

SINGLE AXIS ROBOT RSH3 -STRAIGHT TYPE-

単軸ロボット RSH3 -ストレートタイプ-

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 ロボット本体/コントローラ/ケーブル/(バッテリー)/(ノイズフィルタ)

■付属品

コントローラ 入力仕様			
△付属品	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
	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

■ロボット材質/表面処理

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
材質	アルミ	鉄	アルミ	アルミ
表面処理	アルマイト	—	アルマイト	アルマイト

■一般仕様

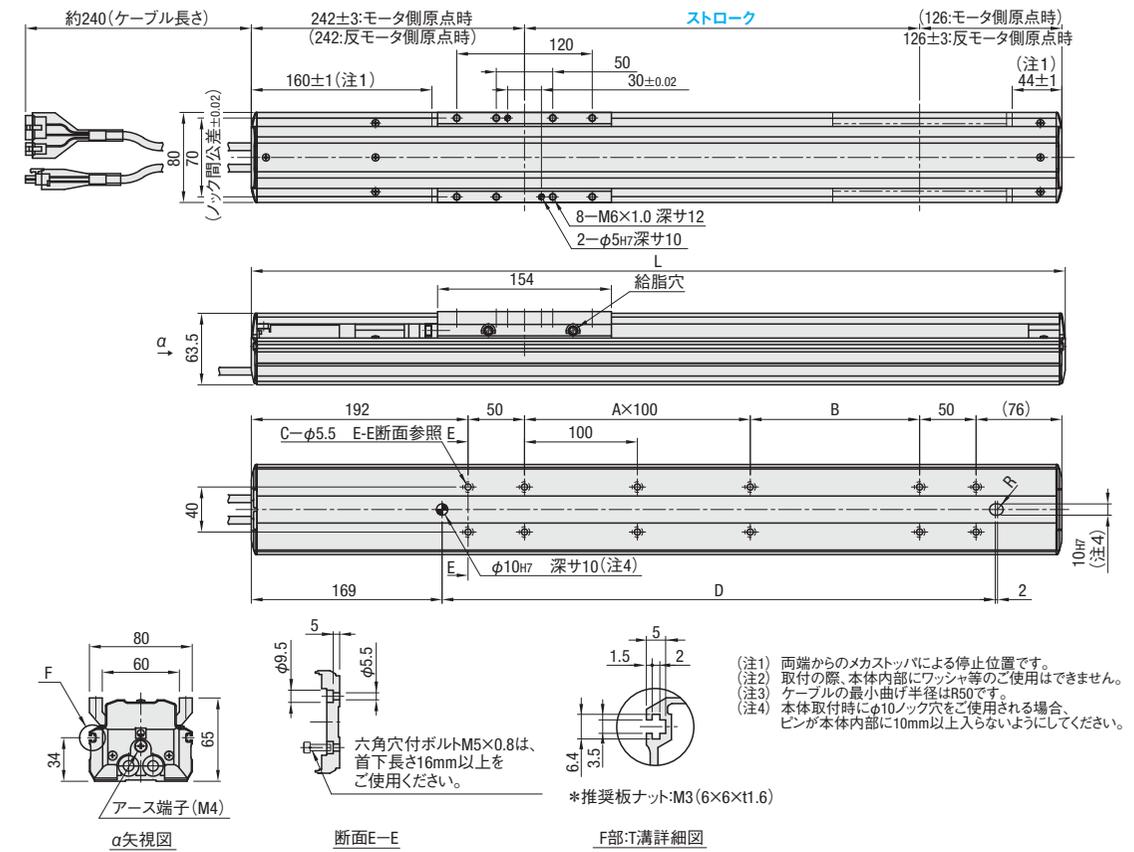
ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ15 (C7転造)	ACサーボ 100W	レゾルバ	0~40℃・35~85%RH (結露無きこと)

コントローラ仕様 ☑P537~542 クリーン仕様はWeb掲載です。

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) 水平	定格推力 (N)	最高速度 (注) (mm/sec)	ストローク (mm)	定格走行寿命	コントローラ入力電源	最大位置決め点数
RSH3	05	±0.01	80	339	300~105	150~1050 (50ピッチ)	10,000km以上	AC100~115V AC200~230V ±10%	255点
	10		60	169	600~210				
	20		30	84	1200~420				

(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。



寸法・質量

Type	寸法・質量	ストローク (mm)																		
		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSH3	L (mm)	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418
	A (mm)	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
	B (mm)	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
	C (mm)	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
	D (mm)	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190
	質量 (kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3

型式	選択	Type					
		リード (mm)	コントローラ種類 (注1)	入出力種類	ノイズフィルタ有無 (注2)	ケーブル	ストローク (mm)
RSH3	05	仕様 電源 AC100~115V AC200~230V	アプリケーション仕様 (データ保存用バッテリー付) インクリメンタル仕様 C21A C21B C22A C22B	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	無: F0 有: F1 仕様☑P544	標準 耐屈曲 3.5m: 3 3.5m: R3 5m: 5 5m: R5 10m: 10 10m: R10	150~1050 (指定50mm単位)
	10						
	20						

- ☑1) 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。
- ☑2) 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ソー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。

Order 注文例
型式 - コントローラ種類 - 入出力種類 - ノイズフィルタ有無 - ケーブル - ストローク
RSH305 - C22A - N - F1 - 3 - 400

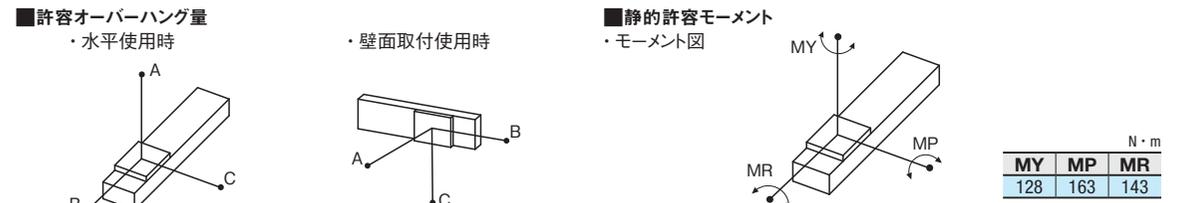
Delivery 出荷日
5 日目出荷

型式	¥基準単価 1~2台									
	ストローク (mm)									
RSH3	150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800	850/900	950/1000	1050
	158,400	163,400	168,300	173,300	178,200	183,200	188,100	193,100	198,000	203,000

種類	¥基準単価		ケーブル (標準)	¥基準単価	ケーブル (耐屈曲)	¥基準単価	ノイズフィルタ有無	¥基準単価
	C21A/C22A アプリケーション仕様 (データ保存用バッテリー付)	C21B/C22B インクリメンタル 仕様						
出力	N	57,600	3	9,100	R3	12,100	無: F0	0
	P	69,600	5	12,000	R5	16,000	有: F1	3,700
	C	71,500	10	20,100	R10	26,000		
	D	74,500						

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		お見積り

☑1/0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)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・ノイズフィルタ価格の合計価格となります。
<例>注文型式がRSH305-C22A-N-F1-3-400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)+(ノイズフィルタ価格)=合計購入価格
¥168,300 + ¥57,600 + ¥9,100 + ¥3,700 = ¥238,700



リード	質量	mm			リード	質量	mm		
		A	B	C			A	B	C
05	80kg	601	20	17	05	80kg	0	0	0
	60kg	714	34	29		60kg	0	0	0
	40kg	851	63	54		40kg	22	26	604
	20kg	1094	148	127		20kg	96	112	1005
10	60kg	382	30	25	10	60kg	0	0	0
	40kg	479	57	47		40kg	15	19	270
	20kg	629	137	111		20kg	80	99	545
	30kg	279	70	50		30kg	20	29	160
20	20kg	334	116	81	20	20kg	53	75	255
	10kg	573	256	176		10kg	147	215	515

☑オーバーハング量が0の場合は、ガイド等で別途負荷質量を受けてください。
<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)+(ノイズフィルタ価格)+
¥168,300 + ¥57,600 + ¥3,700 +
(ケーブル価格)+(ケーブル変更価格)+(原点位置変更価格)=合計購入価格
¥9,100 + ¥5,000 + ¥0 = ¥243,700

Alterations	グリス変更	原点位置変更	ハンディターミナル標準仕様	ハンディターミナルデッドマンスイッチ仕様	サポートソフト USB通信ケーブル付	サポートソフト D-Sub通信ケーブル付	I/Oケーブル	デザインチェーン接続用ケーブル	取扱説明書
Code	G	E	H	D	S	R	T	C	MJ5/KJ3
Spec.	グリスを低発塵グリスに変更します。(日本精工製L62)	原点位置を反モータ側に変更します。	ハンディターミナル標準仕様を付属します。仕様☑P543	ハンディターミナルデッドマンスイッチ仕様を付属します。仕様☑P543	サポートソフトUSB通信ケーブル付を付属します。仕様☑P543	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	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	複数台のコントローラを接続するためのケーブル付。最大16台まで接続可能。仕様☑P543	取扱説明書を付属します。MJ5: 本体 KJ3: コントローラ (C21/C22)
¥/1Code	5,000	無料	37,800	62,500	19,500	15,400	2,100	3,600	3,300/4,000

- ☑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お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。

7 単軸ロボット
アクチュエータ