

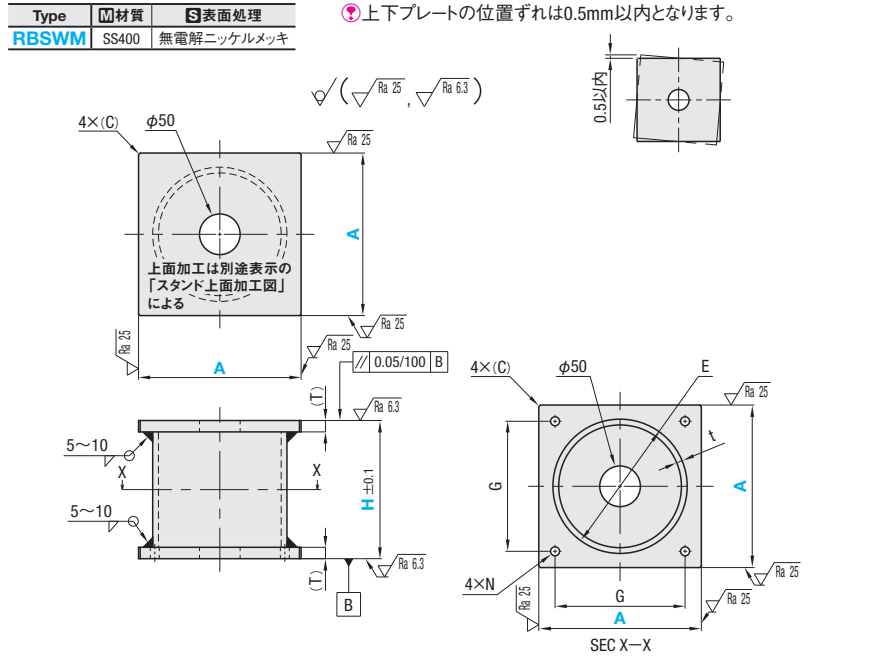
新商品

ROBOT STANDS -For Robots made by DENSO WAVE

ロボットスタンド

—デンソーウェーブ スカラ/垂直多関節ロボット 10kg可搬目安—

■特長：ロボット機種に合わせ、スタンド上面に取付穴加工済の溶接スタンドです。



RoHS10

型式		上面加工 (上面加工図参照)	H 指定 5mm単位	(T) ↓	G	N	(C)	パイプ寸法 (Sch40) 鋼：JIS G 3454, STPG370				¥基準単価			
Type	A							呼び	E	t	H100~150	H155~200	H205~250	H255~300	
RBSWM	160	DS2A DV2A	100~300	14	135	11	2	125A	139.8	6.6	20,500	21,700	22,400	23,100	
	200	DV4A						150A	165.2	7.1	26,100	28,400	29,500	30,300	
	225	DS6A			17	190	14	3	200A	216.3	8.2	38,800	39,400	43,100	44,600
	250	DS7A										44,500	45,300	50,300	51,100

☞溶接時の熱や上下面加工により、T寸法は±1.5以内で変動する可能性があります。(但しH寸法公差「±0.1」は保証値です。)

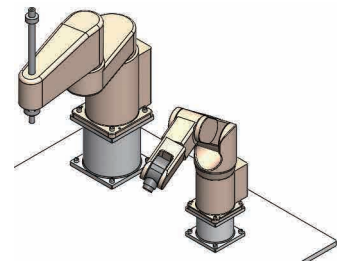
Order 注文例 型式 - 上面加工 - H
RBSWM160 - DS2A - H175

Delivery 出荷日 A = 160、200の場合
8 日日出荷

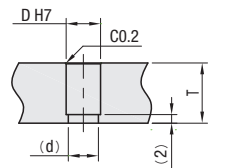
A = 225、250の場合
14 日日出荷

Price 価格	数量区分	標準対応	個別対応
		小口	大口
	数量	1~4	5~
	値引率	基準単価	基準単価
	出荷日	通常	お見積り

ex Example 使用例



☞ノック穴詳細



ノック穴 D H7 (Ra1.6)	(d)
8	7
6	5

■スタンド上面加工図 ☞ノック穴径はロボットメーカー推奨値を採用しております。

上面加工図			
ミスミ型式	DS2A	DV2A	DV4A
ロボット種類	スカラ	垂直多関節	垂直多関節
対応ロボット機種	HS035A1 HS045A1 HS055A1	VS-050 VS-060 VP-5243 VP-6242	VS-068 VS-087 VS-6556 VS-6577
□A	□160	□160	□200
加工図面			
☞：ロボット第1軸位置	φ6H7 134±0.02 φ4H7 (深さ12)	φ6H7 144±0.02 φ4H7 (深さ12)	φ6H7 184±0.02 φ4H7 (深さ12)
ミスミ型式	DS6A	DS7A	
ロボット種類	スカラ	スカラ	
対応ロボット機種	HM-4060 HM-4070 ☞1 HM-4085	HSR048A1 HSR055A1 ☞2 HSR065A1	
□A	□225	□250	
加工図面			
☞：ロボット第1軸位置	φ8H7 200±0.02 φ6H7	φ6H7 176±0.02 φ4H7 (深さ12) φ6H7 216.5 φ4H7 (深さ12) φ6H7 220	

☞1 ロボットHMシリーズは、10kg可搬、リーチ850mm以内でご使用ください。
☞2 ロボットHSRシリーズのロボット座面は、上面プレートより前後にそれぞれ約7.5mmはみ出します。