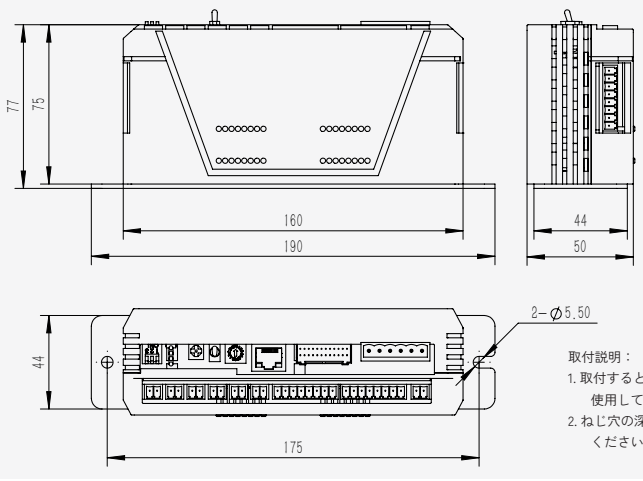
型番説明

		製品シリーズ		駆動電流
RM	-	C	-	20
				40
				60

モデル	RM-C-A	RM-C-A	RM-C-A
A	20	40	60
駆動電流	2A	4A	6A
電源電圧	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%	DC 24V ±10%
I/O 制御	サポート	サポート	サポート
パルス制御	サポート	サポート	サポート
Bus 制御	Modbus RTU	Modbus RTU	Modbus RTU
制御軸の数	シングル	シングル	シングル
I/O インターフェース	● 光結合分離 ● 4 IN / 4 OUT ● NPN、PNP サポート		
最大 INPUT Pulse の頻度	Max.200KPPS (24V) /Max.500KPPS (5V)	Max.200KPPS (24V) /Max.500KPPS (5V)	Max.200KPPS (24V) /Max.500KPPS (5V)
LED	赤・黄・緑	赤・黄・緑	赤・黄・緑
ケーブルの長さ	標準 3/5m	標準 3/5m	標準 3/5m
使用環境	●0~ 40°C；85% RH 以下 (但し、結露なきこと)； ●強光源、強紫外線、腐食性ガスのある環境での使用を 避けてください		
保存環境	-10°C ~ 65°C；90% RH 以下 (但し、結露なきこと)		
寸法	190*77*48.75 mm	190*77*48.75 mm	190*77*48.75 mm
質量	0.4 kg	0.4 kg	0.4 kg
IP 保護等級	IP20	IP20	IP20
冷却	自然対流式冷却	自然対流式冷却	自然対流式冷却

RM-C 寸法図

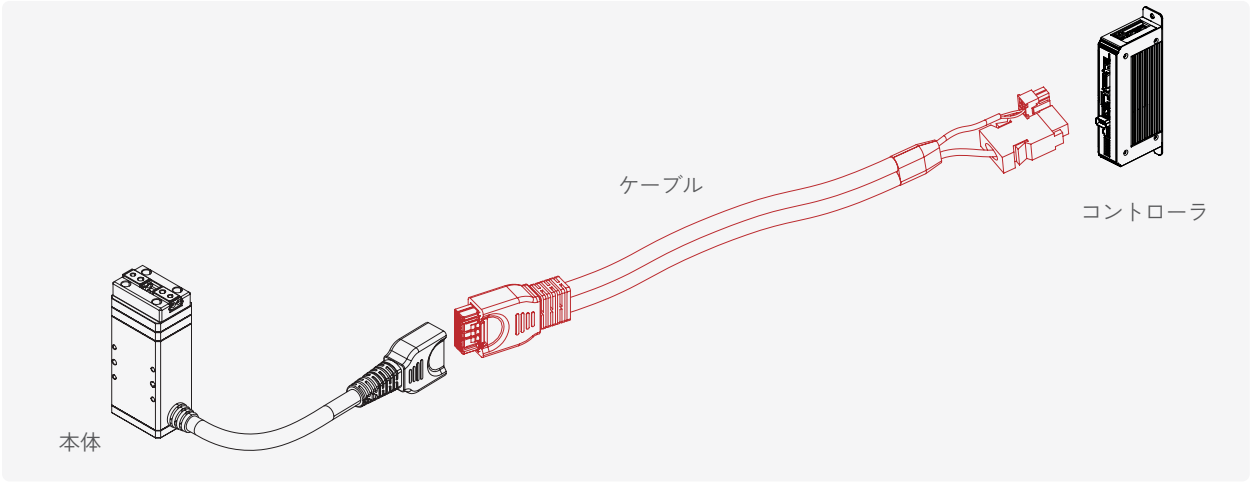
単位 : mm



取付説明：
1. 取付するときは、取付する側のねじ穴をすべて使用して取付してください。
2. ねじ穴の深さを超えないように、ねじを締めてください。

コントローラーとケーブルの選定

ケーブル型番説明



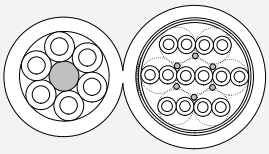
ケーブル型式		ブランド		コントローラ		ケーブル仕様		線ケーブルの長さ		モールドコネクタ
CB	-	RM	-	C	-	ME	-	0X00		U
CB		RM		CTRI		ME		0300	(3m)	U (モールドコネクタ付き)
				C		LT		0500	(5m)	/ (モールドコネクタなし)

CTRI
対応コントローラ：
- RM-CEU
- RM-CEM
- RM-CEMS

C
対応コントローラ：
- RM-CEP
- RM-C

ME（標準多機能ケーブル）
- 最大 6A 大電流に対応し、サーボ（BK）および原点センサー（LS+）信号を搭載
- ケーブル外径：7.5 ～ 9mm
- VW-1 難燃級
- 最小曲げ半径 R=90mm(線径の 10 倍)
- 80℃ -PVC カバー

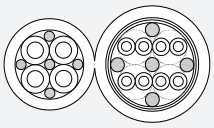
ME ケーブル断面



7.50 ± 0.20 mm & 9.00 ± 0.20 mm

LT（オプションケーブル・小出力製品向け）
- 最大 4A まで対応。ステッピングモータ／原点センサーのみ対応
- ケーブル外径：4.7 ～ 6.5mm
- VW-1 難燃級
- 最小曲げ半径 R=65mm(線径の 10 倍)
- 80℃ -PVC カバー

LT ケーブル断面



4.70 ± 0.20 mm & 6.50 ± 0.20 mm

ケーブル選定時の注意事項

1. 本コントローラ用ケーブルは S V H 出線方式の製品に対応しています。
2. A 出線方式の製品には上記ケーブルをご使用いただけません。適合ケーブルについては、技術担当者までお問い合わせください。

ケーブル使用時の注意事項



通電中の抜き差しは禁止

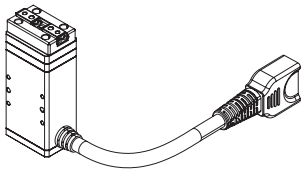
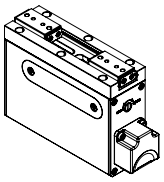
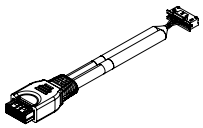
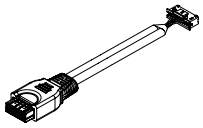
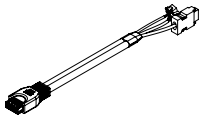
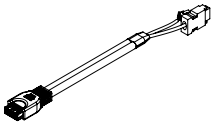


適合する電源を選択してください

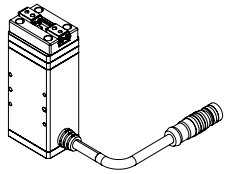
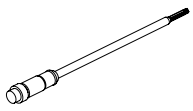
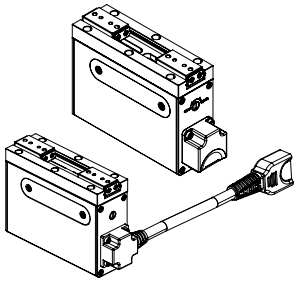
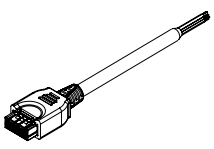


ケーブルを適切に固定し引っ張りや緩みを防止してください

コントローラー外置型のアクチュエーターのケーブル選定

ケーブルの取出方式	コントローラー	ケーブルの名	ケーブルのイメージ	線径	ケーブルの特長	最大電流
すべてのアクチュエーターに適用： 1、取出ケーブル付き  2、アダプター付き 	RM-C RM-CEP	CB-RM-C-ME-0X00U		7.50 ± 0.20 mm & 9.00 ± 0.20 mm	・ フル機能仕様： ・ ブレーキ機能対応 原点検出機能対応	6A
		CB-RM-C-LT-0X00U		4.70 ± 0.20 mm & 6.50 ± 0.20 mm	・ ブレーキ機能非対応 ・ 原点信号なし	4A
	RM-CEU RM-CEM RM-CEMS	CB-RM-CTRI-ME-0X00U		7.50 ± 0.20 mm & 9.00 ± 0.20 mm	・ フル機能仕様： ・ ブレーキ機能対応 原点検出機能対応	6A
		CB-RM-CTRI-LT-0X00U		4.70 ± 0.20 mm & 6.50 ± 0.20 mm	・ ブレーキ機能非対応 ・ 原点信号なし	4A

コントローラー一体型アクチュエーター (ITG シリーズ) のケーブル選定

ケーブルの取出方式	ケーブルの名	イメージ	一体型基板	ケーブルの機能	一体型基板の説明
	CB-RM-CSG11-0300M12		RM-485-ITG-HUB	・ 24V 電源供給 ・ Modbus 通信・モニタリング対応 ・ シールド層 ・ 3 IN/3 OUT の 信号制御	電源線、I/O 入出力制御および Modbus RTU 通信を容易に引き出し、デバッグを行うためのものです。
	CB-RM-CITG11-0300U-20SP		RM-485-ITG-HUB	・ 24V 電源供給 ・ Modbus 通信・モニタリング対応 ・ シールド層 ・ 3 IN/3 OUT の 信号制御	電源線、I/O 入出力制御および Modbus RTU 通信を容易に引き出し、デバッグを行うためのものです。

註 : 上記のケーブルの線径はすべて 7.6mm ± 0.20mm で、最小曲げ半径は 76mm です。

V6.01.26.04.21

RM 增广
ROBUSTMOTION

RobustMotion

ビジネス協力 / 代理販売 / 製品相談

Tel: ＋86 0757 22205682

E-mail: Overseas@rmaxis.com

住所：中 国広東省佛山市順徳区大良順翔路 20 号増広科技ビル

声明： ユーザーは、使用前に製品が特定の要件を満たしているかどうかを徹底的に評価し、使用中に操作手順と安全マニュアルに厳密に従う必要があります。不適切な操作、誤用、許可されていない改造、または製品の範囲を超えた使用によって引き起こされる間接的損害、特別損害、付随的損害、または結果的損害は、ユーザー自身が負担するものとします。

jp.rmaxis.com

詳細は下記のサイトをご覧ください