

请按照选型步骤①~⑥选择型式和参数后进行订购。

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	
	RSD306B	L	C1	N	3	200	(马达安装方向: 左侧)
	RSD306B		C1	N	3	200	(马达安装方向: 直柱型)
	RSD306B	L	P1		3	200	(马达安装方向: 左侧/控制器种类: P1)



控制器



机器人主体
(直柱型)



机器人主体
(马达左侧安装)



电缆



使用说明CD-ROM

■构成零件 机器人主体/控制器/电缆

■附件

控制器输入、输出规格			
NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet	
使用说明CD-ROM/电源连接器/虚拟连接器/6个安装螺帽			
	CC-Link连接器	DeviceNet连接器	

■机器人材质/表面处理

构成零件	主体	轴杆	盖板
材质	铝合金	铁	ABS
表面处理	丙烯酸涂	-	-

■普通规格

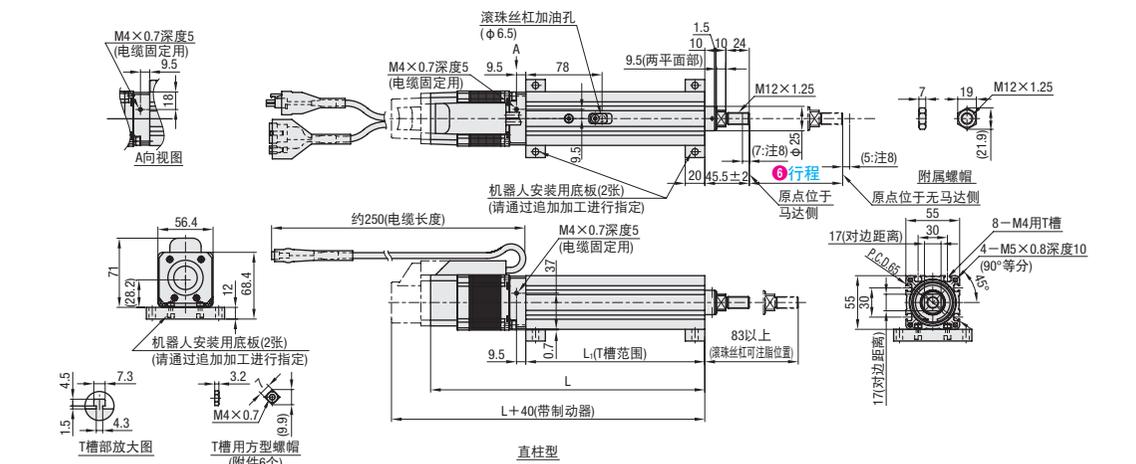
滚珠丝杠	马达	位置检测器	使用环境温度、湿度
φ12 (C10压轧)	步进马达	旋转编码器 (增量型)	0~40°C · 35~85%RH (无结露)

控制器规格 P.395~406

基本规格 常见问题 P.404

Type	导程 (mm)	重复定位精度 (mm)	最大传物重量 (kg)	最大推力 (N)	额定行走寿命	空转 (mm)	轴杆不旋转精度 (度)	行程 (mm)	最高速度	控制器输入电源	最大定位点数
RSD3	02	±0.02	水平	30	5,000km以上	0.1以下	±1.0	50~300 (以50为单位)	~50	DC24V ±10%	255点
	06		垂直	900					~150		
	12		50	250					~300		

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



- (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) 相对于底座面，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) 导程2mm规格时，为27mm。
- (注6) 进行电缆排线时，对电缆进行固定，避免电缆承受负载。
- (注7) 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8) 电缆的最小弯曲半径为R30。
- (注9) 因马达外形超出主体底面，请加以注意。
- (注10) 带制动器的重量再增加0.2kg。
- (注11) 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)
RSD3	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 (附弯曲电缆)	50~300 (指定单位50mm)
	06						
	12						

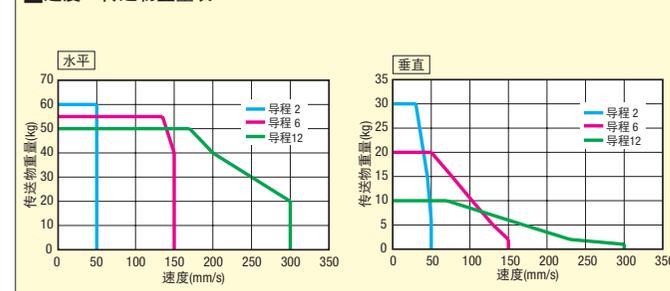
①垂直使用时请选择带制动器的产品。 ②选择脉冲控制的控制器时，无需选择输入输出种类，但必须要配套支持软件设定之后才可运行。

尺寸、重量

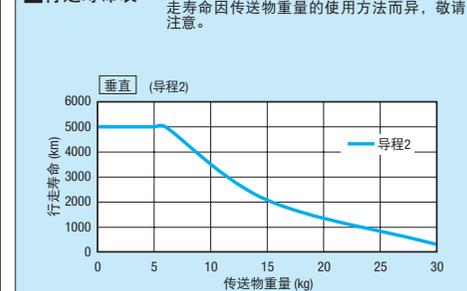
Type	尺寸、重量	马达安装方向: 直柱型						马达安装方向: 右侧安装/左侧安装					
		行程 (mm)											
		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
RSD3	L1 (mm)	183	233	283	333	383	433	183	233	283	333	383	433
	L (mm)	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	227.5	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5
	重量 (kg)	2.2	2.6	3.0	3.3	3.7	4.1	2.4	2.8	3.2	3.5	3.9	4.3

带制动器的重量再增加0.2kg。

速度-传物重量表



行走寿命表



Delivery 交货期

●马达安装方向: 直柱型 ●马达安装方向: R/L

13 天发货 (上海·广州发货)

16 天发货 (上海·广州发货)

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.399

请询价 下述2种方法

24小时WEB 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
	数量	1~2	3~5
交货期	通常	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 RSD306B

②马达安装方向 L

③控制器种类 C1

④输入输出种类 N

⑤电缆长度 3

⑥行程 200

(H · D · etc.)

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通信规格	附带支持软件D-Sub通信规格	I/O电缆	菊花链连接电缆	使用说明书	变更主体树脂颜色	机器人安装用底板	机器人安装用法兰
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 P.399 · 403	附带手持终端设备伺服开关规格。规格 P.399 · 403	附带支持软件USB通信规格: RS232C。规格 P.399 · 403	附带支持软件D-Sub通信规格: RS232C。规格 P.399 · 403	附带I/O电缆。采用NPN/PNP规格时必须使用。规格 P.399 · 403	连接多台控制器的电缆。最多可连接16台。规格 P.399 · 405	附带使用说明书。	将机器人树脂颜色变更为黑色。	附带水平安装使用的2块底板。规格 P.399	附带垂直安装使用的1块底板。规格 P.399

- ①单独订购选项件时，请参阅 P.399。
- ②点定输入需要手持终端设备或支持软件。
- ③菊花链详情请参阅 P.399 · 405
- ④以追加加工方式订购比以单件形式订购价格低。
- ⑤利用并行通信的I/O控制需要I/O电缆。
- ⑥I/O电缆因控制器的种类不同而异。