取扱説明CD-ROM

定格推力 最高速度(注)

50

30±0.02

(mm/sec)

720~360

1200~600

4-M6×1.0 深サ12

L+30(ブレーキ付)

*推奨板ナット:M3(6×6×t1.6)

F部:T溝詳細図

100

ストローク(mm)

150

14 14 16

100

150

16

√2−φ5н7 深サ10

給脂穴

E φ10н7 深サ10

150

12

 290
 340
 390
 440
 490
 540
 590
 640
 690
 740

 3.9
 4.2
 4.4
 4.7
 5.0
 5.3
 5.6
 5.9
 6.2
 6.4

100

12

信号ケーブル

193±3:モータ側原点時

(193:反モータ側原点時)

148+1(注1)

178±1(ブレーキ付)(注1)

198(ブレーキ付) 168 C-φ5.5 E-E断面参照

145

六角穴付ボルトM5×0.8は、

首下長さ16mm以上を ご使用ください。

150

10

175(ブレーキ付)

断面E-E

100

10

■付属品

△付属品

■一般仕様

ボールねじ

φ12 (C10転造)

ストローク

(mm) 150~800

(50ピッチ)

■ロボット材質/表面処理

■ 材質 アルミ■ 表面処理 アルマイト

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

構成部品 ベースフレーム ガイドレール スライダ サイドカバー

鉄

モータ

ACサーボ 100W

定格走行寿命

10,000km以上

(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

NPN, PNPCC-LinkDeviceNet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コネクタDeviceNetコネクタ

位置検出器

200~230V

(93:モータ側原点時)

93±3:反モータ側原点時

₩__

10円(洪4)

150

20

100

20

840 890

♦

(注1) 両端からのメカストッパによる停止位置です。 (注2) 取付の際、本体内部にワッシャ等のご使用

150

18

790

(注3) ケーブルの最小曲げ半径はR50です。 (注4) 本体取付時にゅ10ノック穴をご使用される場合、 ピンが本体内部に10mm以上入らないように してください。

100

18

740

はできません。

(注1)

アルミ アルミ

使用周囲 温度・湿度

~40°C・35~85%RH (結露無きこと)

決め点数

255点

対応

●必要なオプションは追加工で選定可能です。 ☞ P.513~514 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



CADデータフォルダ名:07 Actuator



(♥1)垂直使用時はブレーキ有をご選定ください。(リード20のブレーキ有はご選定できません) (♥2)コントローラはそれぞれの仕様にパラメータを設定して出荷します。 (●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ン・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。



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**≥E P.514**参照

ノイズフィルタ有無 ¥基準単価

無:F0

有: F1



出荷日

■ロボット本体価格

日目出荷

5

			¥	基準単価 1~2	台						
型式		ストローク (mm)									
	150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800				
RSH1	108,900	112,600	116,000	119,400	122,900	126,300	129,800				
RSH1 B	138,600	142,300	145,700	149,100	152,600	156,000	159,500				
■コントローラ	西格		ケーブル価格		■ノイ	ズフィルタ価格					

コントレ	Jーフ価格		■ケーノル価格						
種類	¥基準	単価	ケーブル	¥基準単価	ケーブル	7. 年 举 兴 /王			
/I=M	C21A/C22A	C21B/C22B	(標準)	*基华早Ш	(耐屈曲)	¥基準単価			
入出力	アブソリュート仕様	インクリメンタル 仕様	3	9,100	R3	12,100			
NI NI	57.600	54.500	5	12,000	R5	16,000			
P	69.600	66.500	10	20,100	R10	26,000			
С	71,500	68,500							
D	74,500	71,400							

▼ I/0ケーブルは付属しておりません。ご入用の際は追加工(nをご指定ください。)

・ 1007 - アルドル 1000 - マンスコース 1000 - アスフィルタ 1000 - アスフィルタ

小口 5% お見積り 出荷日 通常

・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。

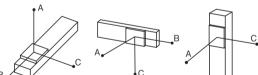
0

大口

3,700 数量スライド価格 (®1円未満切り捨て)P.133

■許容オーバーハング量

・水平使用時 · 壁面取付使用時



	・モーメント
C	
•	

■静的許容モーメント

$\mathbb{K}//$			
MP.			N٠
7/ 7	MY	MP	MR
\checkmark	70	95	110

				mm					mm				mm	■最高速	速度 (mn	n/sec) 먓 용자	トロークにおける最	最速度の詳細は	WEBのサイクルタイ	(ムシミュレータに	てご確認ください。
`	質量	Α	В	С	リード	質量	Α	В	С	リード		Α	С	_	リード		7	トローク	(mm)		
	40kg		0	8		40kg	0	0	0		8kg	46	46	Type	(mm)	150~550	600	650	700	750	800
	30kg	140	6	20	06	30kg	0	0	14	06	6kg	69	69		\/	130 - 330	000	030	700	730	800
	20kg	214	16	43	00	20kg	25	9	157	00	4kg	113	113		06	360	324	270	234	216	180
	10kg		43	113		10kg		36	369		2kg	244	245	RSH1	12	720	648	540	468	432	360
	20kg	103	14	33		20kg 15 6	6 55 4k	4kg	98	99			1-1								
	15kg	139	22	51	12	15kg	33	15	100	12	3kg 137 138	138		20	780~1200	1080	900	780	720	600	
	10kg	203	39	87	12	10kg	69	32	172	12	2kg	214	216	・ ストロー:	7が600mm	を超えるとき、重)。その時は上ま	か作領域に	 よってはボ-	- -ルネジの‡	+振が発生	 する場合が
	5kg	364	89	188		5kg	171	81	340		1kg	447	448	あります	(危険速度)。その時は上ま	長に示す最	高速度を目	安として動	作速度を下	げる調整を
Ī	12kg	85	25	43		12kg	27	15	55					してくださ	(/ ₀						
	10kg	100	32	54	20	10kg	37	23	72												

<価格例>左記型式の価格です。

▲ ** ** ** ** ** ** **	日以んの田人は	エンノングケースロリング	4 # FF = +	切りレマノゼン・・
・オーバーハング	重かりの場合は、	. カイト寺 ご別は	目何首軍?	ではくなるい。



	(ロボット本体価	格) +	(コントローラ値	插() + (ノイズフィルタ価	格) +	
.)	¥145,700	+	¥57,600	+	¥3,700	+	
-,	(ケーブル価格)	+ (グ	ノス変更価格)	+ (原点	(位置変更価格)	= 合計購	杁
	¥0 100	+	¥5 000	+	¥n	= ¥22	11 1

Alterations	グリス変更		ハンディターミナル標準仕様	デッドマンスイッチ付仕様		D-Sub通信ケーブル付		接続用ケーブル	取扱説明書 MJ5:本体 KJ3:コントローラ (C21/C22)
Code	G	Е	Н	D	S	R	Т	С	MJ5/KJ3
			ハンディターミナル 標準仕様を付属します。 仕様 配 P543	デッドマンスイッチ付 仕様を付属します。	通信ケーブル付を 付属します。	サホートソフト D-Sub通信ケーブル付を 付属します。 仕样mx P543	ます。NPN/PNP仕 様の場合に必要となります。	です。 最大16台まで接続可能。	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
¥/1Code	5,000	無料	37 800	62 500	19 500	15.400	2 100	3,600	3 300 / 4 000

●オブ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。●パ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1/0制御には、1/0ケーブルが必要です。

SINGLE AXIS ROBOT RSH1 -STRAIGHT TYPE-

ロボット本体

コントローラ仕様 図 P.537~542 クリーン仕様はWeb掲載です。

 ± 0.02

約210(ブレーキ付ケーブル長さ) 223±3(ブレーキ付):モータ側原点時 (223 ブレーキ付:反モータ側原点時)

リード 繰返し位置決 (mm) 精度(mm)

約240(ケーブル長さ)

/アース端子(M4) α矢視図

100

240

3.6

コントローラ

■基本仕様

Type

RSH1

アクチュエータ

・プレーキ付の質量は 0.3kg 重くなります。 1 -527

■ 寸法・質量

Type 寸法・質量 L(mm) Α RSH1 B (mm)

D(mm)