

SINGLE AXIS ROBOT RSH4 -STRAIGHT TYPE-

単軸ロボット RSH4 -ストレートタイプ-

CE
対応

CADデータフォルダ名: 07_Actuator



コントローラ



ロボット本体



信号ケーブル



動力ケーブル



取扱説明CD-ROM

コントローラ仕様  P537~542

■構成品 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

△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/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

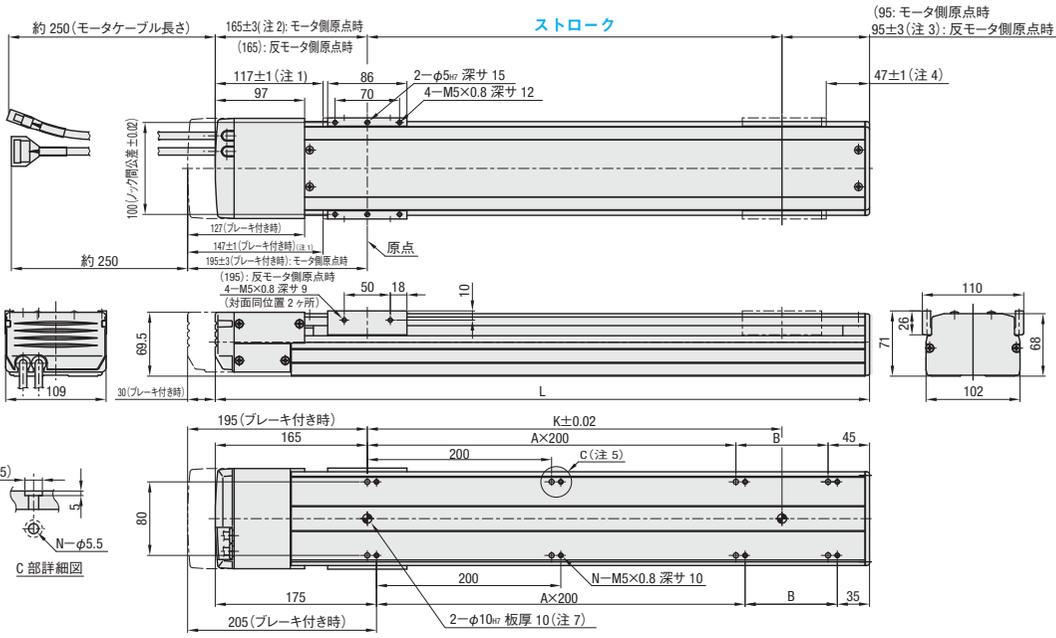
■一般仕様

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)

■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)		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
			水平	垂直						
RSH4	05	±0.01	60	20	339	~300	150~1050 (50ピッチ)	10,000km以上	単相AC 100~115V 200~230V ±10%	255点
	10		40	10	169	~600				
	20		20	4	84	~1200				
	30		15	-	56	~1800				

(注) 可搬質量により、最高速度が変わります。右ページの最高速度表をご参照ください。



注1. 両端からのメカストップ位置です。
 注2. ハイリード(リード30)の場合、167.5±4になります。
 注3. ハイリード(リード30)の場合、95±4になります。
 注4. ハイリード(リード30)の場合、44.5±1になります。
 注5. 本体取付の際、φ9.5ザグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
 注6. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
 注7. 本体取付時にφ10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。

■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
RSH4	L(mm)	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310
	B(mm)	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
	A	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
	N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
	K(mm)	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
	質量(kg)	5.5	5.7	5.8	6.2	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	8.8	9.2	9.6	10.0	10.4	10.8	11.1	11.5	11.9

● プレーキ付の質量は0.6kg 重くなります。