

**新商品**

ROBOT STANDS -For Robots made by EPSON

# ロボットスタンド

—エプソン 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。

Type	材質	S 表面処理
RBSWM	SS400	無電解ニッケルメッキ

Ⓜ上下プレートの位置ずれは0.5mm以内となります。

RoHS10

型式	Type	A	上面加工 (上面加工図参照)	H 指定 5mm単位	(T) ①	G	N	(C)	パイプ寸法 (Sch40) 鋼：JIS G 3454, STPG370				¥基準単価			
									RBSWM				RBSWM			
									呼び	E	t	H100~150	H155~200	H205~250	H255~300	
RBSWM	160	ES2A	100~300	14	135	11	2	200A	125A	139.8	6.6	20,500	21,700	22,400	23,100	
	180	ES3A EW3A							150A	165.2	7.1	24,200	25,600	26,100	27,700	
	200	ES4A							160	26,100	28,400	29,500	30,300			
	225	EV6A							190	38,800	39,400	43,100	44,600			
	250	ES7A							210	44,500	45,300	50,300	51,100			

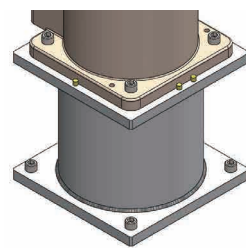
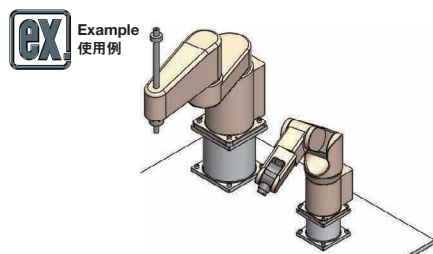
①溶接時の熱や上下面加工により、T寸法は±1.5以内で変動する可能性があります。(但しH寸法公差「±0.1」は保証値です。)

Order 注文例  
型式 上面加工 H  
RBSWM160 - ES2A - H175

Delivery 出荷日  
A = 160、180、200の場合  
8 日日出荷

A = 225、250の場合  
14 日日出荷

数量区分	標準対応	
	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



②ノック穴詳細(通し加工の場合)

ノック穴 D H7 (Ra1.6)	(d)
8	7
6	5

■スタンド上面加工図

④ES2AとES3Aは、パイプ上にタップがある場合、深さはM×1.5となります。

上面加工図			
ミスミ型式	ES2A	EW3A	ES3A
ロボット種類	スカラ	スカラ/垂直多関節	スカラ
対応ロボット機種	G3-251S G3-251C G3-301S G3-301C G3-351S G3-351C	G6-451S G6-451C G6-453S G6-453C G6-551S G6-551C G6-553S G6-553C G6-651S G6-651C G6-653S G6-653C C4-A601S C4-A601C C4-A901S C4-A901C	LS3-401S LS3-401C T3-401S
□A	□160	□180	□180
加工図面			
⑤：ロボット第1軸位置			
ミスミ型式	ES4A	EV6A	ES7A
ロボット種類	スカラ	垂直多関節	スカラ
対応ロボット機種	LS6-502S LS6-502C LS6-602S LS6-602C LS6-702S LS6-702C LS10-B60S LS10-B60C LS10-B70S LS10-B70C LS10-B80S LS10-B80C	C8-A701S C8-A701C C8-A701P ① C8-A901S ② C8-A901C C8-A901P	G10-651S G10-651C G10-654S G10-654C ③ G10-851S G10-851C G10-854S G10-854C
□A	□200	□225	□250
加工図面			
⑤：ロボット第1軸位置			

① ロボットC8シリーズは最大動作領域901mm以内でご使用ください。

② ノック深さ「径×2」となります。

③ ロボットG10シリーズのM12はワッシャ併用をご利用ください。