

# RS-30 単軸ロボット 小型回転タイプ 30W

■型式項目	RS	-	□	-	30	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
A: アブソリュート仕様 I: インクリメンタル仕様	30:30W	50: 1/50 100: 1/100	360:360度	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X□□:長さ指定	下記オプション表参照									



※型式項目の内容は17ページをご参照下さい。

## 型式 / スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	減速比	動作範囲 (度)	速度 (度/s)	負荷イナーシャ (注1) (kg・m <sup>2</sup> )	定格トルク (N・m)
RS- <b>①</b> -30-50-360- <b>②</b> - <b>③</b> - <b>④</b> -L	アブソリュート	30	1/50	0~360	1~360	0.0578	3.3
RS- <b>①</b> -30-100-360- <b>②</b> - <b>③</b> - <b>④</b> -L	インクリメンタル		1/100		1~180		

※上記型式の **①** はエンコーダ種類、**②** は適応コントローラ、**③** はケーブル長、**④** はオプションが入ります。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
キー溝付き (出力シャフト)	K	下図参照	
原点リミットスイッチ	L	下図参照	標準装備

※ RS シリーズは原点リミットスイッチ (L) が標準装備となります。

## 共通仕様

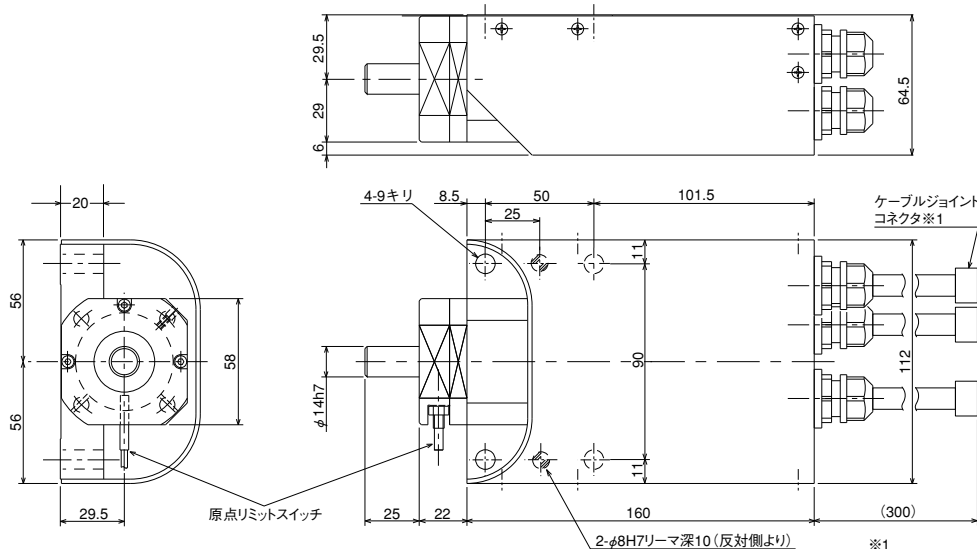
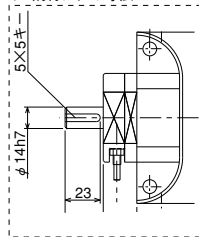
繰り返し位置決め精度	± 0.028 度
減速機	ハーモニックドライブ
動的許容モーメント	9.8N・m
質量	2.0kg
適応コントローラ	T1 : XSEL-J/K T2 : XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注2)	N : ケーブルなし S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

## 寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。

2次元 CAD 3次元 CAD 

キー溝付きシャフト寸法



※1 モーターケーブル及びエンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			→ P699	
SSEL	2軸			単相 AC 100/200V	→ P687
SCON	1軸			ポジショナーパルス列制御	→ P665



ご注意

(注1) ご使用になる条件から慣性モーメントを算出しその値が使用する機種 of 負荷イナーシャを超えないようご注意ください。(詳細は108ページをご参照下さい)。  
(注2) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08 = 8m)

IA単軸  
ロボット  
リニアサーボ  
アクチュエータ  
クリーンルーム  
対応  
防滴対応  
直交  
ロボット  
デュアルトップ  
型  
ロボット  
I-Xシステム  
ロボット  
コントローラ  
技術資料  
インテグレーション  
ISB  
ISPB  
SSPA  
ISA  
ISPA  
ISDB  
ISPDB  
NS  
IF  
FS  
RS  
ZR

# RS-60 単軸ロボット 中型回転タイプ 60W



型式項目	RS	-	□	-	60	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
シリーズ	エンコーダ種類	モータ種類	減速比	動作範囲	適応コントローラ	ケーブル長	オプション								
A: アブソリュート型 I: インクリメンタル型	60: 60W	50: 1/50 100: 1/100	360: 360度	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: 無し S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定	下記オプション表参照									

※型式項目の内容は17ページをご参照下さい。

## 型式 / スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	減速比	動作範囲 (度)	速度 (度/s)	負荷イナーシャ (注1) (kg・m <sup>2</sup> )	定格トルク (N・m)
RS- <b>①</b> -60-50-360- <b>②</b> - <b>③</b> - <b>④</b> -L	アブソリュート	60	1/50	0~360	1~360	0.108	5.58
RS- <b>①</b> -60-100-360- <b>②</b> - <b>③</b> - <b>④</b> -L	インクリメンタル		1/100		1~180	0.421	11.1

※上記型式の①はエンコーダ種類、②は適応コントローラ、③はケーブル長、④はオプションが入ります。

※更に高トルクが必要な場合は特注で対応も可能です。

## オプション

名称	型式	参照頁	備考
キー溝付き (出力シャフト)	K	下図参照	
原点リミットスイッチ	L	下図参照	標準装備

※RSシリーズは原点リミットスイッチ (L) が標準装備となります。

## 共通仕様

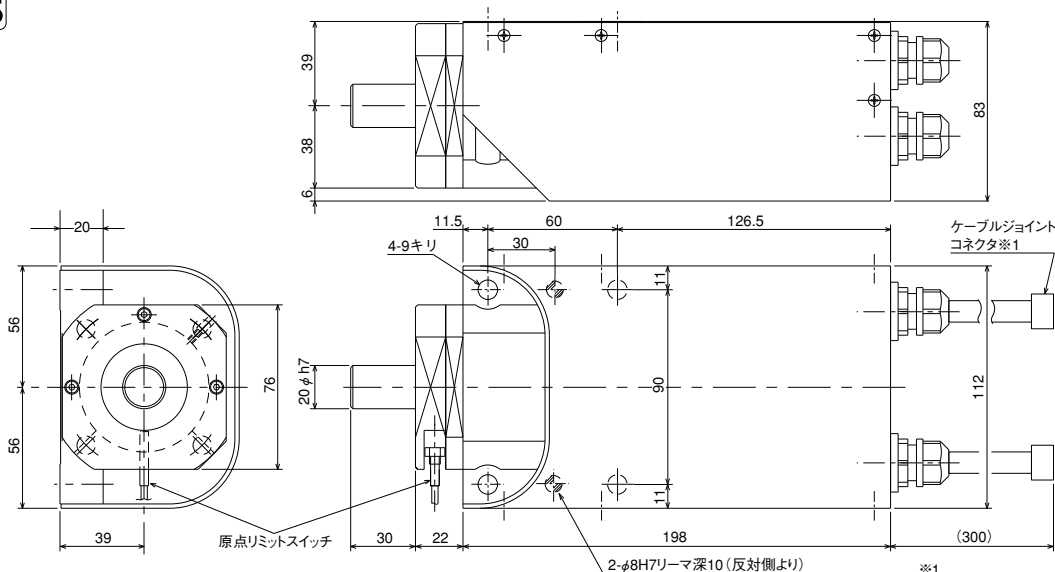
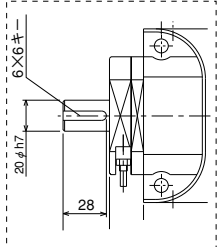
繰り返し位置決め精度	± 0.028 度
減速機	ハーモニックドライブ
動的許容モーメント	23.5N・m
質量	3.2kg
適応コントローラ	T1: XSEL-J/K T2: XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長 (注2)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

## 寸法図

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。



キー溝付シャフト寸法



※1 モータケーブル及びエンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。

## 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→ P699
X-SEL-J/K	4軸			単相 AC 100/200V	→ P699
SSEL	2軸				→ P687
SCON	1軸			ポジションナバルス列制御	→ P665



ご注意

(注1) ご使用になる条件から慣性モーメントを算出しその値が使用する機種 of 負荷イナーシャを超えないようご注意ください。(詳細は108ページをご参照下さい)。  
(注2) ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でご記入下さい。(例. X08 = 8m)