

SINGLE AXIS ROBOT RS3 -SIDE MOUNTED MOTOR TYPE-

単軸ロボット RS3 -モーター折返しタイプ-

CE
対応

CEマーキング注意事項参照 P512



- 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



CADデータフォルダ名: 07_Actuator

ロボット本体 (写真はモータ左側取付)

コントローラ

ケーブル

取扱説明CD-ROM

■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 取扱説明CD-ROM/電源コネクタ/データコネクタ — 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

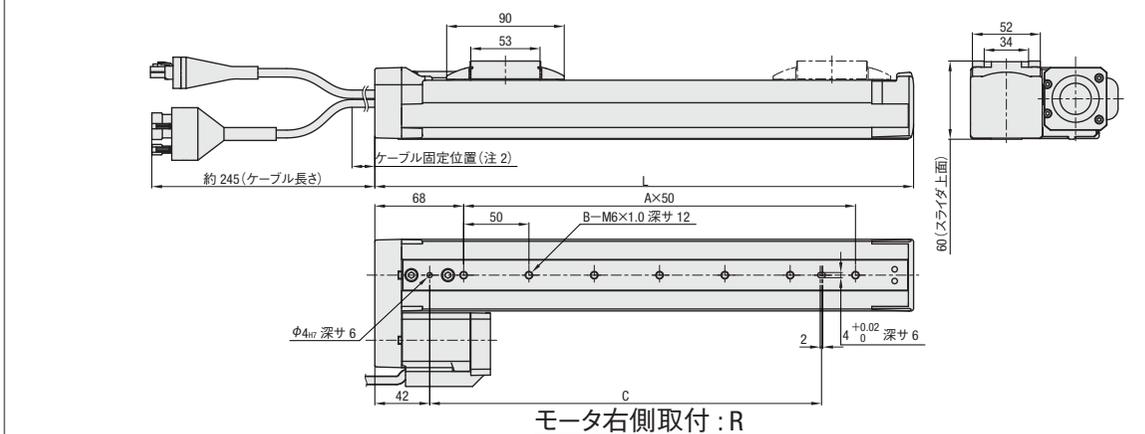
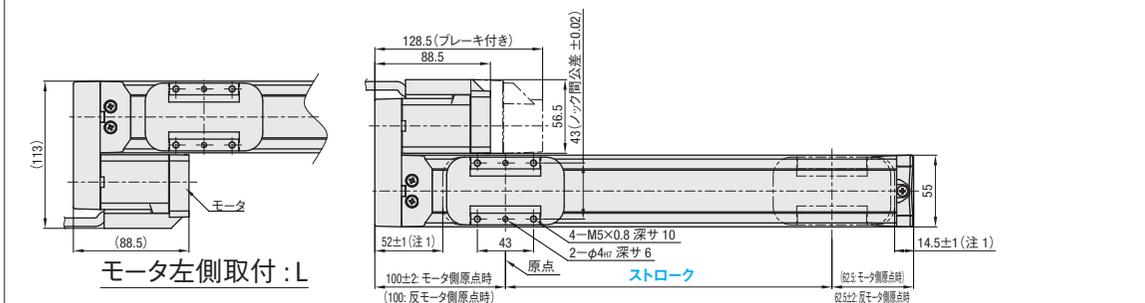
ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ12 (C10転造)	ステッピング	レゾルバ (インクリメンタル)	0~40℃・35~85%RH (結露無きこと)

コントローラ仕様 ☑P537~542

■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
			水平	垂直						
RS3	06	±0.02	12	4	120	50~800 (50ピッチ)	300~190	10,000km以上	DC24V ±10%	255点
	12		8	2	60	600~380				
	20		6	—	36	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. 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。
- 注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注4. 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。
- 注5. 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。
- 注6. ベルトカバーは左右非対称です。モータ取付け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
RS3	L (mm)	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5
	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)	1.7	1.9	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

☑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 (☑1)	モータ取付方向	コントローラ種類 (☑2)	入出力種類	ケーブル長さ (m)	ストローク (mm)
RS3	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						

(☑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。(☑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 - ☑ モータ取付方向 - ☑ コントローラ種類 - ☑ 入出力種類 - ☑ ケーブル長さ - ☑ ストローク

RS306B - L - C1 - N - 3 - 400

RS306B - L - P1 - - - 3 - 400 (コントローラ種類: P1)

Delivery 出荷日

8 日日出荷

■ロボット本体価格

型式	¥基準単価 1~2台															
	ストローク (mm)															
RS3□□	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS3□□B	51,700	52,800	53,800	54,800	55,800	56,700	57,800	58,800	59,800	60,800	61,600	62,700	64,700	66,600	68,700	70,700

種類	入出力種類	¥基準単価	
		ケーブル長さ (m)	¥基準単価
C1	N	14,900	6,100
	P	26,900	6,100
	C	28,900	8,100
	D	31,800	16,000
P1	-	14,900	-

■数量スライド価格 (☑1円未満切り捨て) P:133

数量区分	標準対応		個別対応	
	数量	標準単価	数量	標準単価
1~2	3~5	6~	6~	10%
値引率	通常	お見積り	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。ご購入の際は追加加工(T/TP)をご指定ください。

▲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☑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	MP	MR
N・m	32	38	34

■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のサイクリングメニューからご確認ください。

Type	リード (mm)	ストローク (mm)					
		50~600	650	700	750	800	
RS3	06	300 (250)	280 (250)	250	220	190	
	12	400~600 (500)	560 (500)	500	440	380	
	20	350~1000	933	833	733	633	

☑ () 数値は垂直使用時の場合です。
☑ 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。

<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) +
¥73,600 + ¥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 = ¥99,600

Alterations	Alteration 追加加工															
	型式	モータ取付方向	コントローラ種類	入出力種類	ケーブル長さ	ストローク	(-G・E...etc.)									
グリス変更	RS306B	L	C1	N	3	400	G	E	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC

- ☑オプション品を単品にてご購入の場合☑P543 ☑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。☑パルス列制御による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