

特点: 标配吸气接头, 润滑油使用低尘型。



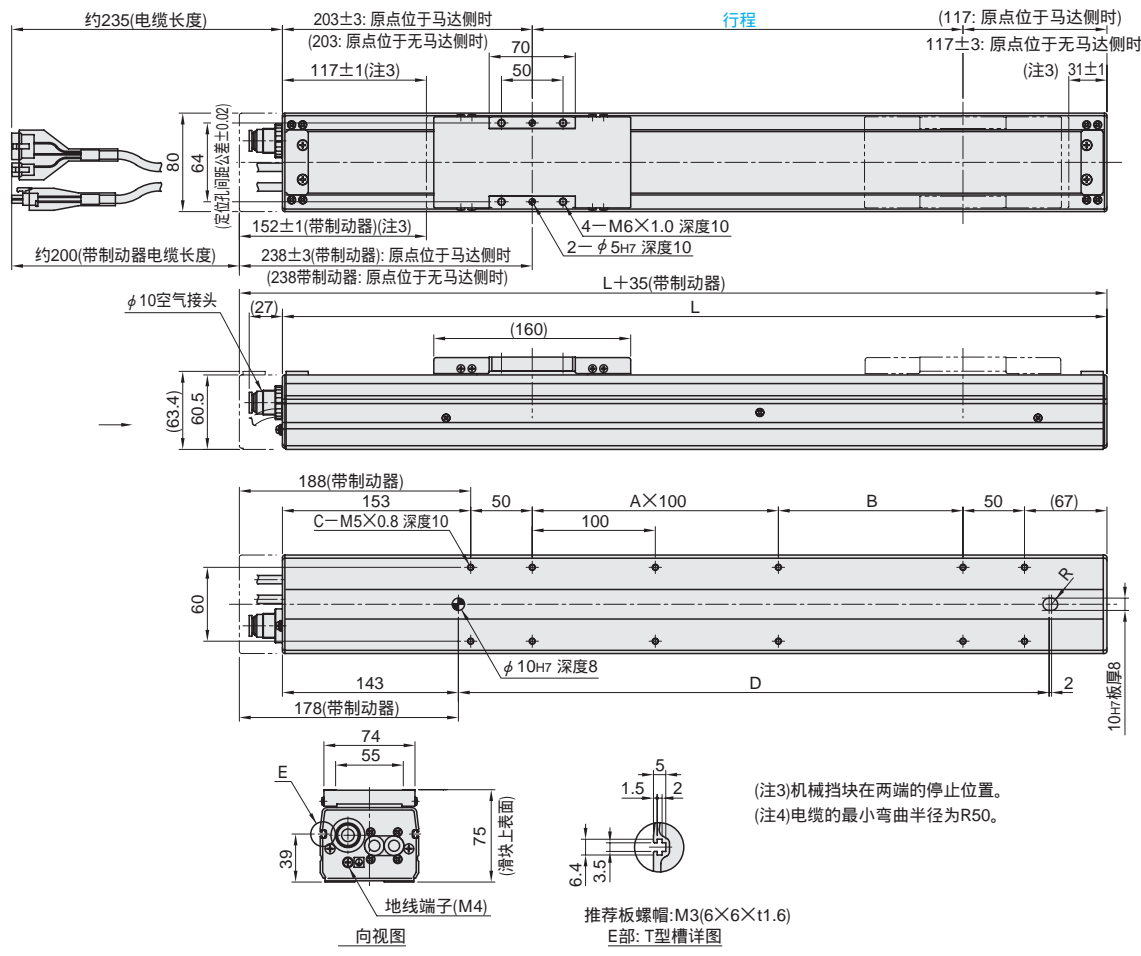
构成零件	机器人主体/控制器/电缆/(电池)/(噪音滤波器)			
附件	控制器输入、输出规格			
A 附件	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet	
	使用说明CD-ROM/电源连接器/EXT连接器/虚拟连接器			
机器人材质/表面处理				
构成零件	底座	滑轨	滑块	侧盖
M 材质	铝合金	铁	铝合金	铝合金
S 表面处理	阳极氧化处理		阳极氧化处理	阳极氧化处理
普通规格				
滚珠丝杠	马达	位置检测器	使用环境温度、湿度	
φ12 (C10压轧)	AC伺服马达 100W	旋转变压器	0~40 ~35~85%RH (但不带结露)	

控制器规格 P.375 循环时间线图 P.381

基本规格 用语说明 P.378

Type	导程 (mm)	重复定位精度 (mm)	最大传送物重量 (kg)	额定推力 (N)	最高速度 (注1) (mm/sec)	行程 (mm)	额定行走寿命	控制器输入电源	最大定位点数	洁净度 (注2)	吸气流量 (R/min)
RSH1C	06	±0.02	40	8	283	360~180	10,000km 以上	单相AC 100~115V 200~230V ±10%	255点	CLASS10 (每1cf 0.1μm)	90
	12		20	4	141	720~360					
	20		12	—	84	1000~650					

(注1)最高速度因行程而异。请参阅右页的最高速度表。(注2)所用吸引鼓风机吸气流量为90R/min时。



Type	行程 (mm)	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RSH1C	L	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120
	A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
	C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22
	D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930
	重量 (kg)	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3

Type	型式		选择			
	导程 (mm)	有无制动器 (注1)	控制器种类 (注2)	输入输出种类	有无噪音滤波器 (注3)	行程 (mm)
RSH1C	06	无: 不标注 有: B	规格 绝对型规格 带数据保存用电池 C21A C21B	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	无: F0 有: F1 规格 P.378	标准 耐弯曲 3.5m: 3 3.5m: R 3 5m: 5 5m: R 5 10m: 10 10m: R10
	12		规格 绝对型规格 带数据保存用电池 C22A C22B			150~800 (指定单位50mm)
	20					

(注1)垂直使用时请选择带制动器的产品。(不能选择导程为20的带制动器产品)
(注2)控制器根据各自的规格设定参数后出厂。另外,数据保存用电池并不符合RoHS指令。
(注3)本机型必需噪音滤波器。客户另行订购时,请选择“无”。
另外,请务必在噪音滤波器的一次侧设置浪涌吸收器。详情请参阅使用说明书。

Order 订货范例: 型式 RSH1C06B - 控制器种类 C22A - 输入输出种类 N - 有无噪音滤波器 F1 - 电缆 3 - 行程 400

Delivery 交货期: 13 天发货 (上海·广州发货)

型式	单价 (元)						
	行程 (mm)						
RSH1C	150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800
RSH1C B	请询价 3种方法 前-3						

种类	单价 (元)	
	输入输出	C21A/C22A 绝对型规格 (带数据保存用电池)
N	请询价	
P	3种方法 前-3	
C	3种方法 前-3	
D	3种方法 前-3	

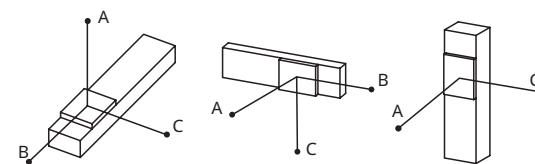
种类	单价 (元)	
	电缆 (标准)	电缆 (耐弯曲)
3	请询价	R 3
5	前-3	R 5
10	前-3	R10

种类	单价 (元)	
	有无噪音滤波器	单价 (元)
无: F0	前-3	
有: F1	前-3	

注意
本控制器中取消了内部主电源切断回路,以灵活应对客户对安全类别的需求。
请务必在外部设置主电源切断回路,从而形成紧急停止回路。回路示例请参阅 P.376

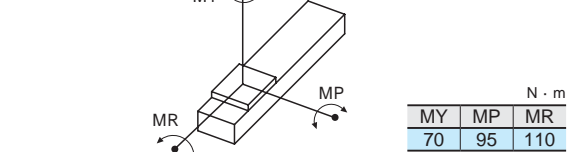
容许伸出量

· 水平使用时 · 墙面安装使用时 · 垂直使用时



静态容许力矩

· 力矩图



导程	重量	mm			导程	重量	mm			导程	重量	mm		
		A	B	C			A	B	C			A	B	C
06	40kg	168	7	20	06	40kg	0	0	0	06	8kg	34	40	
	30kg	162	11	31		30kg	0	0	0		6kg	62	62	
	20kg	225	20	54		20kg	18	6	127		4kg	106	96	
	10kg	406	47	124		10kg	87	33	353		2kg	237	238	
12	20kg	112	18	40	12	20kg	7	4	32	12	4kg	91	92	
	15kg	144	26	41		15kg	26	12	83		3kg	130	132	
	10kg	207	43	92		10kg	62	29	158		2kg	207	209	
	5kg	364	92	192		5kg	164	78	328		1kg	440	442	
20	12kg	115	31	57	20	12kg	29	16	66	20	10kg	42	24	
	10kg	131	39	69		10kg	42	24	88		5kg	121	71	
	5kg	245	85	146		5kg	121	71	211					

外伸量为零时,请另行使用导向件等承受负载重量。

Alterations 追加加工: 型式 RSH1C06B - 控制器种类 C22A - 输入输出种类 N - 有无噪音滤波器 F1 - 电缆 3 - 行程 400 (E · H...etc.)

Code	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE
Spec.	将原点位置变更为无马达侧。	附带手持终端设备标准规格。规格 P.341 · 377	附带手持终端设备带开关规格。规格 P.341 · 377	附带支持软件(带USB通信电缆)。规格 P.341 · 377	附带支持软件(带RS232C通信电缆)。规格 P.377	附带I/O电缆。采用NPN/PNP规格时必须使用。规格 P.342 · 377	附带机器人主体使用说明书。ME: 英文版	附带控制器使用说明书。KJ: 日文版 KE: 英文版

以单件形式订购追加加工选件时,请参阅 P.377。