

SINGLE AXIS ROBOT RS2 -SIDE MOUNTED MOTOR TYPE-

単軸ロボット RS2 -モータ折返しタイプ

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

■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

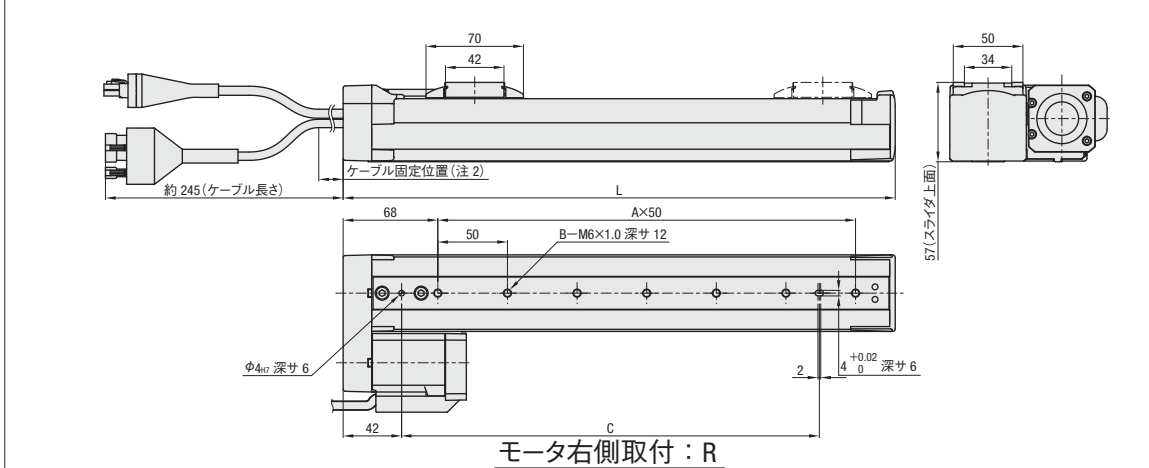
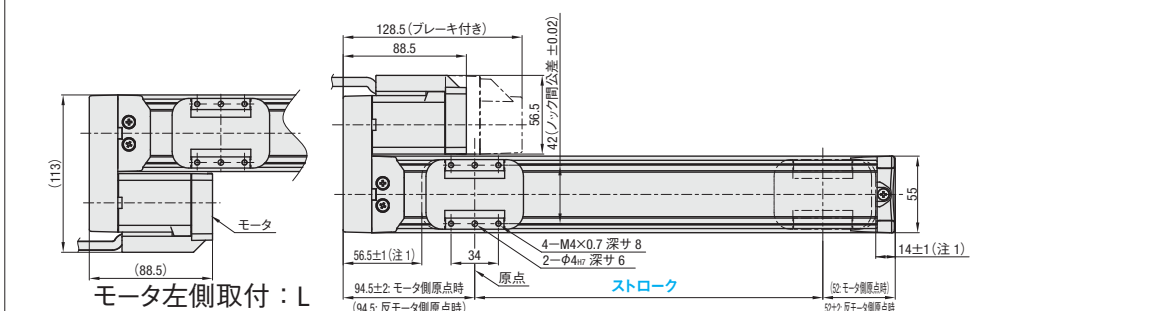
■一般仕様

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	90	50~800 (50ピッチ)	300~190	10,000km以上	DC24V ±10%	255点
	12		2	45	600~380				
	20		1	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。



- 両端からのメカストップによる停止位置です。
- ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より80mm以内で結束バンドにて固定してください。
- ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
- 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)。その時は右記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ベルトカバーは左右非対称です。モータ取付方向の変更を行った場合、カバーは取り付きません。

■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)	196.5	246.5	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5	696.5	746.5	796.5	846.5	896.5	946.5
	A	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
	B	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	C (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
	質量 (kg)	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6	3.8	4	4.1	4.3	4.5

●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)	モータ取付方向	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	右取付: R 左取付: L	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) パルス列制御の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

型式 RS206B - モータ取付方向 L - コントローラ種類 C1 - 入出力種類 N - ケーブル長さ 3 - ストローク 400

RS206B - L - P1 - 3 - 400 (コントローラ種類: P1)

Delivery 出荷日

8 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)															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2	46,000	47,900	48,900	49,900	50,900	51,700	52,800	53,800	54,800	55,800	57,800	59,800	61,600	63,700	65,700	67,700
RS2	61,600	62,700	63,700	64,700	65,700	66,600	67,700	68,700	69,700	70,700	72,600	74,600	76,500	78,600	80,600	82,500

■コントローラ価格

種類	入出力種類	¥基準単価	
		標準単価	個別対応
C1	N	14,900	6,100
	P	26,900	6,100
	C	28,900	8,100
	D	31,800	16,000
P1	-	14,900	-

■ケーブル価格

種類	入出力種類	標準単価	ケーブル長さ (m)	¥基準単価
C1	N	14,900	1	6,100
	P	26,900	3	6,100
	C	28,900	5	8,100
	D	31,800	10	16,000

■数量スライド価格 (注1) 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	6~
値引率	基準単価	5%	10%
出荷日	通常	通常	お見積り

☑表示数量超えはWOSにてご確認ください。
☑値引率は本体価格にのみ適用されます。

●I/Oケーブルは付属しておりません。ご入用の際は追加加工(T/P)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-R-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
¥53,800 + ¥14,900 + ¥6,100 = ¥74,800

■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

N・m			
MY	MP	MR	
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ください。

Alteration 追加加工

型式 RS206B - モータ取付方向 L - コントローラ種類 C1 - 入出力種類 N - ケーブル長さ 3 - ストローク 400 - (G・E...etc.)

RS206B - L - C1 - N - 3 - 400 - G-E

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LG2)	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通信ケーブル付仕様	S	サポートソフトUSB通信ケーブル付仕様を付属します。仕様P543	19,500
サポートソフトD-Sub通信ケーブル付仕様	R	サポートソフトD-Sub通信ケーブル付仕様を付属します。仕様P543	15,400
I/Oケーブル	T/TP	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
取扱説明書	MJ5/KJ3/KJ4	取扱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P543。☑追加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I/O制御には、I/Oケーブルが必要です。
- ☑I/O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