

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



ロボット本体
(写真はモータ左側取付)

ケーブル

コントローラ

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

△付属品	コントローラ 入出力仕様		
	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
△	取扱説明CD-ROM/電源コネクタ/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	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

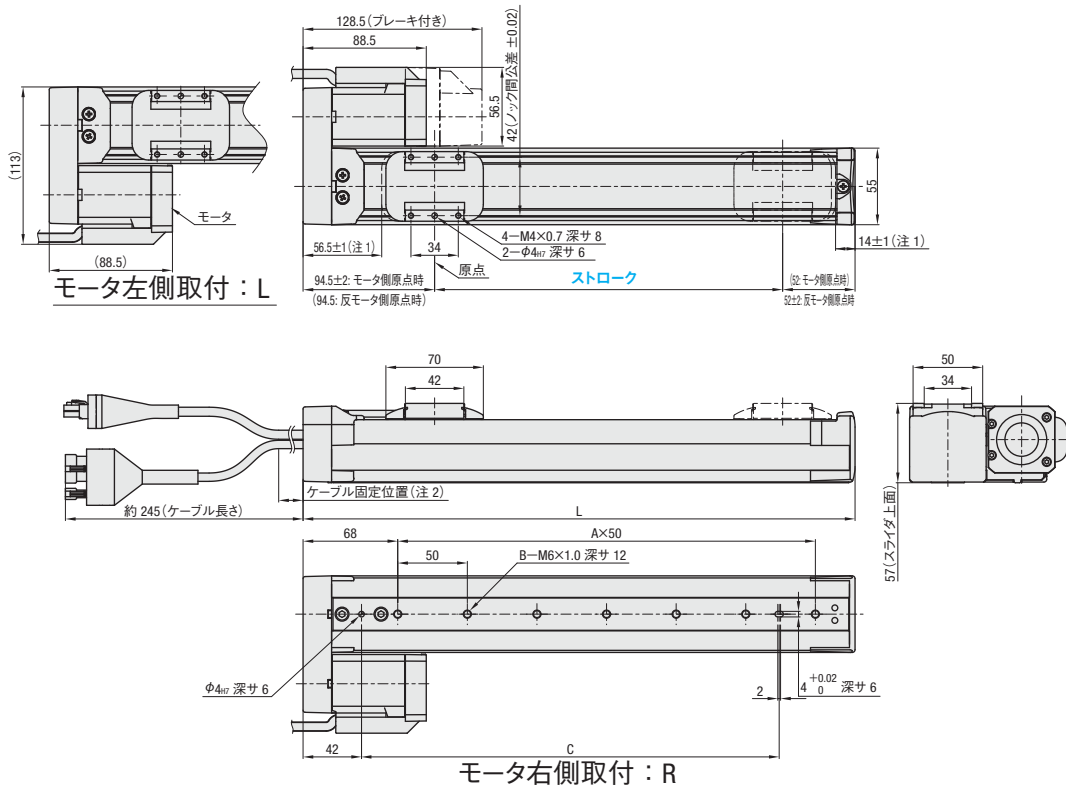
ボールねじ	モータ	位置検出器	使用周囲温度・湿度
φ12 (C10転造)	ステッピング	レゾルバ (インクリメンタル)	0~40℃・35~85%RH (結露無きこと)

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						
RS2	06	±0.02	10	2	90	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. 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、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。モータ取り付け方向の変更を行った場合、カバーは取り付けません。

■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