

新商品

SINGLE AXIS ROBOT RSF5 -STRAIGHT TYPE WIDTH COMPACT-

単軸ロボット RSF4 -ストレートタイプ 幅省スペース

価格改訂

RS

SINGLE AXIS ROBOT

専用サイトhttp://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html
 便利な選定ソフトのご利用や取扱説明書をダウンロードしてご利用いただけます。

CE
対応

CEマーキング注意事項参照 P.456

CADデータフォルダ名: 07_Actuator



■構成部品 ロボット本体/コントローラ/ケーブル(バッテリー)/(ノイズフィルタ)

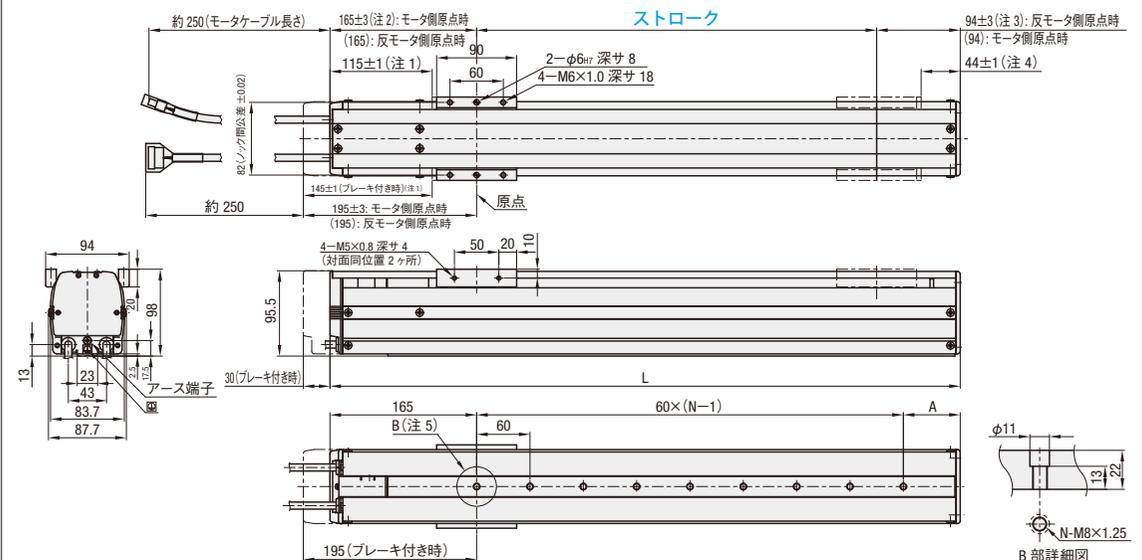
■付属品

コントローラ 入力仕様		
△付属品	NPN, PNP 取扱説明CD-ROM/電源コネクタ/EXTコネクタ/ダミーコネクタ	CC-Link DeviceNet
■ロボット材質/表面処理	ベースフレーム アルミ	ガイドレール 鉄
■構成部品	ベースフレーム	ガイドレール
■材質	アルミ	鉄
■表面処理	アルマイト	アルマイト
■一般仕様	ボールねじ	モータ
	位置検出器	使用周囲温度・湿度
	φ15 (C7転造)	ACサーボ 100W
		レゾルバ
		0~40℃・35~85%RH (結露無きこと)

■基本仕様 よくある質問 P504

Type	リード(mm)	繰返し位置決め精度(mm)	最大可搬質量(kg)	定格推力(N)	最高速度(注)(mm/sec)	ストローク(mm)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RSF4	05	±0.01	80	20	339	~ 300	150~1050 (50ピッチ)	単相AC 100~115V 200~230V ±10%	255点
	10		55	10	169	~ 600			
	20		30	4	84	~ 1200			
	30		15	-	56	~ 1800			

(注) ストロークにより、最高速度が変わります。右ページの最高速度表を参照ください。



注1. 両端からのメカストップ位置です。
 注2. ハイリード(リード30)の場合、167.5±4になります。
 注3. ハイリード(リード30)の場合、94±4になります。
 注4. ハイリード(リード30)の場合、41.5±1になります。
 注5. 本体取付の際、φ11ザグリ穴にワッシャー等のご使用はできません。
 注6. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です

■寸法・質量

Type	寸法・質量	ストローク(mm)																		
		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSF4	L (mm)	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309
	A (mm)	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64
	N (mm)	4	5	6	7	8	9	10	11	11	12	13	14	15	16	17	18	18	19	19
	質量(kg)	5.5	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.0	10.3	10.7	11.0	11.4	11.7

ブレーキ付の質量は0.5kg重くなります。

型式		選択							
Type	リード(mm)	ブレーキ有無(注1)	コントローラ種類	入出力種類	ノイズフィルタ有(注3)	ケーブル長さ(m)	ストローク(mm)	再生装置	
RSF4	05	無: 無記入 有: B	仕様 電源 AC100~115V AC200~230V	アプリケーション仕様 データ保存用バッテリー付	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	無: F0 有: F1 仕様参照 P508	標準 耐屈曲 3.5m: R3 5m: R5 10m: R10	150~1050 (指定50mm単位)	RGT 垂直使用時ストロークが700mm以上の場合必ず選択して下さい。
	インクリメンタル仕様								
	C21A C21B								
	C22A C22B								

(注1) 垂直使用時はブレーキ有をご確認ください。(リード30のブレーキ有はご選定できません) (注2) コントローラはそれぞれの仕様パラメータを設定して出荷します。また、データ保存用バッテリーはRHS指令対象外製品です。(注3) 本機種にはノイズフィルタが必要です。お客様にて別途手配する場合は「無」をご選定ください。また、ノイズフィルタの一次側にサージアブソーバーを必ず設置してください。詳細は取扱説明書をご参照ください。

Order 注文例: RSF420B - C22A - N - F1 - 3 - 200

Delivery 出荷日: 8 日 目 出 荷

Price 価格

■ロボット本体価格

型式	¥標準単価1~5台									
	ストローク(mm)									
RSF4	150	200/250	300/350	400/450	500/550	600/650	700/750	800/850	900/950	1000/1050
RSF4	168,300	174,400	180,300	186,300	192,200	198,000	204,100	210,000	216,000	221,900
RSF4	198,000	204,100	210,000	216,000	221,900	227,700	233,800	239,700	245,700	251,600

■ケーブル価格

種類	¥標準単価1~5台	
	C21A/C22A アプリケーション仕様 データ保存用バッテリー付	C21B/C22B インクリメンタル仕様
入出力	57,600	54,500
N	69,600	66,500
P	71,500	68,500
C	74,500	71,400
D		

■ケーブル価格

ケーブル(標準)	¥標準単価1~5本	ケーブル(耐屈曲)	¥標準単価1~5本
3	9,100	R3	12,100
5	12,000	R5	16,000
10	20,100	R10	26,000

■ノイズフィルタ価格

ノイズフィルタ有無	¥標準単価1~5台
無: F0	0
有: F1	3,700

■数量スライド価格 (注1円未満切り捨て) P99

数量区分	標準対応		個別対応
	小口	大口	
数量	1~2	3~5	6~
割引率	基準単価	5%	10%
出荷日	通常		お見積り

注1 再生装置付きは+¥24,800です。
 注2 I/Oケーブルは付属しておりません。ご購入の際は追加加工(T)をご指定ください。
 価格は、ロボット本体価格・コントローラ価格・ケーブル価格・ノイズフィルタ価格の合計価格となります
 <例>注文型式がRSF420-C22A-N-F1-3-200の場合:
 (ロボット本体価格) + (コントローラ価格) + (ケーブル価格) + (ノイズフィルタ価格) = 合計購入価格
 ¥174,400 + ¥57,600 + ¥9,100 + ¥3,700 = ¥244,800

■許容オーバーハング量

- 水平使用時
- 壁面取付使用時
- 垂直使用時

■静的許容モーメント

- モーメント図

注意

本コントローラにはお客様の要求する安全カテゴリに柔軟に対応できるように、内部の主電源遮断回路を排除しております。必ず外部に主電源遮断回路を構築し、非常停止回路を形成してください。回路例参照 P503

N・m		
MY	MP	MR
86	133	117

■最高速度 (mm/sec) (注) 各ストロークにおける最高速度の詳細はWEBのサイクルタイムシミュレータにてご確認ください。

Type	リード(mm)	ストローク(mm)							
		150~700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSF4	05	300	240	195	150	135			
	10	600	480	390	300	270			
	20	1100~1200	960	780	600	540			
	30	800~1800	1440	1170	900	810			

注1 ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をして下さい。

Alteration 追加加工

型式: RSF420B - C22A - N - F1 - 3 - 200 - G-E...etc.

<価格例>左記型式の価格: ¥279,500
 (ロボット本体) + (コントローラ) + (ケーブル) + (ノイズフィルタ) +
 ¥204,100 + ¥57,600 + ¥9,100 + ¥3,700 +
 (クリス変更) + (原点位置変更) = 合計購入価格
 ¥5,000 + ¥0 = ¥279,500

Alterations	グリス変更	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	サポートソフトUSB通信ケーブル付	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付	I/Oケーブル	デザインチェーン接続用ケーブル	取扱説明書
Code	G	E	H	D	S	R	T	C	MJ5/KJ3
Spec.	グリスを低発塵グリスに変更します。(日本精工製L62)	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様参照 P503・507	ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様を付属します。仕様参照 P503・507	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様参照 P503・507	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付を付属します。仕様参照 P507	I/Oケーブルを付属します。NPN/PNP仕様の場合に必要となります。仕様参照 P507	複数台のコントローラを接続するためのケーブルです。最大16台まで接続可能。仕様参照 P507	取扱説明書を付属します。ロボット本体用 MJ5: 本体 KJ3: コントローラ (C21/C22)
¥/1Code	5,000	無料	37,800	62,500	19,500	15,400	2,100	3,600	3,300~4,000

注1 オプション品を単品にてご購入の場合 P507 (注2) 追加加工にてご購入いただいた方が単品でご購入いただくよりもお安くお求めいただけます。
 注2 ポイント入力にはハンディターミナルもしくは、サポートソフトが必要です。注3 パラレル通信によるI/O制御には、I/Oケーブルが必要です。
 注4 デザインチェーンの詳細は P505

7 単軸ロボット