

SINGLE AXIS ROBOT RS2 -STRAIGHT TYPE-

# 単軸ロボット RS2 ーストレートタイプー

CE  
対応

CEマーキング注意事項参照 P512

# RS

SINGLE AXIS ROBOT

●必要なオプションは追加加工で選定可能です。  
 ●P513~514 単軸ロボット構成図をご確認ください。  
 ●ご不明な点はアクチュエータ専用サポート窓口までお問合せください。TEL: 03-5805-7088

価格改訂

CADデータフォルダ名: 07\_Actuator

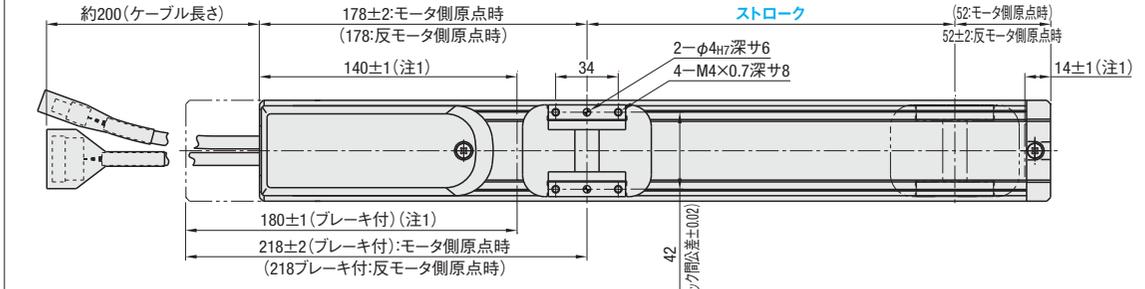


■構成部品	ロボット本体/コントローラ/ケーブル		
■付属品	コントローラ 入出力仕様		
△付属品	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
	取説説明CD-ROM/電源コネクタ/タミコネクタ	CC-Linkコネクタ	DeviceNetコネクタ
■ロボット材質/表面処理			
構成部品	ガイドレール	スライダ	サイドカバー
材質	鉄	アルミ	アルミ
表面処理	-	-	アルマイト
■一般仕様			
ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ12 (C10転造)	ステッピング	レゾルバ (インクリメンタル)	0~40℃・35~85%RH (結露無きこと)

■基本仕様

Type	リード (mm)	繰返し位置決め精度 (mm)	最大可搬質量 (kg)	最大押付力 (N)	ストローク (mm)	最高速度 (注) (mm/sec)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数	
RS2	06	±0.02	10	2	50~800 (50ピッチ)	300~190	10,000km以上	DC24V ±10%	255点	
	12		6	1		45				600~380
	20		4	-		27				1000~633

(注) ストロークにより最高速度は変わります。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による停止位置です。  
 (注2) ロボット本体ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 (注3) ロボット本体ケーブルに負荷がかからないよう、本体端面より100mm以内でクランプ固定願います。  
 (注4) 本体取付時にφ4ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に6mm以上入らないようにしてください。

■寸法・質量

Type	寸法・質量	ストローク (mm)															
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2	L (mm)	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
	A (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	B (mm)	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
	C (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
	質量 (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0

●ブレーキ付の質量は0.2kg重くなります。

Type	型式		選択			
	リード (mm)	ブレーキ有無 (注1)	コントローラ種類 (注2)	入出力種類	ケーブル長さ (m)	ストローク (mm)
RS2	06	無:無記入 有:B	ポイント制御: C1 パルス列制御: P1 (DC24V ±10%)	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	1 3 5 10 (耐屈曲ケーブル)	50~800 (指定50mm単位)
	12					
	20					

(注1) 垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。リード20はブレーキ無のみ選択可。(注2) パルス列コントローラを選択した場合は入出力種類は不要です。

Order 注文例  
 RS206B - C1 - N - 3 - 400  
 RS206B - P1 (コントローラ種類: P1)

Delivery 出荷日  
 5 日目出荷

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1~2台															
	ストローク (mm)															
RS2	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2	33,900	35,800	36,800	37,800	38,800	39,600	40,700	41,700	42,700	43,700	45,700	47,700	49,500	51,600	53,600	55,600
RS2	49,500	50,600	51,600	52,600	53,600	54,500	55,600	56,600	57,600	58,600	60,500	62,500	64,400	66,500	68,500	70,400

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価
C1	N	14,900
	P	26,900
	C	28,900
	D	31,800
P1	-	14,900

■ケーブル価格

ケーブル長さ (m)	¥基準単価
1	6,100
3	6,100
5	8,100
10	16,000

■数量スライド価格 (注1円未満切り捨て) P133

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

●V0ケーブルは付属していません。ご入用の際は追加加工(T/TP)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・ケーブル価格の合計価格となります。  
 <例>注文型式がRS206-C1-N-3-400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) = 合計購入価格  
 ¥41,700 + ¥14,900 + ¥6,100 = ¥62,700

▲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、内部の主電源遮断回路を排除してあります。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 P514参照

■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

MY MR MP

	MY	MP	MR
N・m	25	33	30

■最高速度 (mm/sec) ●各ストロークにおける最高速度の詳細はWEBの簡易版マニュアルにてご確認ください。

Type	リード (mm)	ストローク (mm)				
		50~600	650	700	750	800
RS2	06	300	280	250	220	190
	12	400~600	560	500	440	380
	20	350~1000	933	833	733	633

●ストロークが650mmを超えると、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ください。

Alteration 追加加工

型式: RS206B - C1 - N - 3 - 400 - G-E

価格例>左記型式の価格です。  
 (ロボット本体価格) + (コントローラ価格) + (ケーブル価格) +  
 ¥56,600 + ¥14,900 + ¥6,100 +  
 (グリス変更価格) + (原点位置変更価格) = 合計購入価格  
 ¥5,000 + ¥0 = ¥82,600

Alterations	Code	Spec.	¥/1Code
グリス変更	G	グリスを低発塵グリスに変更します。(日本精工製L62)	5,000
原点位置変更	E	原点位置を反モータ側に変更します。	無料
ハンディターミナル標準仕様	H	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様 P543	37,800
ハンディターミナルデッドマンスイッチ付仕様	D	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 P543	62,500
サポートソフトUSB通信ケーブル付	S	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様 P543	19,500
サポートソフトD-Sub通信ケーブル付	R	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付を付属します。仕様 P543	15,400
V0ケーブル	T/TP	V0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 P543	2,100/3,100
デジチェーン接続用ケーブル	C	複数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 P543	3,600
取説説明書	MJ5/KJ3/KJ4	取説説明書を付属します。ロボット本体用 MJ5: ¥3,300 コントローラ用 KJ3: ¥4,000 KJ4: ¥2,200	2,200~4,000
本体樹脂色変更	BC	ロボット樹脂色を黒色に変更します。	600

●オプション品を単品にてご購入の場合は、P543をご参照ください。●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安くお求めいただけます。  
 ●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。●パラレル通信によるV0制御には、V0ケーブルが必要です。  
 ●V0ケーブルはコントローラ種類により異なります。

7 単軸ロボット  
アクチュエータ