



单轴机器人 RSD2 一轴杆型一

RS

SINGLE AXIS ROBOT

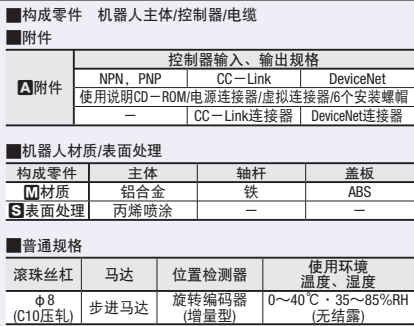
符合
CE标志

⚠️ CE标志注意事项请参阅  P.352

CAD数据文件夹名: 06_Actuator

Order 订货范例	①型式	②马达安装方向	③控制器种类	④输入输出种类	⑤电缆长度	⑥行程
	RSD206B	L	C1	N	3	200
	RSD206B		C1	N	3	200
	RSD206B	L	P1		3	200

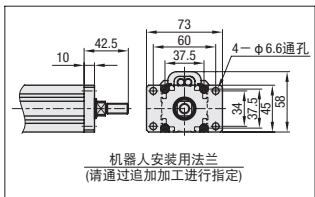
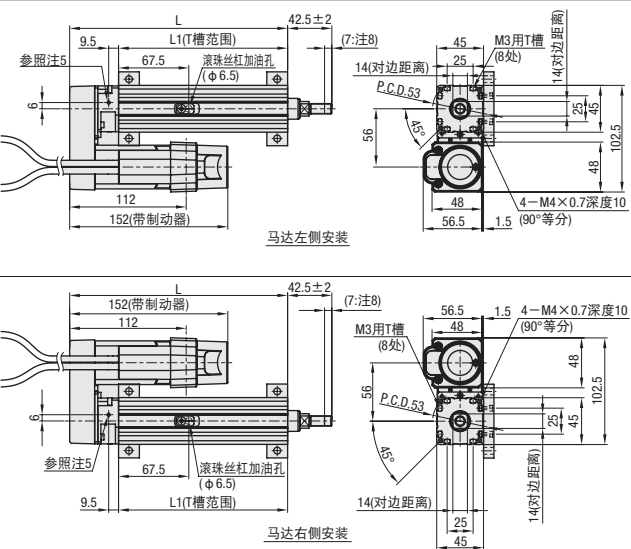
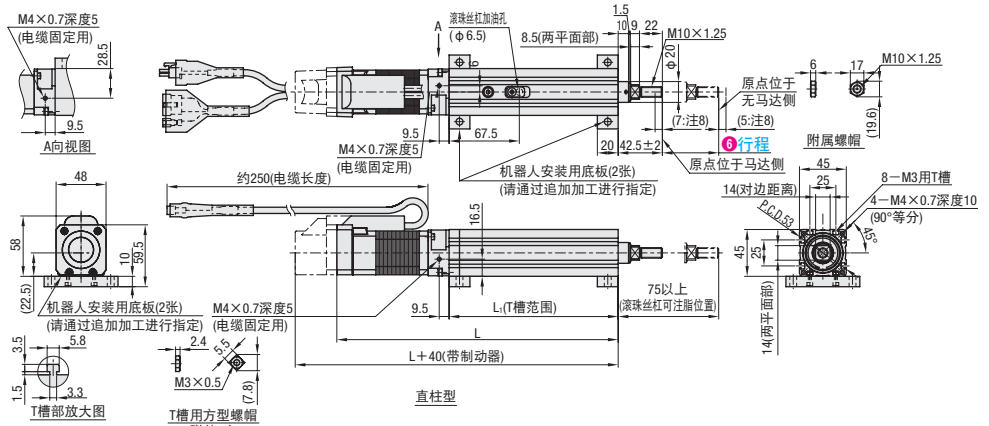
(马达安装方向: 左侧/控制器种类: P1)



■基本规格 常见问题 P.404

Type	导程 (mm)	重复定位 精度 (mm)	最大传送物重量 (kg)		最大推力 (N)	额定行走寿命 ①	空转 (mm)	轴杆不旋转精度 (度)	行程 (mm)	最高速度 ② (mm/sec)	控制器 输入电源	最大定位 点数
RSD2	02	±0.02	45	25	600	5,000km以上	0.1以下	±1.0	50~300 (以50为单位)	~80	DC24V ±10%	255点
	06		40	12	300					~250		
	12		25	5	150					~500		

❗1 垂直行走寿命因传送物重量而异。请通过行走寿命表确认。 ❗2 最高速度因传送物重量而异。请参阅速度—传送物重量表。



- (注1) 仅可施加轴向负载。请同时使用外装导轨等，使轴杆不承受径向负载的状态下运行机器人。
- (注2) 相对于底面座，两平面部的朝向并不固定。
- (注3) 为确保直线移动性能，请与外装导轨一起使用。
- (注4) 导程2mm规格时，不能设定无马达侧的原点。
- (注5) 运行内装排线时，对电缆进行固定，避免电缆承受负载。
- (注6) 拧掉M4内六角止动螺丝，可用于固定电缆(有效螺纹深度为5)。
- (注7) 电缆的最小弯曲半径为R30。
- (注8) 带制动器的重量再增加0.2kg。
- (注9) 表示到机械挡块之间的距离。

①型式			选择				
Type	导程 (mm)	有无制动器 (①)	②马达安装方向	③控制器种类 (②)	④输入输出种类	⑤电缆长度 (m)	⑥行程 (mm)
RSD2	02	无: 标注“无” 有: B	直柱型: 标注“无” 右侧安装: R 左侧安装: L	点位控制: C1 脉冲控制: P1 (DC24V ±10%)	NPN: N PNP: P CC—Link: C DeviceNet: D	1 3 5 10 (耐弯曲电缆)	50~300 (指定单位50mm)
	06						
	12						

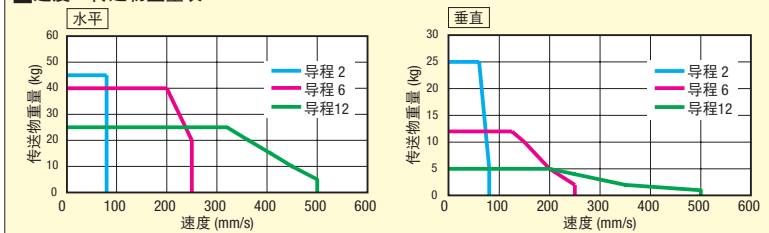
(🔴1)垂直使用时请选择带制动器的产品。(🔴2)选择脉冲控制的控制器时，无需选择输入输出种类，但必须要配套支持软件设定之后才可运行。

■尺寸、重量

Type	尺寸、重量	马达安装方向：直柱型						马达安装方向：右侧安装/左侧安装					
		行程 (mm)						行程 (mm)					
		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
RSD2	L1 (mm)	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
	L (mm)	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	209.5	259.5	309.5	359.5	409.5	459.5
	重量 (kg)	1.4	1.7	1.9	2.2	2.4	2.7	1.6	1.9	2.1	2.4	2.6	2.9

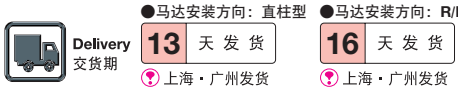
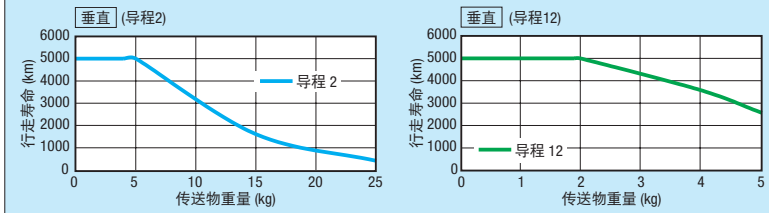
⚠帶制动器的重量再增加0.2kg。

■速度—传送物重量表



■行走寿命表

⚠️额定行走寿命达5,000km以上。下述型式的行走寿命因传送物重量的使用方法而异，敬请注意。



 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。回路范例请参阅 **P.403**

请询价 下述2种方法



24小时在线
Web报价



FAX报价

P.87 请致电: 021-6710-8701

数量分类	标准订购		特殊订购
	小单		大单
数 量	1~2	3~5	6~
交货期	通常		另行报价

超过表中标示的数量时，请在WOS中确认。 P.83

Alterations
追加加工

1 型式 - 2 马达
安装方向 - 3 控制器
种类 - 4 输入输出
种类 - 5 电缆长度 - 6 行程 - (H · D...etc.)

RSD206B - L - C1 - N - 3 - 200 - H

Alterations	手持终端设备 标准规格	附带手持终端设备 伺服开关规格	附带支持软件 USB通信电缆	附带支持软件 D-Sub通信电缆	I/O电缆	菊花链连接电缆	使用说明书 MJ5: 主体 KJ3: 控制器(C1) KJ4: 控制器(P1) 详见 图 P.400	变更主体 树脂颜色	机器人安装用 底板	机器人安装用 法兰
										
			通信规格: RS232C	通信规格: RS232C	T: 控制器C1 TP: 控制器P1	长度: 300mm				
Code	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC	HP	VP
Spec.	附带手持终端设备 标准规格。 规格 图 P.399 、403	附带手持终端设备 伺服开关规格。 规格 图 P.399 、403	附带支持软件USB 通信电缆。 规格 图 P.399 、403	附带支持软件 D-Sub通信电缆。 规格 图 P.399 、403	附带I/O电缆。采用 NPN/PNP规格时 必须使用。 规格 图 P.399 、403	连接多台控制器 时的电缆。 最多可连接16台。 规格 图 P.399 、405	附带使用说明书。	将机器人树脂颜色 变更更为黑色。	附带水平安装使用 的2块底板。 规格 图 P.399	附带垂直安装使用 的1块底板。 规格 图 P.399

- 📌 单独订购选购件时，请参阅  P.399。
- 📌 定点输入需要手持终端设备或支持软件。
- 📌 菊花链详情请参阅  P.399 · 405

- ❗以追加加工方式订购比以单件形式订购价格低。
- ❗利用并行通信的I/O控制需要I/O电缆。
- ❗I/O电缆因控制器的种类不同而异。