

Robostar

Global Leader in Robotics & Automation

2018

18.04 INNO-Biz 재지정(중소기업청)

2017

17.01 베트남 법인 설립

2016

16.12 삼천만불 수출의 탑 수상

16.07 벤처천연기업 트로피 수상(중소기업청)

16.03 경영혁신형 중소기업인증(MAIN-Biz)

2015

15.12 수원공장 완공 / 이전

15.17 경기도 성실납세자 인증, INNO-Biz 재지정(중소기업청), 수원공장 신축공사 기공식

2014

14.11 이천만불 수출의 탑 수상

14.07 유망중소기업 국무총리 표창 수상

2013

01.29 경영혁신형 중소기업(MAIN-BIZ) 재 인증 획득(중기청)

08.27 제조용로봇 자율안전확인신고(KCs, 한국산업안전보건공단)

12.05 제50회 무역의 날 '천만불 수출의 탑' 수상(무역협회)

2012

01.09 IBK기술강소기업 500 선정 (중소기업은행)

04.30 월드클래스 300 선정 (지식경제부)

05.01 N1 컨트롤러(6축 제어) 출시, 소형 SCARA Robot(300~400Arm) 출시-절대치 Encoder 형 소형(045, 050, 065) RS시리즈 직각좌표로봇 출시

07.09 월드챔프 협약서 체결 (KOTRA)

2011

02.15 지식경제부장관 방문 (안산지역유망중소기업인 간담회 진행)

10.12 코스닥 상장승인 (한국거래소)

10.17 코스닥 상장 (매매개시)

11.02 KB히든스타 500 선정 (국민은행)

12.06 제 6회 대한민국 로봇대상 산업포장 수상(대표이사 김정호)

2010

01.20 RCM6 안전인증서 획득 (한국산업안전보건공단)

03.17 경영혁신형 중소기업 (MAIN-BIZ) 확인서 획득

05.20 ISO 인증규격 전환 (한국품질재단) (ISO 9001:2001→KS Q ISO 9001:2009/ISO 9001:2008)

09.20 일본지점 설립 (일본 기후현 하시마시)

10.23 신규 2공장 확장 (수원시 권선구 고색동 945번지, 713평)

11.30 제 46회 무역의 날 '500백만불 수출의 탑' 수상

2009

04.08 기술혁신 중소기업 (INNO-BIZ) 재인증 획득

06.01 수출유망중소기업 재지정 (경기지방중소기업청)

11.29 벤처기업확인 재지정 (중소기업진흥공단)

2008

01.09 중기 Vision 2010 발표

11.30 제 45회 무역의 날 '300백만불 수출의 탑' 수상 (무역협회)

2007

01.31 세미콘코리아 2007 전시회 참가 (Semicon 2007)

06.01 수출유망중소기업 지정 (경기지방중소기업청)

08.06 로봇시스템 OKANO 연간 70억 규모 수주

10.18 로보월드 2007 전시회 참가

10.25 산신기술산업박람회 참가

12.05 2007 지능형로봇 기술혁신 대통령상 수상 (산업자원부)



2006

- 04.10 기술혁신형 중소기업 (INNO-BIZ)인증 획득
- 04.21 본점이전 (경기도 안산시 상록구 사사동 119-38번지)
- 09.18 재경위 국회의원 방문 (재경위원장외 4명)
- 11.21 중국 에이전트 계약체결 (DIS)

2005

- 03.03 모범납세자상 수상 (중부지방국세청)
- 05.17 ISO9001 : 2001 품질경영시스템 인증 획득
- 05.18 우량기술기업선정 (기술신용보증기금)
- 06.30 New RS / RH시리즈 직각좌표로봇 출시
- 10.07 RCS-7000 Drive Series CE인증
- 12.21 Best-Partner 선정 (신용보증기금)

2004

- 03.04 우수중소기업인상 김정호 대표이사 수상 (중소기업청)
- 06.01 Wafer / Glass Transfer Robot 출시
- 07.22 ATC (우수제조기술연구센터) 선정 (산업자원부)
- 08.26 우수품질인증 EM 인증
- 09.13 4축 Controller CE인증 (RCM4-CE-A)

2003

- 02.07 조립용 로봇의 위치제어방식 (특허 획득)
- 03.20 CHIP 부품 자동정렬기 출시 (OKANO전기와 공동개발)
- 08.01 유망중소기업 (경기도)
- 12.08 중국법인(상해) 설립

2002

- 03.26 1축 Servo 컨트롤러 (RCS-7000 Series) CE인증 획득
- 03.29 2002 SUCCESS DESIGN상품 선정 (SCARA Robot)
- 07.05 우수산업디자인(GD) 선정 [SCARA Robot]
- 09.16 기업부설연구소 인정 (한국산업기술진흥협회)
- 09.25 SHAFT MOTOR 신제품 개발 출시
- 11.13 RCM4 CE 인증

2001

- 04.26 1축 Servo 컨트롤러 CE인증 획득
- 07.01 직각좌표 Robot 2기종 (01, 70 Base) 개발, 출시
- 10.01 직각좌표 Robot 2기종 (F2, S2 Base) 개발, 출시
- 11.01 SCARA Robot 8기종 (450~1000 Arm) 개발, 출시-절대치 Encoder형
- 11.01 1축 Servo 컨트롤러 (RCS-7000 Series) 개발, 출시
- 11.13 부품, 소재 공동개발 참여업체로 선정 (청정환경용 Robot 개발)

2000

- 04.04 중소기업 기술혁신 개발사업 협약체결 (Desktop Robot 개발)
- 04.27 해외유명규격 인증취득지원협약 체결(CE)-중소기업청
- 09.01 KOFAS (국제자동화정밀기기전) 6부스 출품
- 12.07 병역특례업체 (산업기능요원) 지정

1999

- 02.26 Robostar 법인설립
- 03.13 한국무역협회 회원등록 (신고번호 : 11615606)
- 06.01 컨트롤러 축 2기종, 2축 1기종, 3~4축 1기종 개발, 출시
- 07.01 직각좌표 Robot 4기종 (10, 30, 50, 80 Base) 개발, 출시
- 10.01 SCARA Robot 8기종 (450~1000 Arm) 개발, 출시
- 10.16 KOMAF (한국기계전) 3부스 출품
- 12.21 Venture 기업 지정 (Venture평가 우수기업, 제 99112538-1981호)



Mini Actuator - RM Series

006~021

RM-030	006
RM-040	007~009
RM-050	010~012
RM-060	013~015
RM-090	016~018
RM-120	019~021



Mini Actuator - RM Series (Clean)

022~033

RM-050	022~024
RM-060	025~027
RM-090	028~030
RM-120	031~033



Cartesian Robot - RS Series (Tap 취부)

034~117

RS-045N	034~045
RS-050	046~049
RS-065	050~051
RS-066N	052~057
RS-075N	058~066
RS-086N	067~075
RS-095	076~084
RS-120	085~090
RS-140	091~099
RS-175	100~108
RS-210	109~117



Cartesian Robot - RC Series (Clean)

118~178

RC-070	118~122
RC-090	123~125
RC-105	126~128
RC-125	129~132
RC-150	133~138
RC-185	139~144
RC-220	145~178



Cartesian Robot - RJ Series (판 너트 취부)

152~208

RJ-060N	155~160
RJ-080N	161~166
RJ-095	167~175
RJ-120	176~181
RJ-140	182~190
RJ-175	191~199
RJ-210	200~208



Cartesian(Belt Type) Robot - RK Series

210~217

RK-090	211~212
RK-110	213~214
RK-125	215
RK-150	216
RK-160	217



Cartesian(Belt Type) Robot - RS Series (Tap 취부)

218~219

RS-175	218
RS-210	219



Cartesian(Belt Type) Robot - RJ Series (판 너트 취부)

220~221

RJ-175	220
RJ-210	221



Cartesian Robot - ZW Unit

222~226

RBSA(I)-ZW	222~225
RBC-WA	226



Combination Bracket

Combination Bracket 228~231



Linear Robot-RF Series

232~247

RF-15 234~235
 RF-20 236~239
 RF-24 240~243
 RF-28 244~247



Gantry Robot-Rack&Pinion

248~251

RBC-71 248
 RBC-73 249
 RG-20E1 250
 RG-50E1 251



Stage

252~256

UVW Stage 252~253
 소형 Stage / Up&Down Stage Sine-table ASSY-1 254
 2단 TELESCOPE 120T, 150T 255~256



SCARA Robot

258~276

RSA-40 258~259
 RSA-50 260~261
 RSA-60 262~263
 RPA-70 264~266
 RPA-80 267
 RPA-100 268
 RPA-110 269
 RHA-80 270
 RHA-90 271
 RHA-100 272
 SD-SA60 273
 SD-SA70 274
 SD-SA80 275
 SD-SA90 276



DeskTop Robot

277~279

RDS-430F 278
 RDT-440F 279



Servo Press-RSP Series

280~282

RSP Series 281
 Servo Press Controller 282



Parallel Robot-RPK Series

283~285

RPK-080-SS 284
 RPK-130-SS 285



Controller

286~292

1 Axis-RCS 7000D Series 286~288
 1 Axis-RCS 7000C Series 289~290
 6 Axis-N1 291~292



Accessory

287

Cable & Etc 293



RM Series

RM Series (Clean)

RS Series (Tap 취부)

RC Series (Clean)

RJ Series (핀리트 취부)

Belt-RK Series

Belt-RS Series

Belt-RJ Series

ZW Unit

Combination Bracket

Linear Robot

Gantry Robot

Stage

SCARA Robot

Desktop Robot

Servo Press

Parallel Robot

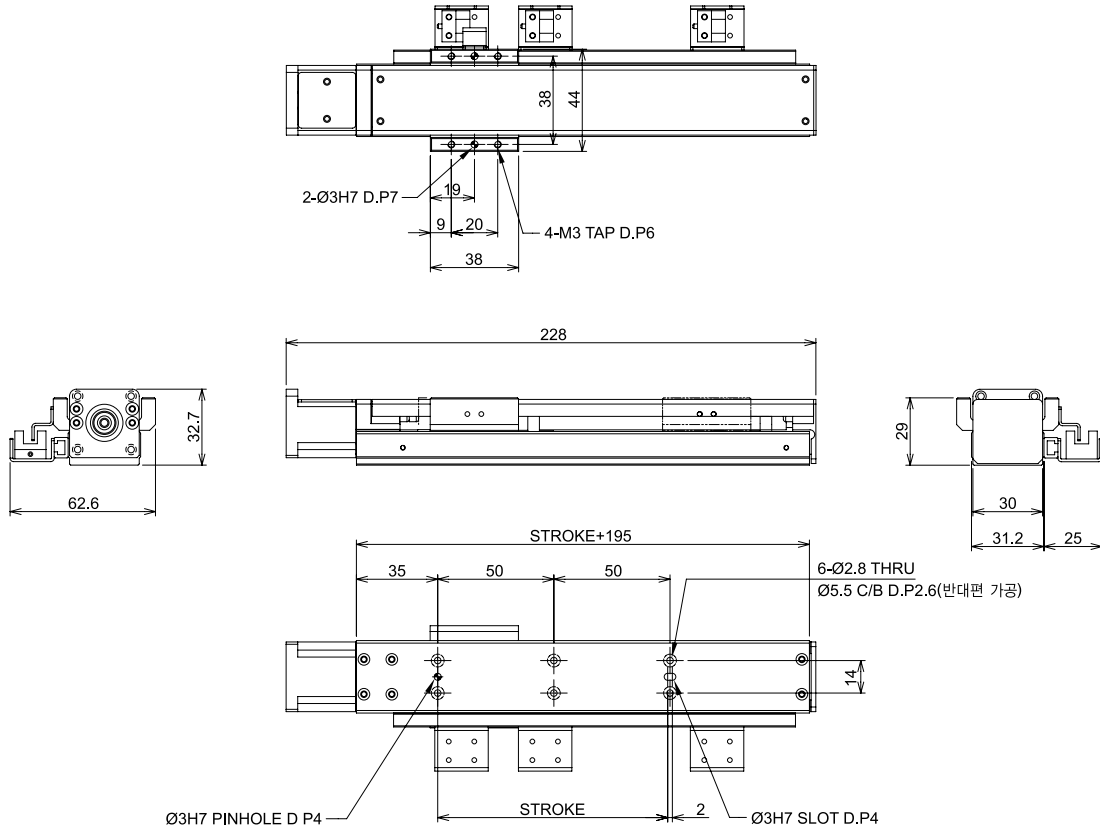
Controller

Accessory

RM030A-SS



Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM030A	RM030A-SS-0601	2.0kg	1.5kg	Ø6×01	28각 스테핑모터
	RM030A-SS-0606	1.5kg	0.5kg	Ø6×06	28각 스테핑모터

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	30mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.005	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	1mm, 6mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

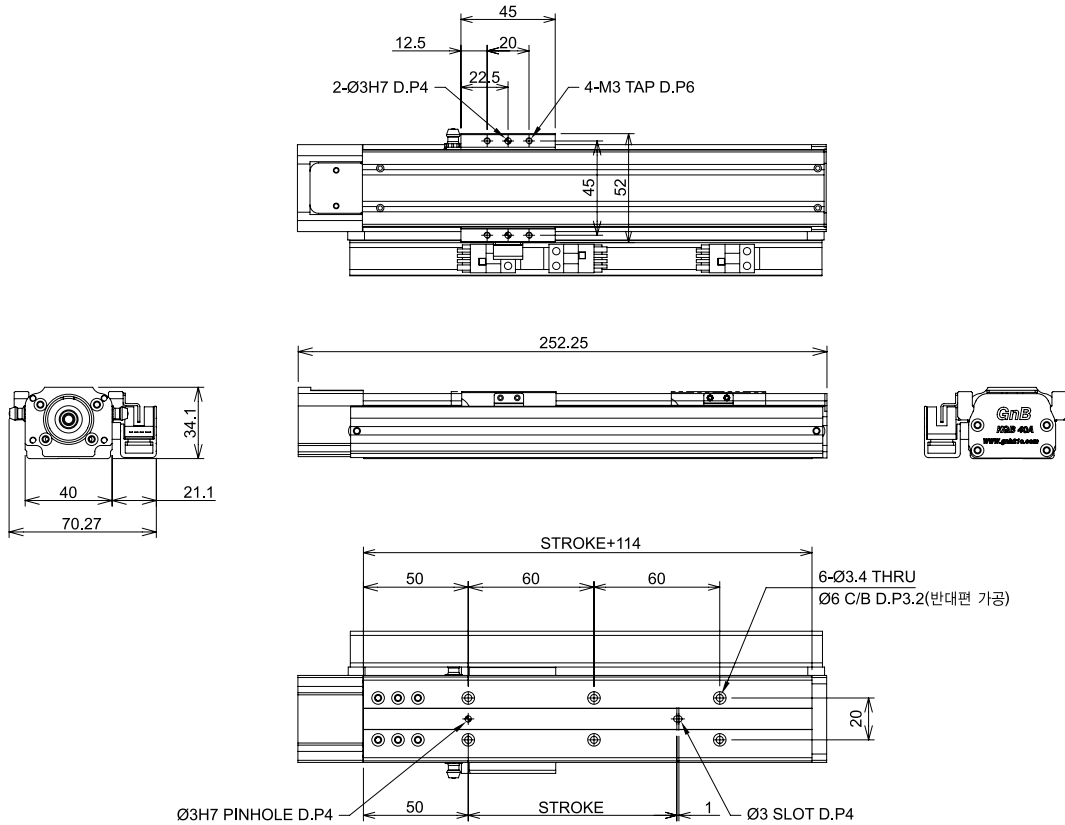
Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

Stroke(mm)		25	50	75	100	150	200
Max. Speed(mm/s)	RM030A-SS-0601	50	50	50	50	50	50
	RM030A-SS-0606	300	300	300	300	300	300
Weight Without Motor(kg)		0.3	0.5	0.7	0.9	1.1	1.3

RM040A-SS



Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM040A	RM040A-SS-0802	5.0kg	2.0kg	Ø8×02	100W
	RM040A-SS-0805	5.0kg	1.5kg	Ø8×05	100W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	40mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.005	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	2mm, 5mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

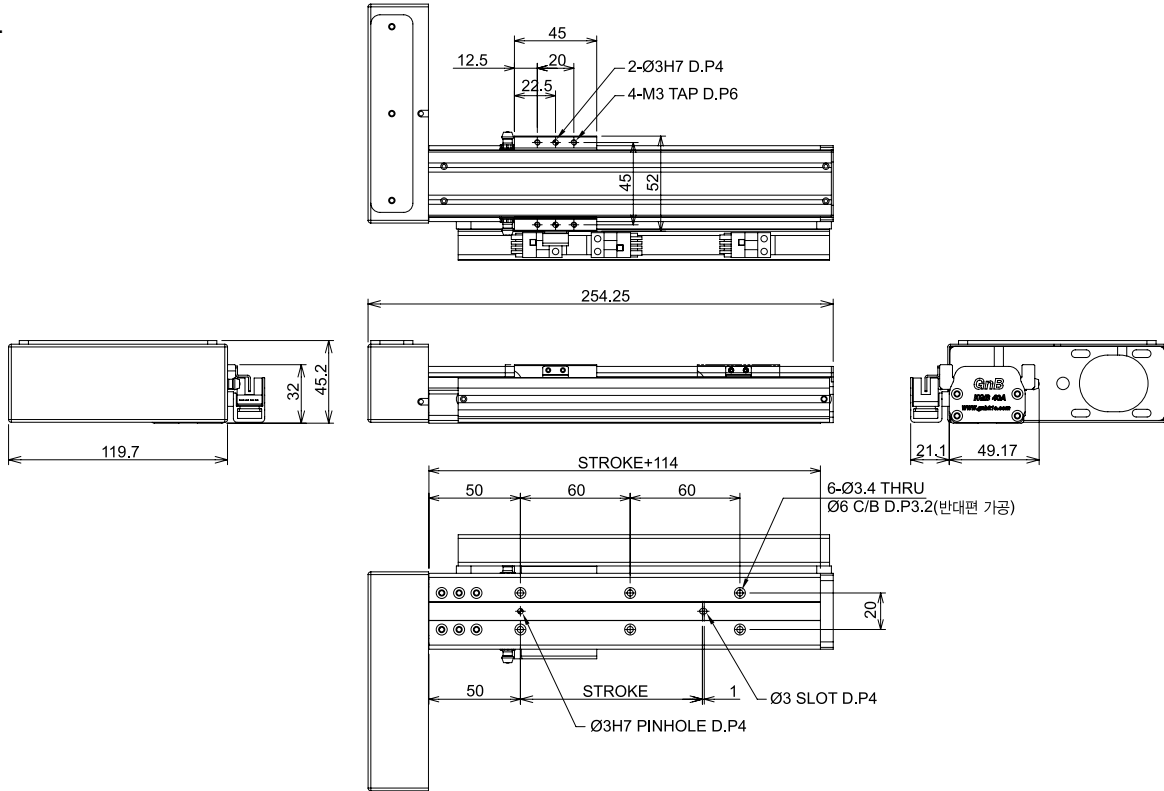
Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300
Max. Speed(mm/s)	RM040A-SS-0802	100	100	100	100	100
	RM040A-SS-0805	250	250	250	250	250
Weight Without Motor(kg)	0.8	0.9	1.1	1.3	1.5	1.7

RM040A-PL/PR/PB

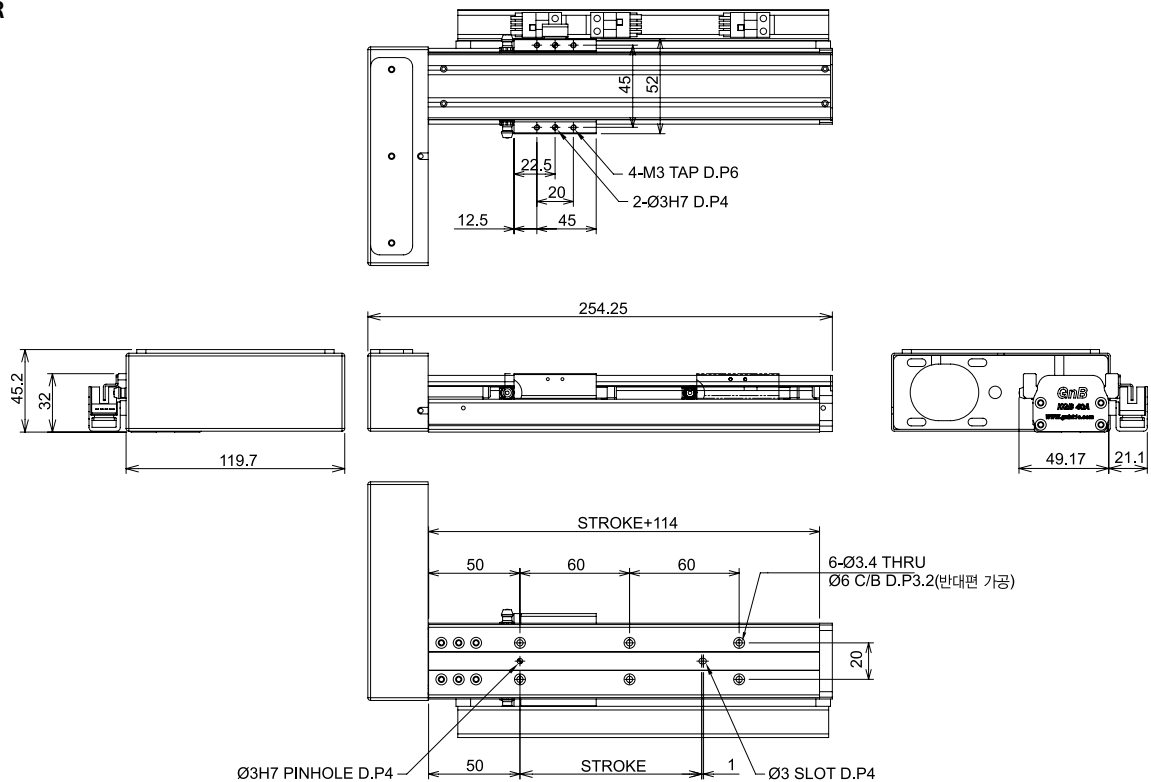


Dimension (치수)

40A-PL



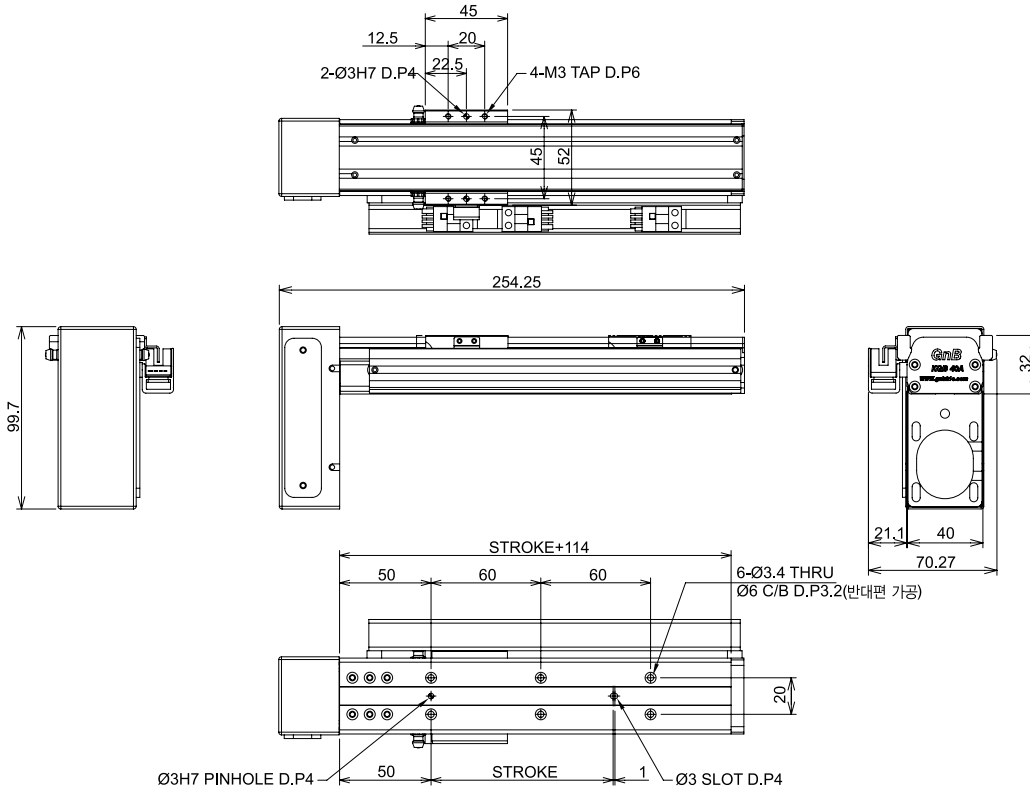
40A-PR



RM040A-PL/PR/PB



40A-PB



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM040A	RM040A-P-0802	4.0kg	2.0kg	Ø8×02	100W
	RM040A-P-0805	3.0kg	1.0 kg	Ø8×05	100W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	40mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.01	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	2mm, 5mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

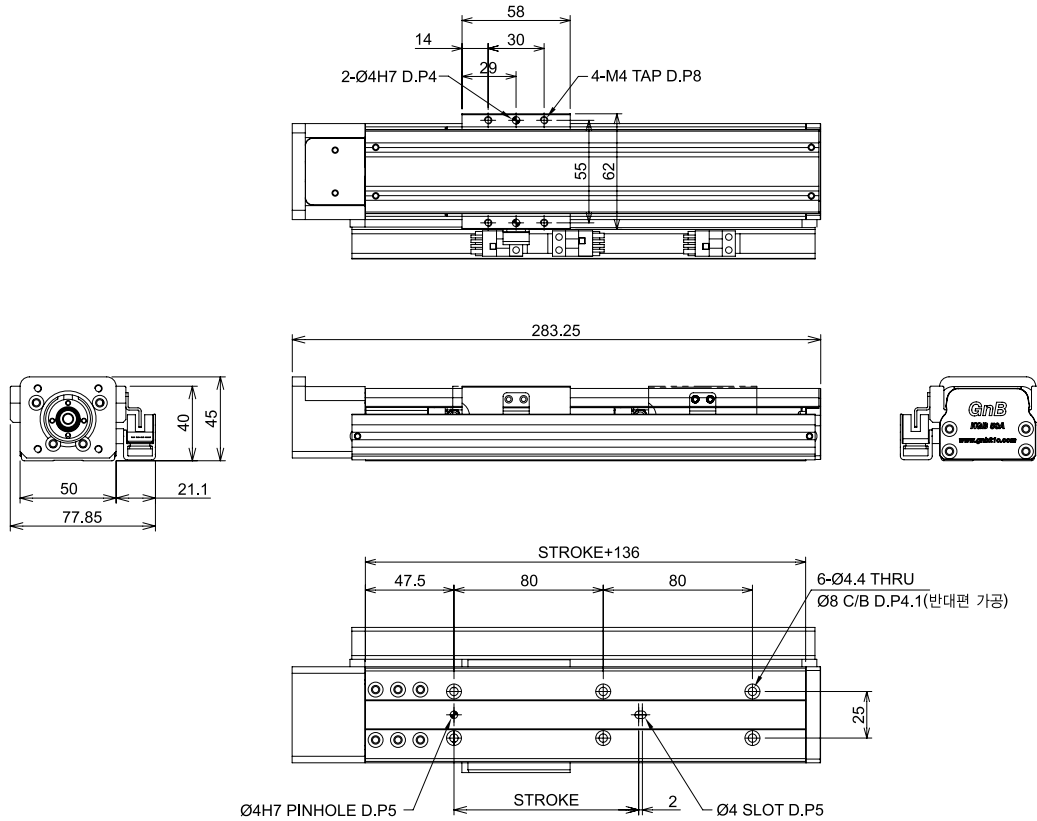
Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

Stroke(mm)		50	100	150	200	250	300
Max. Speed(mm/s)	RM040A-P-0802	100	100	100	100	100	100
	RM040A-P-0805	250	250	250	250	250	250
Weight Without Motor(kg)		1.0	1.1	1.3	1.5	1.7	1.9

RM050A-SS



Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM050A	RM050A-SS-1205	9.0kg	6.0kg	Ø12×05	100W
	RM050A-SS-1210	8.0kg	5.0kg	Ø12×10	100W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	50mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.005	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	5mm, 10mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

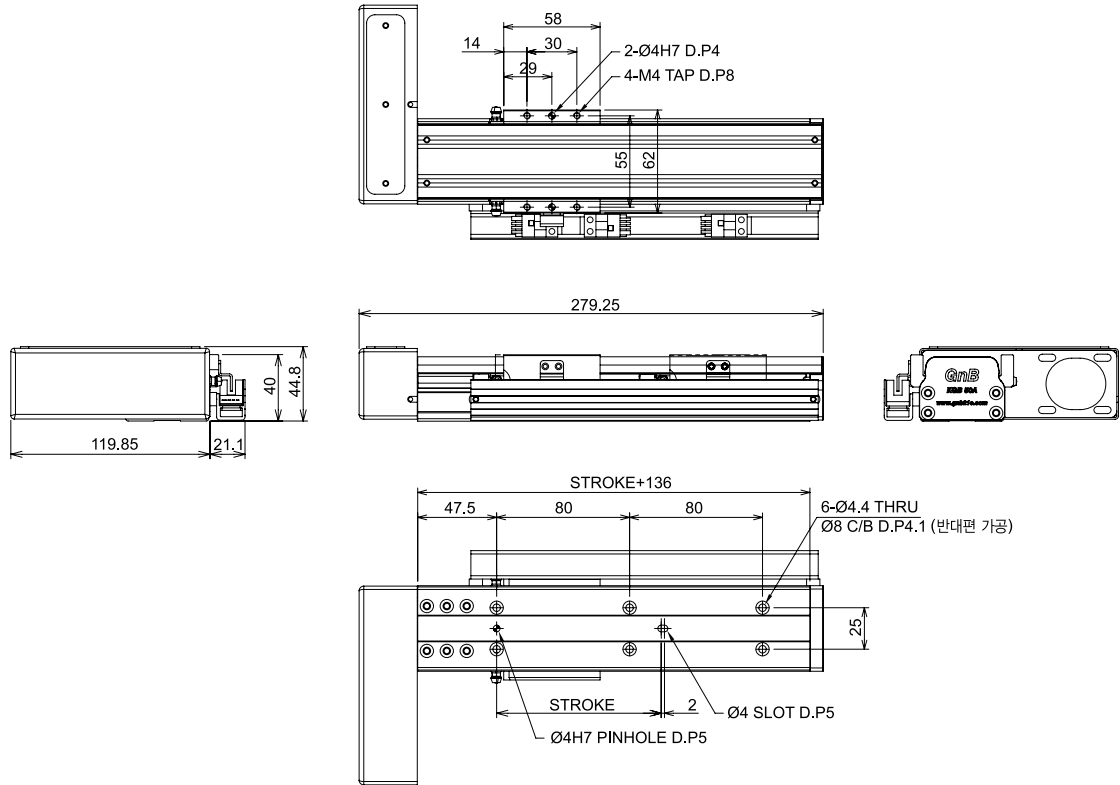
Stroke(mm)		50	100	150	200	300	400	500
Max. Speed(mm/s)	RM050A-SS-1205	250	250	250	250	250	250	250
	RM050A-SS-1210	500	500	500	500	500	500	500
Weight Without Motor(kg)		1.2	1.3	1.4	1.6	1.9	2.2	2.5

RM050A-PL/PR/PB

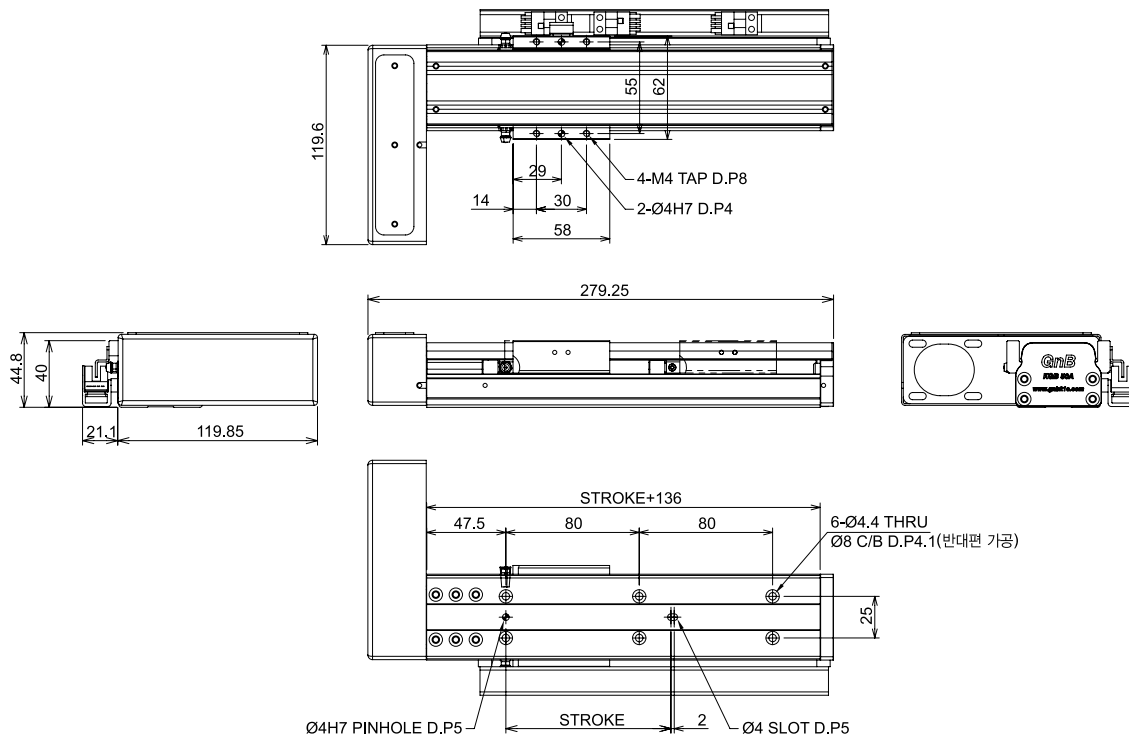


Dimension (치수)

50A-PL



50A-PR

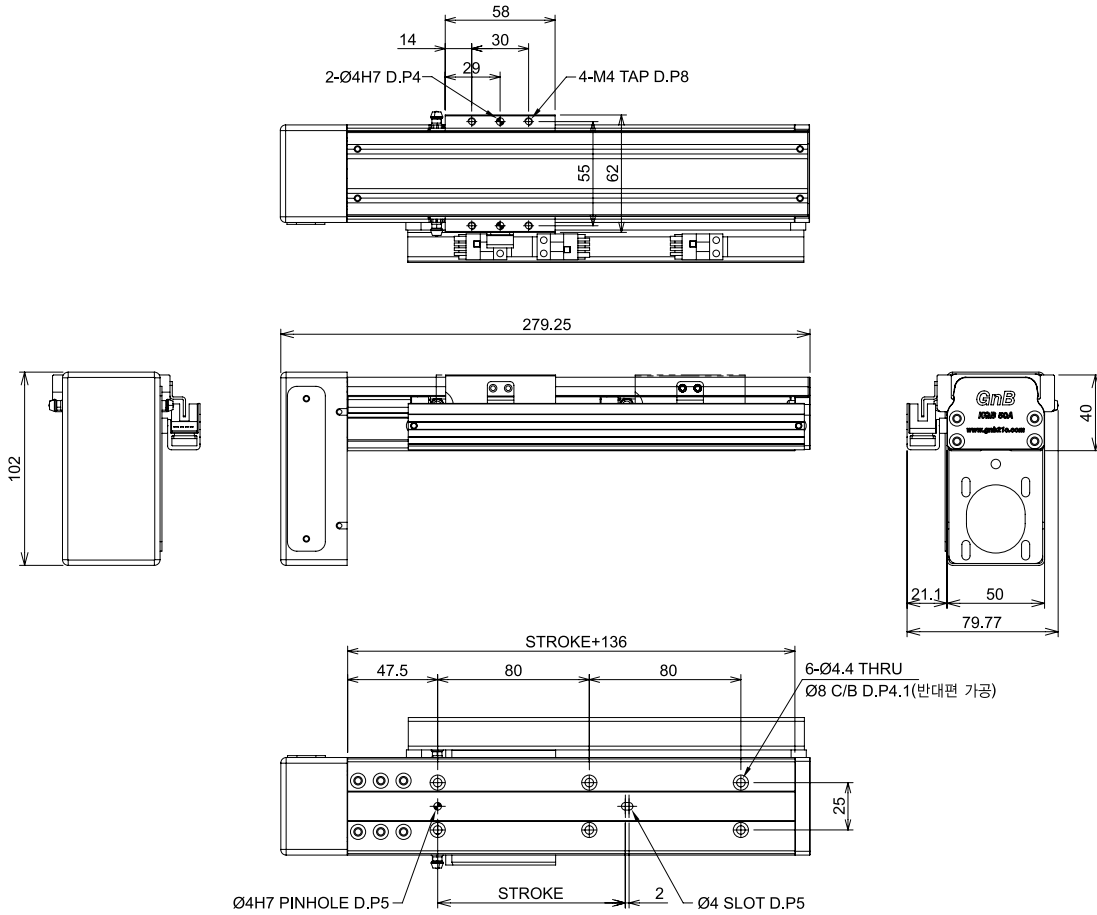


RM050A-PL/PR/PB



Dimension (치수)

50A-PB



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM050A	RM050A-P-1205	8.0kg	5.0kg	Ø12×05	100W
	RM050A-P-1210	7.0kg	4.0kg	Ø12×10	100W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	50mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.01	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	5mm, 10mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

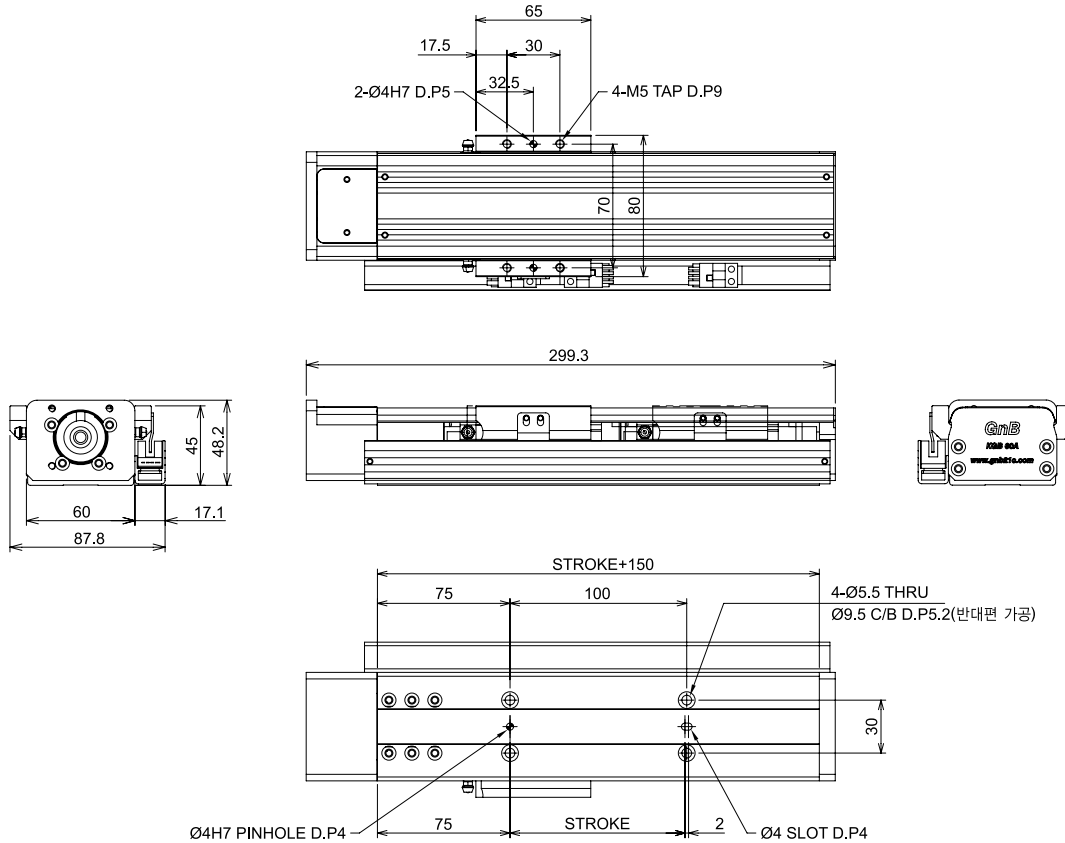
Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

Stroke(mm)		50	100	150	200	300	400	500
Max. Speed(mm/s)	RM050A-P-1205	250	250	250	250	250	250	250
	RM050A-P-1210	500	500	500	500	500	500	500
Weight Without Motor(kg)		1.3	1.4	1.5	1.7	2.0	2.3	2.6

RM060A-SS



Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM060A	RM060A-SS-1205	13.0kg	10.0kg	Ø12×05	100W~200W
	RM060A-SS-1210	12.0kg	9.0kg	Ø12×10	100W~200W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	60mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.005	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	5mm, 10mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

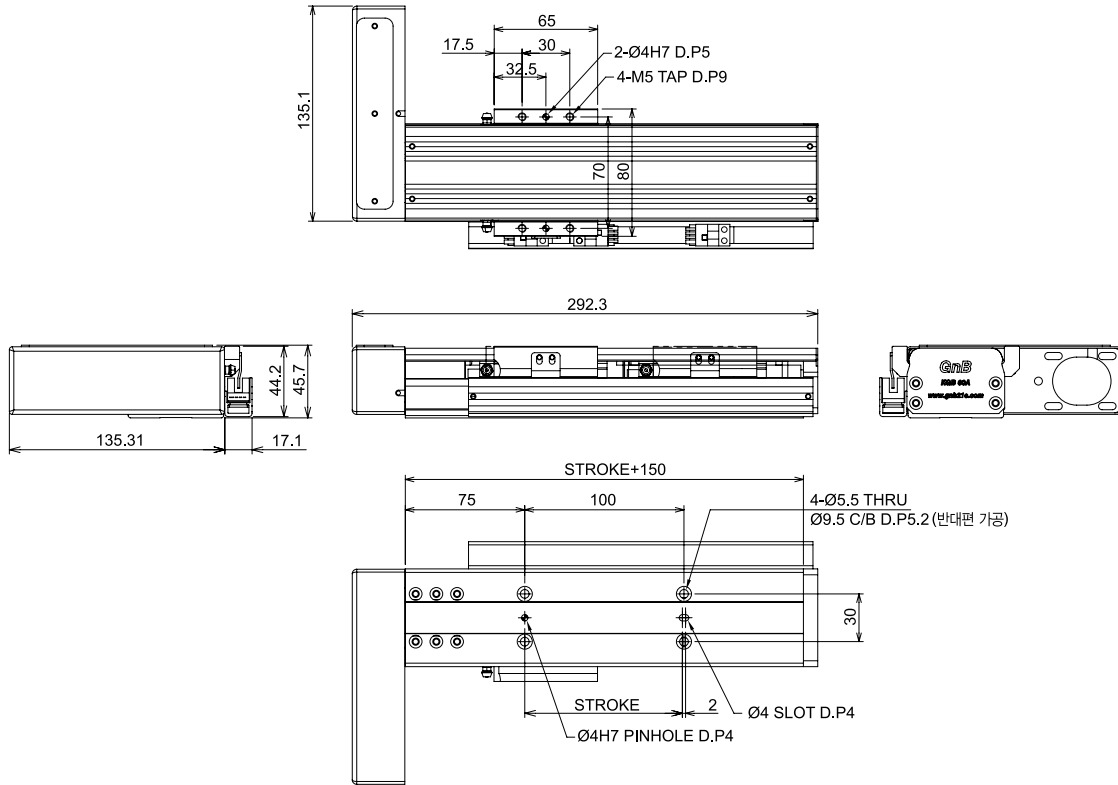
Stroke(mm)		50	100	150	200	250	300	400	500	600	700	800
Max. Speed(mm/s)	RM060A-SS-1205	250	250	250	250	250	250	250	250	250	190	190
	RM060A-SS-1210	500	500	500	500	500	500	500	500	500	390	390
Weight Without Motor(kg)		1.5	1.7	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.9	3.1	3.4	3.8

RM060A-PL/PR/PB

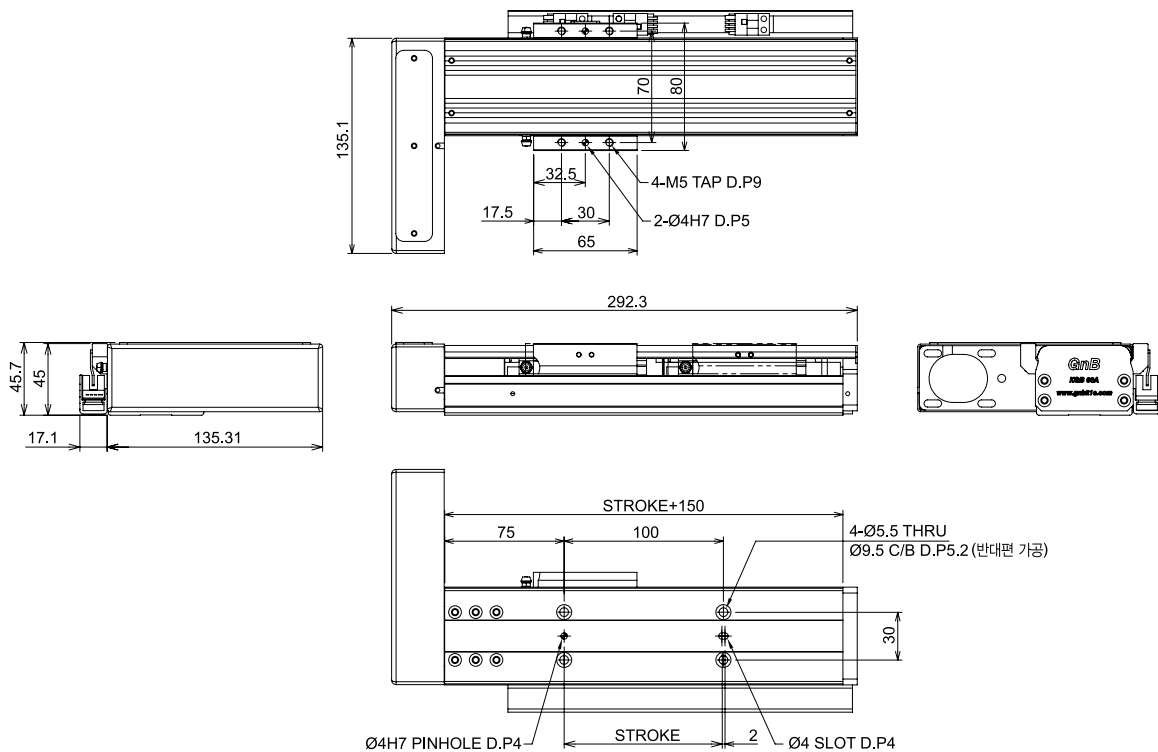


Dimension (치수)

60A-PL



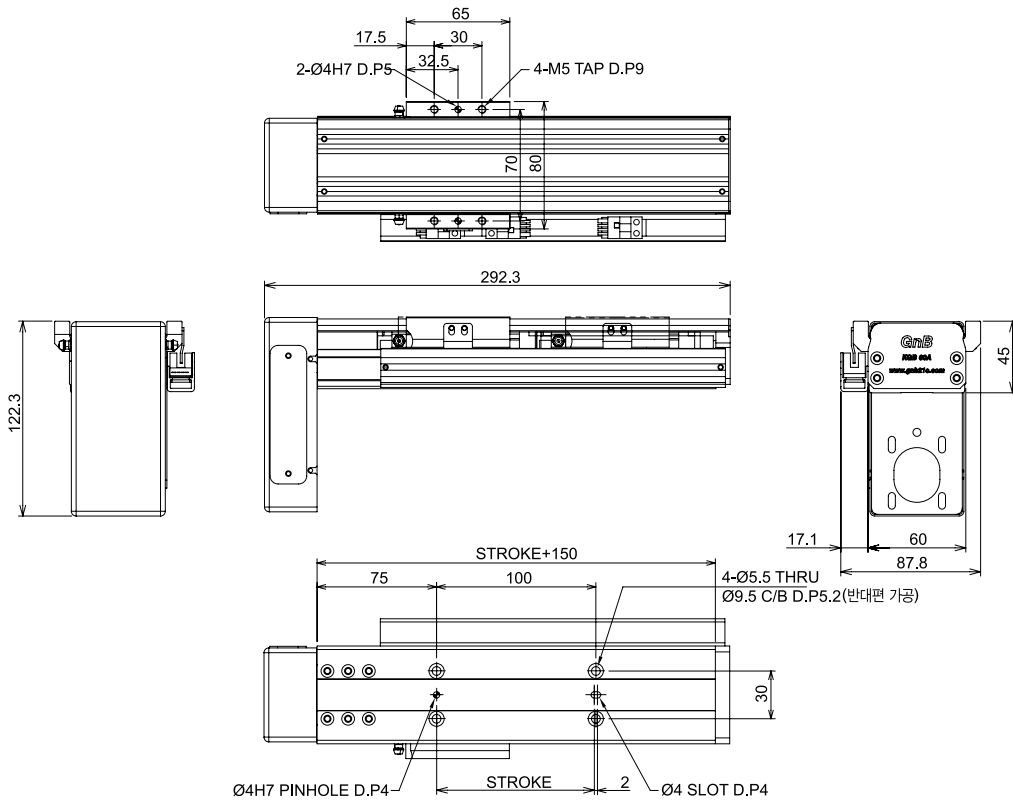
60A-PR



RM060A-PL/PR/PB



60A-PB



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM060A	RM060A-P-1205	11.0kg	8.0kg	Ø12×05	100W~200W
	RM060A-P-1210	10.0kg	7.0kg	Ø12×10	100W~200W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	60mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.01	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	5mm, 10mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

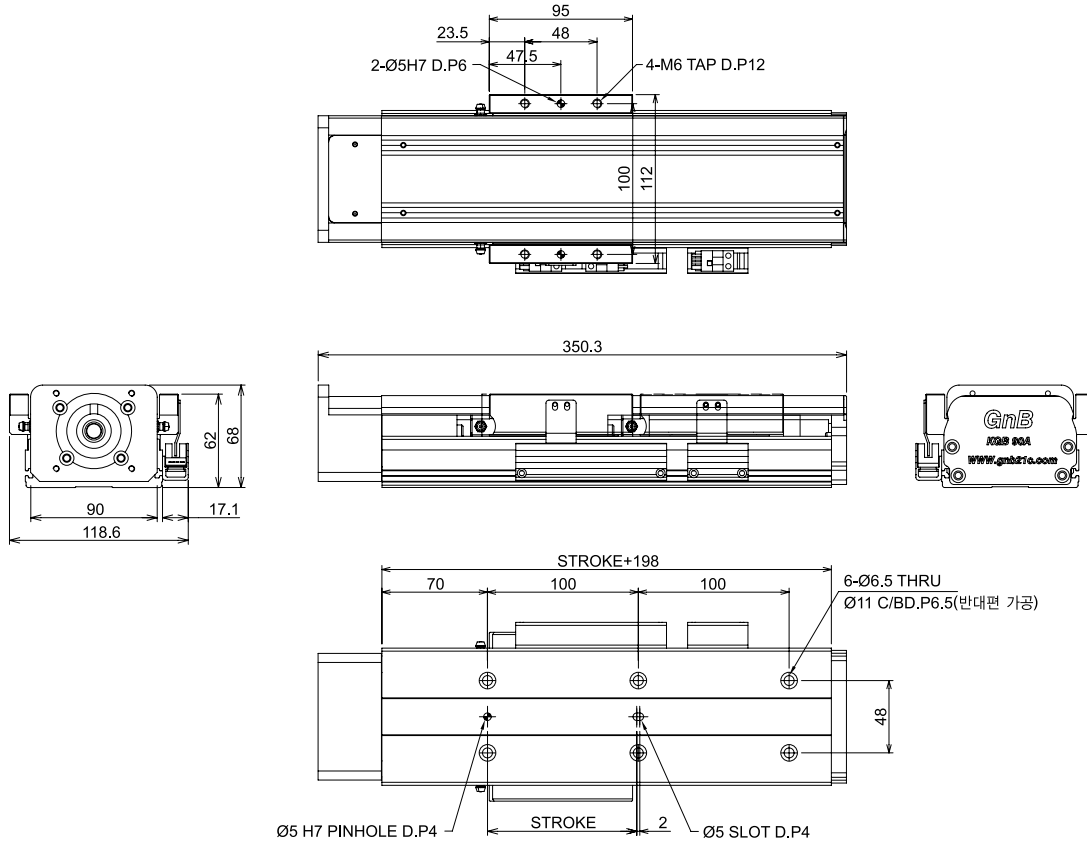
Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	400	500	600	700	800
Max. Speed(mm/s)	RM060A-P-1205	250	250	250	250	250	250	250	250	190	190
	RM060A-P-1210	500	500	500	500	500	500	500	500	390	390
Weight Without Motor(kg)	1.6	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	3.0	3.2	2.5	2.9

RM090A-SS



Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM090A	RM090A-SS-1510	35.0kg	25.0kg	Ø15×10	200W~400W
	RM090A-SS-1520	30.0kg	20.0kg	Ø15×20	200W~400W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	90mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.008	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	10mm, 20mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

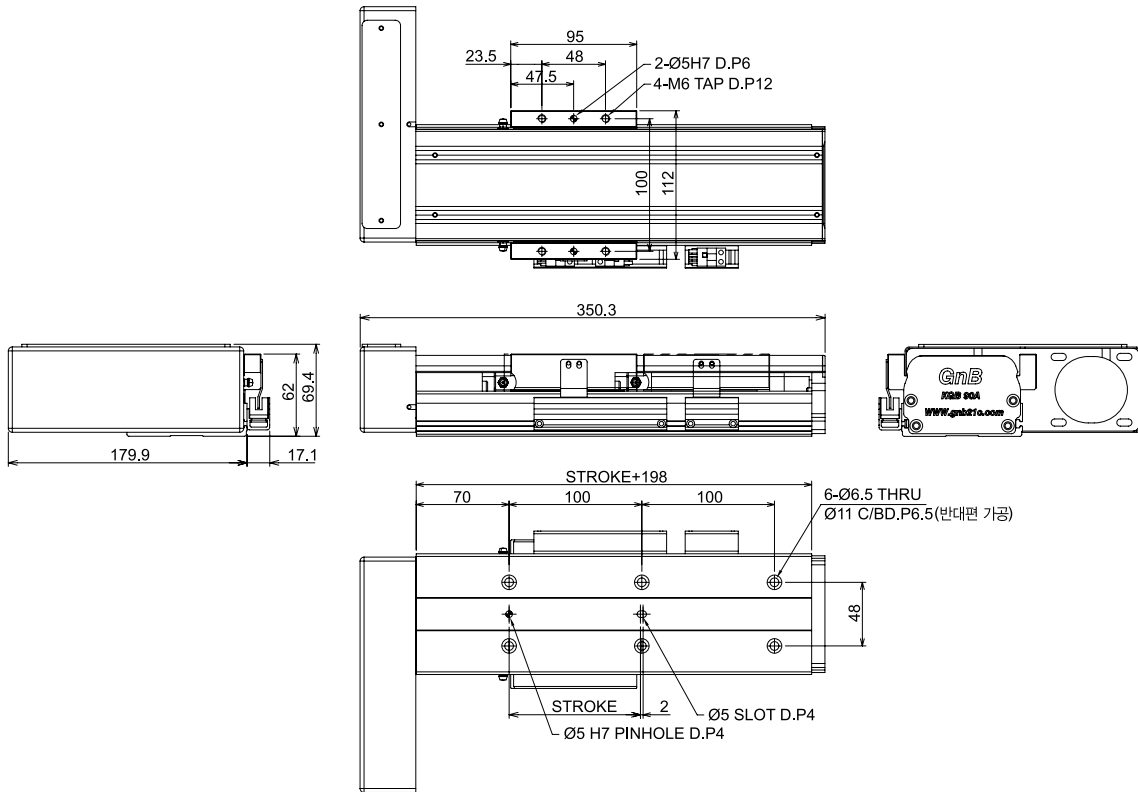
Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
Max. Speed(mm/s)	RM090A-SS-1510	500	500	500	500	500	500	480	380	300	250
	RM090A-SS-1520	1000	1000	1000	1000	1000	1000	960	750	600	500
Weight Without Motor(kg)		3.4	3.9	4.5	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5	8.1	8.7

RM090A-PL/PR/PB

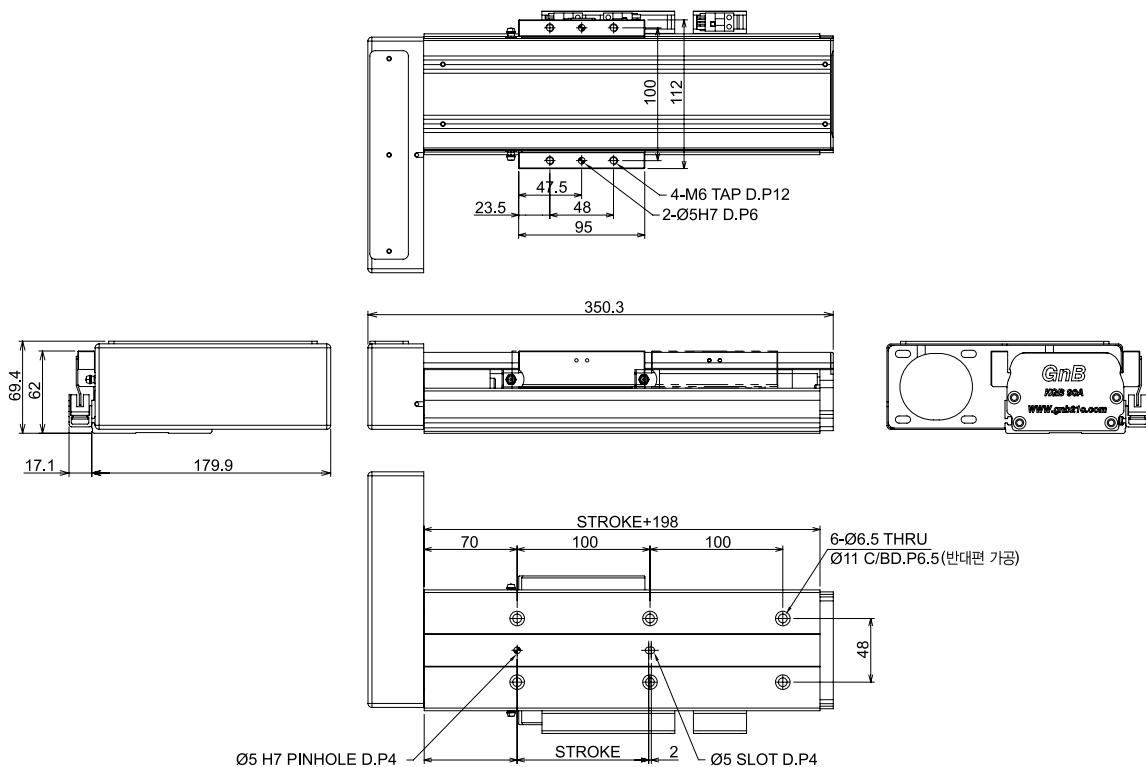


Dimension (치수)

90A-PL



90A-PR

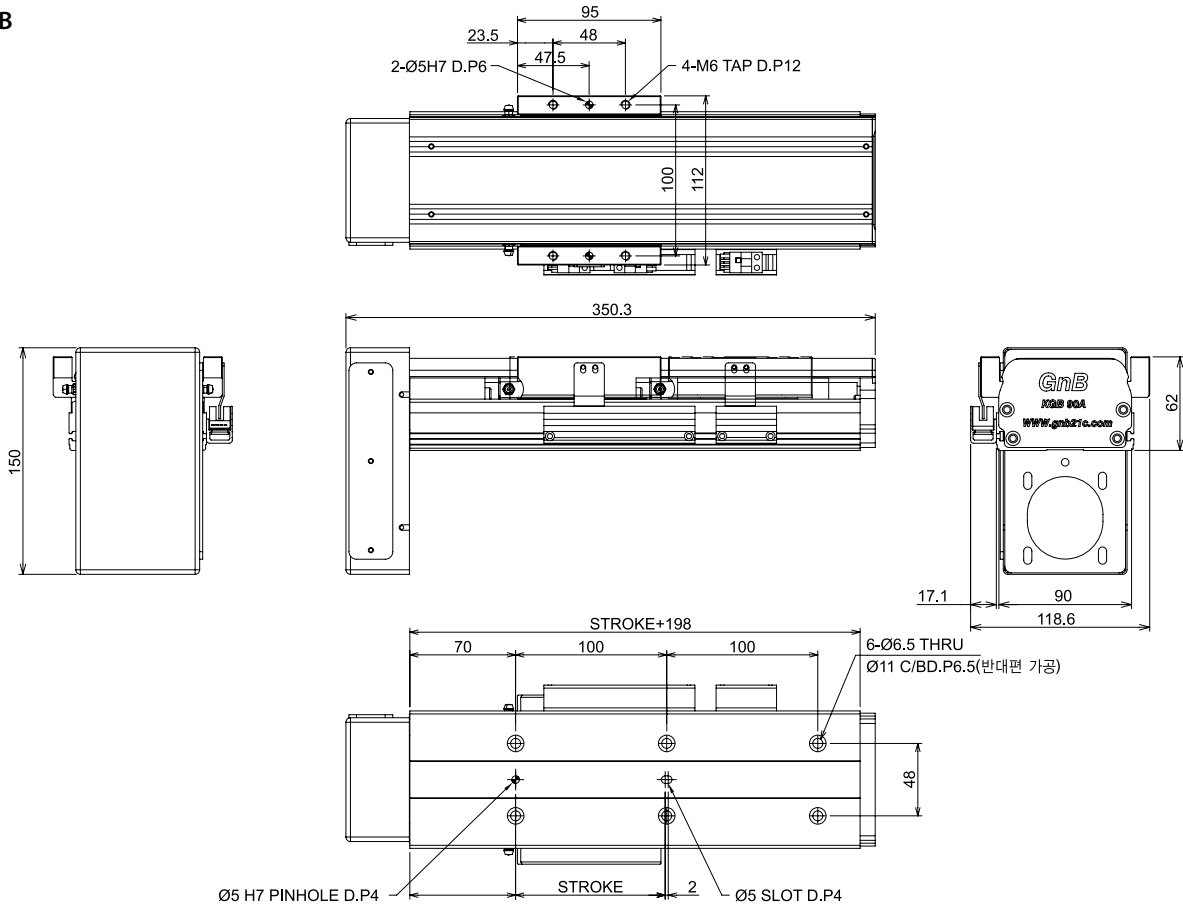


RM090A-PL/PR/PB



Dimension (치수)

90A-PB



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM090A	RM090A-SS-1510	35.0kg	25.0kg	Ø15×10	200W~400W
	RM090A-SS-1520	30.0kg	20.0kg	Ø15×20	200W~400W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	90mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.008	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	10mm, 20mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

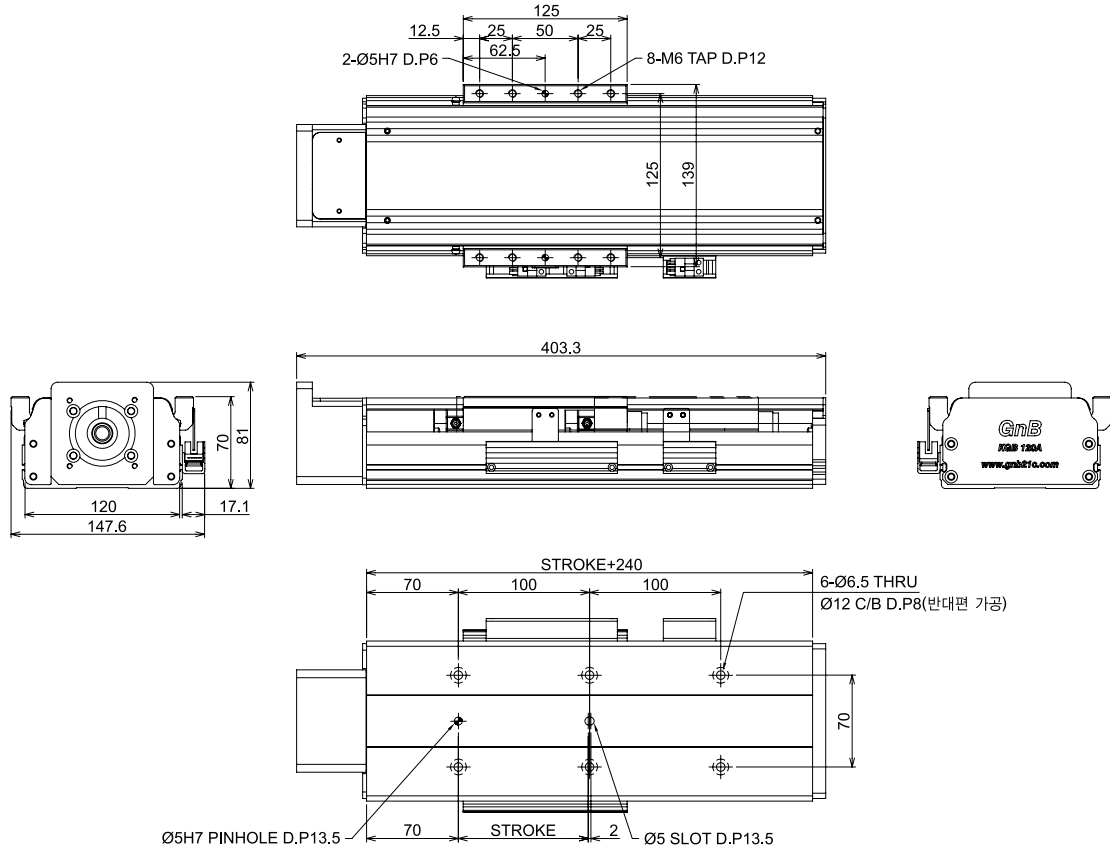
Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
Max. Speed(mm/s)	RM090A-SS-1510	500	500	500	500	500	500	480	380	300	250
	RM090A-SS-1520	1000	1000	1000	1000	1000	1000	960	750	600	500
Weight Without Motor(kg)		3.4	3.9	4.5	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5	8.1	8.7

RM120A-SS



Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM120A	RM120A-SS-1510	60.0kg	50.0kg	Ø15×10	400W
	RM120A-SS-1520	45.0kg	35.0kg	Ø15×20	400W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	120mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.008	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	10mm, 20mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

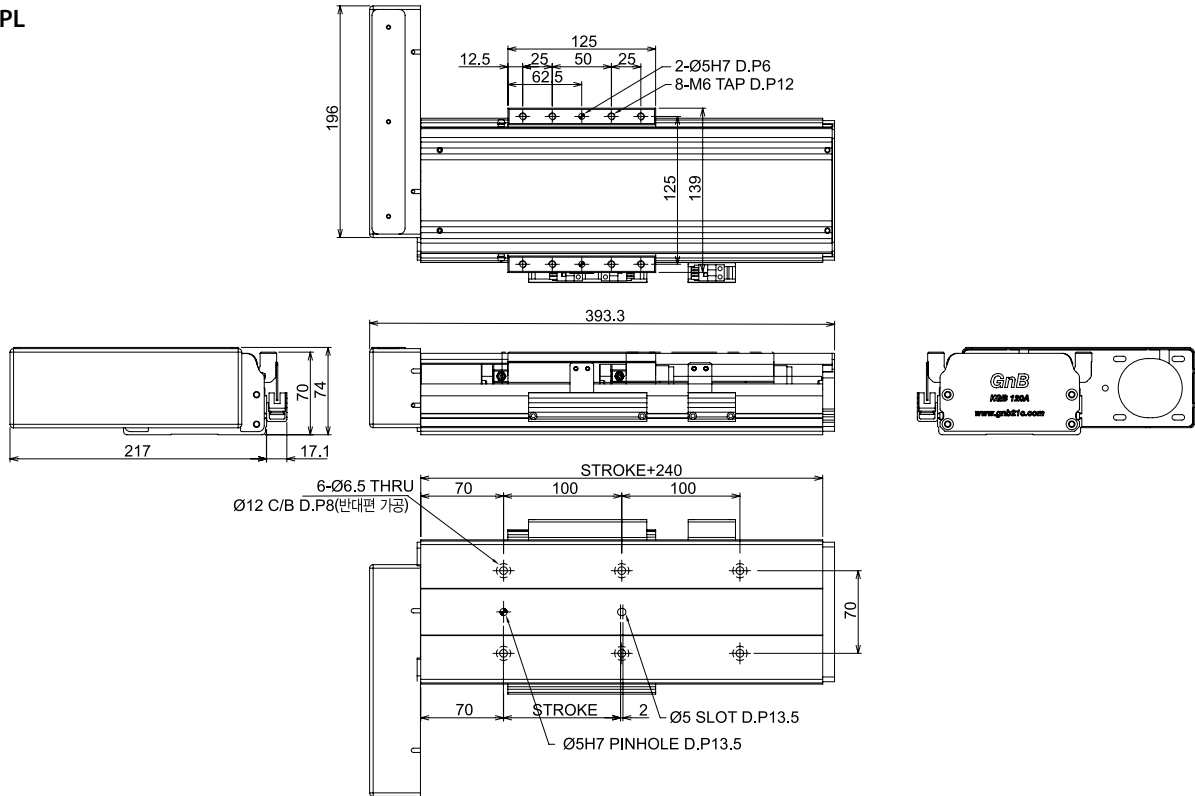
Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
		Max. Speed(mm/s)	RM120A-SS-1510	500	500	500	500	500	500	480	380	300	250	220	200	180	160
	RM090A-SS-1520	1000	1000	1000	1000	1000	1000	960	750	600	500	450	400	350	320	300	280
	Weight Without Motor(kg)	6.5	7.7	8.5	9.4	10.6	11.4	12.5	13.2	14.4	15.5	16.6	17.5	18.5	19.5	20.5	21.5

RM120A-PL/PR/PB

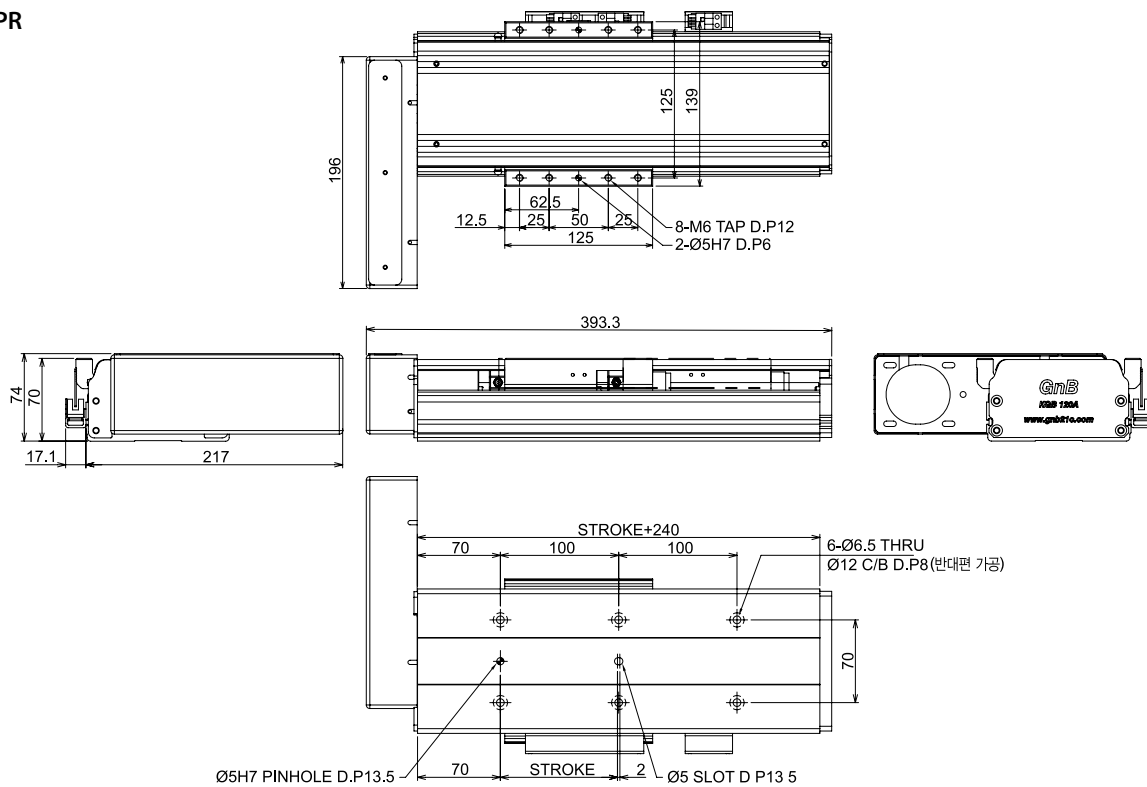


Dimension (치수)

120A-PL



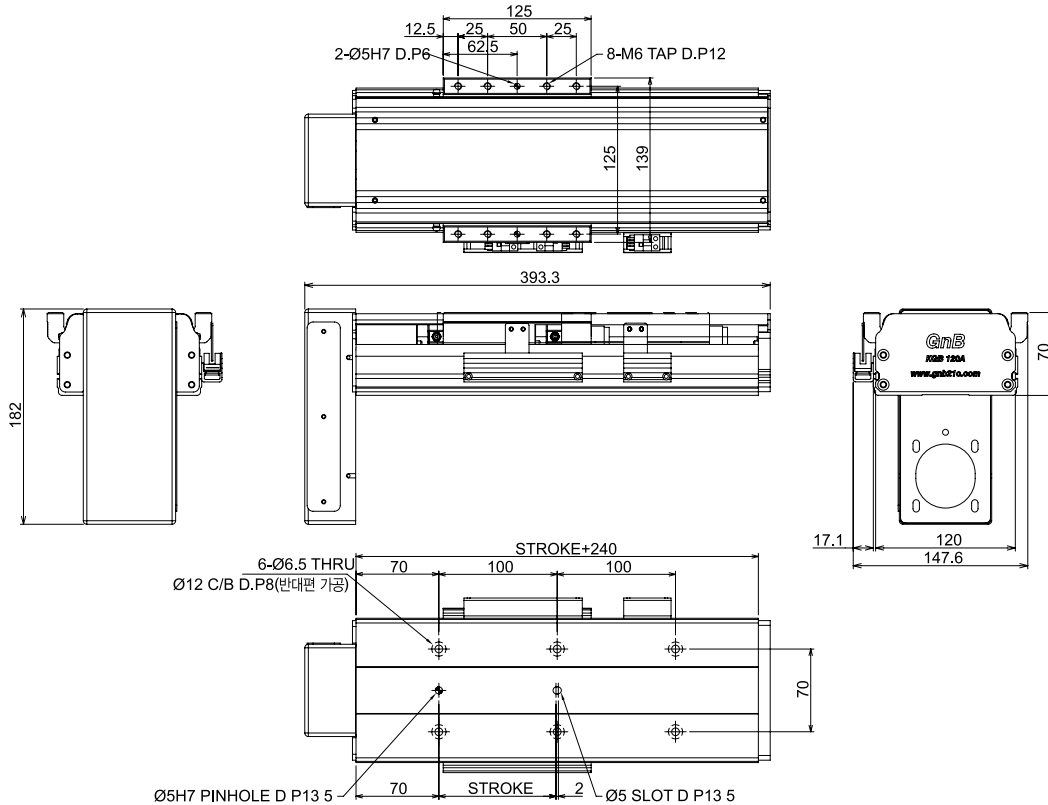
120A-PR



RM120A-PL/PR/PB



120A-PB



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM120A	RM120A-P-1510	50.0kg	45.0kg	Ø15×10	400W
	RM120A-P-1520	40.0kg	30.0kg	Ø15×20	400W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	120mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.016	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	10mm, 20mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

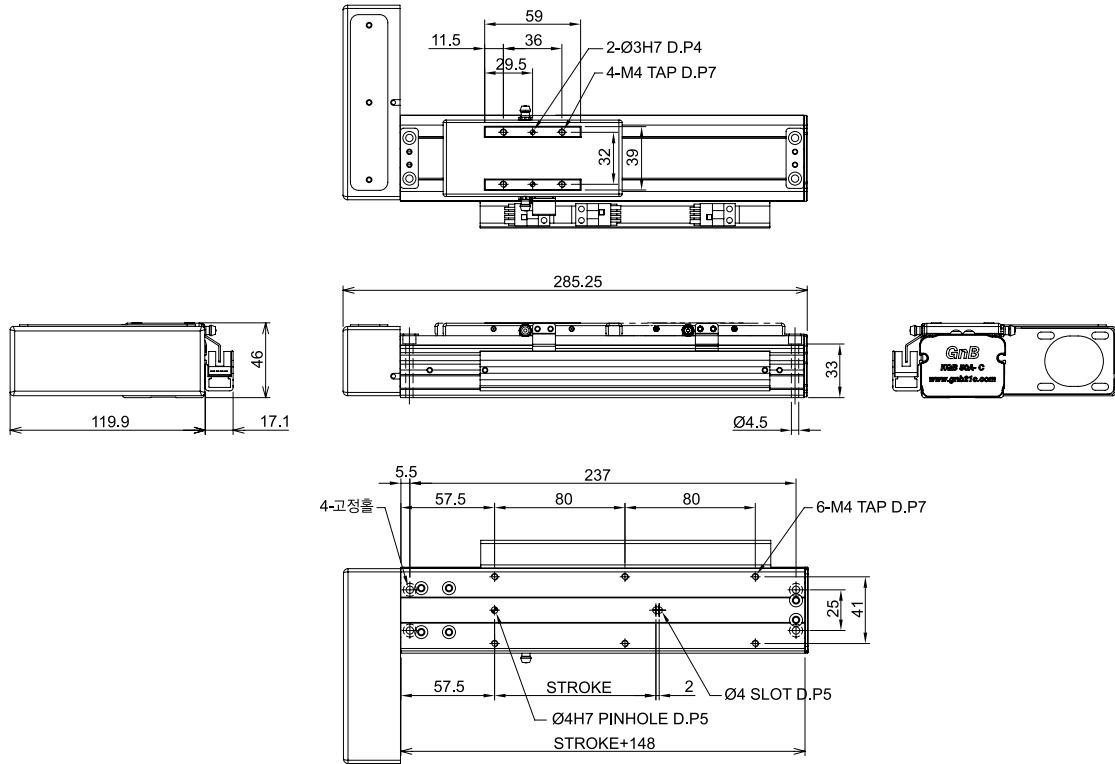
Stroke(mm)	Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
		Max. Speed(mm/s)	RM120A-P-1510	500	500	500	500	500	500	480	380	300	250	220	200	180	160
	RM090A-P-1520	1000	1000	1000	1000	1000	1000	960	750	600	500	450	400	350	320	300	280
Weight Without Motor(kg)		6.5	7.7	8.5	9.4	10.6	11.4	12.5	13.2	14.4	15.5	16.6	17.5	18.5	19.5	20.5	21.5

RM050A-CPL/CPR/CPB

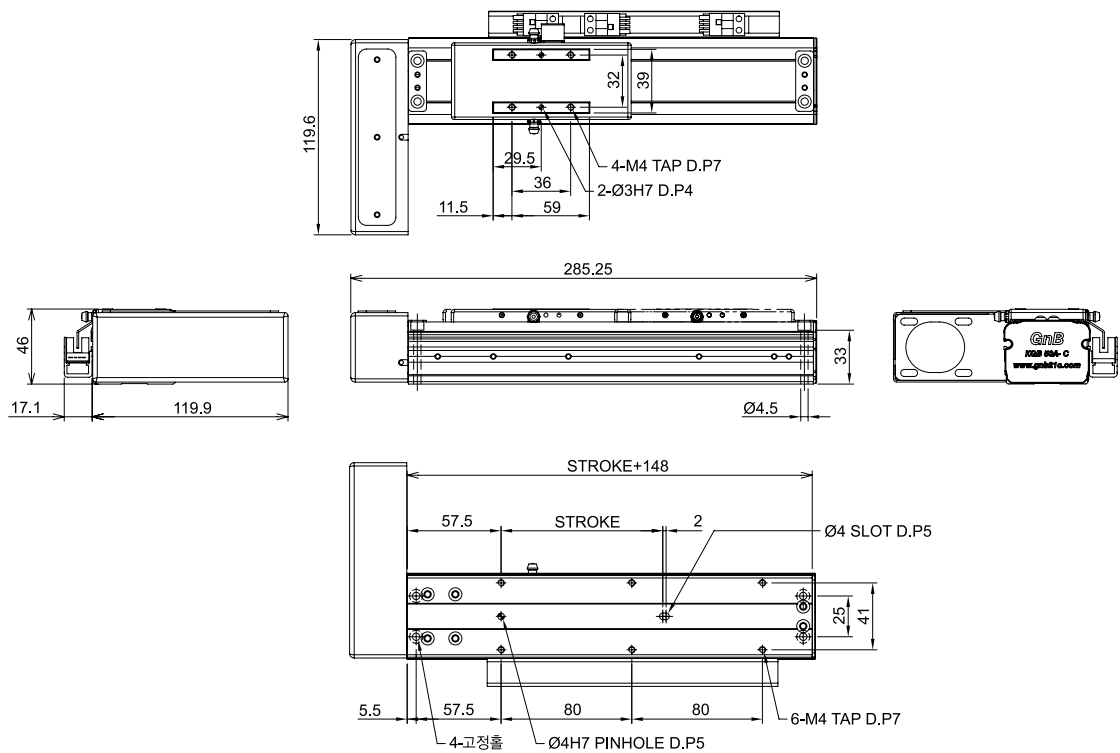


Dimension (치수)

50A-CPL



50A-CPR

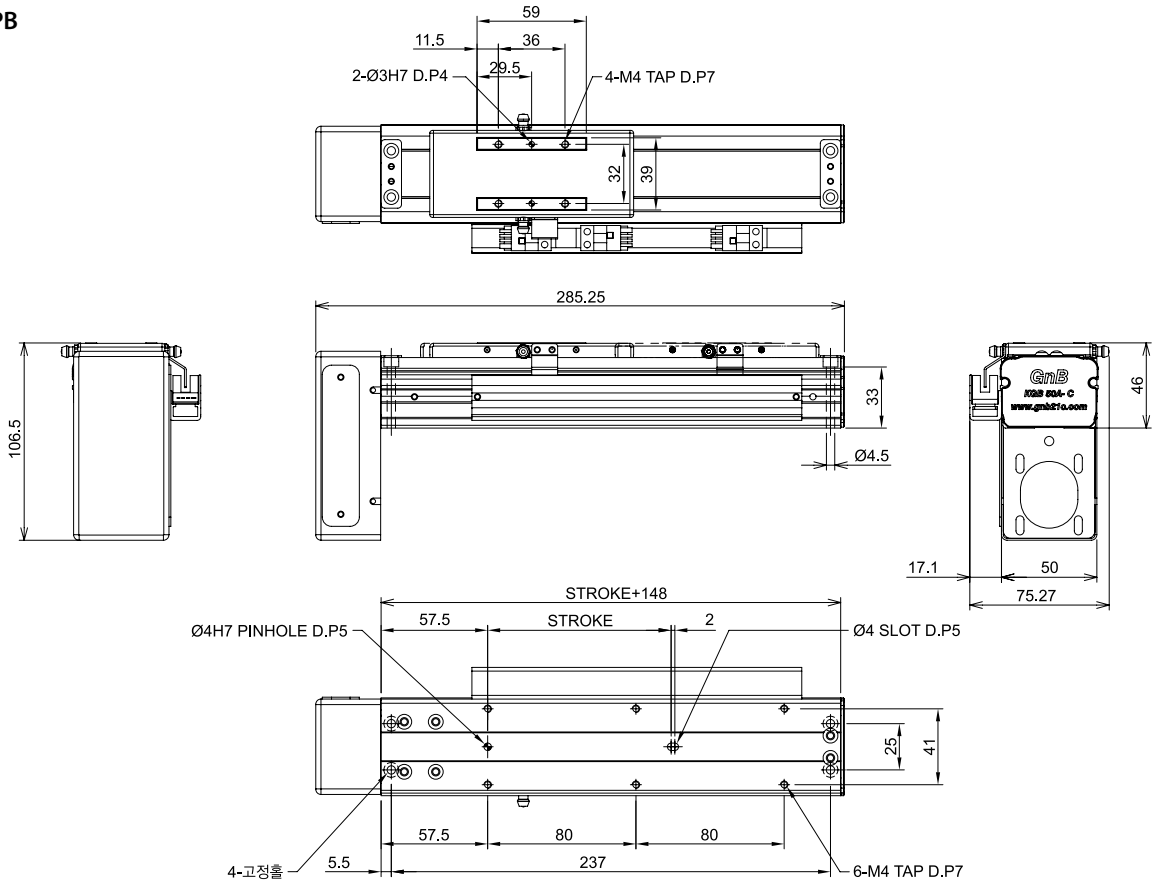


RM050A-CPL/CPR/CPB



Dimension (치수)

50A-CPB



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM050A	RM050A-CP-1205	8.0kg	5.0kg	Ø12×05	100W
	RM050A-CP-1210	7.0kg	4.0kg	Ø12×10	100W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	50mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.01	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	5mm, 10mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

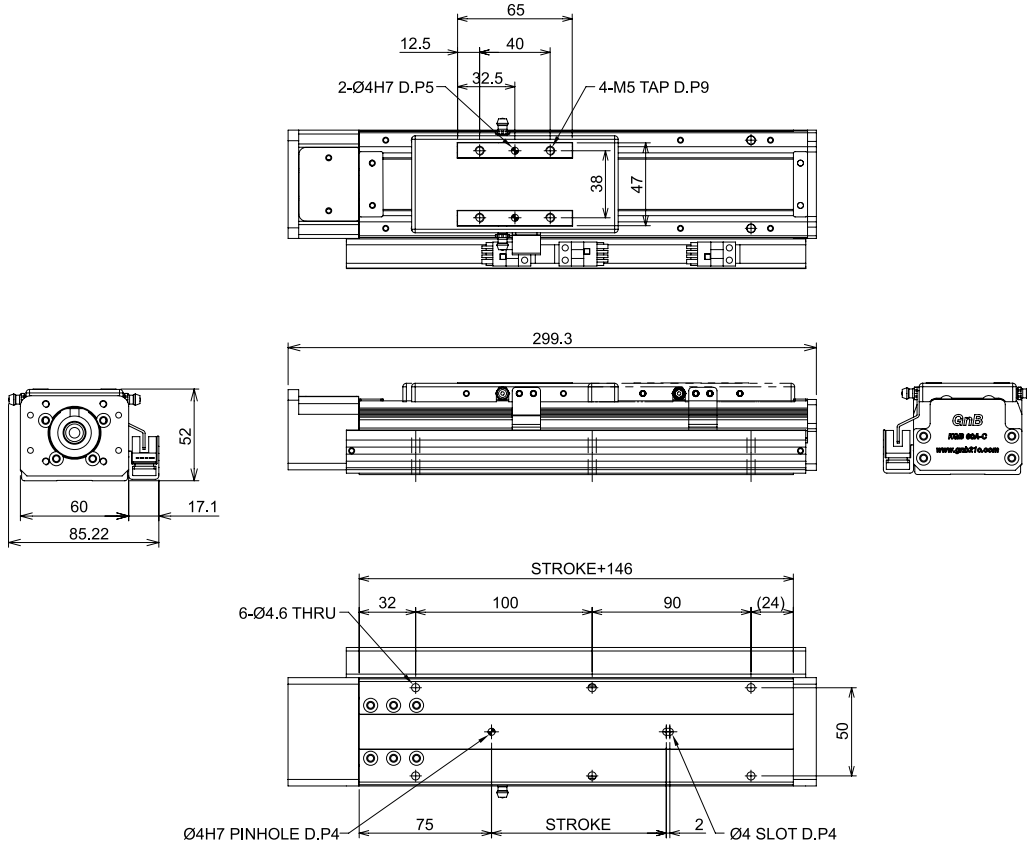
Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

Stroke(mm)		50	100	150	200	300	400	500
Max. Speed(mm/s)	RM050A-CP-1205	250	250	250	250	250	250	250
	RM050A-CP-1210	500	500	500	500	500	500	500
Weight Without Motor(kg)		1.7	1.8	1.9	2.0	2.2	2.4	2.6

RM060A-CS



Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM060A	RM060A-CS-1205	13.0kg	10.0kg	Ø12×05	100W~200W
	RM060A-CS-1210	12.0kg	9.0kg	Ø12×10	100W~200W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	60mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.005	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	5mm, 10mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

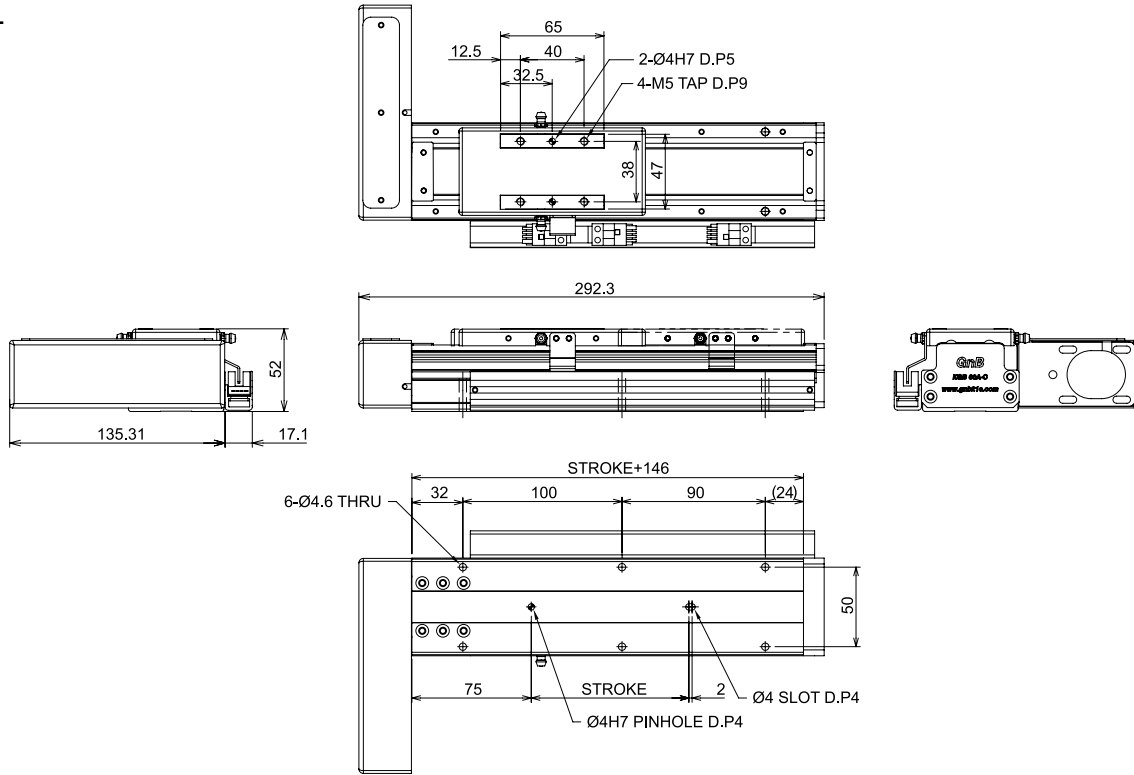
Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	400	500	600	700	800
Max. Speed(mm/s)	RM060A-CS-1205	250	250	250	250	250	250	250	250	190	190
	RM060A-CS-1210	500	500	500	500	500	500	500	500	390	390
Weight Without Motor(kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.4	2.5	2.7	2.9	3.3	3.7	4.1

RM060A-CPL/CPR/CPB

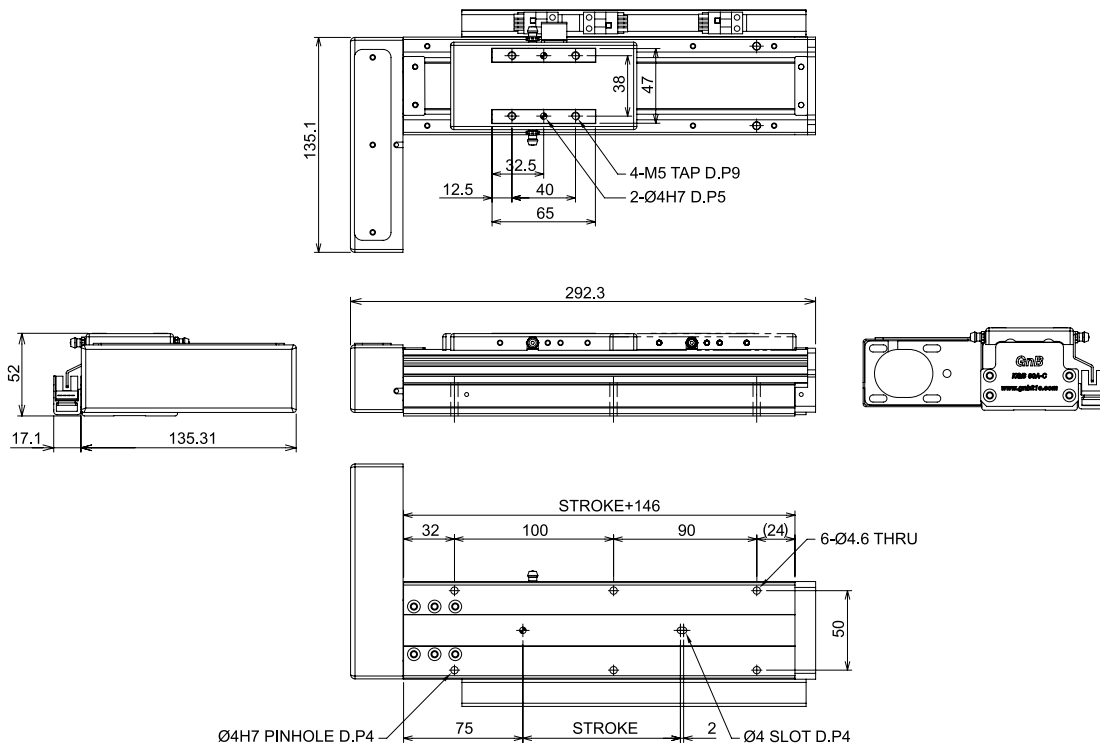


Dimension (치수)

60A-CPL



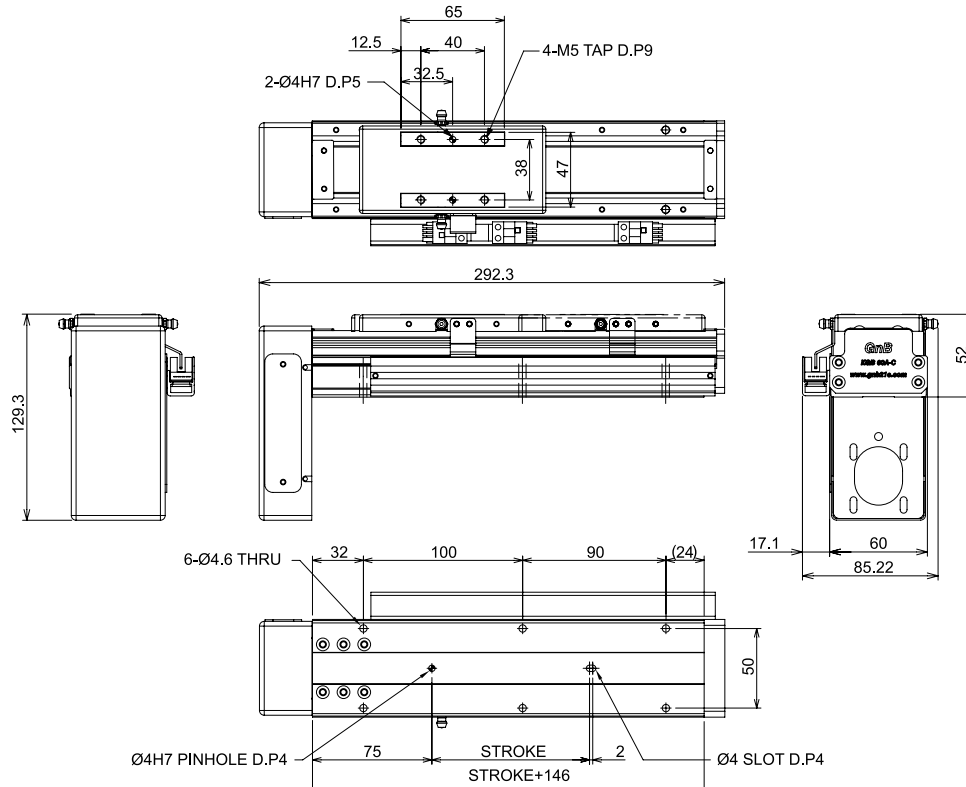
60A-CPR



RM060A-CPL/CPR/CPB



60A-CPB



Basic Specifications (기본 사양)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM060A	RM060A-CP-1205	11.0kg	8.0kg	Ø12×05	100W~200W
	RM060A-CP-1210	10.0kg	7.0kg	Ø12×10	100W~200W

Common Specifications (공통 사양)

Body Size	60mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.01	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	5mm, 10mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

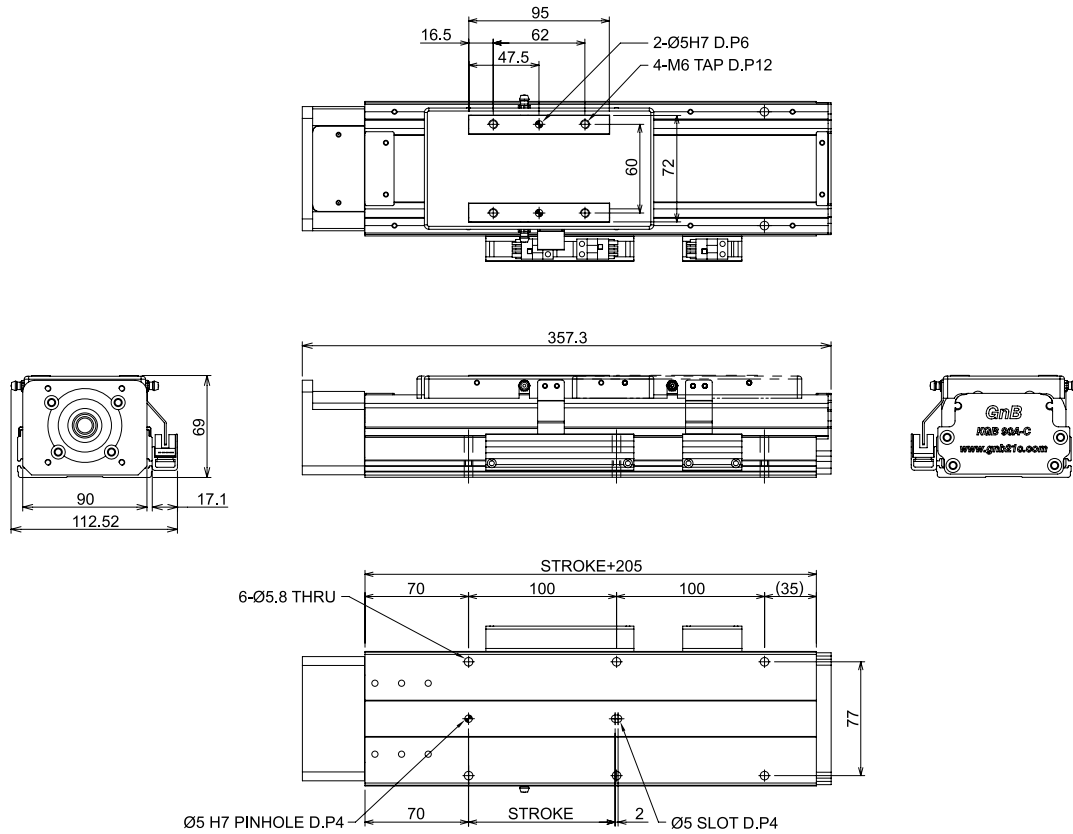
Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	400	500	600	700	800
Max. Speed(mm/s)	RM060A-CP-1205	250	250	250	250	250	250	250	250	190	190
	RM060A-CP-1210	500	500	500	500	500	500	500	500	390	390
Weight Without Motor(kg)	1.8	2.0	2.2	2.4	2.5	2.6	2.8	3.0	3.4	3.8	4.2

RM090A-CS



Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM090A	RM090A-CS-1510	35.0kg	25.0kg	Ø15×10	200W~400W
	RM090A-CS-1520	30.0kg	20.0kg	Ø15×20	200W~400W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	90mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.008	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	10mm, 20mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

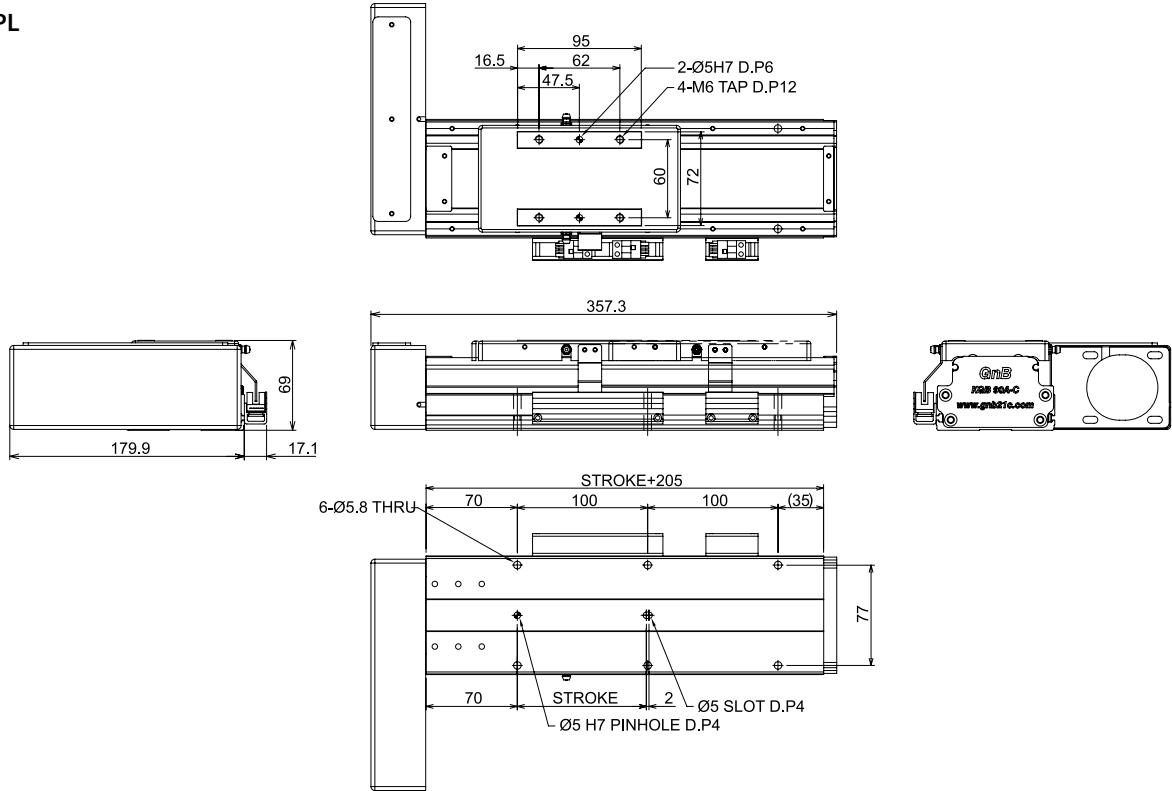
Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
Max. Speed(mm/s)	RM090A-CS-1510	500	500	500	500	500	500	480	380	300	250
	RM090A-CS-1520	1000	1000	1000	1000	1000	1000	960	750	600	500
Weight Without Motor(kg)		3.6	4.1	4.7	5.3	5.9	6.5	7.1	7.7	8.3	8.9

RM090A-CPL/CPR/CPB

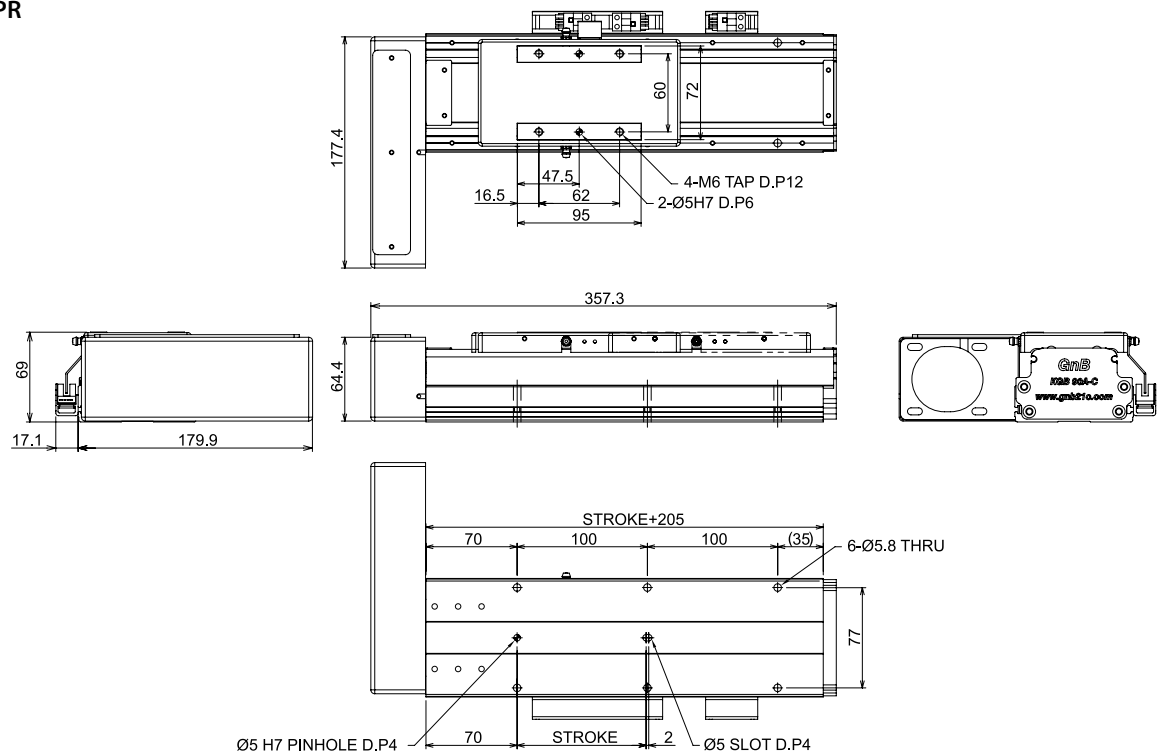


Dimension (치수)

90A-CPL



90A-CPR

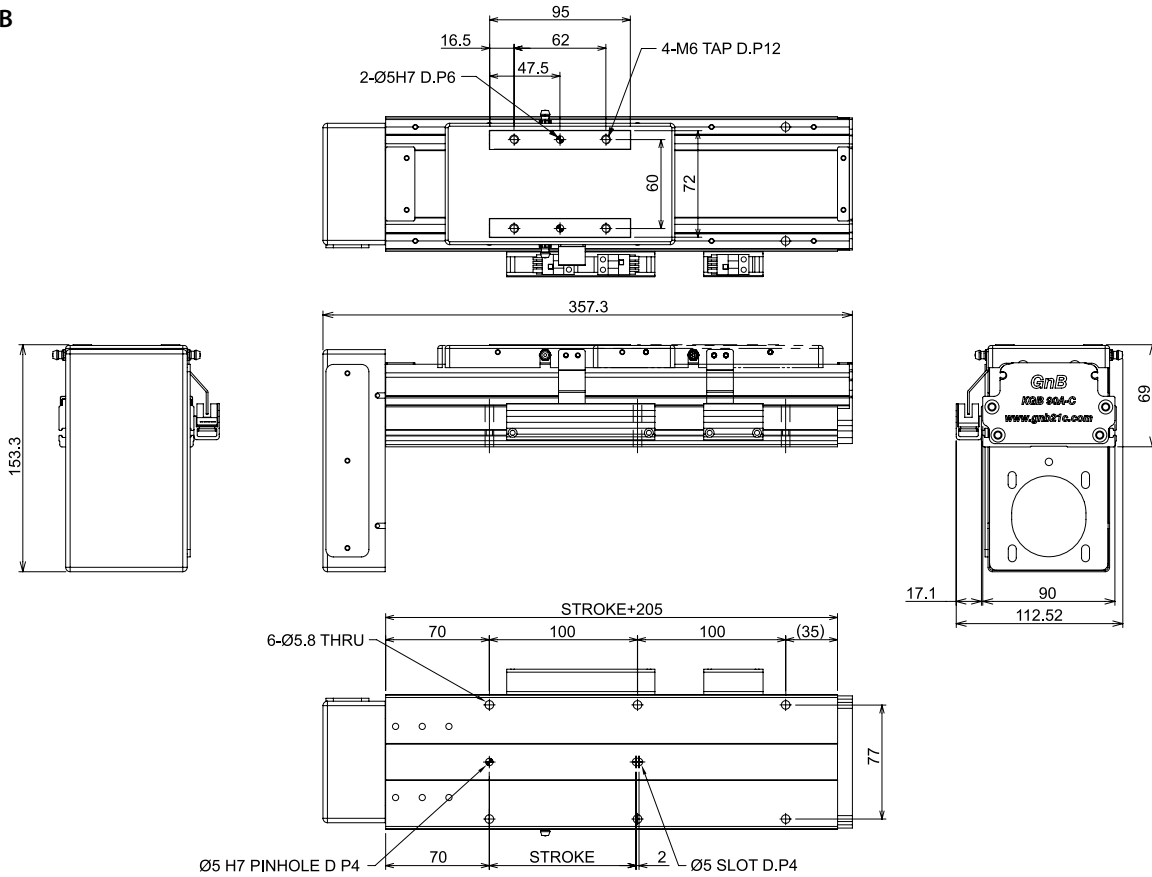


RM090A-CPL/CPR/CPB



Dimension (치수)

90A-CPB



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM090A	RM090A-CP-1510	32.0kg	25.0kg	Ø15×10	200W~400W
	RM090A-CP-1520	25.0kg	15.0kg	Ø15×20	200W~400W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	90mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.016	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	10mm, 20mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

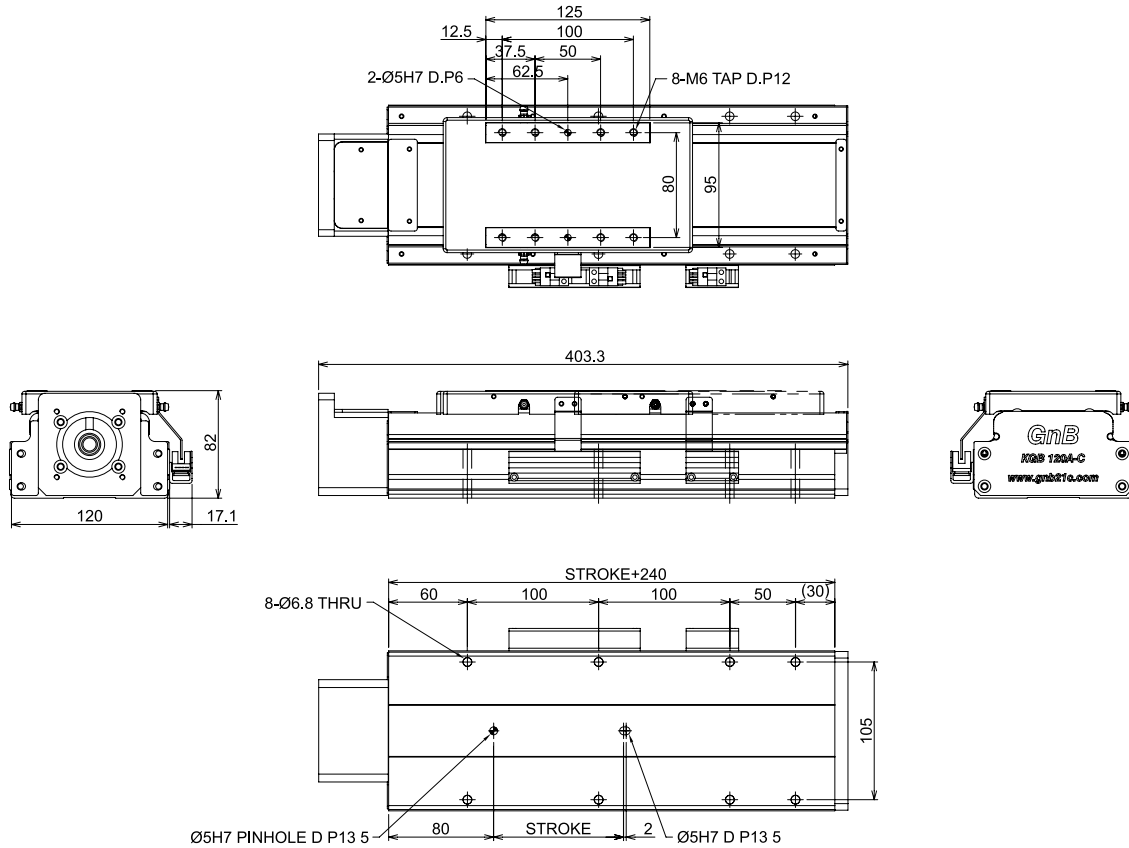
Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
Max. Speed(mm/s)	RM090A-CP-1510	500	500	500	500	500	500	480	380	300	250
	RM090A-CP-1520	1000	1000	1000	1000	1000	1000	960	750	600	500
Weight Without Motor(kg)		3.9	4.4	5.0	5.6	6.2	6.8	7.4	8.1	8.7	9.2

RM120A-CS



Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM120A	RM120A-CS-1210	60.0kg	50.0kg	Ø15×10	400W-700W
	RM120A-CS-1220	45.0kg	35.0kg	Ø15×20	400W-700W

Common Specifications (공통 사항)

Body Size	120mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.008	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	10mm, 20mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

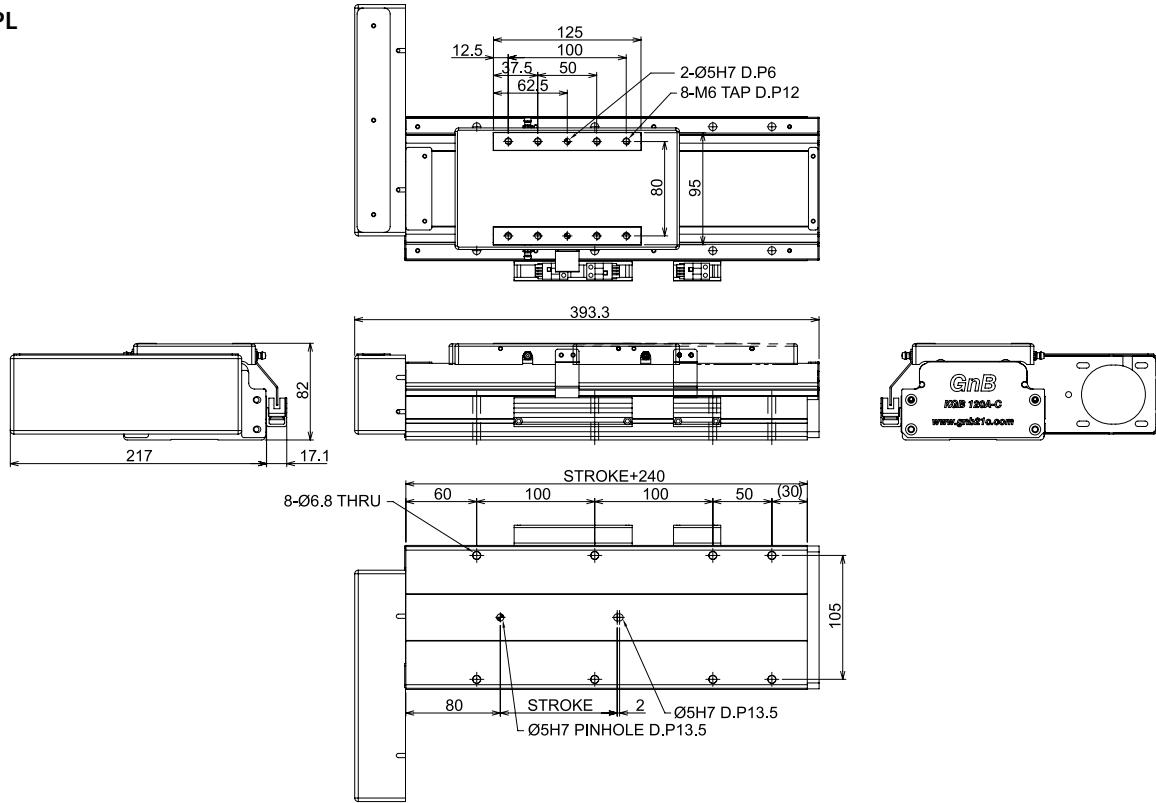
Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	
Max. Speed(mm/s)	RM120A-CS-1510	500	500	500	500	500	500	480	380	300	250	220	200	180	160	150	150
	RM120A-CS-1520	1000	1000	1000	1000	1000	1000	960	750	600	500	450	400	350	320	300	280
Weight Without Motor(kg)	6.5	7.7	8.5	9.4	10.6	11.4	12.5	13.2	14.4	15.5	16.6	17.5	18.5	19.5	20.5	21.5	

RM120A-CPL/CPR/CPB

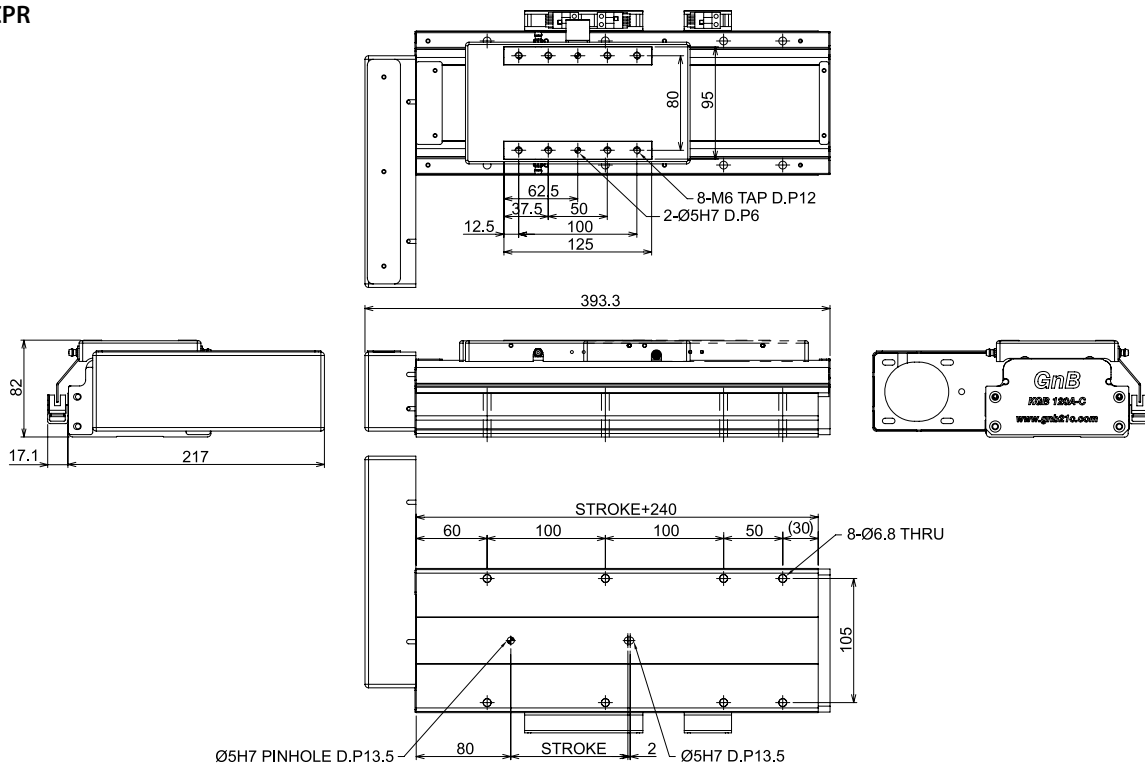


Dimension (치수)

120A-CPL



120A-CPR

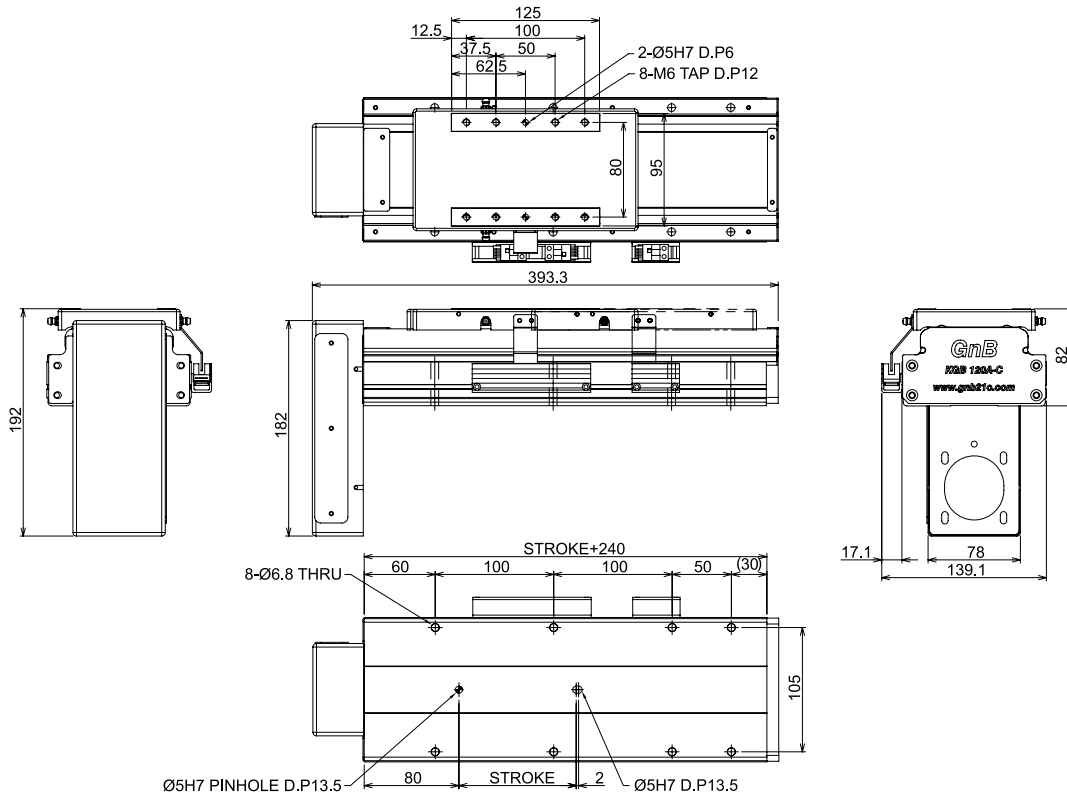


RM120A-CPL/CPR/CPB



Dimension (치수)

120A-CPB



Basic Specifications (기본 사항)

Base	Model	Payload [Hor]	Payload [Ver]	Ball Screw	AC Servo Motor
RM120A	RM120A-CP-1210	50.0kg	45.0kg	Ø15×10	400W~700W
	RM120A-CP-1220	40.0kg	30.0kg	Ø15×20	400W~700W

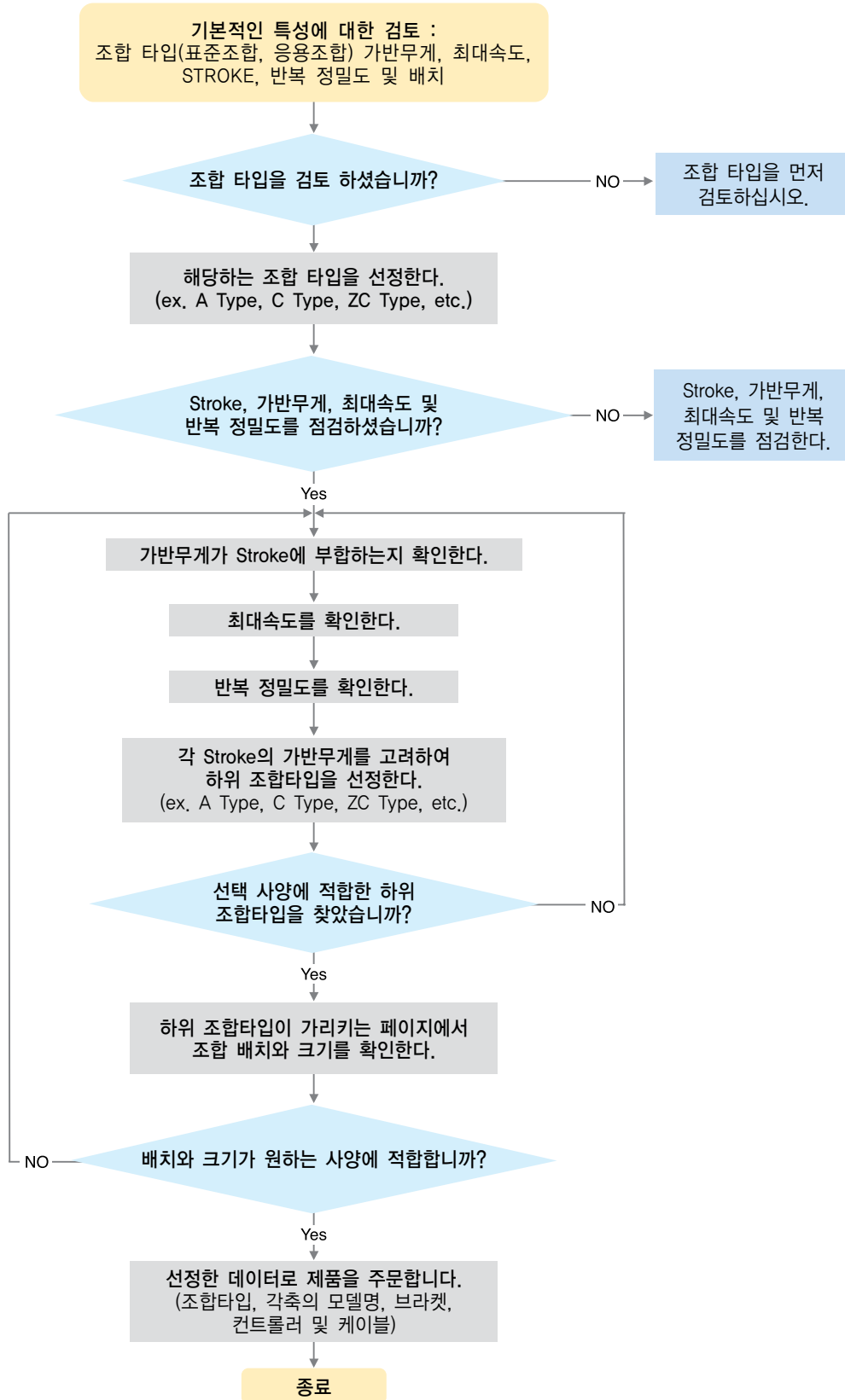
Common Specifications (공통 사항)

Body Size	120mm	Mounting Method	Counterbore type Standard
Repeatability [mm]	±0.016	Nipple Application	For Grease
Ball Screw Lead	10mm, 20mm Standard	Sensor	External Photo Sensor (Standard)
Ball Screw	Ground C10 Ball Screw	Surface Treatment	Ball Screw - Raydent (Option)
Robot Color	Black Anodizing		

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 제품의 치수, 사용조건 및 사양 등은 변경될 수 있습니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
Max. Speed(mm/s)	RM120A-CP-1210	500	500	500	500	500	500	480	380	300	250	220	200	180	160	150
	RM120A-CP-1220	1000	1000	1000	1000	1000	1000	960	750	600	500	450	400	350	320	300
Weight Without Motor(kg)	6.5	7.7	8.5	9.4	10.6	11.4	12.5	13.2	14.4	15.5	16.6	17.5	18.5	19.5	20.5	21.5

직각좌표로봇 조합 모델 선정 Flow Chart



직각좌표로봇 조합구성도



RM Series

RM Series (Clean)

RS Series (Tap 軸部)

RC Series (Clean)

RJ Series (핀니트 軸部)

Belt-RK Series

Belt-RS Series

Belt-RJ Series

ZW Unit

Combina-tion Bracket

Linear Robot

Gantry Robot

Stage

SCARA Robot










Desktop Robot

Servo Press

Parallel Robot










Controller

Accessory

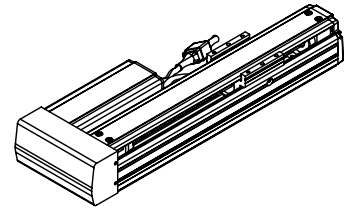
Standard	Standard Combination	Applied Combination		Applied
		3 axis	4 axis	
<ul style="list-style-type: none"> A1 A2 A3 A4 A5 A6 A7 A8 	<p>A Type</p>  <p>H Type</p>  <p>A + Guide Axis</p> 			<ul style="list-style-type: none"> H1 H2 H5 H6
<ul style="list-style-type: none"> C1 C2 C3 C4 C5 C6 C7 C8 	<p>C Type</p>  <p>C + Guide Axis</p>  <p>ZC Type</p>  <p>WC Type</p>  <p>ZWC Type</p>  <p>ZWUC Type</p> 			<ul style="list-style-type: none"> ZC1 ZC2 ZC3 ZC4 ZC5 ZC6 ZC7 ZC8 ZWC1 RZWC2 ZWC3 ZWC4 ZWC5 ZWC6 ZWC7 WC1 WC2 WC3 WC4 WC5 WC6 WC7 ZWUC1 ZWUC2 ZWUC3 ZWUC4 ZWUC5 ZWUC6 ZWUC7

직각좌표로봇 조합구성도

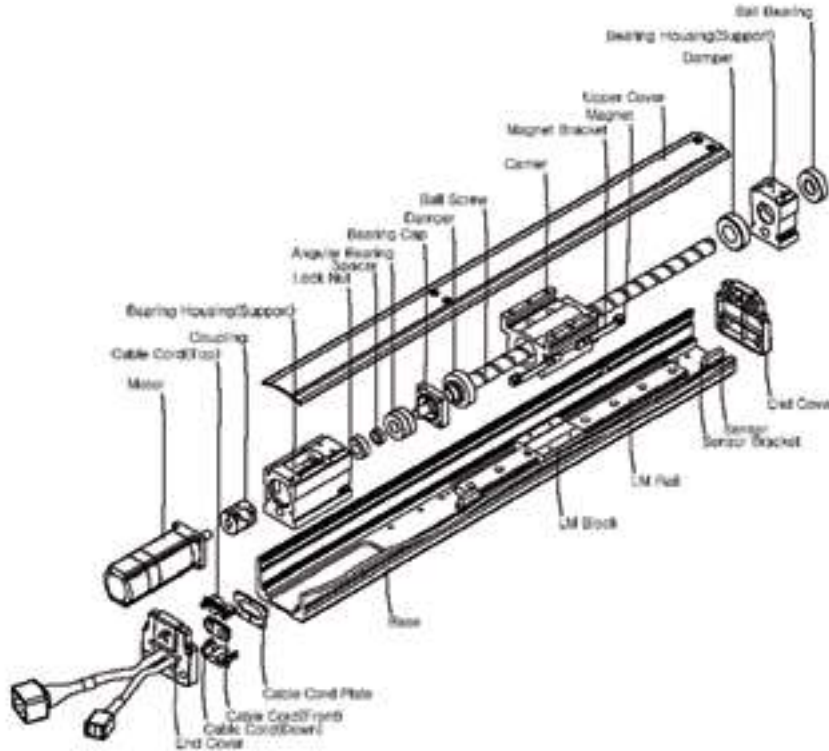


Standard	Standard Combination	Applied Combination		Applied
		3 axis	4 axis	
<ul style="list-style-type: none"> D1 D2 D3 D4 D5 D6 D7 D8 	<p>D Type</p>  <p>D + Guide Axis</p> 	<p>ZD Type</p>  <p>WD Type</p> 	<p>ZWD Type</p>  <p>ZWUD Type</p> 	<ul style="list-style-type: none"> ZD1 ZD2 ZD3 ZD4 ZD5 ZD6 ZD7 ZD8 <ul style="list-style-type: none"> ZWD1 ZWD2 ZWD3 ZWD4 ZWD5 ZWD6 ZWD7 <ul style="list-style-type: none"> WD1 WD2 WD3 WD4 WD5 WD6 WD7 <ul style="list-style-type: none"> ZWUD1 ZWUD2 ZWUD3 ZWUD4 ZWUD5 ZWUD6 ZWUD7
<ul style="list-style-type: none"> T2 T3 T4 T5 	<p>T Type</p> 	<p>V Type</p> 		<ul style="list-style-type: none"> V1 V2
<ul style="list-style-type: none"> C7 C8 	<p>L Type</p> 			

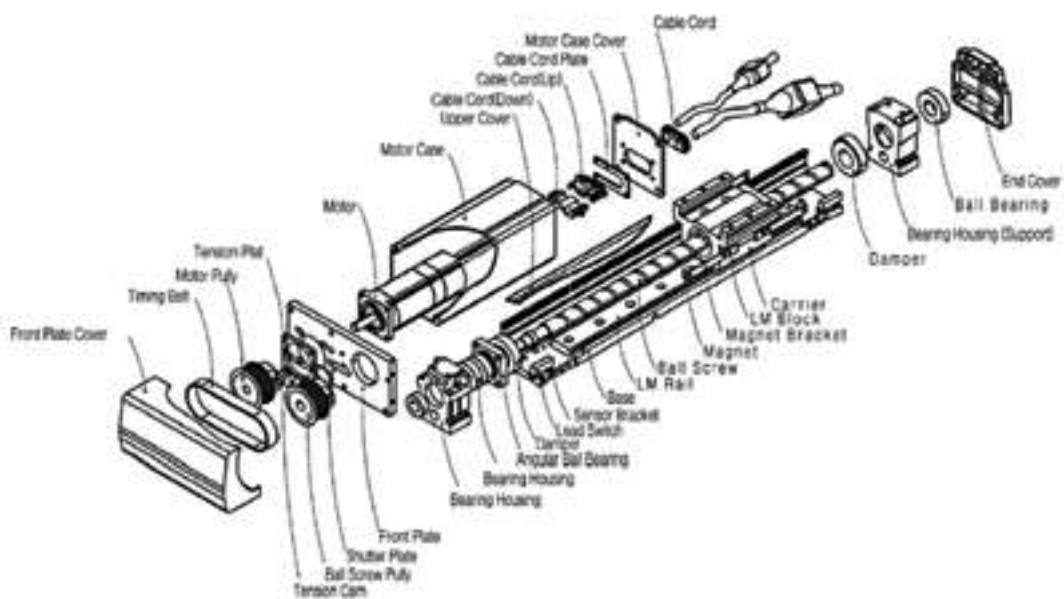
직각좌표로봇 1축 Unit 내부 구조



직각 좌표 로봇 직렬형 내부 구조 : RS(H)-066Y10(20)SS



직각 좌표 로봇 병렬형 내부 구조 : RS(H)-066Y10(20)PR



- RM Series
- RM Series (Clean)
- RS Series (Tap 취부)
- RC Series (Clean)
- RJ Series (핀니트 취부)
- Belt-RK Series
- Belt-RS Series
- Belt-RJ Series
- ZW Unit
- Combination Bracket
- Linear Robot
- Gantry Robot
- Stage
- SCARA Robot
- Desktop Robot
- Servo Press
- Parallel Robot
- Controller
- Accessory

직각좌표로봇 유의 사항

로봇 선정시 유의 사항

- 1) 동작영역 (Stroke)
 - 동작영역이 최소화 되도록 작업영역을 최적화할 것.
 - 가급적 제2축(Y축)의 Stroke이 제1축(X축)의 Stroke보다 작도록 배치할 것.
 - Stroke이 길어질 경우 Base의 크기, 가격등이 상승하고 속도의 제한을 받게됨에 유의할 것.
- 2) 하중
 - 정격가반무게 이내에서 사용할 것.
 - 수평하중과 수직하중을 구분하여 고려할 것.
 - 가감속 시간(Cycle Time)에 따라 가반 무게가 달라짐에 유의할 것.
- 3) 속도
 - 각 Base의 Stroke별 제한 속도 내에서 사용 가능한지 유의할 것.
- 4) Moment
 - 동일한 하중일지라도 그 위치에 따라 로봇 동작(가감속시간) 및 수명이 달라짐에 유의할 것.
- 5) 정밀도
 - 요구되는 정밀도의 종류 및 허용 오차값을 파악할 것.
 - 규격 이하의 위치 반복 정밀도가 요구될 경우 당사로 문의 바람.
- 6) 설치 조건
 - 로봇이 설치 장소의 환경 조건에 부합 여부를 파악할 것.
 - 설치 후 유지 보수가 가능토록 배치할 것.

로봇의 사용 조건

- 1) 사용 온도 : 주변 온도가 0°C~40°C 이내. 단 상기의 온도 이상에서 사용할 경우 당사로 문의 바랍니다.
- 2) 사용 습도 : 주변 습도가 80 % 이내로 이슬이 맺히지 않는 장소.
- 3) 사용 장소 : 실내에서 사용.
- 4) 보존 온도 : -10°C~80°C 이내
- 5) 보존 습도 : 주변 습도가 95% 이내로 이슬이 맺히지 않는 장소.
- 6) 기타 : 과도한 기름 분진, 염분, 분진, 부식 및 폭발성 가스가 없는 장소. 또한 운송시 과도한 진동 및 충격이 없을 것.

로봇의 설치

- 1) 로봇 설치면의 정밀도
 - 설치면의 수평 상태 : 수준계를 이용 측정 보정할 것.
 - 직각좌표 로봇 제 1축 설치면의 평면도는 아래와 같다.

Base전체 길이	설치면 평면도
700mm 이하	0.05mm
700mm~1300mm	0.07mm
1300mm 초과	0.09mm

- 처짐 방지 및 강성 보강용 Guide Axis를 추가 설치하는 경우
 - X축과 Guide Axis과의 상하방향(Pitch) 평행도 : 0.3mm 이내
 - X축과 Guide Axis과의 좌우방향(Yaw) 평행도 : 0.1mm 이내
- 설치 여건상 설치면의 정밀도가 보장되지 못하는 경우는 틸트 Gauge를 이용, 로봇 Base와 설치면의 틸트를 측정 틸트량 만큼의 Thickness Tape를 삽입, 보정한 후 설치할 것.
- 설치면의 정밀도는 로봇 소음 및 성능에 많은 영향을 끼치므로 설치 시 주의할 것.

직각좌표로봇 유의 사항

주기적 점검사항

1) 그리스 주입

그리스 주입부	적용 그리스	주입 주기	주입 방법
Ball Screw	셸 알바니아	1회 / 6개월	Shaft 도포 및 Nipple 주입
LM Guide		1회 / 1년	LM Rail 도포 및 Nipple 주입

주) Grease 의 혼용은 피할 것.

2) 로봇 내부 청소

- 방법 : 상부 Cover를 풀고 진공청소기를 이용 내부 이물질을 흡입 제거할것.
- 주기 : 수시

3) Robot Cable 손상 상태

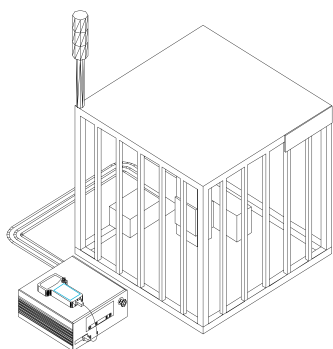
- Cable의 외피 재질(고무)이 분말 상태로 떨어지는 경우 Cable사이로 그리스를 약간씩 발라준다.
- 손상이 심할 경우는 교체할 것.

4) 설치대 및 Bracket 고정Bolt 체결 상태

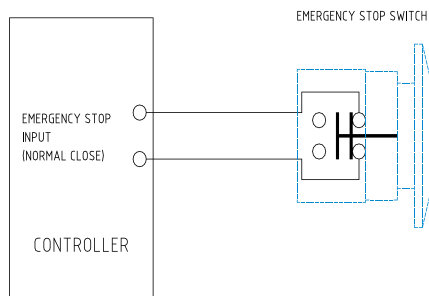
- 설치후 1개월 이후 체결상태 확인 및 재체결할 것.

안전에 대하여

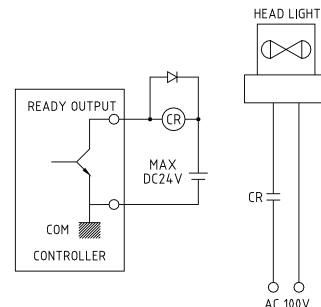
- 1) 작업자의 안전을 위하여 헬멧 및 안전화 등을 반드시 착용할 것.
- 2) 전원 ON전에 로봇 동작 영역내에 사람이 있는지 반드시 확인한후 로봇을 조작.
- 3) 보수, 점검을 위하여 로봇 동작 영역내에 들어갈 경우 필히 전원을 OFF할 것.
- 4) 로봇 Cable이 통로 등에 설치되는 경우 손상 방지를 위하여 Cover 또는 Duct를 이용 보호할 것.
- 5) Cable손상이 발견되는 즉시 교체할 것.
- 6) 정격 가반 무게 이상의 부하로 로봇을 운전하지 말 것.
- 7) 로봇 조작전 사용설명서를 반드시 숙지할 것.
- 8) 안전망설치에 대하여 (그림1)
 - ① 작업중 발생하는 반력이나 환경조건을 충분히 견디는 강도를 갖게하고 이동, 철거, 타고 넘기가 용이하지 않도록 할 것.
 - ② 날카로운 모서리 및 Burr등 위험부분이 없을 것.
 - ③ 고정식으로 할 것.
 - ④ 안전망에 출입문을 설치하는 경우 문을 여는 즉시 로봇이 정지하도록 센서등 검출장치를 설치할 것.
 - ⑤ 안전망은 로봇동작영역 및 로봇몸체로부터 40cm이상의 위치에 설치할 것.
- 9) 비상 정지 스위치 (그림2)
 - ① 비상 정지 스위치는 작업자의 조작이 쉬운 위치에 설치할 것.
 - ② 비상 정지 스위치는 위치 확인이 용이하도록 적색으로 하고 주위에 황색 띠를 두를 것.
 - ③ 비상 정지 스위치는 자동 복귀하지 않는 것을 사용할 것.
- 10) 접지 규격 : 3중 접지 (접지저항 100Ω이하)
- 11) 로봇 전원 입력 상태 경고등 : 로봇에 전원이 입력되어 있는지를 확인할 수 있는 경고등을 설치할 것. (그림3)



(그림1)



(그림2)



(그림3)

RS-Series 주요 특징

- 구조해석을 통한 최적설계로 컴팩트 & 고강성 실현
- 최고속도 2000mm/s로 고속화 실현
- 100mm~6000mm의 다양한 스트로크 대응
- 반복위치 정밀도가 ±0.02mm로 고정도 실현
- 가반하중 5kgf~200kgf까지 가능
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- 로봇 전용 컨트롤러를 적용하여 사용 용도별 최적화 실현
- 다양한 구동방식(Ball screw, Timing Belt, Rack & Pinion 등)의 모델 구비
- 이재용, Palletizing, Sealing, 나사체결, 검사장비 등에 적용 가능



ROBOT Ordering method

Model	Base width	Axis	Speed	Type	Stroke	Encoder	Motor	Option
RS	066	X/Y/Z	05 / 10 / 20	SS / PR / PL / PB	010	I / A	100	A1-OO
RS	066 : 66mm 140 : 140mm 210 : 210mm	X-Axis Y-Axis Z-Axis	05 : (250mm/sec) 10 : (500mm/sec) 20 : (1000mm/sec)	SS : Straight PR : Right Parallel PL : Left Parallel PB : Bottom Parallel	010 : 100mm 055 : 550mm 115 : 1150mm	I : Incremental A : Absolute	AC Servo Motor(W) 100 : 100W 10B : 100W+ Brake	A1-OO option(선택) Page 000

* N : New의 약어로 정함

※주의 : Stroke별 최대 속도는 각 Page를 참조하시기 바랍니다.

Base	Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	가반하중		AC Servo Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Ball Screw	LM Guide
				0.3G	0.5G				
RS-045N	RS-045N-X05SS	100~500	250	8	6	100	2500	Ø12x05(C10S)	NO24, 1Rail, 1Block
RS-045N	RS-045N-X10SS	100~500	500	6	5	100	2500	Ø12x10(C10S)	
RS-045N	RS-045N-Z05SS	100~500	250	4	3	100(Brake)	2500	Ø12x05(C10S)	
RS-045N	RS-045N-Z10SS	100~500	500	3	2	100(Brake)	2500	Ø12x10(C10S)	
RS-050	RS-050-X10SS	100~800	500	7	5	100	2500	Ø15x10(C7S)	NO15, 1Rail, 2Block
RS-050	RS-050-X20SS	100~800	1000	6	4	100	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-050	RS-050-X10PR(L)	100~800	500	7	5	100	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-050	RS-050-X20PR(L)	100~800	1000	6	4	100	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-050	RS-050-Z05SS	100~400	250	6	4	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RS-050	RS-050-Z10SS	100~400	500	6	4	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-050	RS-050-Z05PR(L)	100~400	250	6	4	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RS-050	RS-050-Z10PR(L)	100~400	500	6	4	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-065	RS-065-X05SS	100~700	250	20	18	100	2500	Ø12x05(C10S)	NO42, 1Rail, 1Block
RS-065	RS-065-X10SS	100~700	500	15	14	100	2500	Ø12x10(C10S)	
RS-065	RS-065-Z05SS	100~500	250	6	5	100(Brake)	2500	Ø12x05(C10S)	
RS-065	RS-065-Z10SS	100~500	500	4	3	100(Brake)	2500	Ø12x10(C10S)	
RS-066N	RS-066N-Y10SS	100~500	500	5	4.5	100	2500	Ø15x10(C7S)	NO15, 1Rail, 1Block
RS-066N	RS-066N-Y20SS	100~500	1000	3.5	3	100	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-066N	RS-066N-Y10PR(L)	100~500	500	5	4.5	100	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-066N	RS-066N-Y20PR(L)	100~500	1000	3.5	3	100	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-066N	RS-066N-Y10PB	100~500	500	5	4.5	100	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-066N	RS-066N-Y20PB	100~500	1000	3.5	3	100	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-066N	RS-066N-Z05SS	100~300	250	4	4	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RS-066N	RS-066N-Z10SS	100~300	500	3.5	3.5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	

Base	Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	가반하중		AC Servo Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Ball Screw	LM Guide	
				0.3G	0.5G					
RS-066N	RS-066N-Z05PR(L)	100~300	250	4	4	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	NO15, 1Rail, 1Block	
RS-066N	RS-066N-Z10PR(L)	100~300	500	3.5	3.5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-066N	RS-066N-Z05PB	100~300	250	4	4	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)		
RS-066N	RS-066N-Z10PB	100~300	500	3.5	3.5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-075N	RS-075N-X10SS	100~1000	500	26	22	100	2500	Ø15x10(C7S)	NO15, 1Rail, 2Block	
RS-075N	RS-075N-X20SS	100~1000	1000	6	6	100	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-075N	RS-075N-X10PR(L)	100~1000	500	26	22	100	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-075N	RS-075N-X20PR(L)	100~1000	1000	6	6	100	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-075N	RS-075N-X10PB	100~1000	500	26	22	100	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-075N	RS-075N-X20PB	100~1000	1000	6	6	100	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-075N	RS-075N-Y10SS	100~600	500	5.5	5.5	100	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-075N	RS-075N-Y20SS	100~600	1000	4	3.5	100	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-075N	RS-075N-Y10PR(L)	100~600	500	5.5	5.5	100	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-075N	RS-075N-Y20PR(L)	100~600	1000	4	3.5	100	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-075N	RS-075N-Y10PB	100~600	500	5.5	5.5	100	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-075N	RS-075N-Y20PB	100~600	1000	4	3.5	100	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-075N	RS-075N-Z05SS	100~400	250	6	6	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)		
RS-075N	RS-075N-Z10SS	100~400	500	5	5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-075N	RS-075N-Z05PR(L)	100~400	250	6	6	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)		
RS-075N	RS-075N-Z10PR(L)	100~400	500	5	5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-075N	RS-075N-Z05PB	100~400	250	6	5	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)		
RS-075N	RS-075N-Z10PB	100~400	500	6	5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-086N	RS-086N-X10SS	100~1000	500	40	35	200	2500	Ø15x10(C7S)		NO20, 1Rail, 2Block
RS-086N	RS-086N-X20SS	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-086N	RS-086N-X10PR(L)	100~1000	500	40	35	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-086N	RS-086N-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-086N	RS-086N-X10PB	100~1000	500	40	35	100	2500	Ø15x10(C7S)	NO20, 1Rail, 1Block	
RS-086N	RS-086N-X20PB	100~1000	1000	25	25	100	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-086N	RS-086N-Y10SS	100~600	500	10	9	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-086N	RS-086N-Y20SS	100~600	1000	7	6	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-086N	RS-086N-Y10PR(L)	100~600	500	10	9	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-086N	RS-086N-Y20PR(L)	100~600	1000	7	6	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-086N	RS-086N-Y10PB	100~600	500	10	9	100	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-086N	RS-086N-Y20PB	100~600	1000	7	6	100	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-086N	RS-086N-Z05SS	100~500	250	7	7	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	NO20, 1Rail, 1Block	
RS-086N	RS-086N-Z10SS	100~500	500	6.5	6.5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-086N	RS-086N-Z05PR(L)	100~500	250	7	7	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)		
RS-086N	RS-086N-Z10PR(L)	100~500	500	6.5	6.5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-086N	RS-086N-Z05PB	100~500	250	7	7	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	NO20, 1Rail, 2Block	
RS-086N	RS-086N-Z10PB	100~500	500	6.5	6.5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-095	RS-095-X10SS	100~1000	500	60	50	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-095	RS-095-X20SS	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-095	RS-095-X10PR(L)	100~1000	500	60	50	200	2500	Ø15x10(C7S)	NO20, 1Rail, 2Block	
RS-095	RS-095-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-095	RS-095-X10PB	100~1000	500	60	50	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-095	RS-095-X20PB	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)		

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

Base	Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	가반하중		AC Servo Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Ball Screw	LM Guide
				0.3G	0.5G				
RS-095	RS-095-Y10SS	100~700	500	20	18	200	2500	Ø15x10(C7S)	NO20, 1Rail, 1Block
RS-095	RS-095-Y20SS	100~700	1000	13	12	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-095	RS-095-Y10PR(L)	100~700	500	20	18	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-095	RS-095-Y20PR(L)	100~700	1000	13	12	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-095	RS-095-Y10PB	100~700	500	20	18	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-095	RS-095-Y20PB	100~700	1000	13	12	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-095	RS-095-Z05SS	100~700	250	25	25	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RS-095	RS-095-Z10SS	100~700	500	20	18	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-095	RS-095-Z05PR(L)	100~700	250	25	25	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RS-095	RS-095-Z10PR(L)	100~700	500	20	18	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-095	RS-095-Z05PB	100~700	250	25	25	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RS-095	RS-095-Z10PB	100~700	500	20	18	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-120	RS-120-X10SS	100~1000	500	60	50	200	2500	Ø15x10(C7S)	NO15, 2Rail, 4Block
RS-120	RS-120-X20SS	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-120	RS-120-X10PR(L)	100~1000	500	60	50	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-120	RS-120-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-120	RS-120-Y10SS	100~700	500	20	18	200	2500	Ø15x10(C7S)	NO15, 2Rail, 4Block
RS-120	RS-120-Y20SS	100~700	1000	13	12	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-120	RS-120-Y10PR(L)	100~700	500	20	18	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-120	RS-120-Y20PR(L)	100~700	1000	13	12	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-120	RS-120-Z05SS	100~700	250	25	25	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	NO15, 2Rail, 4Block
RS-120	RS-120-Z10SS	100~700	500	20	18	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-120	RS-120-Z05PR(L)	100~700	250	25	25	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RS-120	RS-120-Z10PR(L)	100~700	500	20	18	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-140	RS-140-X10SS	100~1000	500	80	55	200	2500	Ø15x10(C7S)	NO15, 2Rail, 4Block
RS-140	RS-140-X20SS	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-140	RS-140-X20SS(Long)	1100~1500	552	43	38	400	2500	Ø20x20(C7S)	
RS-140	RS-140-X10PR(L)	100~1000	500	80	55	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-140	RS-140-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-140	RS-140-X20PR(L)(Long)	1100~1500	552	43	38	400	2500	Ø20x20(C7S)	
RS-140	RS-140-X10PB	100~1000	500	80	55	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-140	RS-140-X20PB	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-140	RS-140-X20PB(Long)	1100~1500	552	43	38	400	2500	Ø20x20(C7S)	
RS-140	RS-140-Y10SS	100~1000	500	32	30	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-140	RS-140-Y20SS	100~1000	1000	20	19	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-140	RS-140-Y20SS(Long)	1100~1500	552	20	20	400	2500	Ø20x20(C7S)	
RS-140	RS-140-Y10PR(L)	100~1000	500	32	30	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-140	RS-140-Y20PR(L)	100~1000	1000	20	19	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-140	RS-140-Y20PR(L)(Long)	1100~1500	552	20	20	400	2500	Ø20x20(C7S)	
RS-140	RS-140-Y10PB	100~1000	500	32	30	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-140	RS-140-Y20PB	100~1000	1000	20	19	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RS-140	RS-140-Y20PB(Long)	1100~1500	552	20	20	400	2500	Ø20x20(C7S)	
RS-140	RS-140-Z05SS	100~800	250	40	40	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RS-140	RS-140-Z10SS	100~1000	500	28	23	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-140	RS-140-Z05PR(L)	100~800	250	40	40	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RS-140	RS-140-Z10PR(L)	100~1000	500	28	23	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RS-140	RS-140-Z05PB	100~800	250	40	40	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	

Base	Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	가반하중		AC Servo Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Ball Screw	LM Guide	RM Series
				0.3G	0.5G					RM Series (Clean)
RS-140	RS-140-Z10PB	100~1000	500	28	23	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	NO15, 2Rail, 4Block	RM Series (Clean)
RS-140	RS-140-Z10PB	100~1000	500	28	23	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		RS Series (Tap 취부)
RS-175	RS-175-X10SS	100~1000	500	120	85	400	2500	Ø15x10(C7S)	NO20, 2Rail, 4Block	RC Series (Clean)
RS-175	RS-175-X20SS	100~1000	1000	60	40	400	2500	Ø15x20(C7S)		RJ Series (핀나트 취부)
RS-175	RS-175-X20SS(Long)	1100~1500	538	70	45	750	2500	Ø20x20(C7S)		Belt-RK Series
RS-175	RS-175-X10PR(L)	100~1000	500	120	85	400	2500	Ø15x10(C7S)		Belt-RS Series
RS-175	RS-175-X20PR(L)	100~1000	1000	60	40	400	2500	Ø15x20(C7S)		Belt-RJ Series
RS-175	RS-175-X20PR(L)(Long)	1100~1500	538	70	45	750	2500	Ø20x20(C7S)		ZW Unit
RS-175	RS-175-X10PB	100~1000	500	120	85	400	2500	Ø15x10(C7S)		Combi-nation Bracket
RS-175	RS-175-X20PB	100~1000	1000	60	40	400	2500	Ø15x20(C7S)		Linear Robot
RS-175	RS-175-X20PB(Long)	1100~1500	538	70	45	750	2500	Ø20x20(C7S)		Gantry Robot
RS-175	RS-175-Y10SS	100~1000	500	40	40	400	2500	Ø15x10(C7S)		Stage
RS-175	RS-175-Y20SS	100~1000	1000	27	25	400	2500	Ø15x20(C7S)	NO25, 2Rail, 4Block	SCARA Robot
RS-175	RS-175-Y20SS(Long)	1100~1500	538	27	25	750	2500	Ø20x20(C7S)		Desktop Robot
RS-175	RS-175-Y10PR(L)	100~1000	500	40	40	400	2500	Ø15x10(C7S)		Servo Press
RS-175	RS-175-Y20PR(L)	100~1000	1000	27	25	400	2500	Ø15x20(C7S)		Parallel Robot
RS-175	RS-175-Y20PR(L)(Long)	1100~1500	538	27	25	750	2500	Ø20x20(C7S)		Controller
RS-175	RS-175-Y10PB	100~1000	500	40	40	400	2500	Ø15x10(C7S)		Accessory
RS-175	RS-175-Y20PB	100~1000	1000	27	25	400	2500	Ø15x20(C7S)		
RS-175	RS-175-Y20PB(Long)	1100~1500	538	27	25	750	2500	Ø20x20(C7S)		
RS-175	RS-175-Z05SS	100~800	250	48	48	400(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)		
RS-175	RS-175-Z10SS	100~1000	500	40	38	400(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-175	RS-175-Z05PR(L)	100~800	250	48	48	400(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)		
RS-175	RS-175-Z10PR(L)	100~1000	500	40	38	400(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-175	RS-175-Z05PB	100~800	250	48	48	400(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)		
RS-175	RS-175-Z10PB	100~1000	500	40	38	400(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RS-210	RS-210-X20SS	100~1500	1000	150	110	750	2500	Ø20x20(C7S)		
RS-210	RS-210-X20SS(Long)	1600~1800	350	150	110	750	2500	Ø25x20(C7S)		
RS-210	RS-210-X20PR(L)	100~1500	1000	150	110	750	2500	Ø20x20(C7S)		
RS-210	RS-210-X20PR(L)(Long)	1600~1800	350	150	110	750	2500	Ø25x20(C7S)		
RS-210	RS-210-X20PB	100~1500	1000	150	110	750	2500	Ø20x20(C7S)		
RS-210	RS-210-X20PB(Long)	1600~1800	350	150	110	750	2500	Ø25x20(C7S)		
RS-210	RS-210-Y20SS	100~1500	1000	48	48	750	2500	Ø20x20(C7S)		
RS-210	RS-210-Y20SS(Long)	1600~1800	350	48	48	750	2500	Ø25x20(C7S)		
RS-210	RS-210-Y20PR(L)	100~1500	1000	48	48	750	2500	Ø20x20(C7S)		
RS-210	RS-210-Y20PR(L)(Long)	1600~1800	350	48	48	750	2500	Ø25x20(C7S)		
RS-210	RS-210-Y20PB	100~1500	1000	48	48	750	2500	Ø20x20(C7S)		
RS-210	RS-210-Y20PB	1600~1800	350	48	48	750	2500	Ø25x20(C7S)		
RS-210	RS-210-Z10SS	100~1000	500	80	40	750(Brake)	2500	Ø20x10(C7S)		
RS-210	RS-210-Z10PR(L)	100~1000	500	80	40	750(Brake)	2500	Ø20x10(C7S)		
RS-210	RS-210-Z10PB	100~1000	500	80	40	750(Brake)	2500	Ø20x10(C7S)		

RS-045N-X05(10)SS

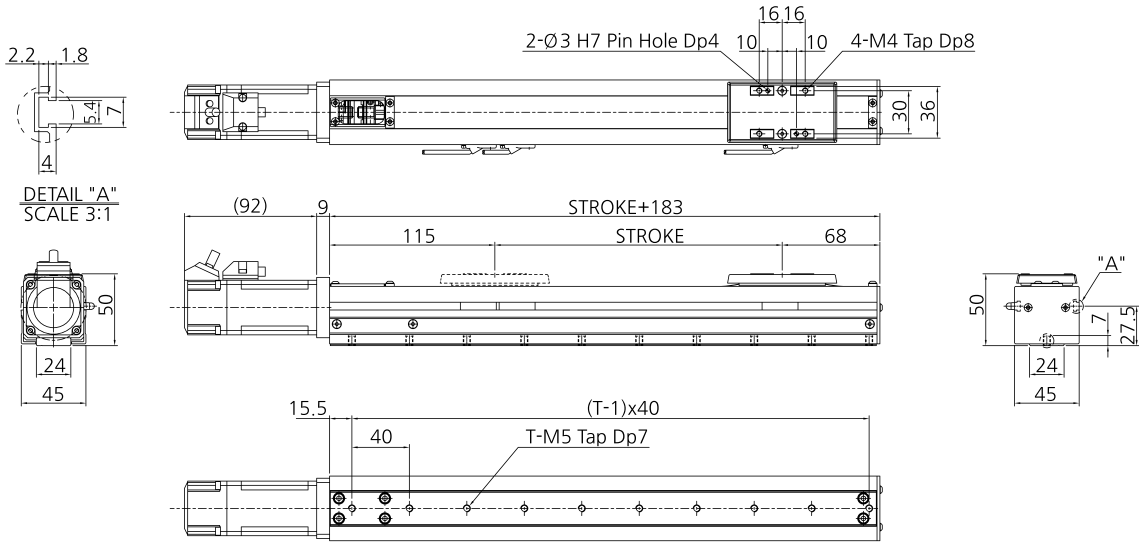
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm 표준 적용
- Base 폭 45mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- LM Rail 기반형 Type(통상적인 Base 없음)
- C10급 볼스크류 사용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-045N-X05SS	100~500	250	8	6	Ø12 x 05(C10)	100	NO24, 1R, 1B
RS-045N-X10SS	100~500	500	6	5	Ø12 x 10(C10)	100	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	Allowable Overhang Distance	
	RS-045-X05SS	RS-045-X10SS
0°	8kg	6kg
0°	58mm	70mm
90°	571mm	267mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-045-X05SS RS-045-X10SS	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4											

RS-045N-Z05(10)SS

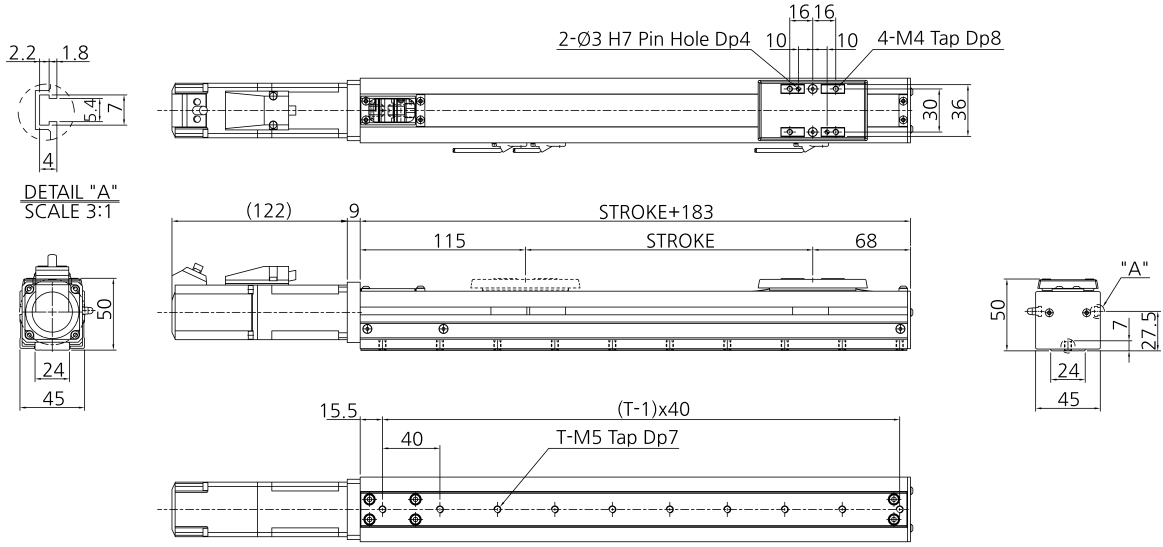
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm 표준 적용
- Base 폭 45mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- LM Rail 기반형 Type(통상적인 Base 없음)
- C10급 볼스크류 사용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착 2. 외관 흑색 아노다이징 처리 3. 볼스크류 및 LM 레이던트

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-045N-Z05SS	100~500	250	4	3	Ø12 x 05(C10)	100(Brake)	NO24, 1R, 1B
RS-045N-Z10SS	100~500	500	3	2	Ø12 x 10(C10)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	Allowable Overhang Distance	
	RS-045-Z05SS	RS-045-Z10SS
0°	4kg	3kg
90°	0mm	3mm
90°	3mm	1mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-045-Z05SS RS-045-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	2.4	2.7	3	3.3	3.6											

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-050-X1(2)OSS

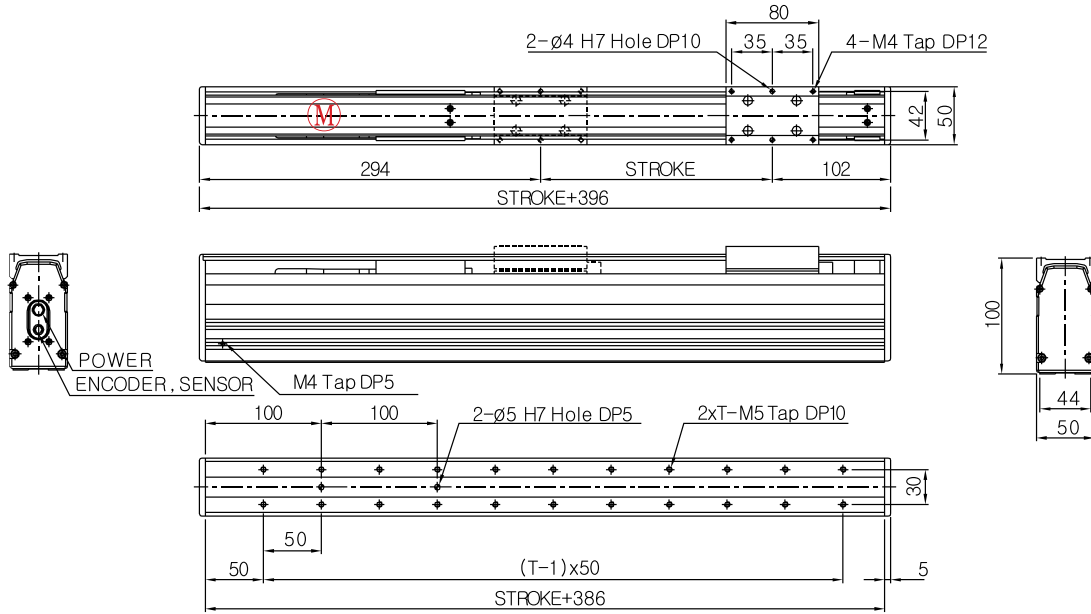
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 50mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)	Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G			
RS-050X10SS	100~800	500	7	Ø15 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 2B
RS-050X20SS	100~800	1000	6	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	Allowable Overhang Distance	
	RS-050X10SS	RS-050X20SS
0°	7kg	6kg
90°	80mm	70mm
Horizontal(X)	2000mm	750mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-050X10SS RS-050X20SS	Max. Speed(mm/s)	500						489	385								
	Weight(kgf)	5	5.6	6.2	6.8	7.4	8	8.6	9.2								

RS-050-X1(2)0PR(L)

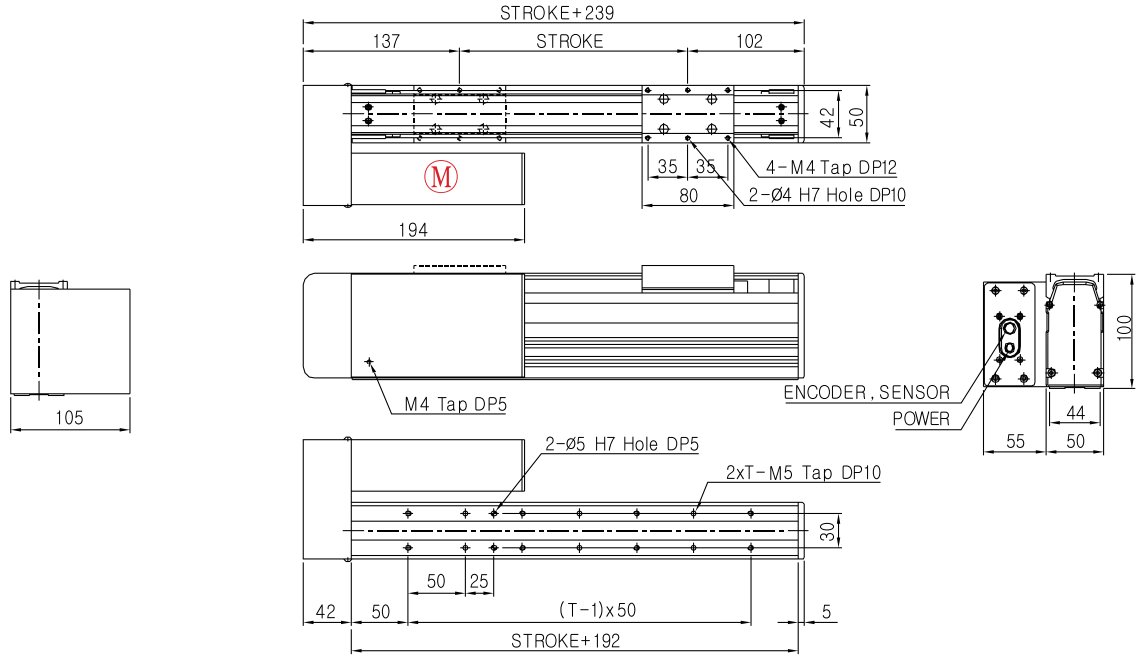
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 50mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)	Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G			
RS-050X10PR(L)	100~800	500	7	Ø15 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 2B
RS-050X20PR(L)	100~800	1000	6	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-050X10PR(L)	RS-050X20PR(L)
	7kg	6kg
	0°	80mm
90°	2000mm	750mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-050X10PR(L) RS-050X20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500							489	385							
		1000							978	770							
	Weight(kgf)	5	5.6	6.2	6.8	7.4	8	8.6	9.2								

RS-050-Z05(10)SS

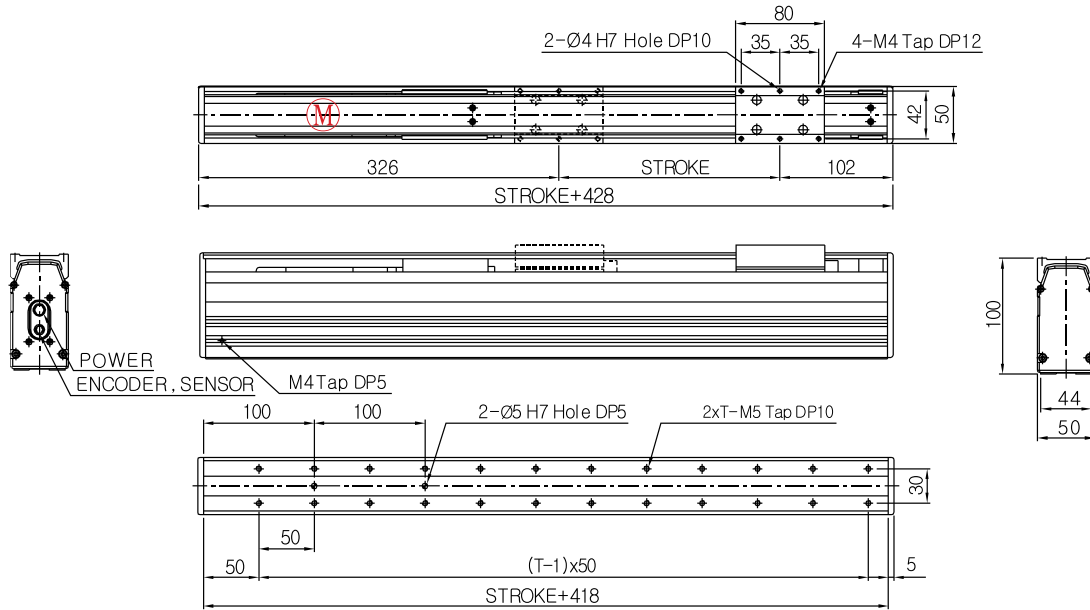
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 50mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)	Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G			
RS-050-Z05SS	100~400	250	6	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO15, 1R, 2B
RS-050-Z10SS	100~400	500	6	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-050-Z05SS	RS-050-Z10SS
	0°	6kg
90°	135mm	180mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RS-050-Z05SS RS-050-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250														
	Weight(kgf)	5.3	5.9	6.5	7.1											

RS-050-Z05(10)PR(L)

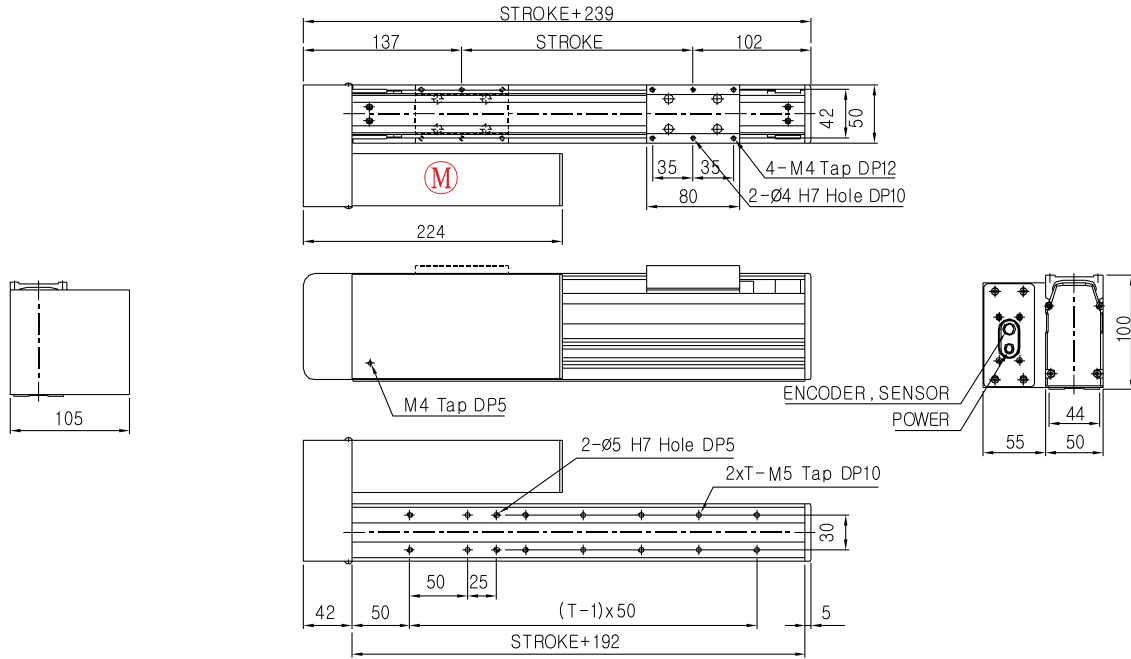
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 50mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)	Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G			
RS-050-Z05PR(L)	100~400	250	6	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO15, 1R, 2B
RS-050-Z10PR(L)	100~400	500	6	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-050-Z05PR(L)	RS-050-Z10PR(L)
		6kg
0°	135mm	
90°	180mm	

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axls	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RS-050-Z05PR(L) RS-050-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250														
	Weight(kgf)	5.3	5.9	6.5	7.1											

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-065-X05(10)SS

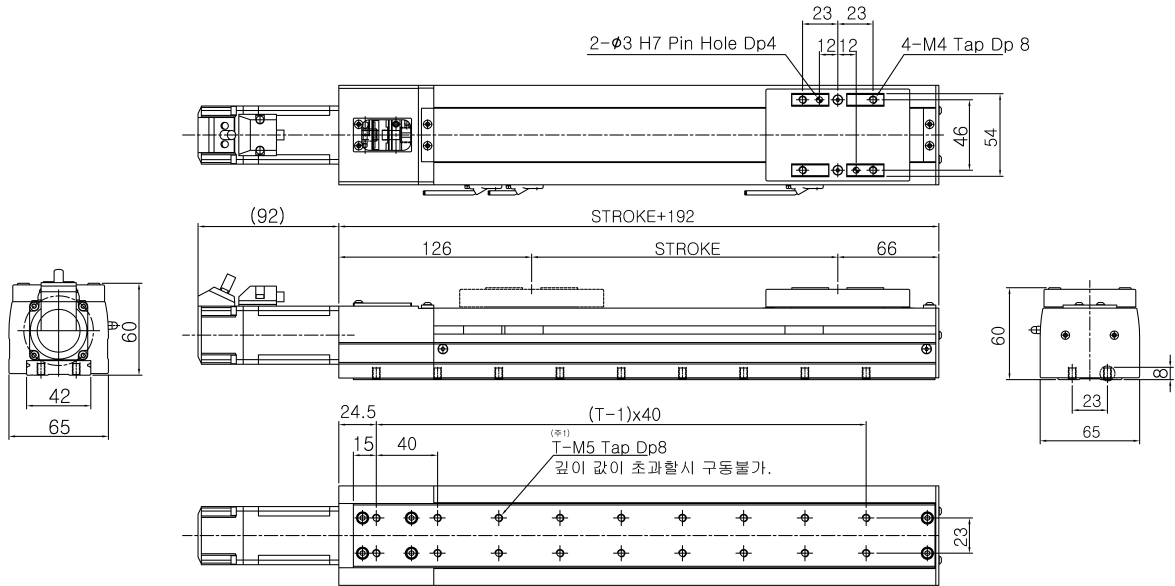
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm 표준 적용
- Base 폭 65mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- LM Rail 기반형 Type(통상적인 Base 없음)
- C10급 볼스크류 사용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-065-X05SS	100~700	250	20	18	Ø12 x 05(C10S)	100	NO42, 1R, 1B
RS-065-X10SS	100~700	500	15	14	Ø12 x 10(C10S)	100	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	Allowable Overhang Distance	
	RS-065-X05SS	RS-065-X10SS
0°	20kg 62mm	15kg 74mm
90°	417mm	208mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-065-X05SS RS-065-X10SS	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	3.1	3.6	4	4.5	5	5.4	5.9									

RS-065-Z05(10)SS

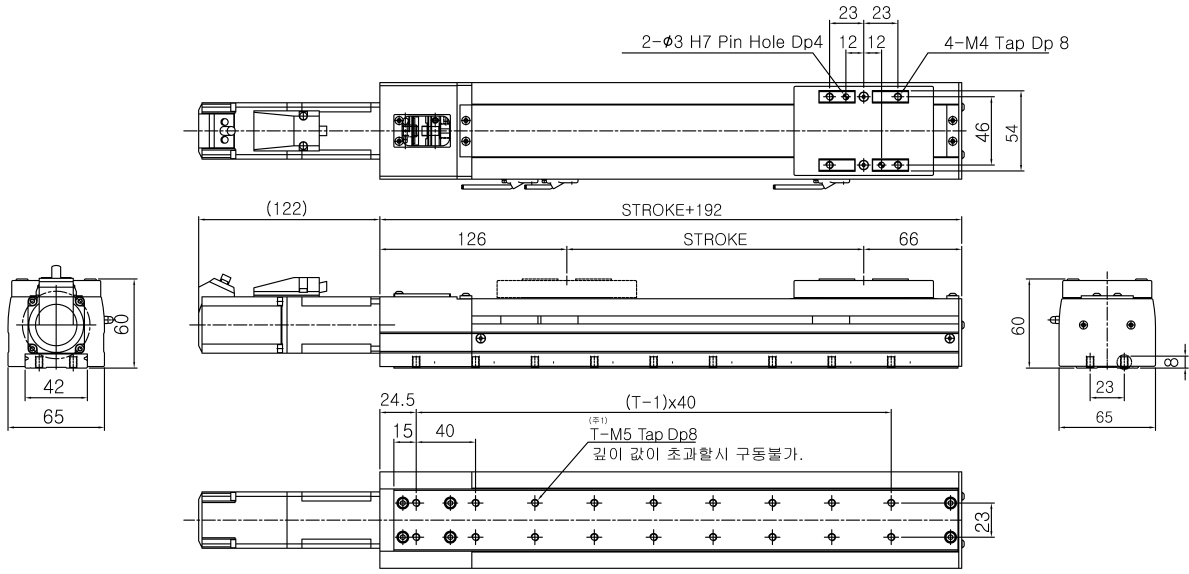
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm 표준 적용
- Base 폭 65mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- LM Rail 기반형 Type(통상적인 Base 없음)
- C10급 볼스크류 사용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착 2. 외관 흑색 아노다이징 처리 3. 볼스크류 및 LM 레이던트

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-065-Z05SS	100~500	250	6	5	Ø12 x 05(C10S)	100	NO42, 1R, 1B
RS-065-Z10SS	100~500	500	4	3	Ø12 x 10(C10S)	100	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-065-Z05SS	RS-065-Z10SS
	0°	6kg 52mm
90°	51mm	90mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-065-Z05SS RS-065-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	3.4	3.8	4.3	4.7	5.2											

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-066N-Y1(2)OSS

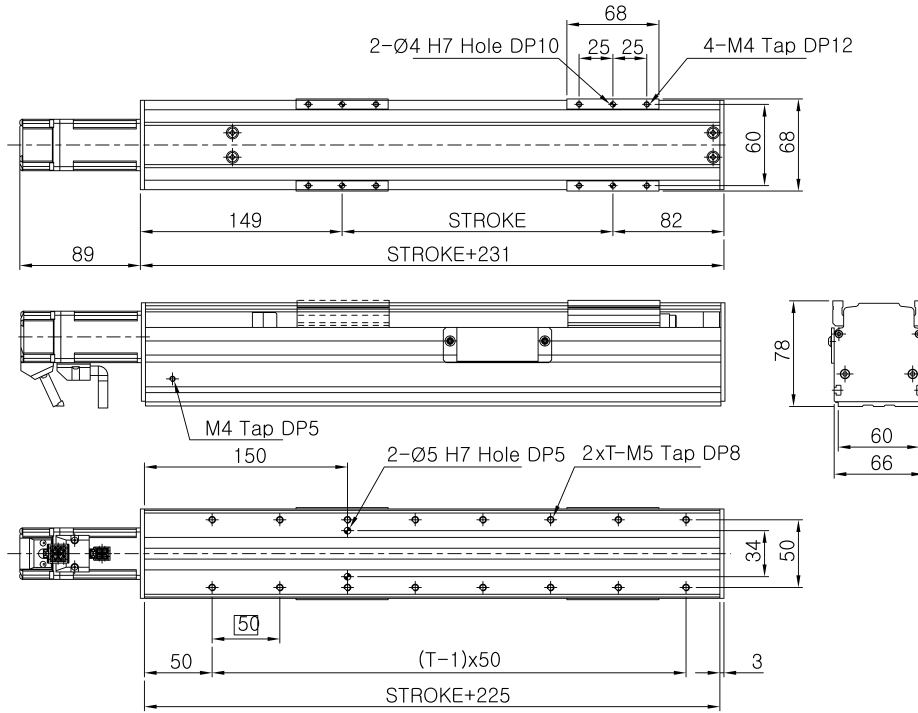
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 66mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-066N-Y1OSS	100~500	500	5	4.5	Ø15 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 1B
RS-066N-Y2OSS	100~500	1000	3.5	3	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-066N-Y1OSS		RS-066N-Y2OSS	
	2kg	4kg	2kg	3kg
0°	208mm	76mm	66mm	27mm
90°	155mm	43mm	64mm	22mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-066N-Y1OSS RS-066N-Y2OSS	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	3.9	4.4	5	5.6	6.2											

RS-066N-Y1(2)0PR(L)

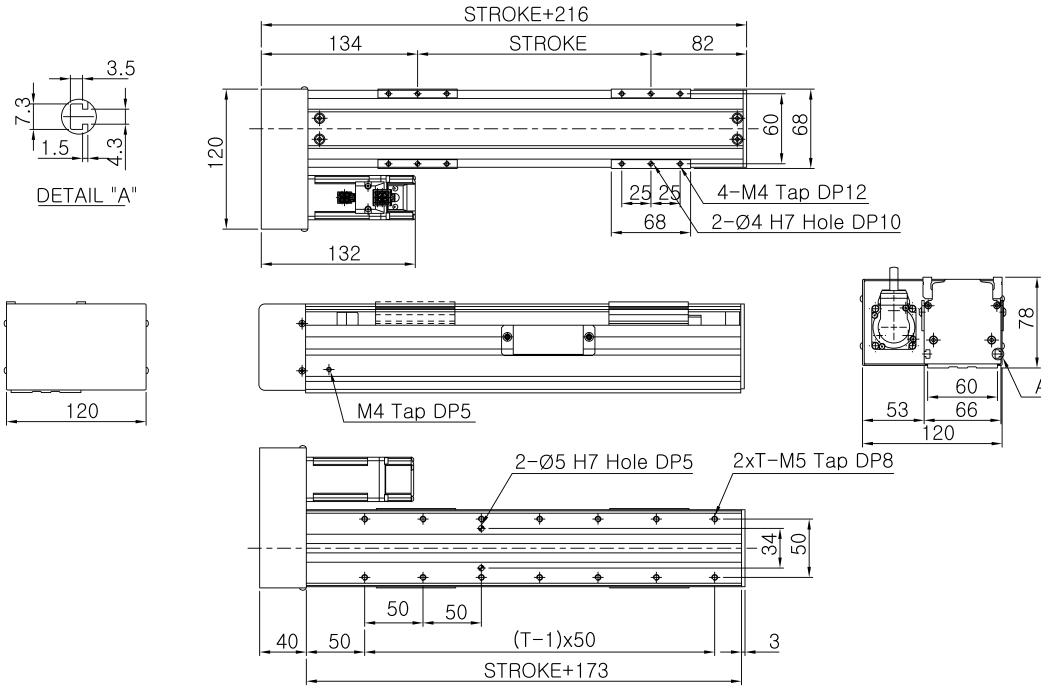
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 66mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-066N-Y10PR(L)	100~500	500	5	4.5	Ø15 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 1B
RS-066N-Y20PR(L)	100~500	1000	3.5	3	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-066N-Y10PR(L)		RS-066N-Y20PR(L)	
	2kg	4kg	2kg	3kg
	0°	208mm	76mm	66mm
90°	155mm	43mm	64mm	22mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
RCI 4,	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-066N-Y10PR(L) RS-066N-Y20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	4	4.6	5.2	5.8	6.4											

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-066N-Y1(2)0PB

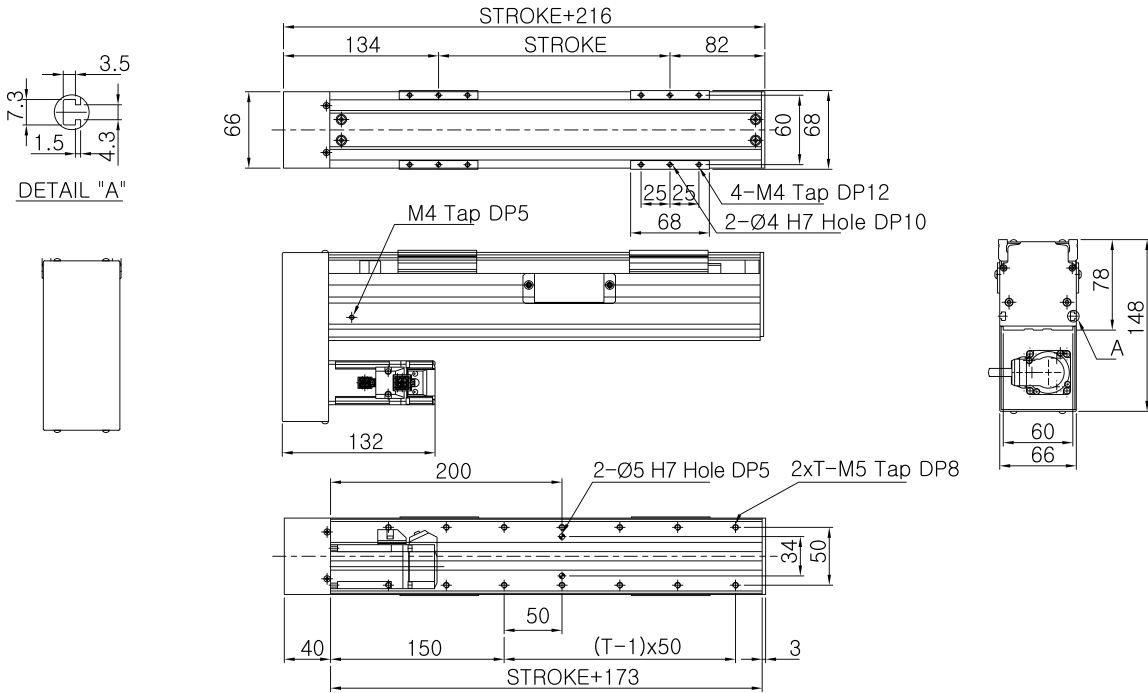
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 66mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-066N-Y10PB	100~500	500	5	4.5	Ø15 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 1B
RS-066N-Y20PB	100~500	1000	3.5	3	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-066N-Y10PB		RS-066N-Y20PB	
	2kg	4kg	2kg	3kg
	0°	208mm	76mm	66mm
90°	155mm	43mm	64mm	22mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⓘ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-066N-Y10PB RS-066N-Y20PB	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	4	4.6	5.2	5.8	6.4											

RS-066N-Z05(10)SS

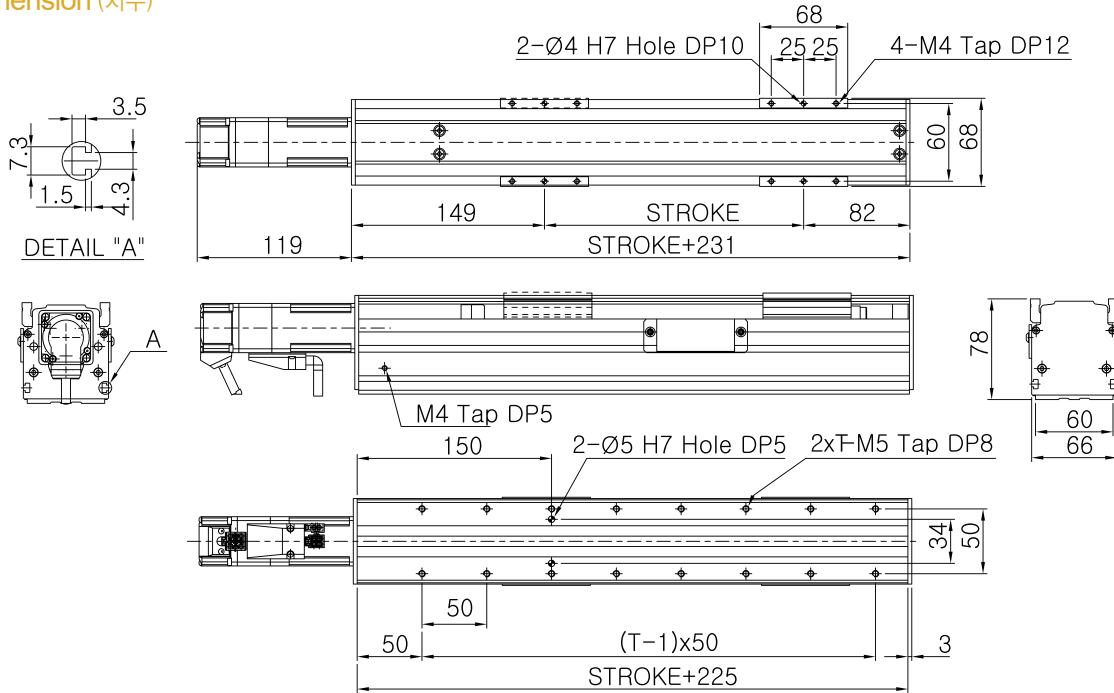
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 66mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-066N-Z05SS	100~300	250	4	4	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO15, 1R, 1B
RS-066N-Z10SS	100~300	500	3.5	3.5	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-066N-Z05SS		RS-066N-Z10SS	
	2kg	4kg	2kg	3kg
0°	45mm	16mm	32mm	17mm
90°	90mm	31mm	65mm	34mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RS-066N-Z05SS RS-066N-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250														
	Weight(kgf)	4.2	4.7	5.3												

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-066N-Z05(10)PR(L)

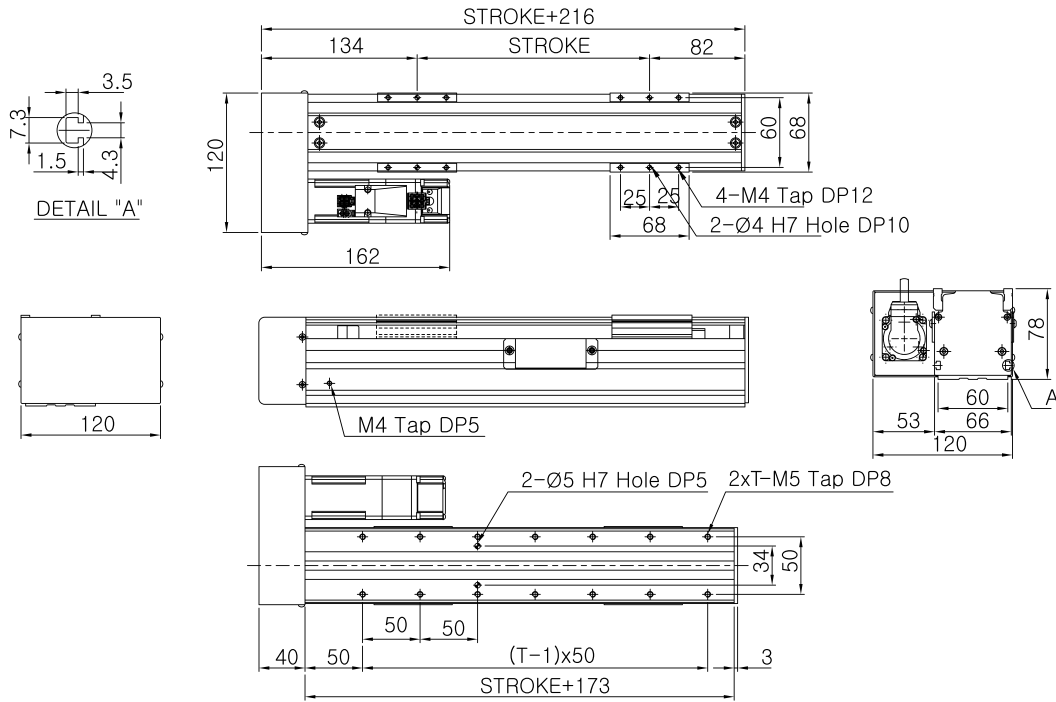
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 66mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-066N-Z05PR(L)	100~300	250	4	4	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO15, 1R, 1B
RS-066N-Z10PR(L)	100~300	500	3.5	3.5	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-066N-Z05PR(L)		RS-066N-Z10PR(L)	
	2kg	4kg	2kg	3kg
0°	45mm	16mm	32mm	17mm
90°	90mm	31mm	65mm	34mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axls	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RS-066N-Z05PR(L) RS-066N-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250														
	Weight(kgf)	4.3	4.9	5.4												

RS-066N-Z05(10)PB

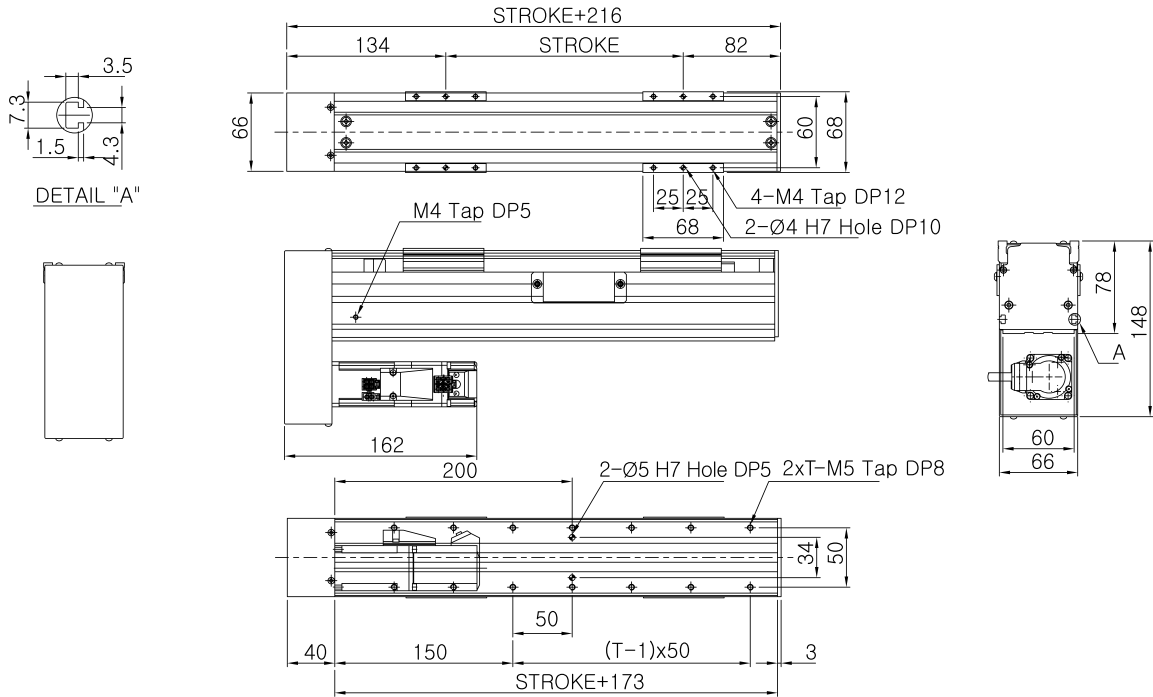
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 66mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-066N-Z05PB	100~300	250	4	4	Ø15 x 05(C75)	100(Brake)	NO15, 1R, 1B
RS-066N-Z10PB	100~300	500	3.5	3.5	Ø15 x 10(C75)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-066N-Z05PB		RS-066N-Z10PB	
	2kg	4kg	2kg	3kg
0°	45mm	16mm	32mm	17mm
90°	90mm	31mm	65mm	34mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RS-066N-Z05PB RS-066N-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	250														
	Weight(kgf)	4.3	4.9	5.4												

RS-075N-X1(20)SS

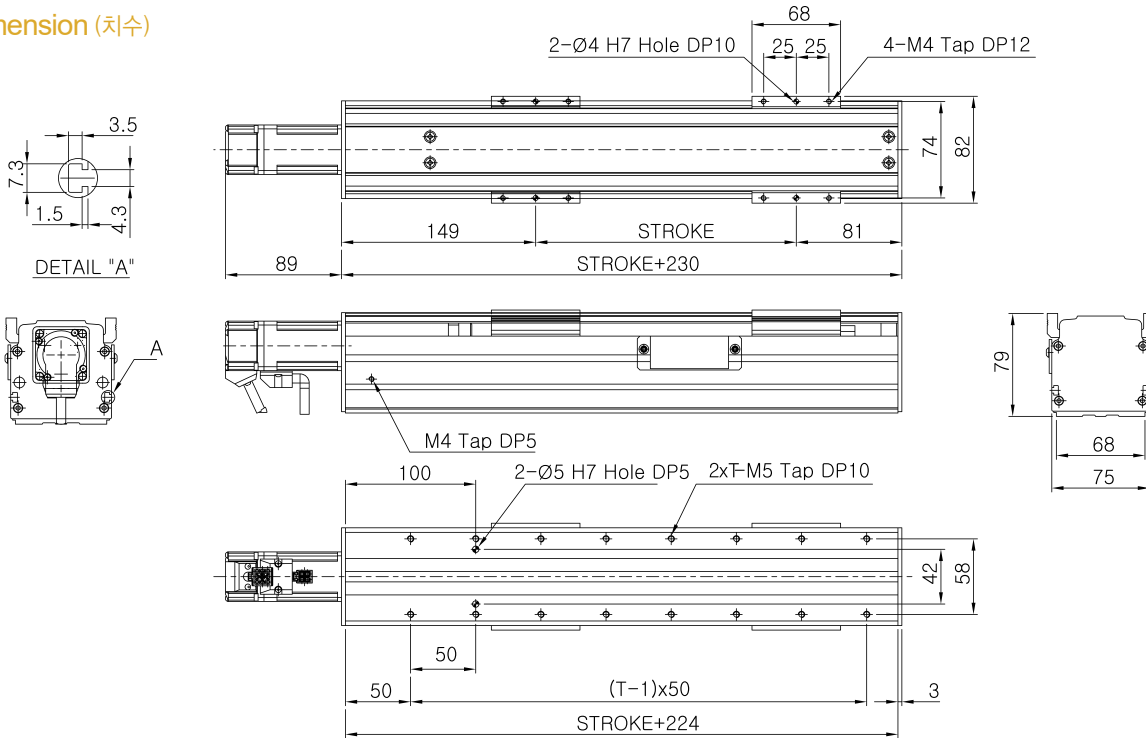
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 75mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-075N-X10SS	100~1000	500	26	22	Ø15 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 2B
RS-075N-X20SS	100~1000	1000	6	6	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-075N-X10SS		RS-075N-X20SS	
	10kg	20kg	3kg	6kg
0°	37mm	16mm	55mm	24mm
90°	106mm	43mm	214mm	66mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⓘ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-075N-X10SS RS-075N-X20SS	Max. Speed(mm/s)	500						489	386	312	257						
	Weight(kgf)	4.2	4.8	5.4	6.1	6.7	7.3	8	8.6	9.2	9.9						

RS-075N-X1(20)PR(L)

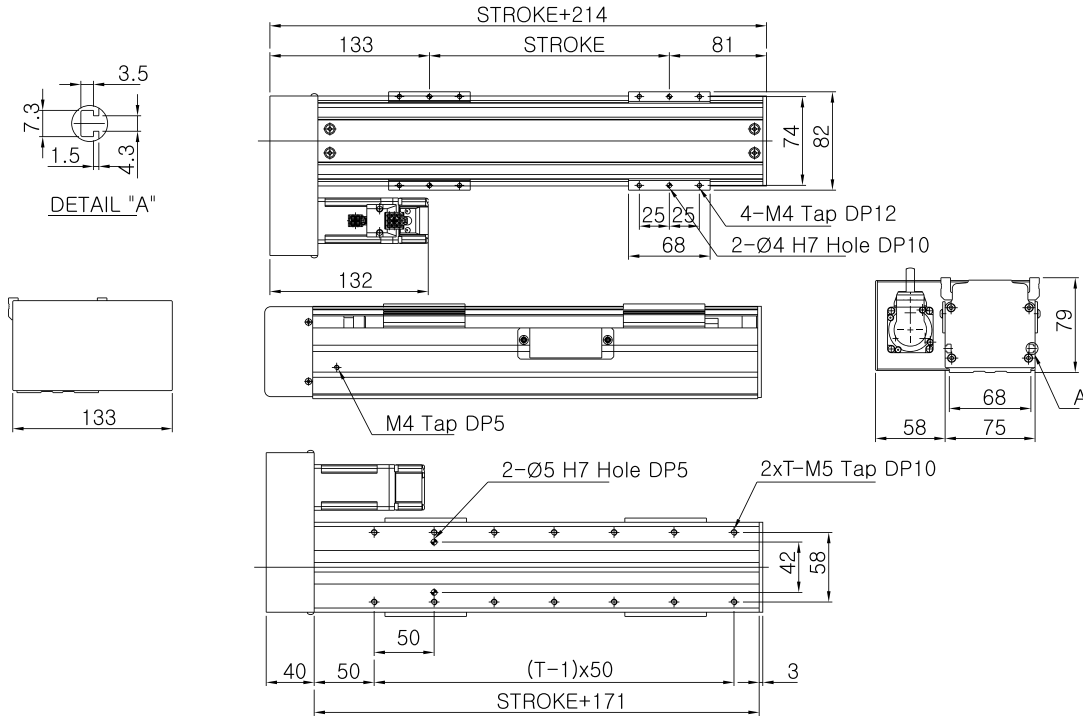
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 75mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착 2. 외관 흑색 아노다이징 처리 3. 볼스크류 및 LM 레이던트 4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-075N-X10PR(L)	100~1000	500	26	22	Ø15 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 2B
RS-075N-X20PR(L)	100~1000	1000	6	6	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-075N-X10PR(L)		RS-075N-X20PR(L)	
	10kg	20kg	3kg	6kg
	0°	37mm	16mm	55mm
90°	106mm	43mm	214mm	66mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axls	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-075N-X10PR(L) RS-075N-X20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500						489	386	312	257						
	Weight(kgf)	4.2	4.8	5.4	6.1	6.7	7.3	8	8.6	9.2	9.9						

RS-075N-X1(2)0PB

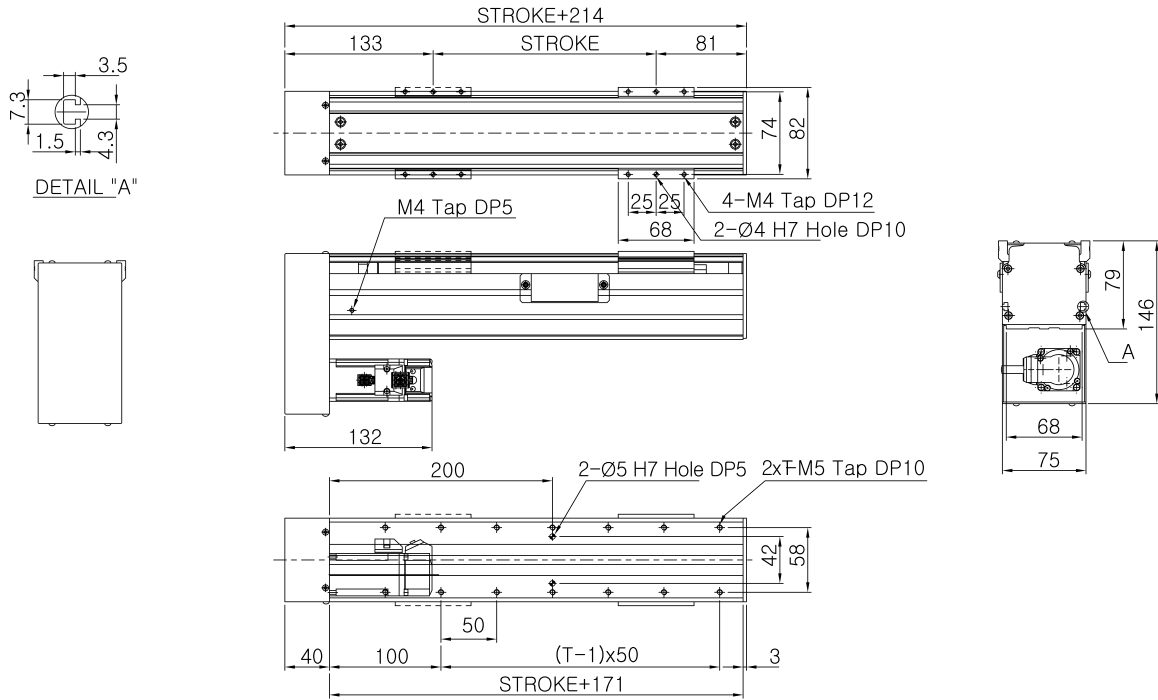
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 75mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-075N-X10PB	100~1000	500	26	22	Ø15 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 2B
RS-075N-X20PB	100~1000	1000	6	6	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-075N-X10PB		RS-075N-X20PB	
	10kg	20kg	3kg	6kg
	0°	37mm	16mm	55mm
90°	106mm	43mm	214mm	66mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-075N-X10PB RS-075N-X20PB	Max. Speed(mm/s)	500						489	386	312	257						
	Weight(kgf)	4.2	4.8	5.4	6.1	6.7	7.3	8	8.6	9.2	9.9						

RS-075N-Y1(2)0SS

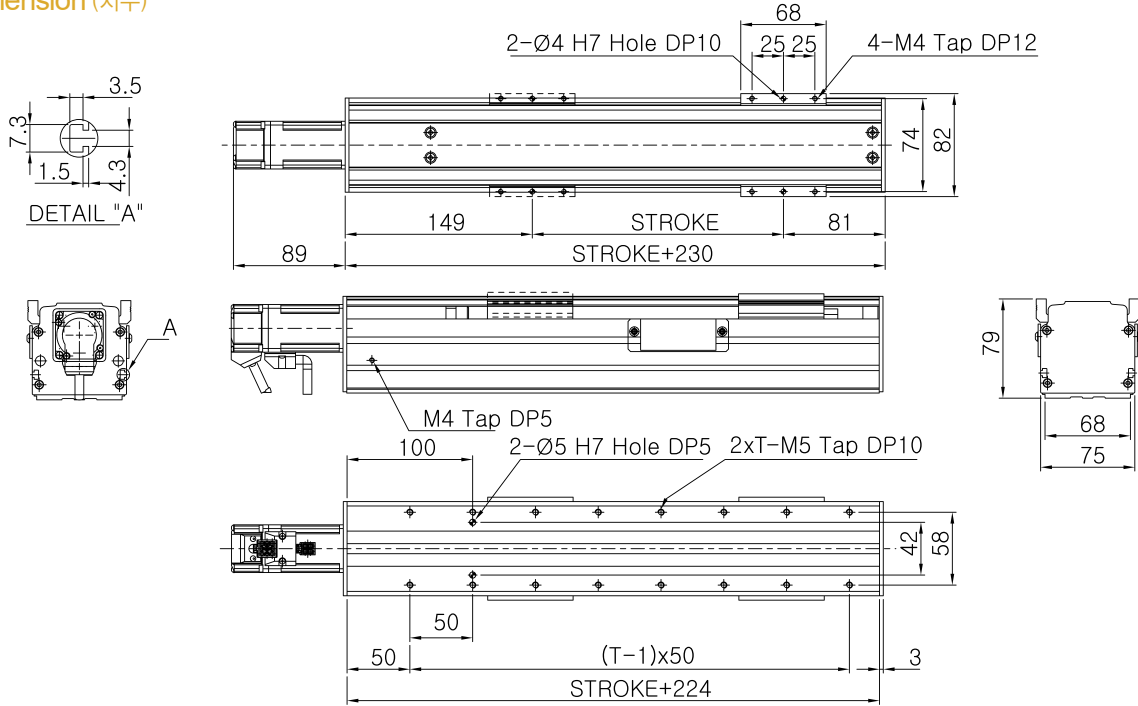
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 75mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-075N-Y10SS	100~600	500	5.5	5.5	Ø15 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 2B
RS-075N-Y20SS	100~600	1000	4	3.5	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-075N-Y10SS		RS-075N-Y20SS	
	3kg	5kg	2kg	3kg
0°	130mm	48mm	70mm	29mm
90°	81mm	21mm	65mm	24mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-075N-Y10SS RS-075N-Y20SS	Max. Speed(mm/s)	500							489	386	312	257					
	Weight(kgf)	4.2	4.8	5.4	6.1	6.7	7.3	8	8.6	9.2	9.9						

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-075N-Y1(2)0PR(L)

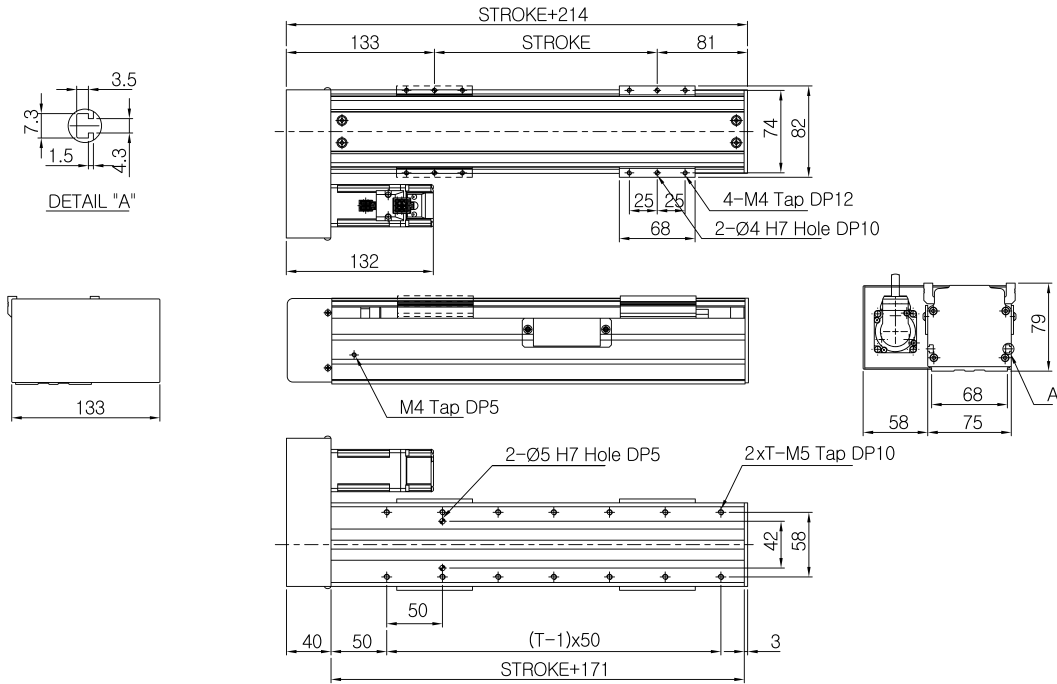
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 75mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-075N-Y10PR(L)	100~600	500	5.5	5.5	Ø15 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 2B
RS-075N-Y20PR(L)	100~600	1000	4	3.5	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-075N-Y10PR(L)		RS-075N-Y20PR(L)	
	3kg	5kg	2kg	3kg
0°	130mm	48mm	70mm	29mm
90°	81mm	21mm	65mm	24mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axls	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⓘ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RS-075N-Y10PR(L) RS-075N-Y20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500						489	386	312	257					
	Weight(kgf)	4.2	4.8	5.4	6.1	6.7	7.3	8	8.6	9.2	9.9					

RS-075N-Y1(2)0PB

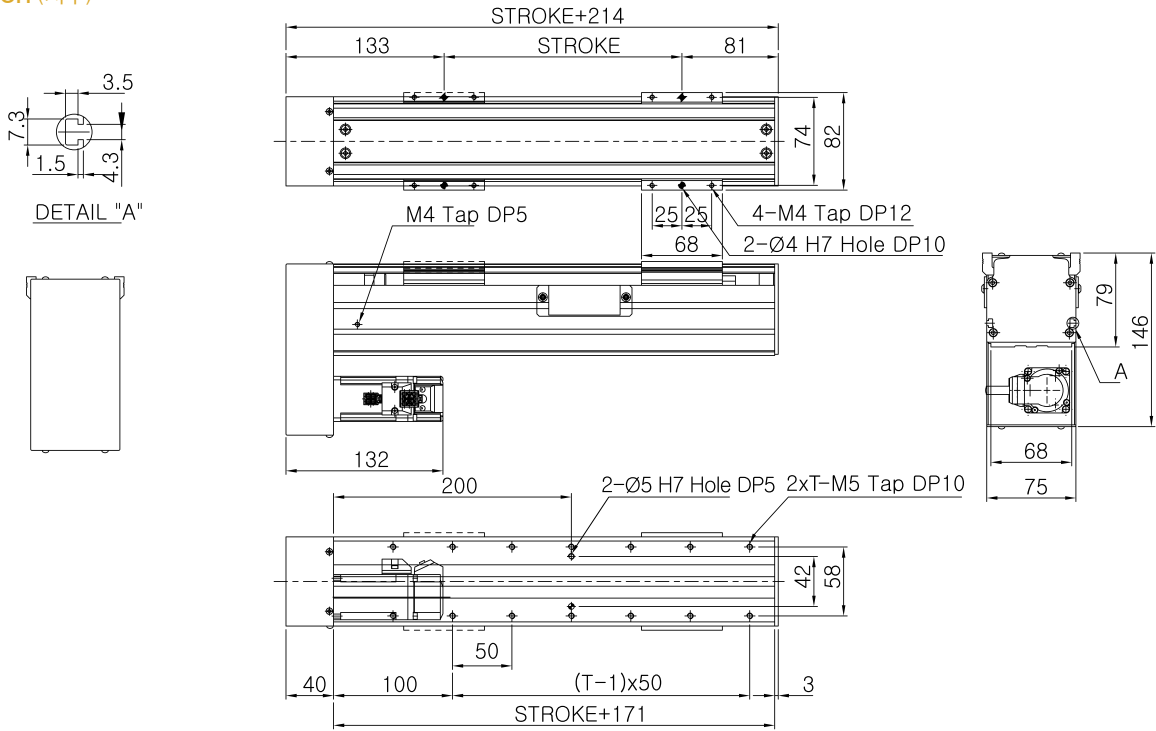
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 75mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-075N-Y10PB	100~600	500	5.5	5.5	Ø15 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 2B
RS-075N-Y20PB	100~600	1000	4	3.5	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-075N-Y10PB		RS-075N-Y20PB	
	3kg	6kg	2kg	3kg
0°	130mm	48mm	70mm	29mm
90°	81mm	21mm	65mm	24mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-075N-Y10PB RS-075N-Y20PB	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	4.2	4.8	5.4	6.1	6.7	7.3										

RS-075N-Z05(10)SS

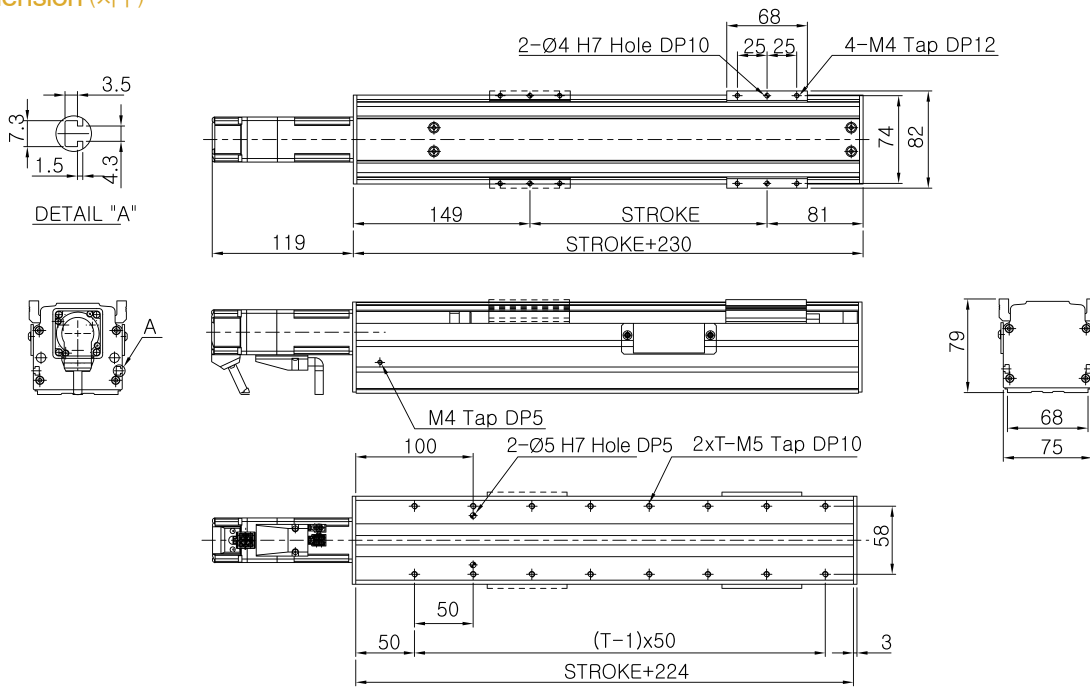
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 75mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-075N-Z05SS	100~400	250	6	6	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO15, 1R, 2B
RS-075N-Z10SS	100~400	500	5	5	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-075N-Z05SS		RS-075N-Z10SS	
	3kg	5kg	2kg	4kg
0°	25mm	9mm	32mm	9mm
90°	66mm	21mm	69mm	15mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RS-075N-Z05SS RS-075N-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250														
	Weight(kgf)	4.5	5.1	5.6	6.4											

RS-075N-Z05(10)PR(L)

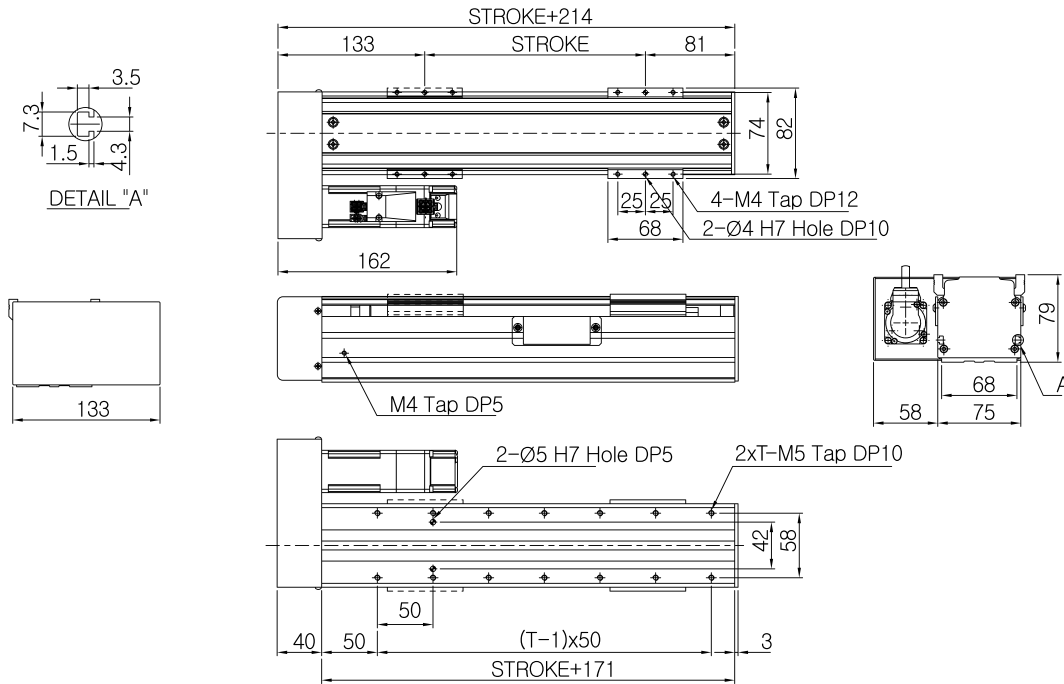
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 75mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-075N-Z05PR(L)	100~400	250	6	6	Ø15 x 05(C75)	100(Brake)	NO15, 1R, 2B
RS-075N-Z10PR(L)	100~400	500	5	5	Ø15 x 10(C75)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-075N-Z05PR(L)		RS-075N-Z10PR(L)	
	3kg	5kg	2kg	4kg
0°	25mm	9mm	32mm	9mm
90°	66mm	21mm	69mm	15mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-075N-Z05PR(L) RS-075N-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250															
		500															
	Weight(kgf)	4.4	5	5.6	6.3												

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-075N-Z05(10)PB

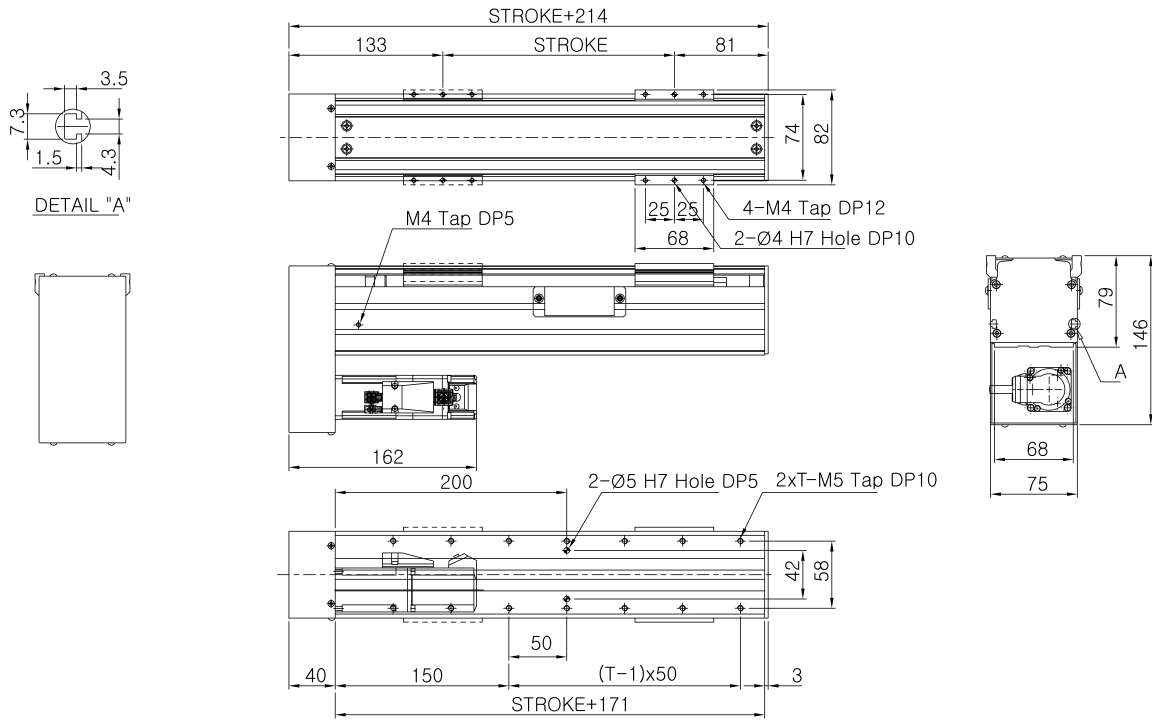
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 75mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-075N-Z05PB	100~400	250	6	5	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO15, 1R, 2B
RS-075N-Z10PB	100~400	500	6	5	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-075N-Z05PB		RS-075N-Z10PB	
	3kg	6kg	2kg	4kg
0°	25mm	9mm	32mm	9mm
90°	66mm	21mm	69mm	15mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-075N-Z05PB RS-075N-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	4.4	5	5.6	6.3												

RS-086N-X1(2)0SS

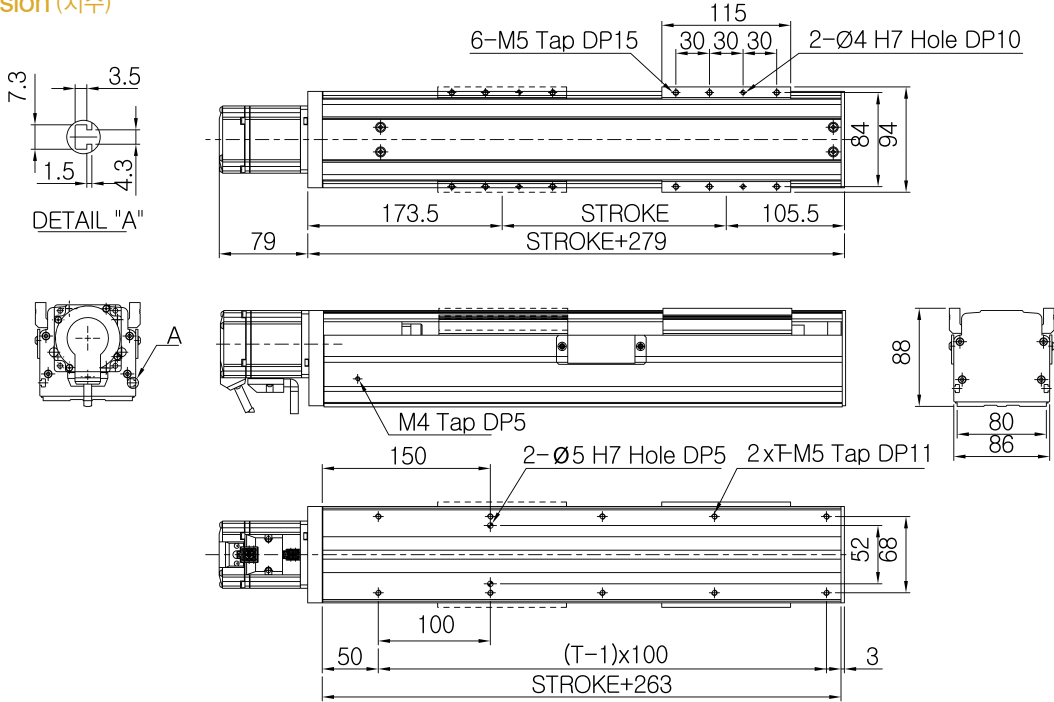
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 86mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-086N-X10SS	100~1000	500	40	35	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 2B
RS-086N-X20SS	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-086N-X10SS		RS-086N-X20SS	
	15kg	30kg	15kg	25kg
0°	141mm	61mm	81mm	40mm
90°	1042mm	482mm	388mm	201mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-086N-X10SS RS-086N-X20SS	Max. Speed(mm/s)	500						439	350	286	238						
	Weight(kgf)	6.6	7.6	8.4	9.3	10.5	11.1	12	12.6	13.8	14.7						

RS-086N-X1(2)0PR(L)

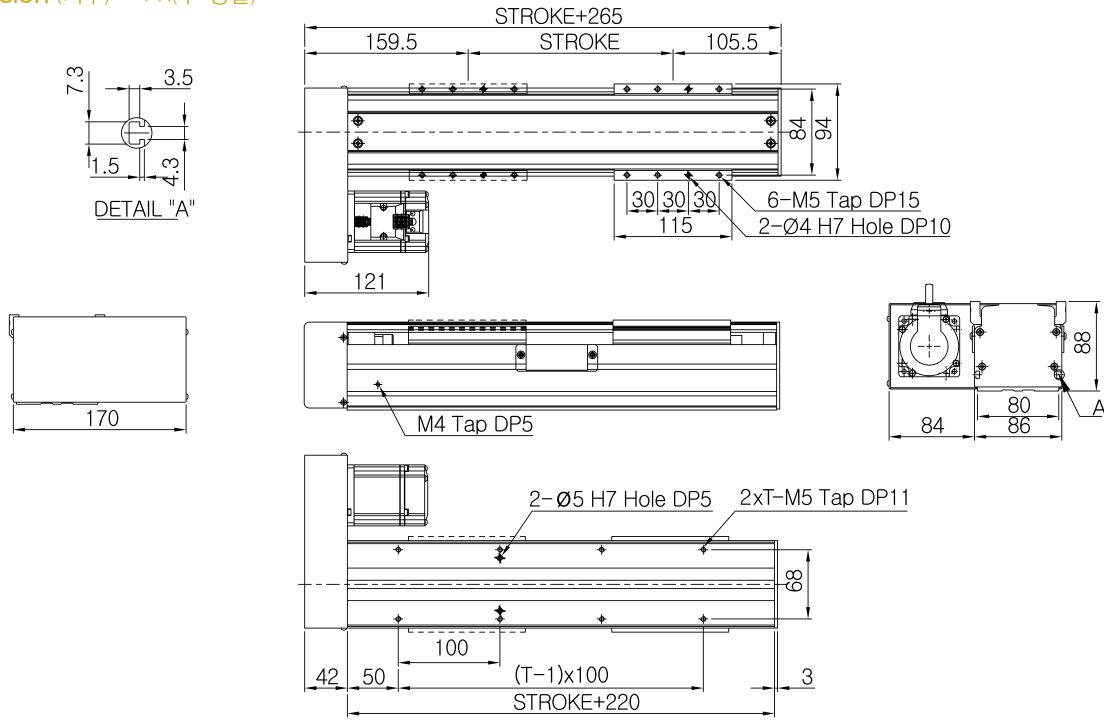
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 86mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-086N-X10PR(L)	100~1000	500	40	35	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 2B
RS-086N-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-086NX10PR(L)		RS-086N-X20PR(L)	
	15kg	30kg	15kg	25kg
0°	141mm	61mm	81mm	40mm
90°	1042mm	482mm	388mm	201mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-086N-X10PR(L) RS-086N-X20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500						439	350	286	238						
	Weight(kgf)	6.7	7.6	8.5	9.4	10.3	11.2	12.1	13	13.9	14.8						

RS-086N-X1(2)0PB

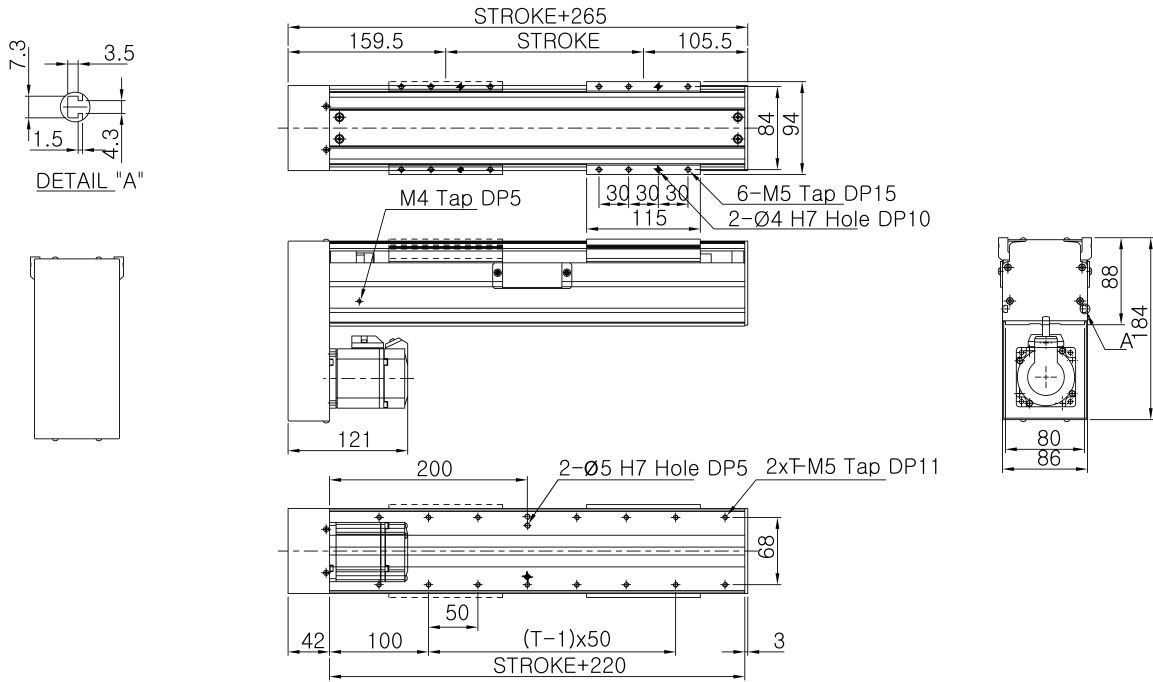
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 86mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-086N-X10PB	100~1000	500	40	35	Ø15 x 10(C7S)	100	NO20, 1R, 2B
RS-086N-X20PB	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-086N-X10PB		RS-086N-X20PB	
	15kg	30kg	15kg	25kg
0°	141mm	61mm	81mm	40mm
90°	1042mm	482mm	388mm	201mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-086N-X10PB RS-086N-X20PB	Max. Speed(mm/s)	500							439	350	286	238					
	Weight(kgf)	6.7	7.6	8.5	9.4	10.3	11.2	12.1	13	13.9	14.8						

RS-086N-Y1(2)0SS

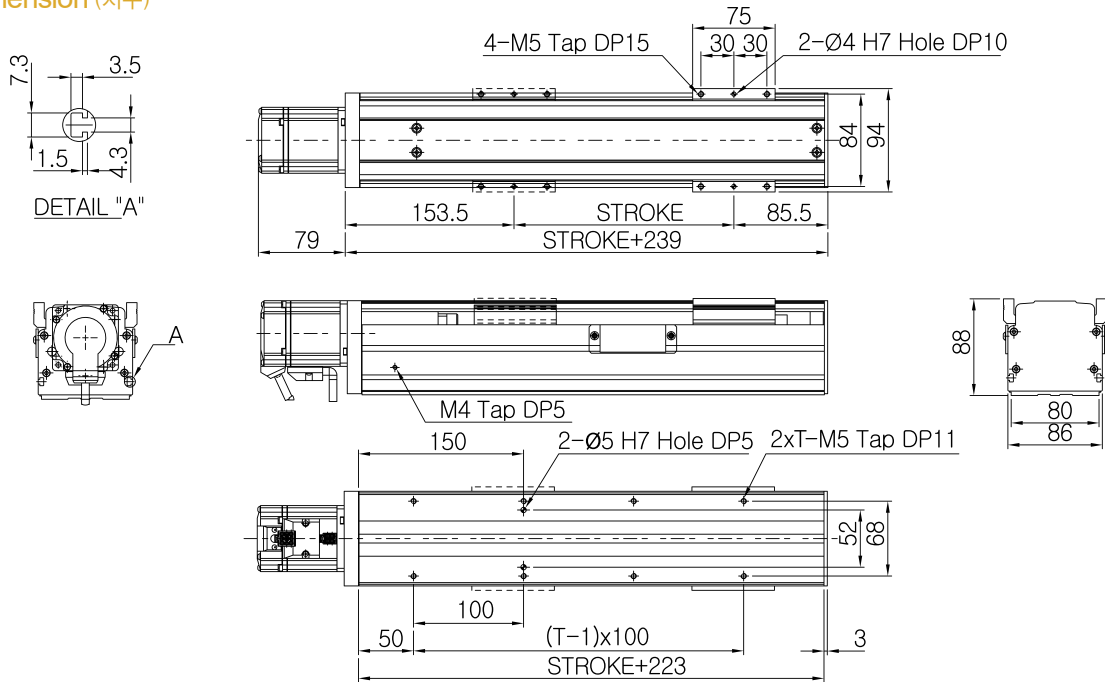
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 86mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-086N-Y10SS	100~600	500	10	9	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 1B
RS-086N-Y20SS	100~600	1000	7	6	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-086N-Y10SS		RS-086N-Y20SS	
	4kg	8kg	3kg	6kg
0°	380mm	138mm	182mm	44mm
90°	177mm	53mm	107mm	33mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-086N-Y10SS RS-086N-Y20SS	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	5.9	6.8	7.7	8.6	9.5	10.4										

RS-086N-Y1(2)0PR(L)

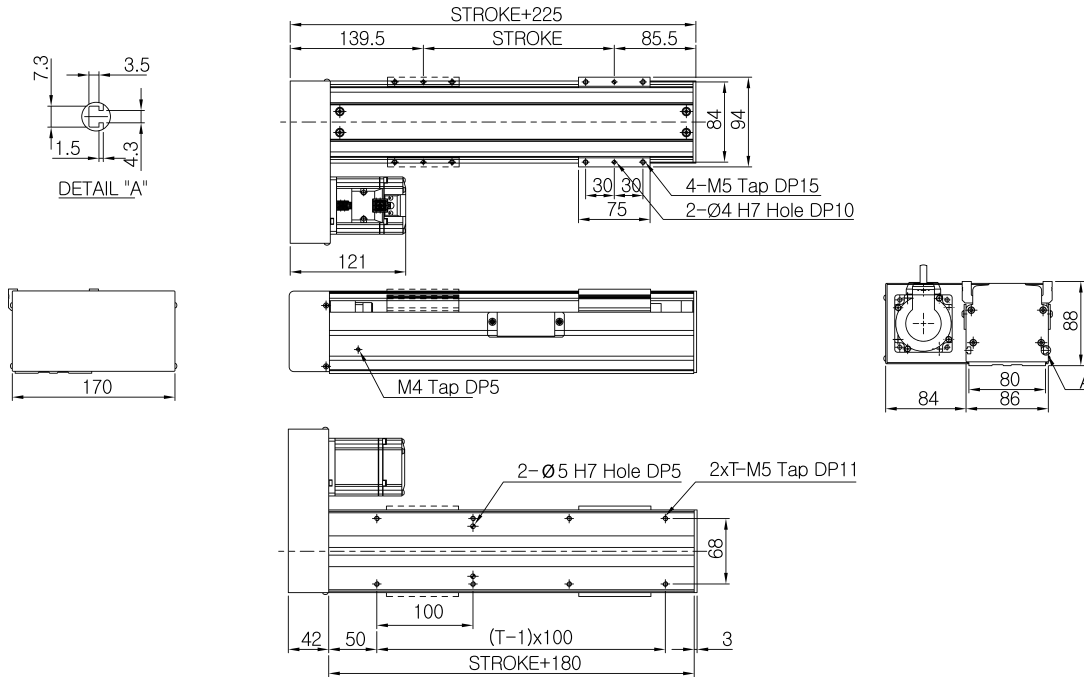
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 86mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-086N-Y10PR(L)	100~600	500	10	9	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 1B
RS-086N-Y20PR(L)	100~600	1000	7	6	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	±/ - 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-086N-Y10PR(L)		RS-086N-Y20PR(L)	
	4kg	8kg	3kg	6kg
0°	380mm	138mm	182mm	44mm
90°	177mm	53mm	107mm	33mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-086N-Y10PR(L) RS-086N-Y20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	6	6.9	7.8	8.7	9.6	10.5										

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-086N-Y1(2)0PB

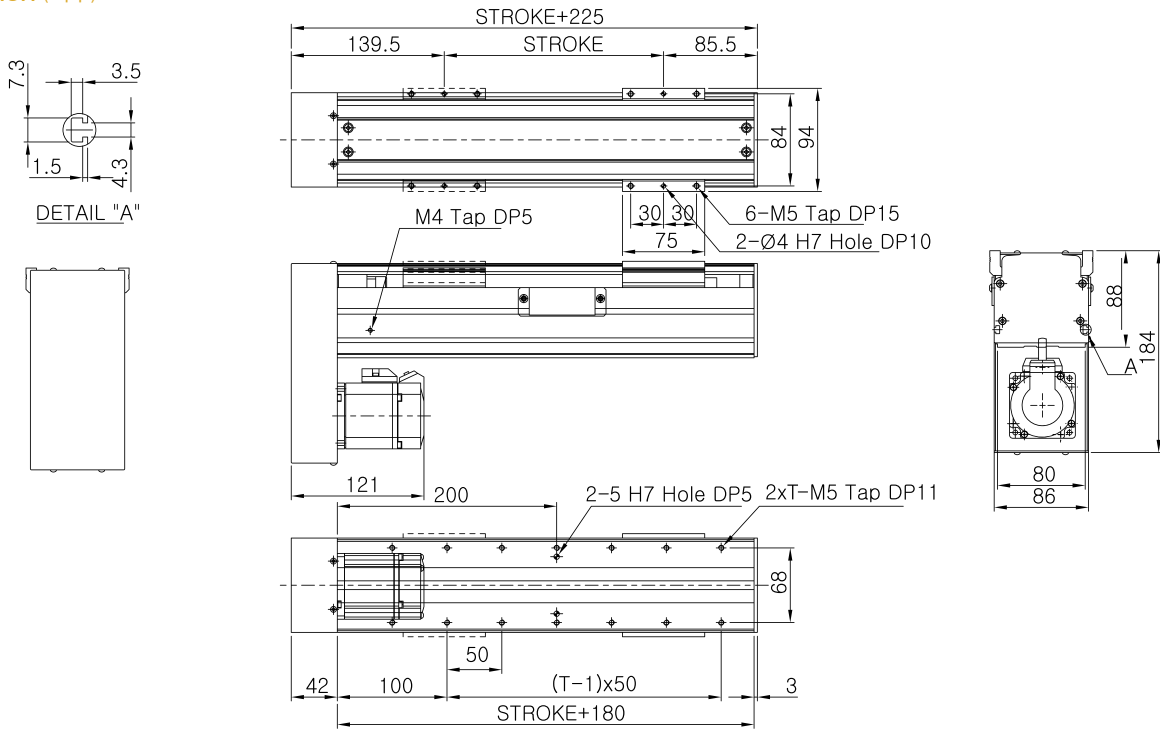
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 86mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-086N-Y10PB	100~600	500	10	9	Ø15 x 10(C7S)	100	NO20, 1R, 1B
RS-086N-Y20PB	100~600	1000	7	6	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-086N-Y10PB		RS-086N-Y20PB	
	4kg	8kg	3kg	6kg
0°	380mm	138mm	182mm	44mm
90°	177mm	53mm	107mm	33mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-086N-Y10PB RS-086N-Y20PB	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	6	6.9	7.8	8.7	9.6	10.5										

RS-086N-Z05(10)SS

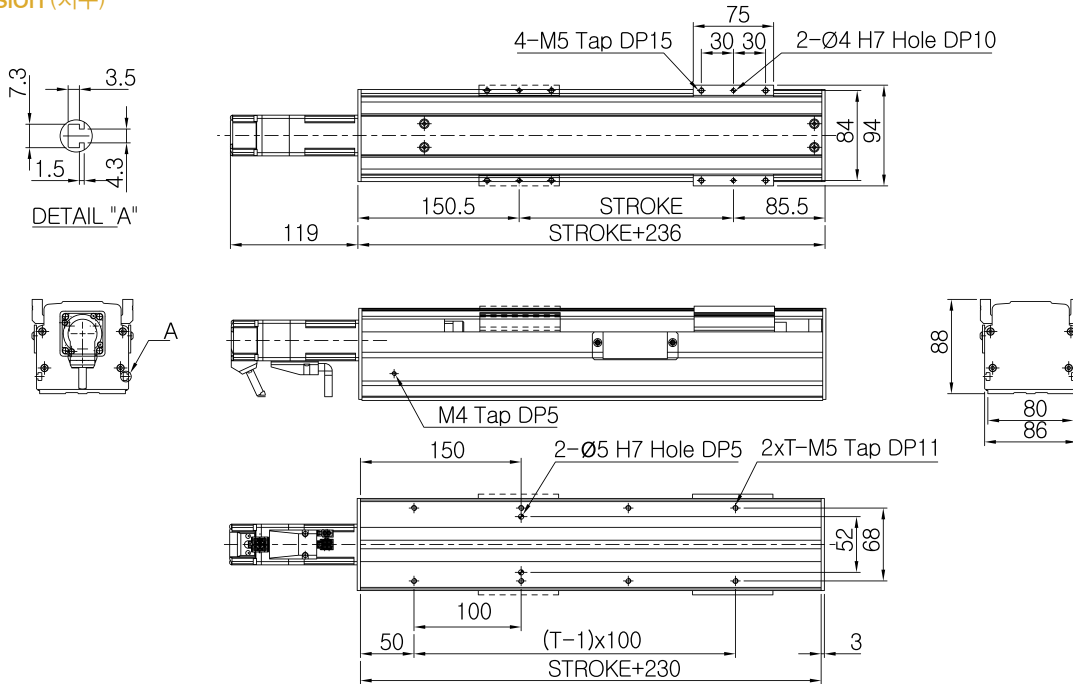
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 86mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-086N-Z05SS	100~500	250	7	7	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO20, 1R, 1B
RS-086N-Z10SS	100~500	500	6.5	6.5	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-086N-Z05SS		RS-086N-Z10SS	
	4kg	7kg	3kg	6kg
0°	66mm	21mm	69mm	15mm
90°	66mm	21mm	69mm	15mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axes	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-086N-Z05SS RS-086N-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	5.7	6.6	7.5	8.4	9.3											

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-086N-Z05(10)PR(L)

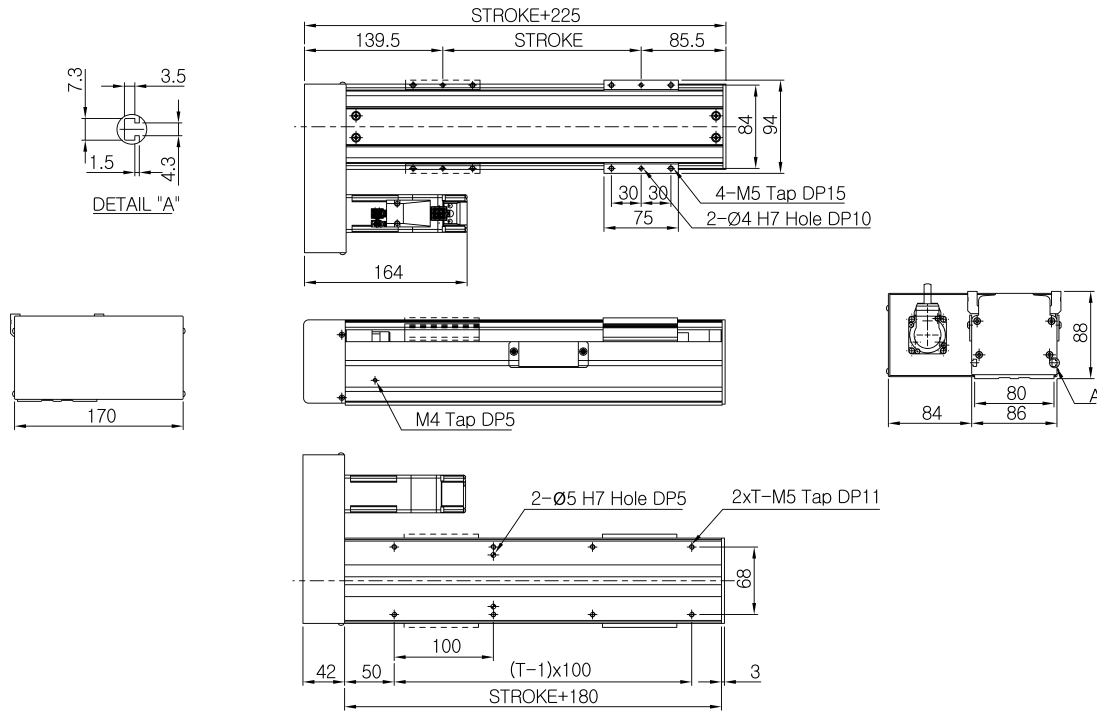
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 86mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-086N-Z05PR(L)	100~500	250	7	7	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO20, 1R, 1B
RS-086N-Z10PR(L)	100~500	500	6.5	6.5	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-086N-Z05PR(L)		RS-086N-Z10PR(L)	
	4kg	7kg	3kg	6kg
0°	66mm	21mm	69mm	15mm
90°	66mm	21mm	69mm	15mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⓘ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-086N-Z05PR(L) RS-086N-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	5.8	6.7	7.6	8.5	9.4											

RS-086N-Z05(10)PB

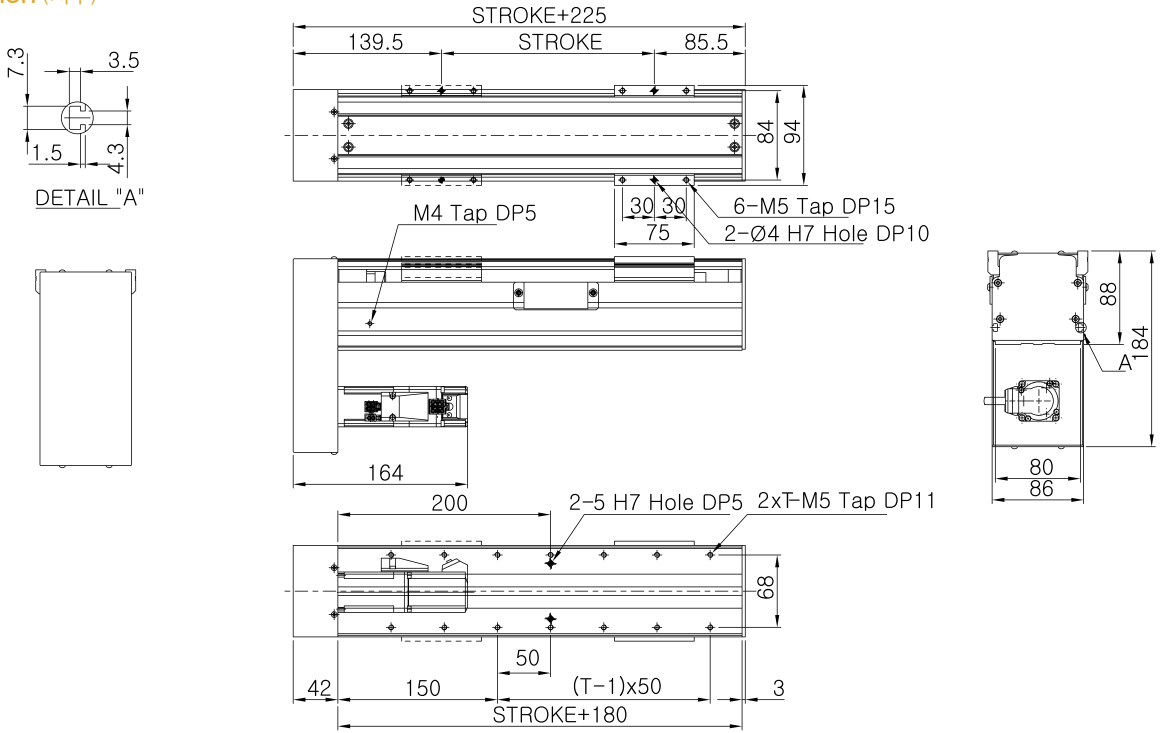
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 86mm 표준 사양
- 밑면 조립 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-086N-Z05PB	100~500	250	7	7	Ø15 x 05(C75)	100(Brake)	NO20, 1R, 1B
RS-086N-Z10PB	100~500	500	6.5	6.5	Ø15 x 10(C75)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-086N-Z05PB		RS-086N-Z10PB	
	4kg	7kg	3kg	6kg
0°	66mm	21mm	69mm	15mm
90°	66mm	21mm	69mm	15mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-086N-Z05PB RS-086N-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	5.8	6.7	7.6	8.5	9.4											

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-095-X1(2)0SS

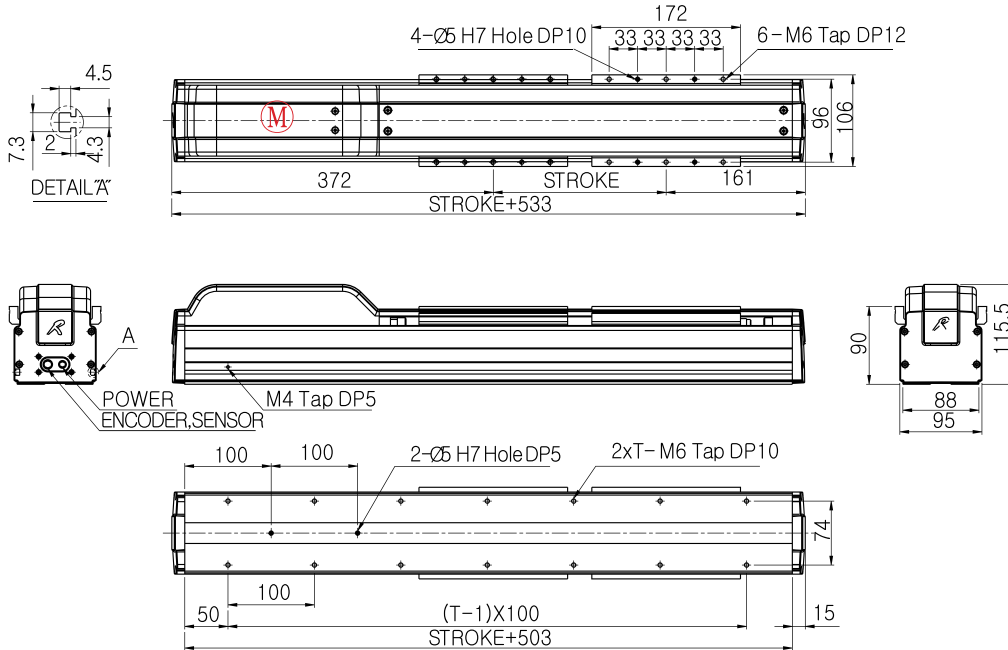
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-095-X10SS	100~1000	500	60	50	\varnothing 15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 2B
RS-095-X20SS	100~1000	1000	25	25	\varnothing 15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-095-X10SS		RS-095-X20SS	
	25kg	50kg	25kg	50kg
0°	182mm	85mm	114mm	51mm
90°	3751mm	1826mm	1501mm	701mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-095-X10SS RS-095-X20SS	Max. Speed(mm/s)	500					488	385	311	257	216						
	Weight(kgf)	9.9	10.9	11.9	12.9	13.9	14.8	15.8	16.8	17.8	18.8						

RS-095-X1(2)0PR(L)

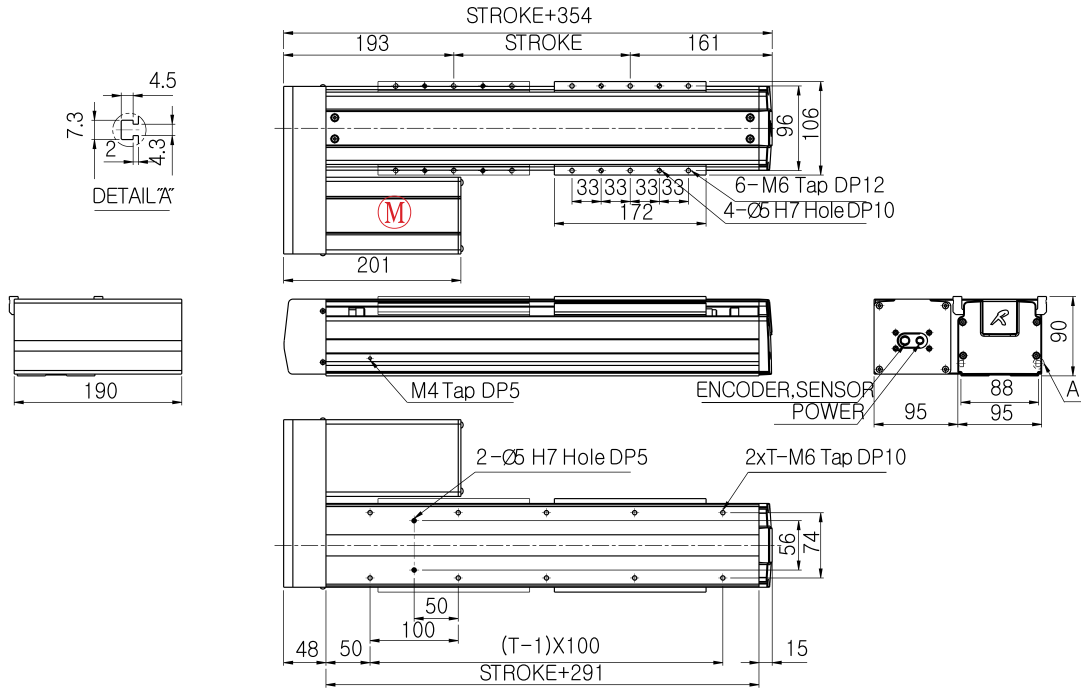
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-095-X10PR(L)	100~1000	500	60	50	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 2B
RS-095-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-095-X10PR(L)		RS-095-X20PR(L)	
	25kg	50kg	25kg	50kg
0°	182mm	85mm	114mm	51mm
90°	3751mm	1826mm	1501mm	701mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

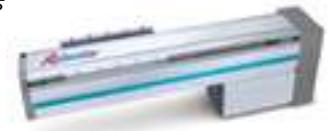
Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-095-X10PR(L) RS-095-X20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500					488	385	311	257	216						
	Weight(kgf)	1000					976	770	623	514	431						
		9.8	10.8	11.8	12.7	13.7	14.7	15.7	16.7	17.7	18.7						

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-095-X1(2)0PB

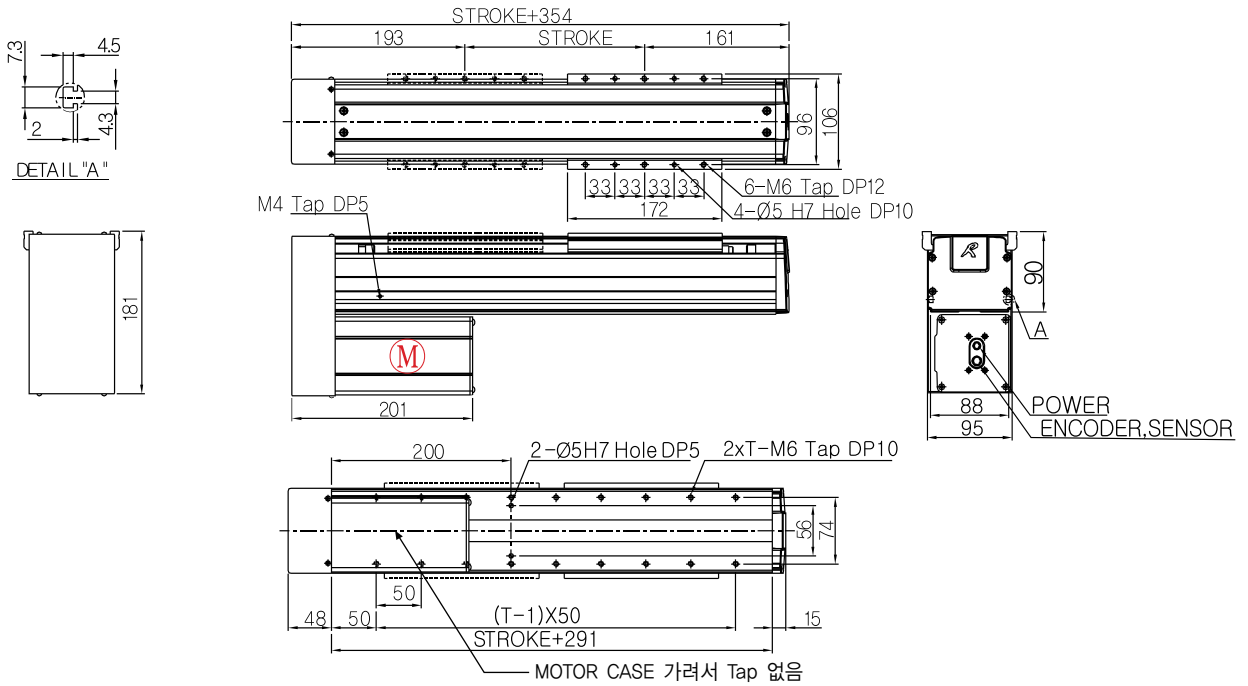
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-095-X10PB	100~1000	500	60	50	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 2B
RS-095-X10PB	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-095-X10PB		RS-095-X20PB	
	25kg	50kg	25kg	50kg
0°	182mm	85mm	114mm	51mm
90°	3751mm	1826mm	1501mm	701mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-095-X10PB RS-095-X20PB	Max. Speed(mm/s)	500					488	385	311	257	216						
		1000					976	770	623	514	431						
	Weight(kgf)	9.8	10.8	11.8	12.7	13.7	14.7	15.7	16.7	17.7	18.7						

RS-095-Y1(2)0SS

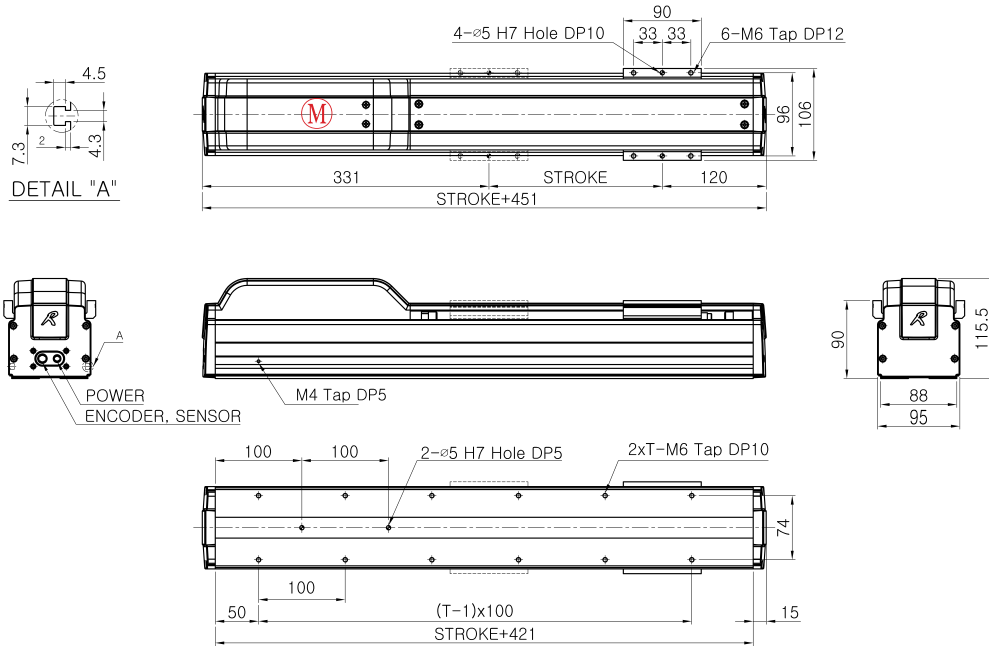
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-095-Y10SS	100~700	500	20	18	∅15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 1B
RS-095-Y20SS	100~700	1000	13	12	∅15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-095-Y10SS		RS-095-Y20SS	
	10kg	18kg	6kg	12kg
	0°	837mm	386mm	562mm
90°	165mm	60mm	177mm	56mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-095-Y10SS RS-095-Y20SS	Max. Speed(mm/s)	500							466								
	Weight(kgf)	7.7	8.7	9.7	10.7	11.6	12.6	13.6									

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-095-Y1(2)OPR(L)

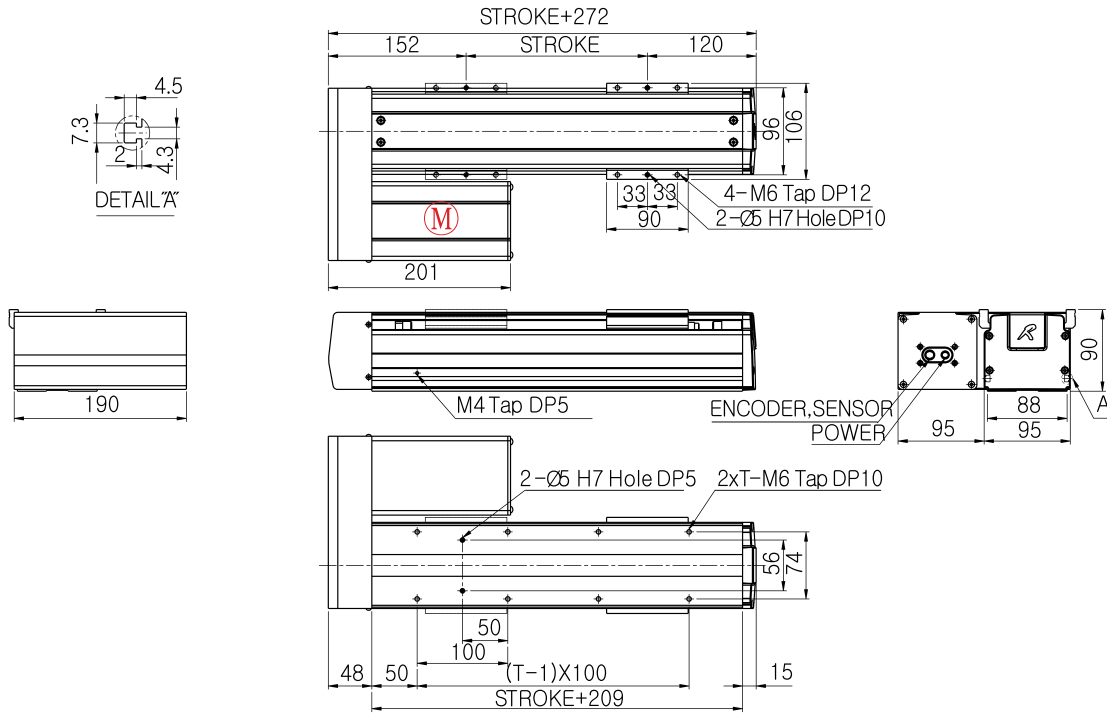
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-095-Y10PR(L)	100~700	500	20	18	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 1B
RS-095-Y20PR(L)	100~700	1000	13	12	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-095-Y10PR(L)		RS-095-Y20PR(L)	
	10kg	18kg	6kg	12kg
0°	837mm	386mm	562mm	206mm
90°	165mm	60mm	177mm	56mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-095-Y10PR(L) RS-095-Y20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500							466								
	Weight(kgf)	7.6	8.6	9.6	10.6	11.6	12.6	13.6									

RS-095-Y1(2)0PB

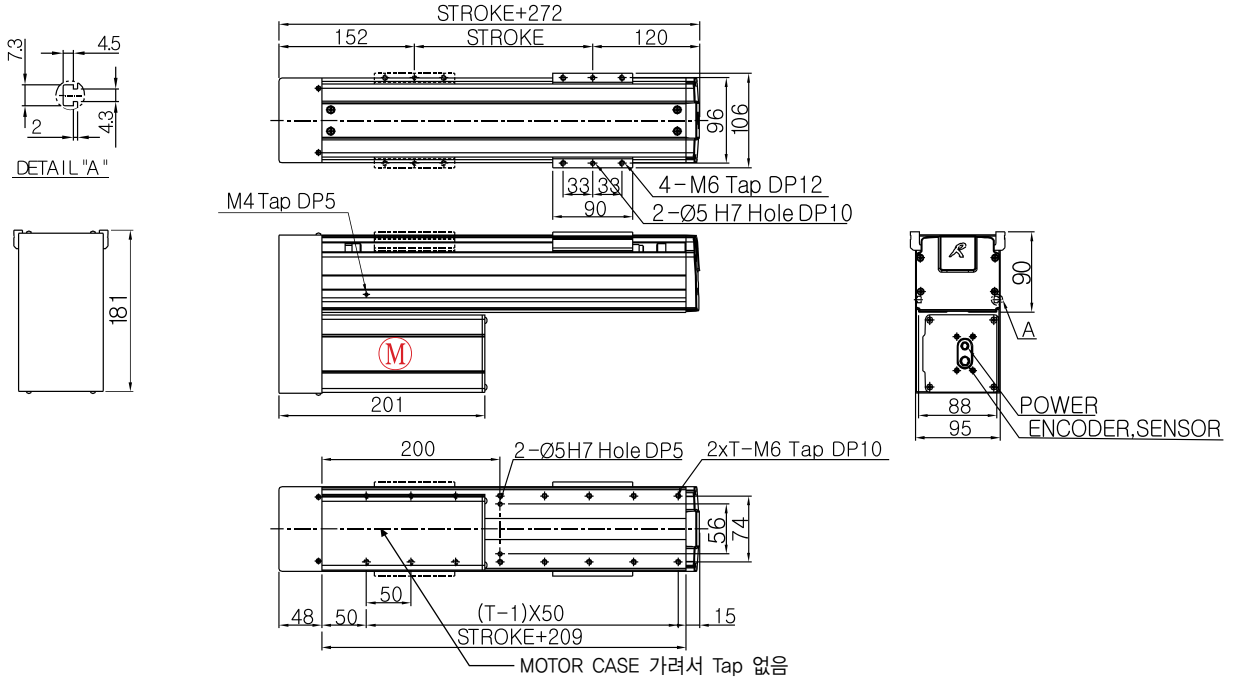
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-095-Y10PB	100~700	500	20	18	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 1B
RS-095-Y20PB	100~700	1000	13	12	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-095-Y10PB		RS-095-Y20PB	
	10kg	18kg	6kg	12kg
	0°	837mm	386mm	562mm
90°	165mm	60mm	177mm	56mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-095-Y10PB RS-095-Y20PB	Max. Speed(mm/s)	500							466								
	Weight(kgf)	7.6	8.6	9.6	10.6	11.6	12.6	13.6									

RS-095-Z05(10)SS

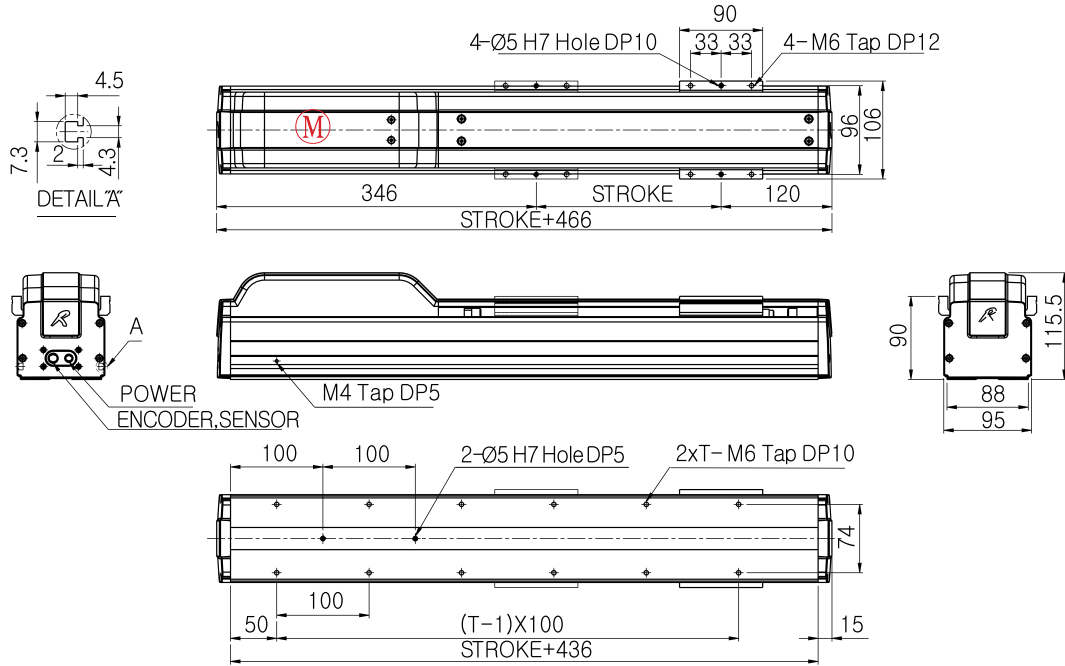
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-095-Z05SS	100~700	250	25	25	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO20, 1R, 1B
RS-095-Z10SS	100~700	500	20	18	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-095-Z05SS		RS-075-Z10SS	
	15kg	25kg	10kg	18kg
0°	105mm	50mm	131mm	59mm
90°	106mm	51mm	132mm	60mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-095-Z05SS RS-095-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250						233									
	Weight(kgf)	8.2	9.2	10.2	11.2	12.1	13.1	14.1									

RS-095-Z05(10)PR(L)

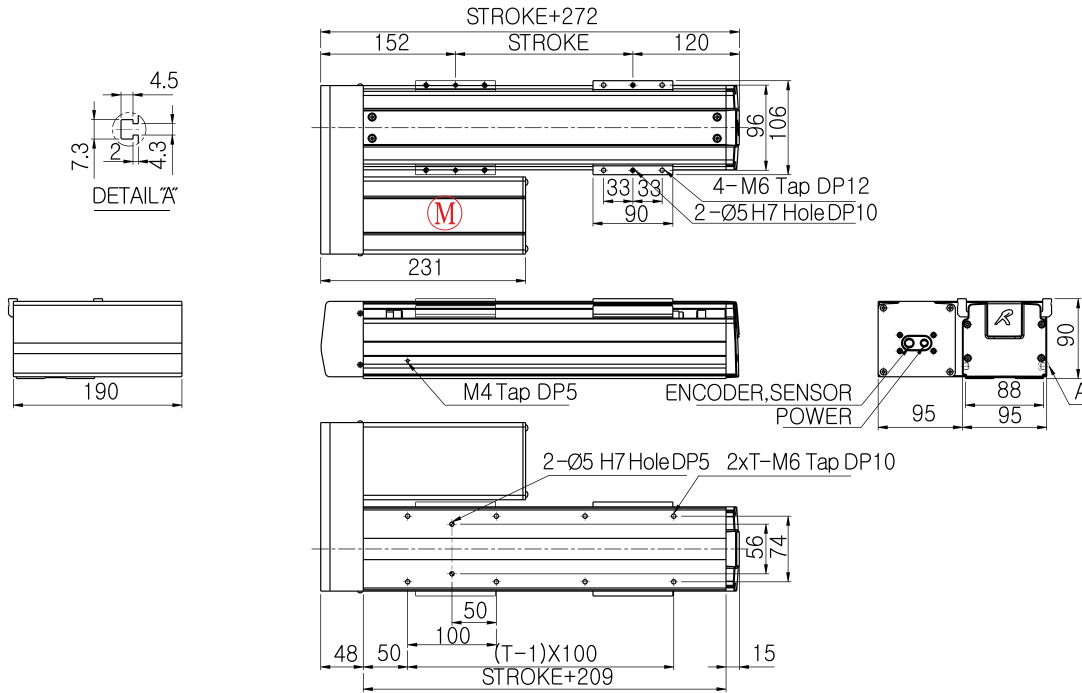
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-095-Z05PR(L)	100~700	250	25	25	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO20, 1R, 1B
RS-095-Z10PR(L)	100~700	500	20	18	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-095-Z05PR(L)		RS-095-Z10PR(L)	
	15kg	25kg	10kg	18kg
0°	105mm	50mm	131mm	59mm
90°	106mm	51mm	132mm	60mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-095-Z05PR(L) RS-095-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250							233								
	Weight(kgf)	8	9	10	11	12	13	14									

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-095-Z05(10)PB

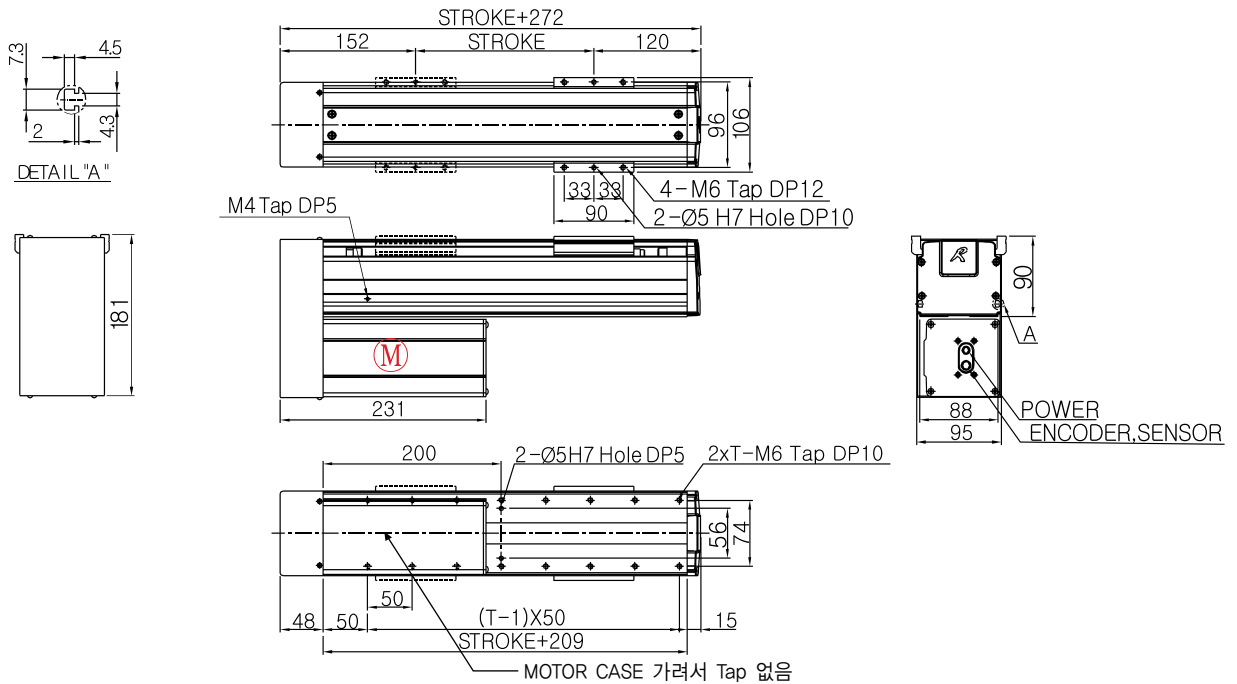
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-095-Z05PB	100~700	250	25	25	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO20, 1R, 1B
RS-095-Z10PB	100~700	500	20	18	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-095-Z05PB		RS-095-Z10PB	
	15kg	25kg	10kg	18kg
0°	105mm	50mm	131mm	59mm
90°	106mm	51mm	132mm	60mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-095Z05PB RS-095Z10PB	Max. Speed(mm/s)	250						233									
	Weight(kgf)	8	9	10	11	12	13	14									

RS-120-X1(2)0SS RS-120-Y1(2)0SS

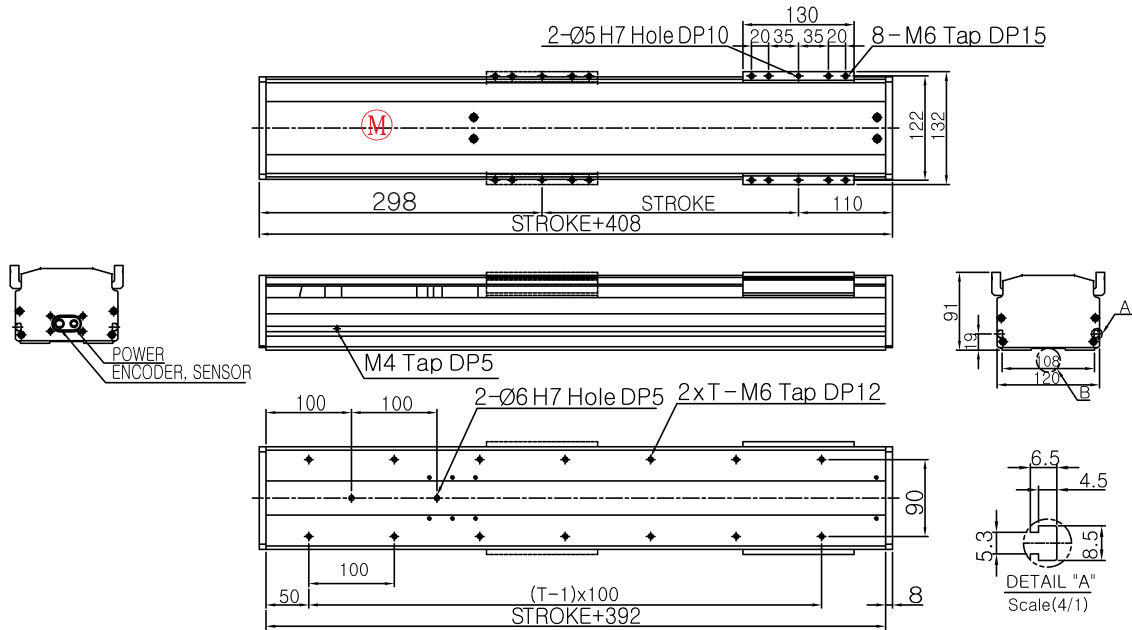
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 120mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-120-X10SS	100~1000	500	70	50	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RS-120-X20SS	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RS-120-Y10SS	100~1000	500	26	24	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RS-120-Y20SS	100~1000	1000	17	16	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-120-X10SS		RS-120-X20SS	
	30kg	50kg	15kg	25kg
0°	246mm	162mm	278mm	178mm
90°	978mm	594mm	813mm	496mm

Wall Mount 측면 (Y)	RS-120-Y10SS		RS-120-Y20SS	
	15kg	20kg	10kg	17kg
0°	1347mm	396mm	782mm	362mm
90°	260mm	63mm	241mm	97mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-120-X10SS RS-120-X20SS RS-120-Y10SS	Max. Speed(mm/s)	500						475	376	305	252						
		1000						950	751	609	504						
RS-120-Y20SS	Weight(kgf)	9.1	10.3	11.5	12.8	14	15.3	16.5	17.7	19	20.2						

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-120-X1(2)0PR(L) RS-120-Y1(2)0PR(L)

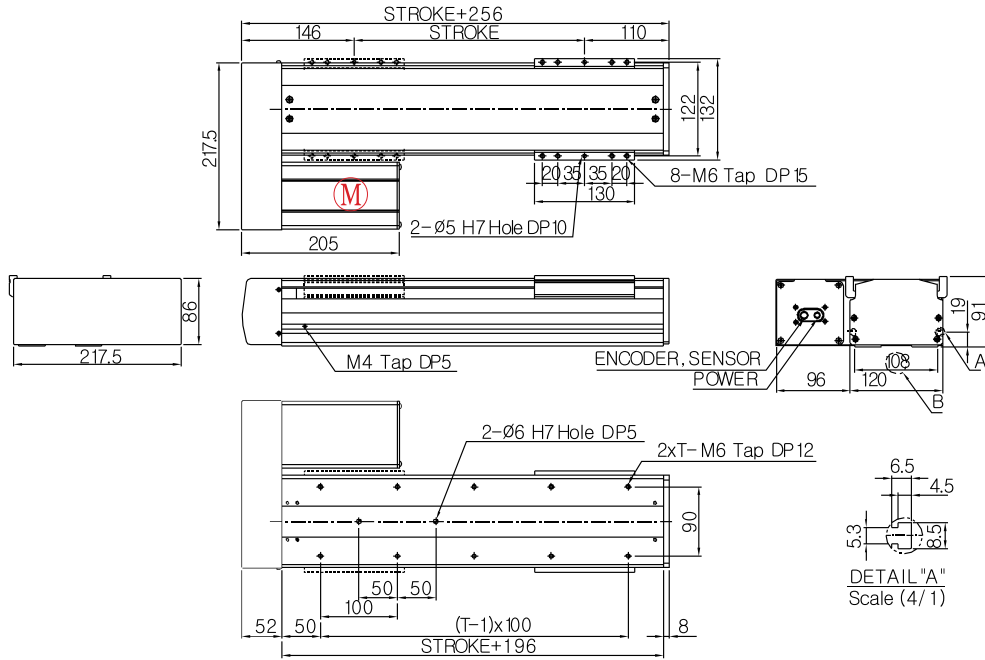
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 120mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-120-X10PR(L)	100~1000	500	70	50	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RS-120-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RS-120-Y10PR(L)	100~1000	500	26	24	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RS-120-Y20PR(L)	100~1000	1000	17	16	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-120-X10PR(L)		RS-120-X20PR(L)	
	30kg	50kg	15kg	25kg
	0°	246mm	162mm	278mm
90°	978mm	594mm	813mm	496mm

Wall Mount 측면 (Y)	RS-120-Y10PR(L)		RS-120-Y20PR(L)	
	15kg	20kg	10kg	17kg
	0°	1347mm	396mm	782mm
90°	260mm	63mm	241mm	97mm

Applicable controllers (적용 제어기)

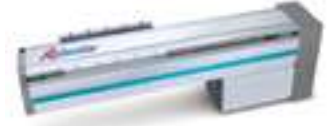
Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠️ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-120-X10PR(L) RS-120-X20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500						475	376	305	252						
		1000						950	751	609	504						
RS-120-Y10PR(L) RS-120-Y20PR(L)	Weight(kgf)	9	10.2	11.5	12.7	13.9	15.2	16.4	17.7	18.9	20.1						

RS-120-X1(2)0PB RS-120-Y1(2)0PB

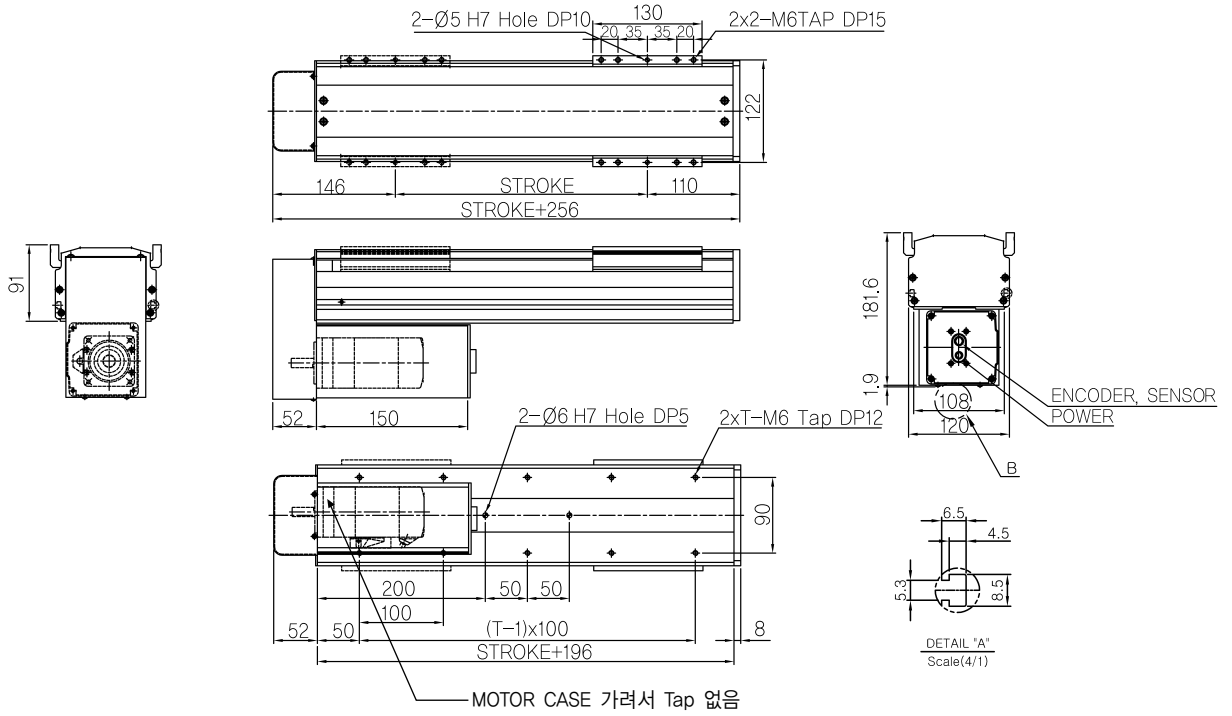
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 120mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-120-X10PB	100~1000	500	70	50	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RS-120-X20PB	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RS-120-Y10PB	100~1000	500	26	24	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RS-120-Y20PB	100~1000	1000	17	16	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-120-X10PB		RS-120-X20PB	
	30kg	50kg	15kg	25kg
0°	246mm	162mm	278mm	178mm
90°	978mm	594mm	813mm	496mm

Wall Mount 측면 (Y)	RS-120-Y10PB		RS-120-Y20PB	
	15kg	20kg	10kg	17kg
0°	1347mm	396mm	782mm	362mm
90°	260mm	63mm	241mm	97mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-120X10PB RS-120X20PB RS-120Y10PB RS-120Y20PB	Max. Speed(mm/s)	500							475	376	305	252					
	Weight(kgf)	9	10.2	11.5	12.7	13.9	15.2	16.4	17.7	18.9	20.1						

RS-120-Z05(10)SS

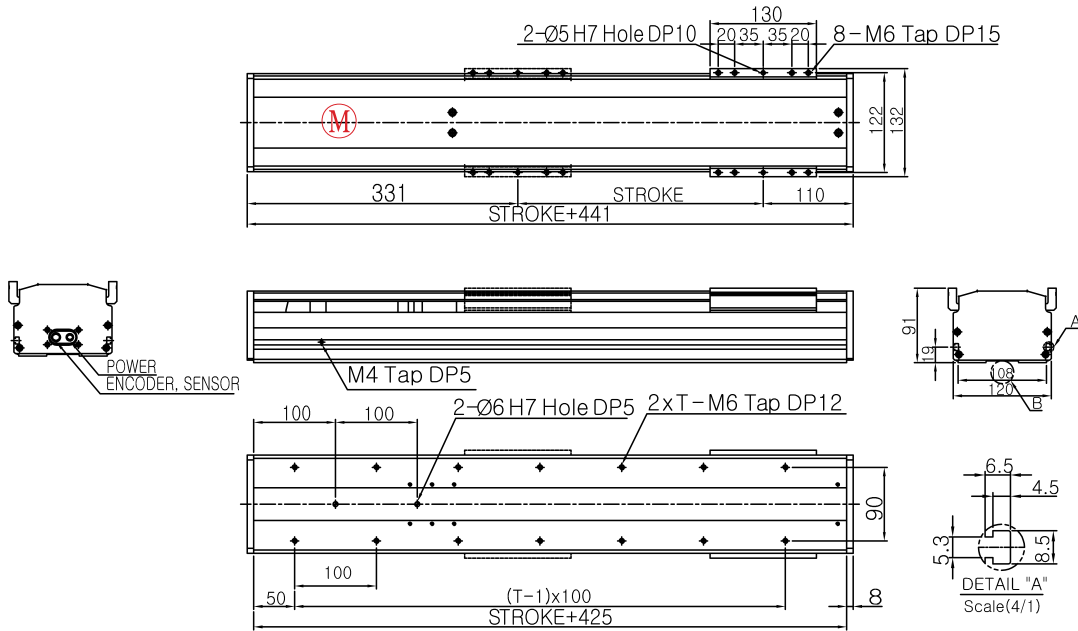
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 120mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-120-Z05SS	100~800	250	32	32	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RS-120-Z10SS	100~1000	500	25	20	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-120-Z05SS		RS-120-Z10SS	
	20kg	30kg	10kg	20kg
0°	177mm	62mm	295mm	132mm
90°	245mm	74mm	341mm	153mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-120-Z05SS RS-120-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250						237	188	152	126						
	Weight(kgf)	9.8	11.1	12.3	13.6	14.8	16	17.3	18.5	19.8	21						

RS-120-Z05(10)PR(L)

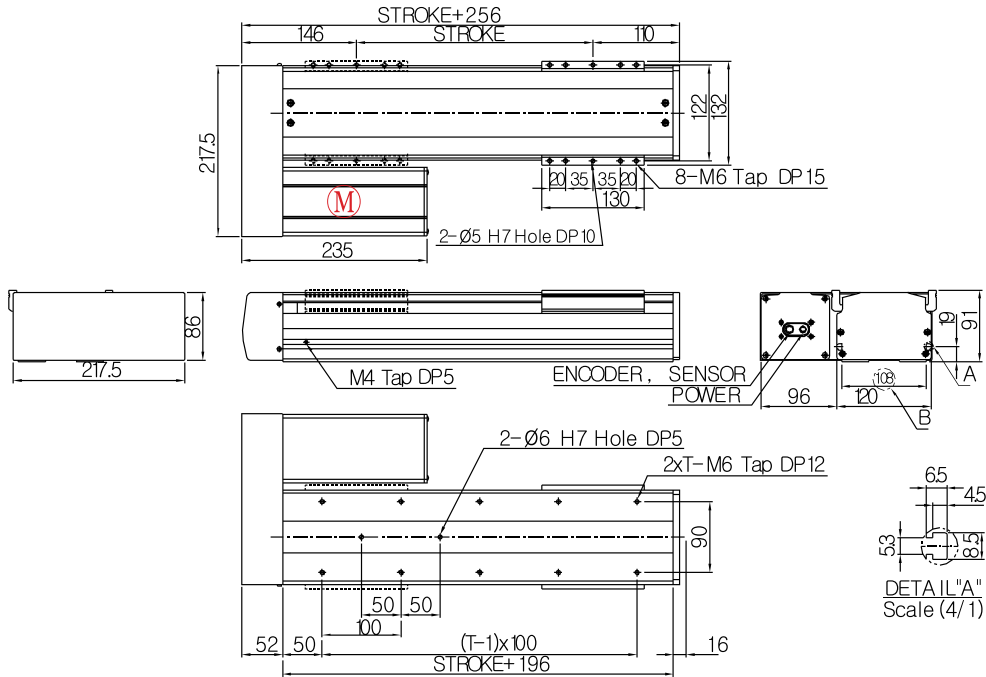
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 120mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-120-Z05PR(L)	100~800	250	32	32	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RS-120-Z10PR(L)	100~1000	500	25	20	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-120-Z05PR(L)		RS-120-Z10PR(L)	
	20kg	30kg	10kg	20kg
0°	177mm	62mm	295mm	132mm
90°	245mm	74mm	341mm	153mm

Applicable controllers (적용 제어기)

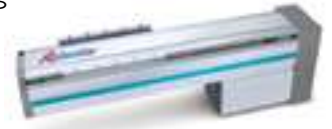
Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-120-Z05PR(L) RS-120-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250							237	188	152	128					
	Weight(kgf)	9.5	10.8	12	13.3	14.5	15.7	17	18.2	19.5	20.7						

RS-120-Z05(10)PB

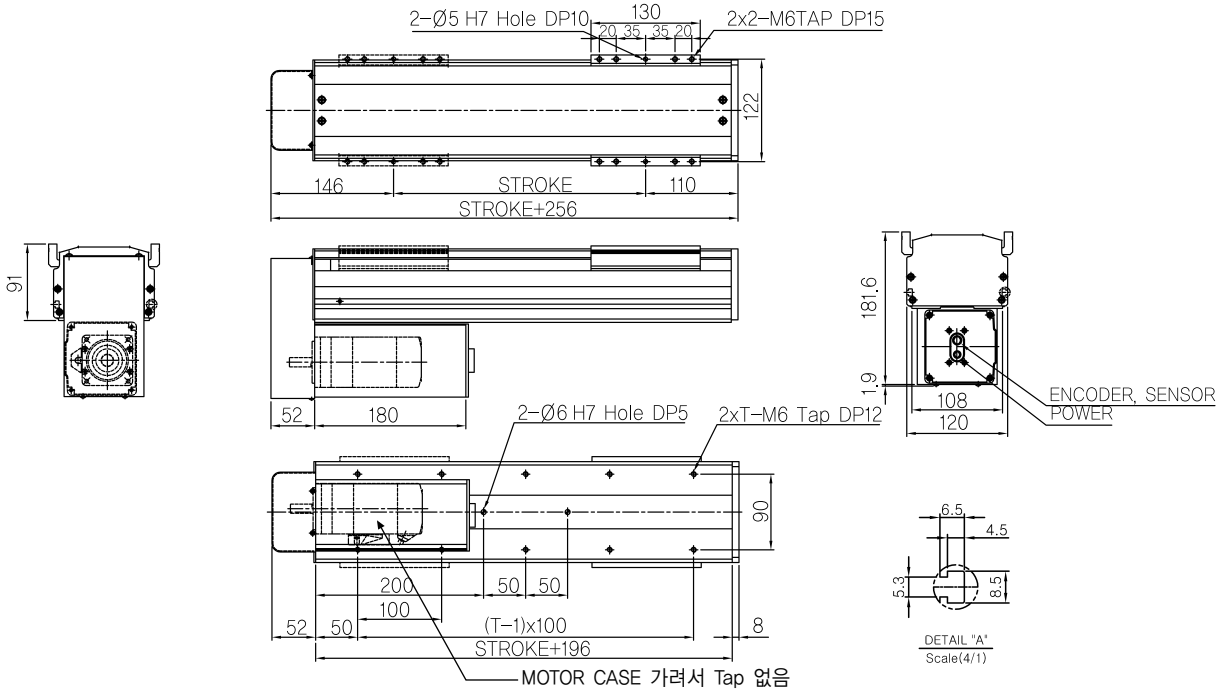
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 120mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-120-Z05PB	100~800	250	32	32	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RS-120-Z10PB	100~1000	500	25	20	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-120-Z05PB		RS-120-Z10PB	
	20kg	30kg	10kg	20kg
0°	177mm	62mm	295mm	132mm
90°	245mm	74mm	341mm	153mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-120-Z05PB RS-120-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	250						237	188	152	128						
	Weight(kgf)	9.5	10.8	12	13.3	14.5	15.7	17	18.2	19.5	20.7						

RS-140-X1(2)0SS RS-140-X20SS(Long)

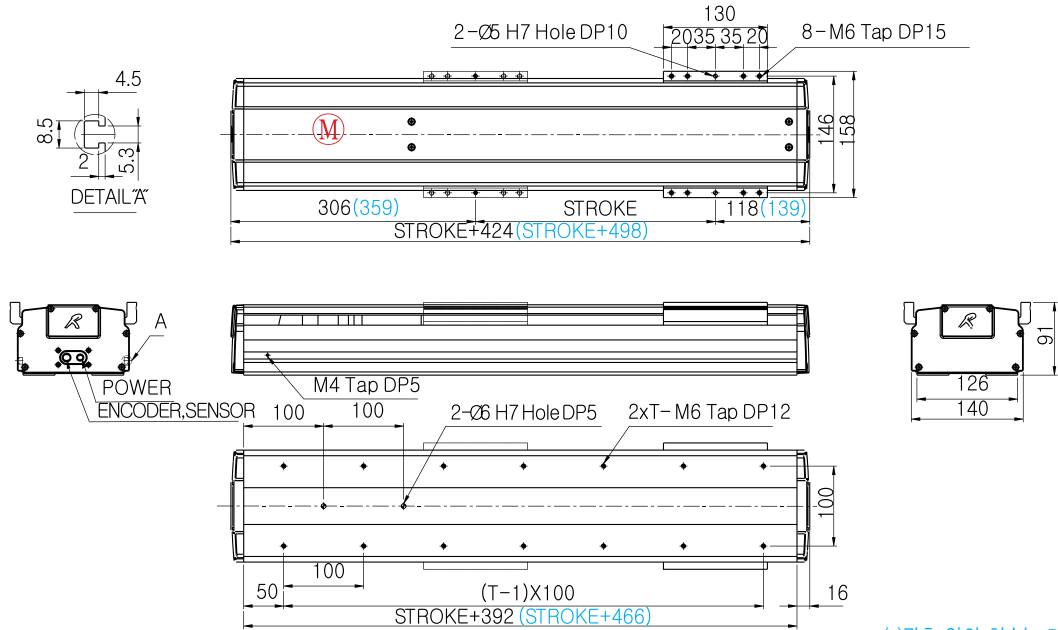
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※ () 괄호 안의 치수는 RS-140-X20SS ST1100~1500에 적용

Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-140-X10SS	100~1000	500	80	55	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RS-140-X20SS	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RS-140-X20SS(Long)	1100~1500	552	43	38	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-140-X10SS		RS-140-X20SS	
	30kg	50kg	15kg	25kg
0°	246mm	162mm	278mm	178mm
90°	1087mm	660mm	906mm	553mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Horizontal 수평 (X)	RS-140-X20SS(Long)	
	20kg	35kg
0°	225mm	142mm
90°	777mm	453mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ❶ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-140-X10SS RS-140-X20SS RS-140-X20SS(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						475	376	305	252						
		1000						950	751	609	504						
	Weight(kgf)	9.4	10.7	12.1	13.4	14.8	16.1	17.5	18.8	20.2	21.5	26.1	27.6	29.1	30.6	32.1	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-140-X1(2)0PR(L) RS-140-X20PR(L)(Long)

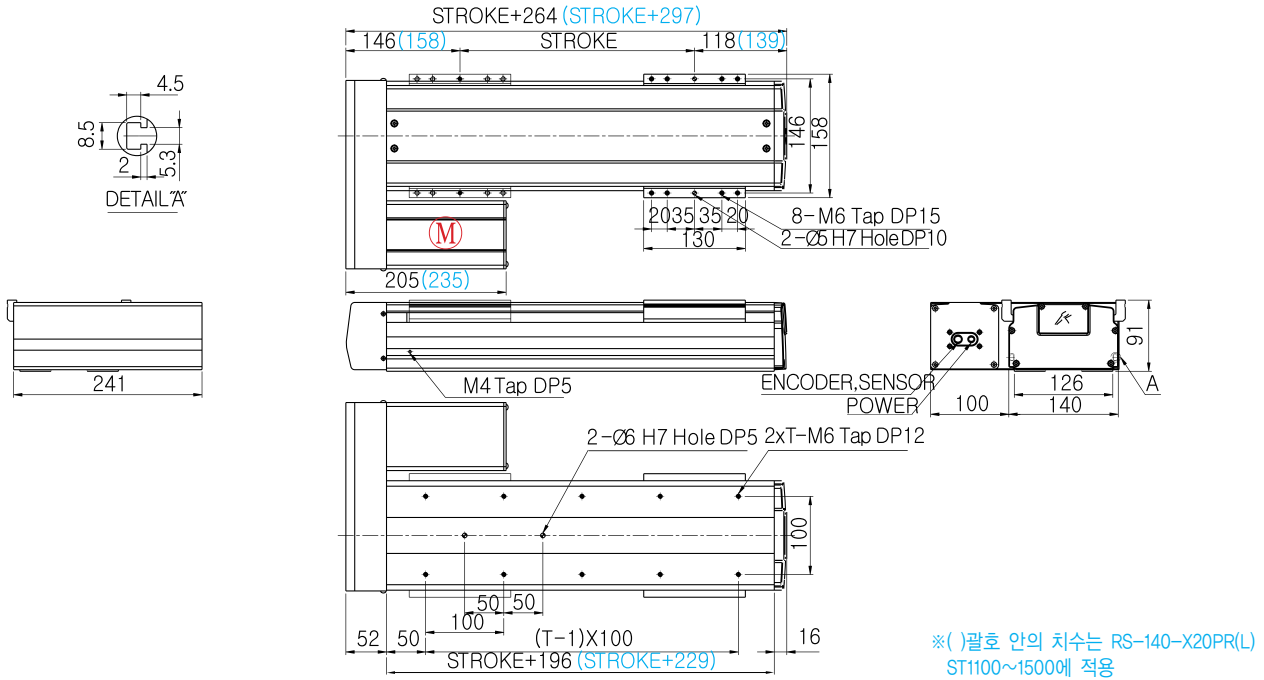
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-140-X10PR(L)	100~1000	500	80	55	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RS-140-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RS-140-X20PR(L)(Long)	1100~1500	552	43	38	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-140-X10PR(L)		RS-140-X20PR(L)	
	30kg	50kg	15kg	25kg
0°	246mm	162mm	278mm	178mm
90°	1087mm	660mm	906mm	553mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Horizontal 수평 (X)	RS-140-X20PR(L)(Long)	
	20kg	35kg
0°	225mm	142mm
90°	777mm	453mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RS-140-X10PR(L) RS-140-X20PR(L) RS-140-X20PR(L)(Long)	Max. Speed(mm/s)			500				475	376	305	252					
	Weight(kgf)	9.3	10.6	12	13.3	14.7	16	17.4	18.7	20.1	21.4	26.1	27.6	29.1	30.6	32.1

RS-140-X1(2)0PB RS-140-X20PB(Long)

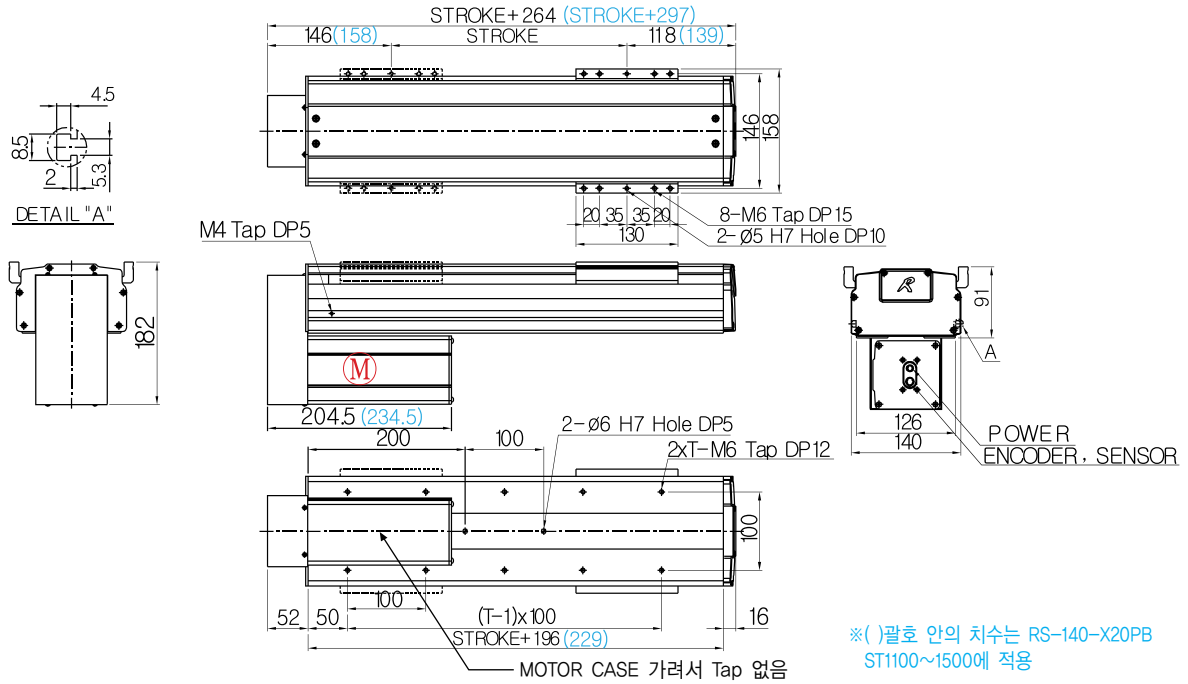
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-140-X10PB	100~1000	500	80	55	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RS-140-X20PB	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RS-140-X20PB(Long)	1100~1500	552	43	38	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-140-X10PB		RS-140-X20PB	
	30kg	50kg	15kg	25kg
0°	246mm	162mm	278mm	178mm
90°	1087mm	660mm	906mm	553mm

Horizontal 수평 (X)	RS-140-X20PB(Long)	
	20kg	35kg
0°	225mm	142mm
90°	777mm	453mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ① 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-140-X10PB RS-140-X20PB RS-140-X20PB(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						475	376	305	252						
		1000						950	751	609	504						
	Weight(kgf)	9.3	10.6	12	13.3	14.7	16	17.4	18.7	20.1	21.4	26.1	27.6	29.1	30.6	32.1	

RS-140-Y1(2)OSS RS-140-Y2OSS(Long)

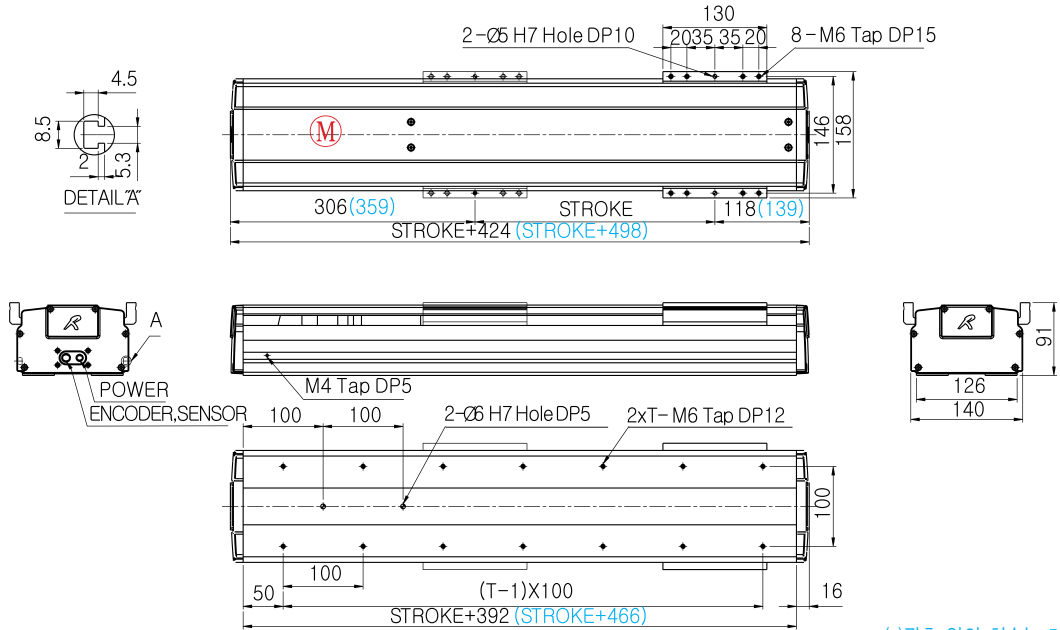
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※()괄호 안의 치수는 RS-140-Y2OSS ST1100~1500에 적용

Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-140-Y1OSS	100~1000	500	32	30	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RS-140-Y2OSS	100~1000	1000	20	19	Ø15 x 20(C7S)	200	
RS-140-Y2OSS(Long)	1100~1500	552	20	20	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-140-Y1OSS		RS-140-Y2OSS	
	15kg	30kg	10kg	18kg
0°	1684mm	742mm	991mm	472mm
90°	327mm	117mm	303mm	129mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Wall Mount 측면 (Y)	RS-140-Y2OSS(Long)	
	10kg	20kg
0°	1148mm	481mm
90°	308mm	111mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-140-Y1OSS RS-140-Y2OSS	Max. Speed(mm/s)	500						475	376	305	252						
		1000						950	751	609	504						
RS-140-Y2OSS(Long)	Weight(kgf)	9.4	10.7	12.1	13.4	14.8	16.1	17.5	18.8	20.2	21.5	26.1	27.6	29.1	30.6	32.1	

RS-140-Y1(2)0PR(L) RS-140-Y20PR(L)(Long)

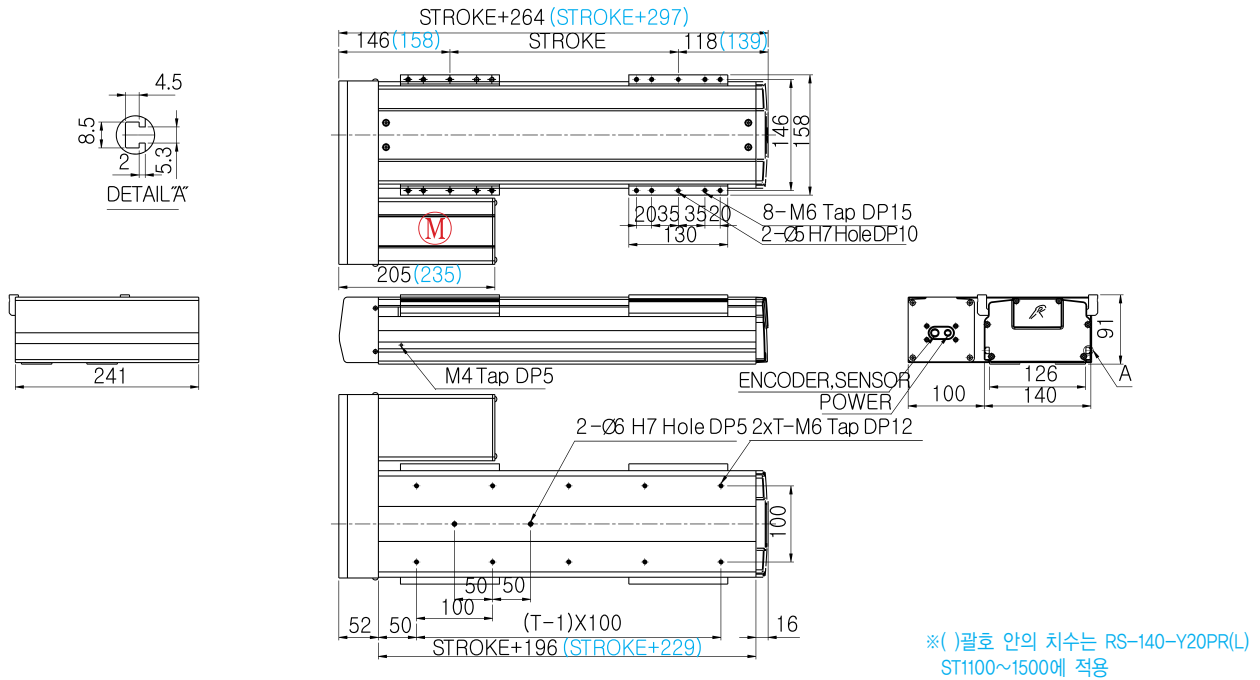
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착 2. 외관 흑색 아노다이징 처리 3. 볼스크류 및 LM 레이던트 4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-140-Y10PR(L)	100~1000	500	32	30	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RS-140-Y20PR(L)	100~1000	1000	20	19	Ø15 x 20(C7S)	200	
RS-140-Y20PR(L)(Long)	1100~1500	552	20	20	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-140-Y10PR(L)		RS-140-Y20PR(L)	
	15kg	30kg	10kg	18kg
0°	1684mm	742mm	991mm	472mm
90°	327mm	117mm	303mm	129mm

Wall Mount 측면 (Y)	RS-140-Y20PR(L)(Long)	
	10kg	20kg
0°	1148mm	481mm
90°	308mm	111mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS 1RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ① 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-140-Y10PR(L) RS-140-X20PR(L) RS-140-Y20PR(L)(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						475	376	305	252						
		1000						950	751	609	504						
	Weight(kgf)	9.3	10.6	12	13.3	14.7	16	17.4	18.7	20.1	21.4	26.1	27.6	29.1	30.6	32.1	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀나트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-140-Y1(2)0PB RS-140-Y20PB(Long)

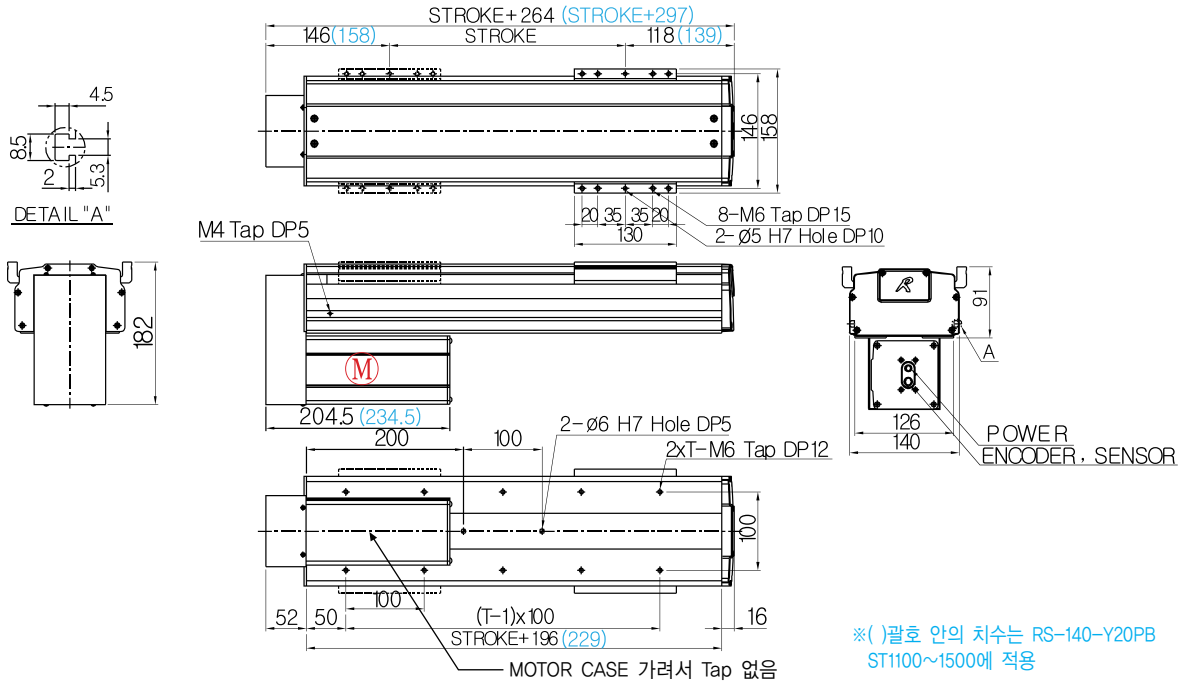
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-140-Y10PB	100~1000	500	32	30	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RS-140-Y20PB	100~1000	1000	20	19	Ø15 x 20(C7S)	200	
RS-140-Y20PB(Long)	1100~1500	552	20	20	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-140-Y10PB		RS-140-Y20PB	
	15kg	30kg	10kg	18kg
0°	1684mm	742mm	991mm	472mm
90°	327mm	117mm	303mm	129mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Wall Mount 측면 (Y)	RS-140-Y20PB(L)(Long)	
	10kg	20kg
0°	1148mm	481mm
90°	308mm	111mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-140-Y10PB RS-140-Y20PB	Max. Speed(mm/s)	500						475	376	305	252						
		1000						950	751	609	504						
RS-140-Y20PB(Long)												552	470	406	354	311	
	Weight(kgf)	9.3	10.6	12	13.3	14.7	16	17.4	18.7	20.1	21.4	26.1	27.6	29.1	30.6	32.1	

RS-140-Z05(10)SS

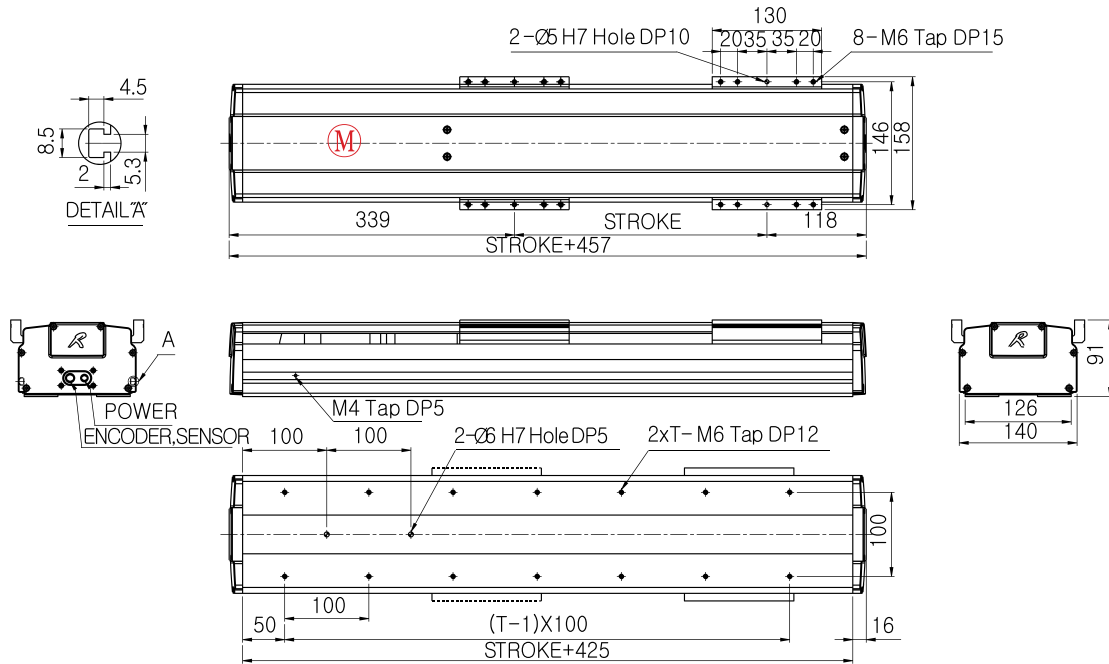
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밑면 조립 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-140-Z05SS	100~800	250	40	40	∅15 x 05(C75)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RS-140-Z10SS	100~1000	500	28	23	∅15 x 10(C75)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-140-Z05SS		RS140-Z10SS	
	20kg	40kg	10kg	20kg
0°	221mm	91mm	369mm	165mm
90°	306mm	105mm	426mm	191mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Model	Stroke(mm)	Max. Speed (mm/s)														
		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
		RS-140-Z05SS	250						237	188						
RS-140-Z10SS	500						475	376	305	252						
Model	Stroke(mm)	Weight (kgf)														
		10.1	11.4	12.8	14.1	15.5	16.8	18.2	19.5	20.9	22.2					

RS-140-Z05(10)PR(L)

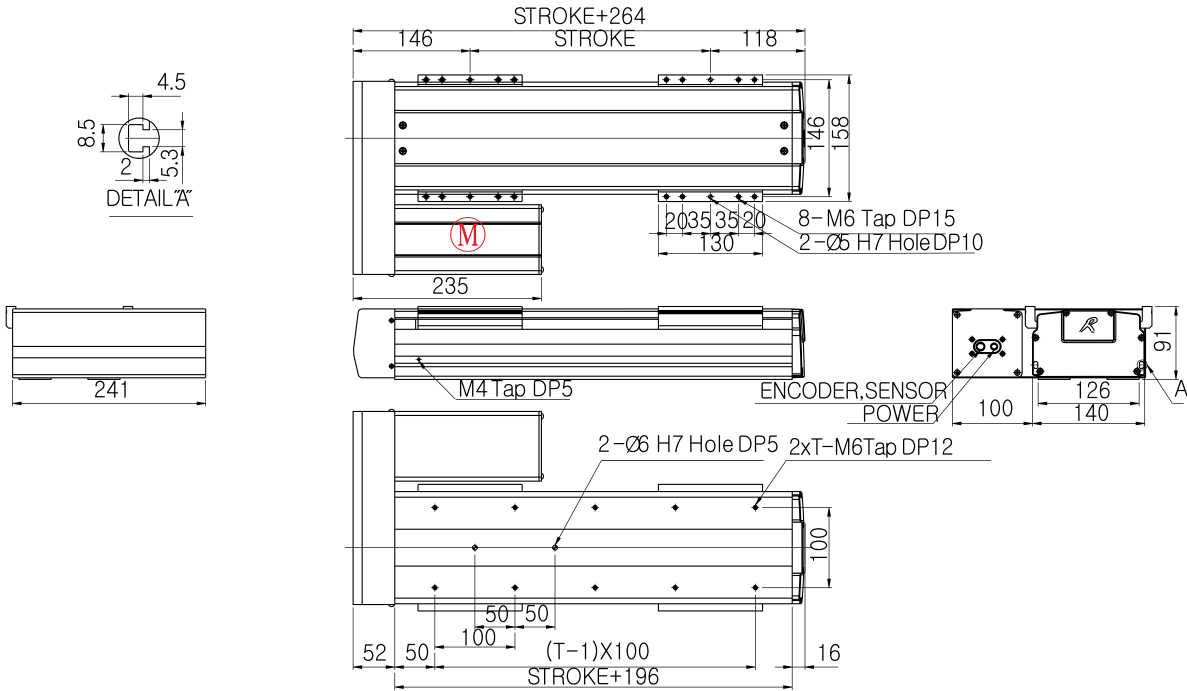
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-140-Z05PR(L)	100~800	250	40	40	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RS-140-Z10PR(L)	100~1000	500	28	23	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-140-Z05PR(L)		RS-140-Z10PR(L)	
	20kg	40kg	10kg	20kg
0°	221mm	91mm	369mm	165mm
90°	306mm	105mm	426mm	191mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-140-Z05PR(L) RS-140-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250						237	188								
	Weight(kgf)	9.7	11	12.4	13.7	15.1	16.4	17.8	19.1	20.5	21.8						

RS-140-Z05(10)PB

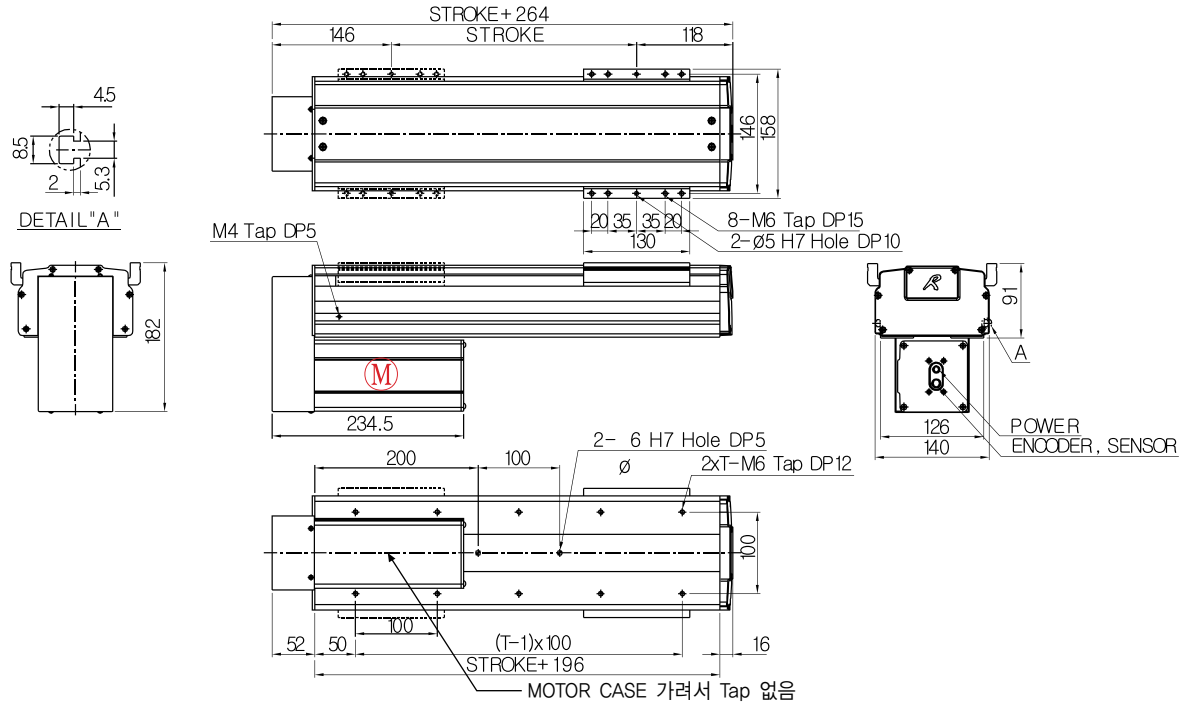
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밑면 조립 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-140-Z05PB	100~800	250	40	40	Ø15 x 05(C75)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RS-140-Z10PB	100~1000	500	28	23	Ø15 x 10(C75)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-140-Z05PB		RS-140-Z10PB	
	20kg	40kg	10kg	20kg
0°	221mm	91mm	369mm	165mm
90°	306mm	105mm	426mm	191mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-140-Z05PB RS-140-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	250							237	188							
	Weight(kgf)	9.7	11	12.4	13.7	15.1	16.4	17.8	19.1	20.5	21.8						

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-175-X1(2)0SS RS-175-X20SS(Long)

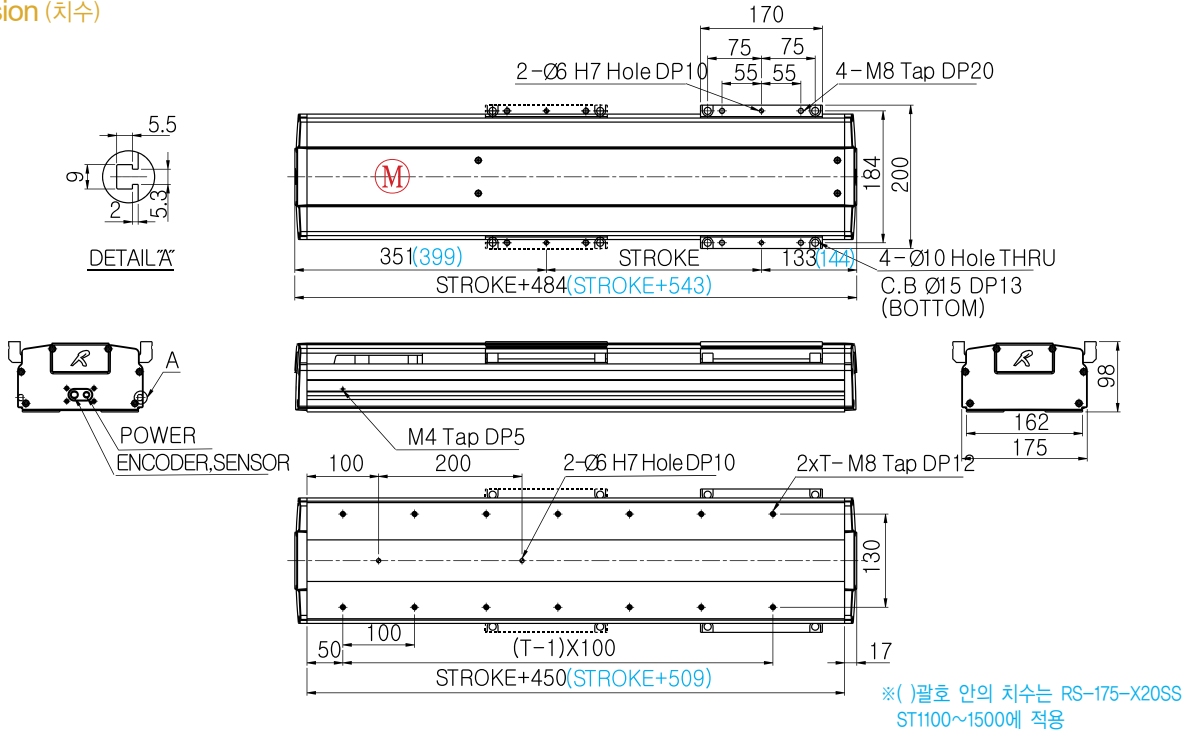
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-175-X10SS	100~1000	500	120	85	Ø15 x 10(C7S)	400	NO20, 2R, 4B
RS-175-X20SS	100~1000	1000	60	40	Ø15 x 20(C7S)	400	
RS-175-X20SS(Long)	1100~1500	538	70	45	Ø20 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-175-X10SS		RS-175-X20SS	
	40kg	80kg	20kg	40kg
0°	318mm	162mm	370mm	206mm
90°	1706mm	879mm	1426mm	739mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Horizontal 수평 (X)

Horizontal 수평 (X)	RS-175-X20SS(Long)	
	20kg	40kg
0°	381mm	214mm
90°	1613mm	833mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RS-175-X10SS RS-175-X20SS RS-175-X20SS(Long)	Max. Speed(mm/s)			500				458	364	296	245					
	Weight(kgf)	15.1	17.1	19	21	22.9	24.9	26.8	28.8	30.7	32.7	37.8	39.9	41.9	44	46

RS-175-X1(2)0PR(L) RS-175-X20PR(L)(Long)

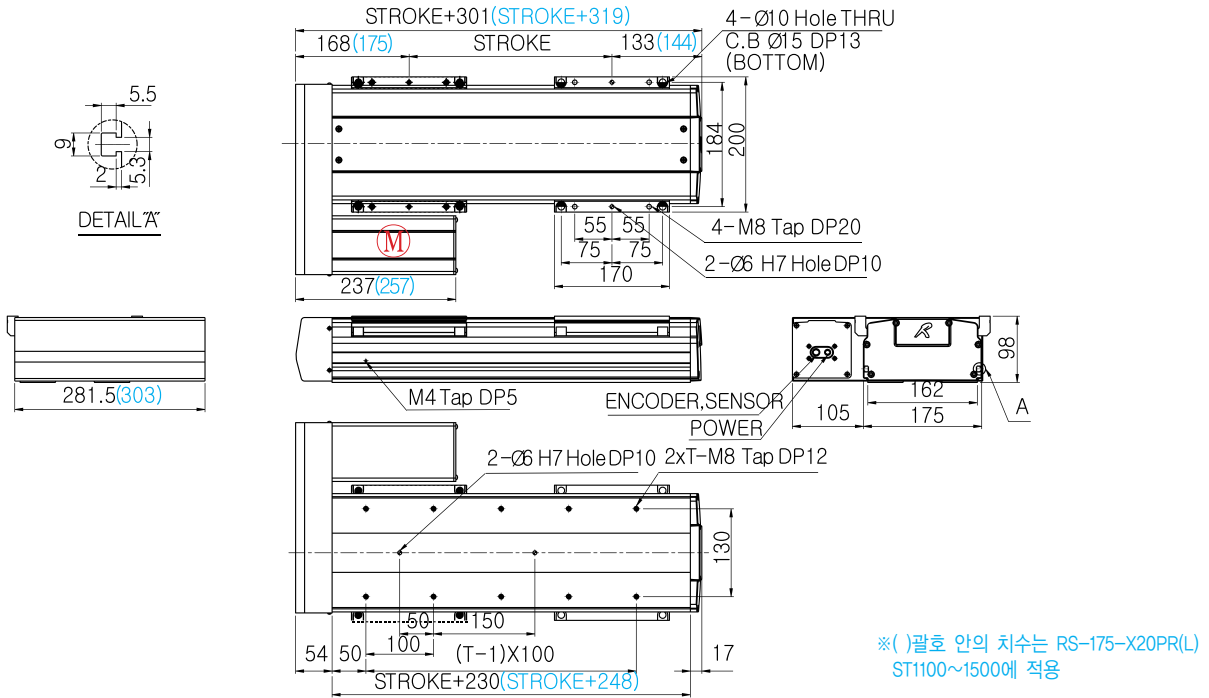
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-175-X10PR(L)	100~1000	500	120	85	Ø15 x 10(C7S)	400	NO20, 2R, 4B
RS-175-X20PR(L)	100~1000	1000	60	40	Ø15 x 20(C7S)	400	
RS-175-X20PR(L)(Long)	1100~1500	538	70	45	Ø20 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-175-X10PR(L)		RS-175-X20PR(L)	
	40kg	80kg	20kg	40kg
0°	318mm	162mm	370mm	206mm
90°	1706mm	879mm	1426mm	739mm

Horizontal 수평 (X)	RS-175-X20PR(L)(Long)	
	20kg	40kg
0°	381mm	214mm
90°	1613mm	833mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ① 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-175-X10PR(L) RS-175-X20PR(L) RS-175-X20PR(L)(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						458	364	296	245						
		1000						915	727	591	490						
	Weight(kgf)	14.3	16.3	18.2	20.2	22.2	24.1	26.1	28	30	31.9	37.2	39.3	41.3	43.4	45.4	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀나트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-175-X1(2)0PB RS-175-X20PB(Long)

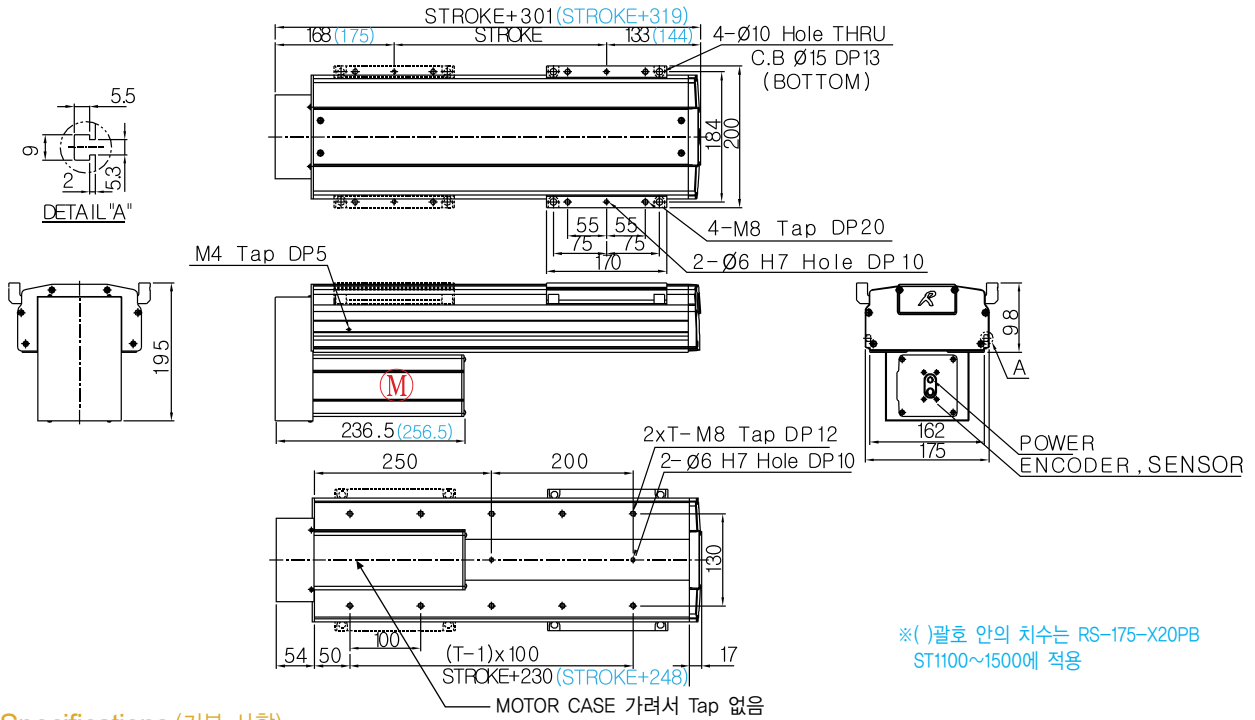
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-175-X10PB	100~1000	500	120	85	Ø15 x 10(C7S)	400	NO20, 2R, 4B
RS-175-X20PB	100~1000	1000	60	40	Ø15 x 20(C7S)	400	
RS-175-X20PB(Long)	1100~1500	538	70	45	Ø20 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-175-X10PB		RS-175-X20PB	
	40kg	80kg	20kg	40kg
0°	318mm	162mm	370mm	206mm
90°	1706mm	879mm	1426mm	739mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Horizontal 수평 (X)

Horizontal 수평 (X)	RS-175-X20PB(Long)	
	20kg	40kg
0°	381mm	214mm
90°	1613mm	833mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-175-X10PB RS-175-X20PB RS-175-X20PB(Long)	Max. Speed(mm/s)	500					1000		458	364	296	245					
	Weight(kgf)	14.3	16.3	18.2	20.2	22.2	24.1	26.1	28	30	31.9	37.2	39.3	41.3	43.4	45.4	

RS-175-Y1(2)0SS RS-175-Y20SS(Long)

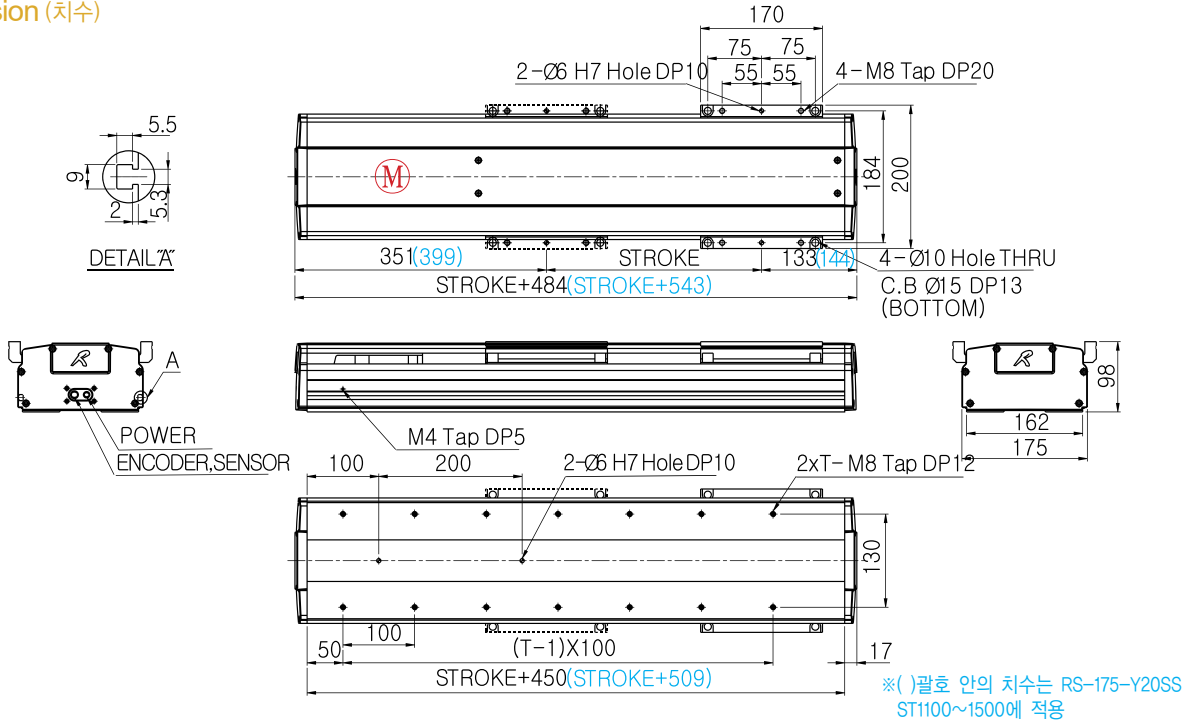
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-175-Y10SS	100~1000	500	40	40	Ø15 x 10(C7S)	400	NO20, 2R, 4B
RS-175-Y20SS	100~1000	1000	27	25	Ø15 x 20(C7S)	400	
RS-175-Y20SS(Long)	1100~1500	538	27	25	Ø20 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-175-Y10SS		RS-175-Y20SS	
	20kg	40kg	15kg	25kg
0°	2637mm	1183mm	1366mm	721mm
90°	426mm	158mm	346mm	135mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Wall Mount 측면 (Y)	RS-175-Y20SS(Long)	
	15kg	25kg
0°	1582mm	849mm
90°	350mm	166mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ① 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-175-Y10SS RS-175-Y20SS RS-175-Y20SS(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						458	364	296	245						
		1000						915	727	591	490						
	Weight(kgf)	15.1	17.1	19	21	22.9	24.9	26.8	28.8	30.7	32.7	37.8	39.9	41.9	44	46	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-175-Y1(2)0PR(L) RS-175-Y20PR(L)(Long)

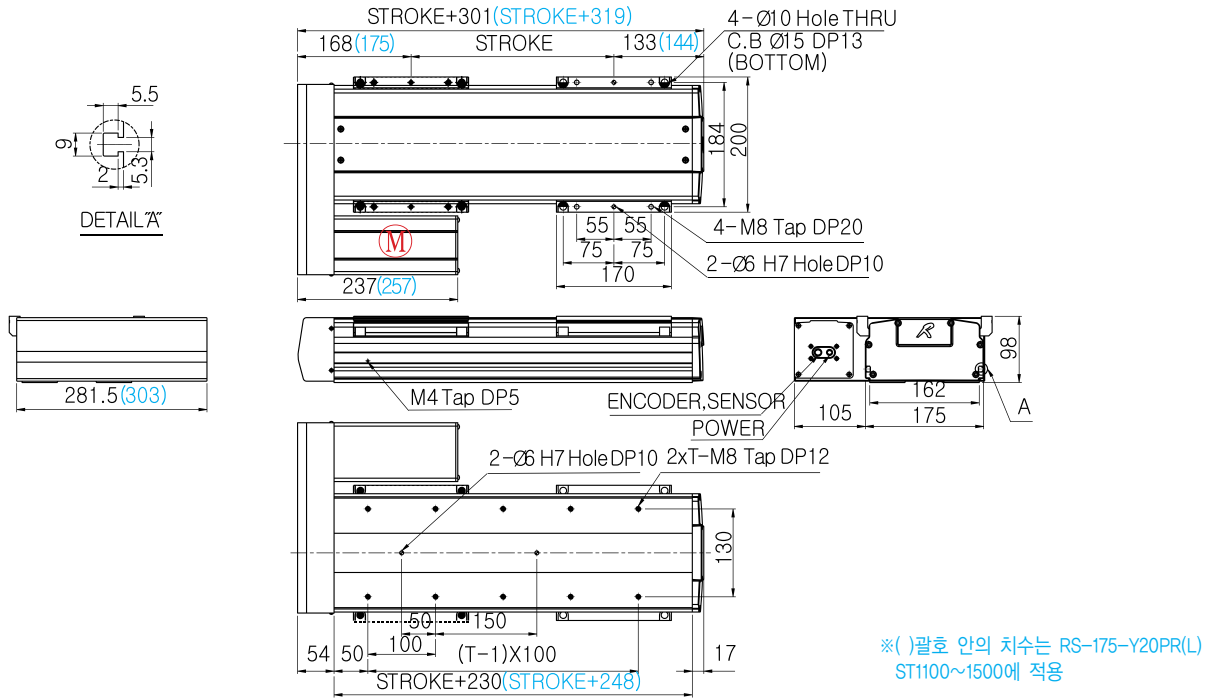
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-175-Y10PR(L)	100~1000	500	40	40	Ø15 x 10(C7S)	400	NO20, 2R, 4B
RS-175-Y20PR(L)	100~1000	1000	27	25	Ø15 x 20(C7S)	400	
RS-175-Y20PR(L)(Long)	1100~1500	538	27	25	Ø20 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-175-Y10PR(L)		RS-175-Y0PR(L)	
	20kg	40kg	15kg	25kg
0°	2637mm	1183mm	1366mm	721mm
90°	426mm	158mm	346mm	135mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Wall Mount 측면 (Y)	RS-175-Y20PR(L)(Long)	
	15kg	25kg
0°	1582mm	849mm
90°	350mm	166mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-175-Y10PR(L) RS-175-Y20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500						458	364	296	245						
		1000						915	727	591	490						
RS-175-Y20PR(L)(Long)												538	460	397	347	305	
	Weight(kgf)	14.3	16.3	18.2	20.2	22.2	24.1	26.1	28	30	31.9	37.2	39.3	41.3	43.4	45.4	

RS-175-Y1(2)0PB RS-175-Y20PB(Long)

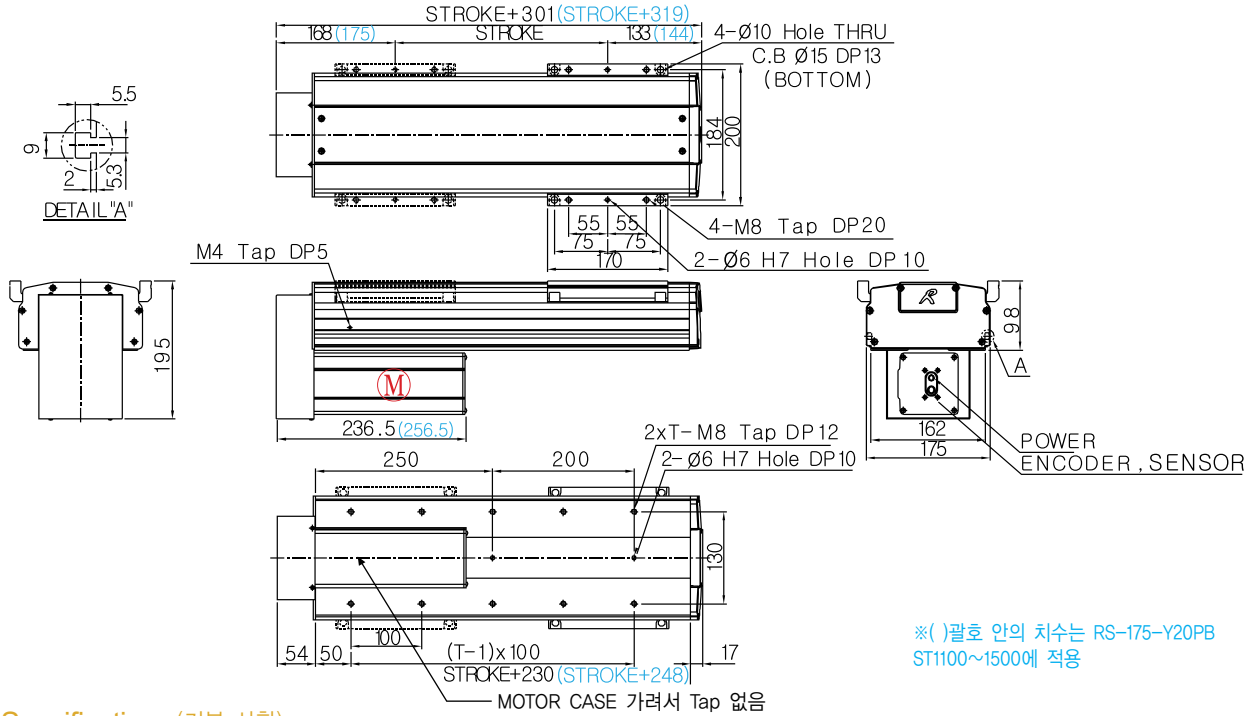
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-175-Y10PB	100~1000	500	40	40	Ø15 x 10(C7S)	400	NO20, 2R, 4B
RS-175-Y20PB	100~1000	1000	27	25	Ø15 x 20(C7S)	400	
RS-175-Y20PB(Long)	1100~1500	538	27	25	Ø20 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-175-Y10PB		RS-175-Y20PB	
	20kg	40kg	15kg	25kg
0°	2637mm	1183mm	1366mm	721mm
90°	426mm	158mm	346mm	135mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Wall Mount 측면 (Y)	RS-175-Y20PB(Long)	
	15kg	25kg
0°	1582mm	849mm
90°	350mm	166mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ① 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-175-Y10PB RS-175-Y20PB RS-175-Y20PB(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						458	364	296	245						
		1000						915	727	591	490						
	Weight(kgf)	14.3	16.3	18.2	20.2	22.2	24.1	26.1	28	30	31.9	37.2	39.3	41.3	43.4	45.4	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-175-Z05(10)SS

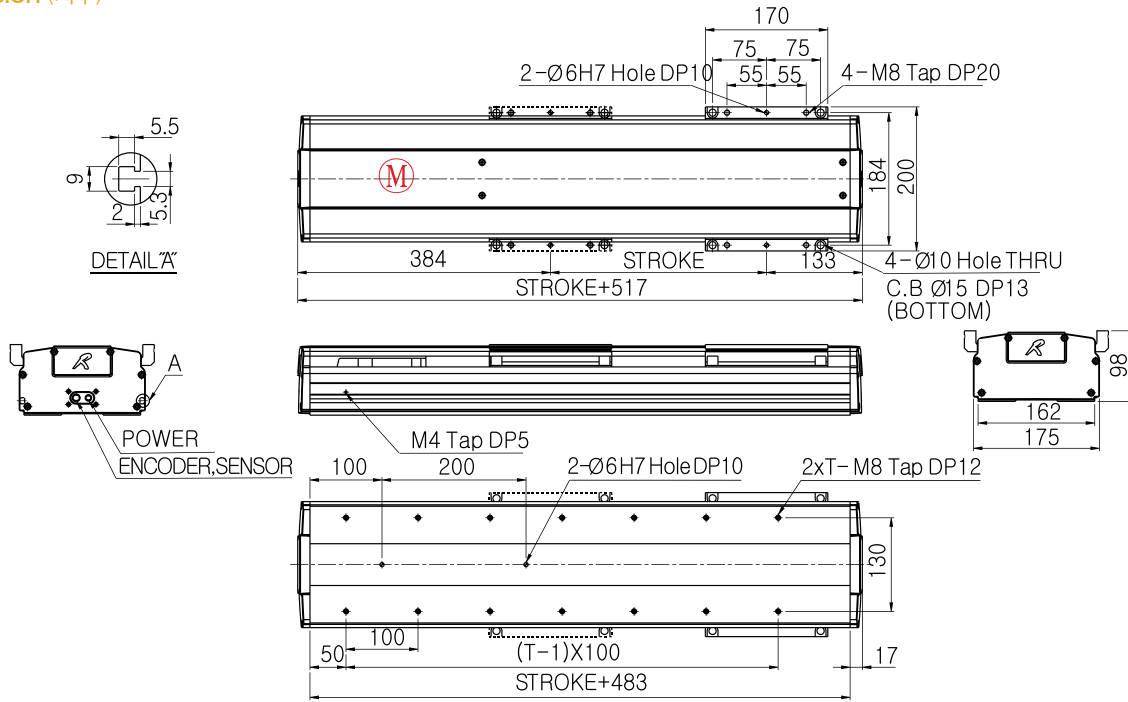
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-175-Z05SS	100~800	250	48	48	Ø15 x 05(C7S)	400(Brake)	NO20, 2R, 4B
RS-175-Z10SS	100~1000	500	40	38	Ø15 x 10(C7S)	400(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-175-Z05SS		RS-175-Z10SS	
	20kg	45kg	15kg	35kg
0°	388mm	196mm	519mm	198mm
90°	446mm	226mm	599mm	229mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-175-Z05SS RS-175-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250						229	182								
	Weight(kgf)	16	17.9	19.9	21.8	23.8	25.7	27.7	29.6	31.6	33.5						

RS-175-Z05(10)PR(L)

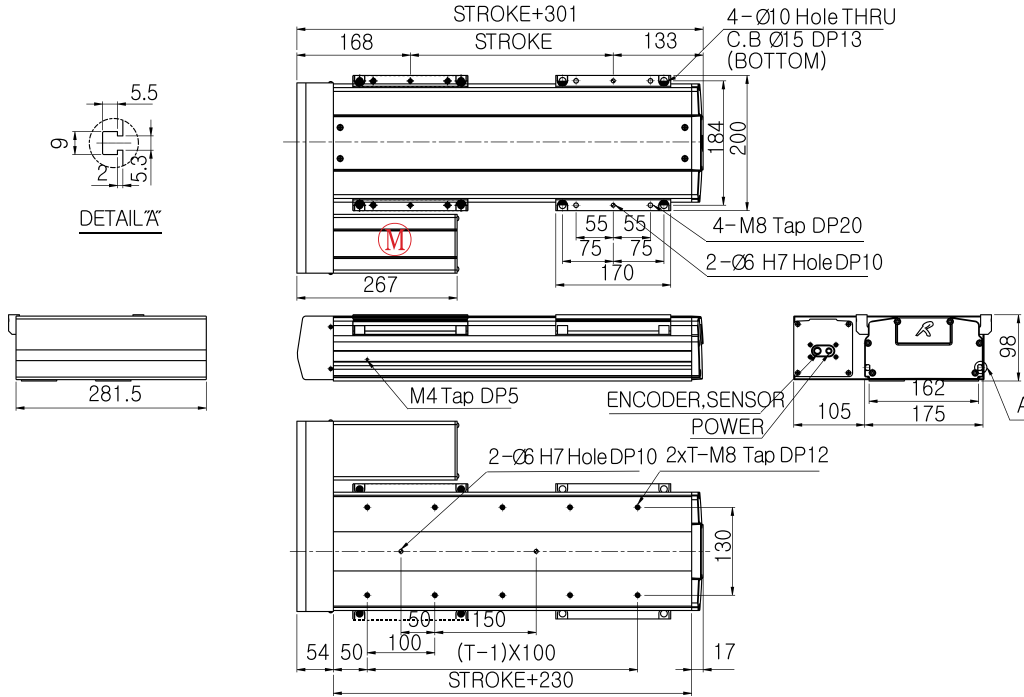
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-175-Z05PR(L)	100~800	250	48	48	Ø15 x 05(C7S)	400(Brake)	NO20, 2R, 4B
RS-175-Z10PR(L)	100~1000	500	40	38	Ø15 x 10(C7S)	400(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-175-Z05PR(L)		RS-175-Z10PR(L)	
	25kg	45kg	15kg	35kg
0°	388mm	196mm	519mm	198mm
90°	446mm	226mm	599mm	229mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-175-Z05PR(L) RS-175-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250							229	182							
	Weight(kgf)	15.2	17.2	19.1	21.1	23	25	27	28.9	30.9	32.8						

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-175-Z05(10)PB

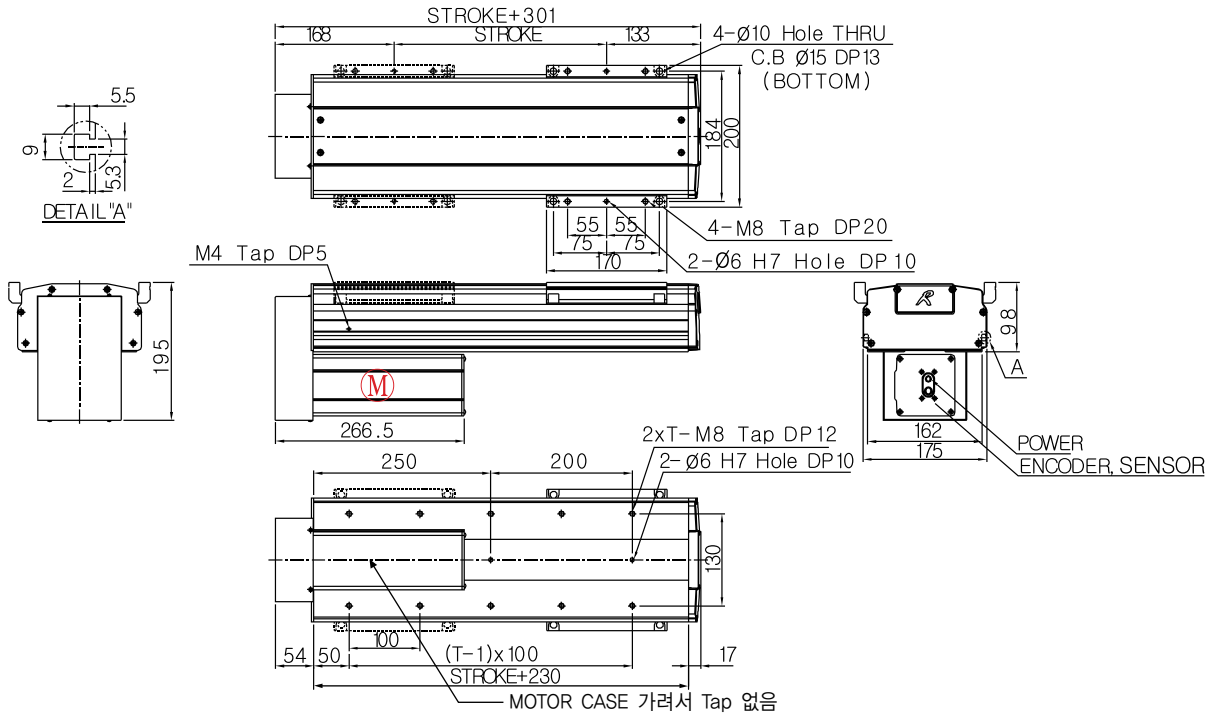
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-175-Z05PB	100~800	250	48	48	Ø15 x 05(C7S)	400(Brake)	NO20, 2R, 4B
RS-175-Z10PB	100~1000	500	40	38	Ø15 x 10(C7S)	400(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-175-Z05PB		RS-175-Z10PB	
	25kg	45kg	15kg	35kg
0°	388mm	196mm	519mm	198mm
90°	446mm	226mm	599mm	229mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-175-Z05PB RS-175-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	250						229	182								
	Weight(kgf)	15.2	17.2	19.1	21.1	23	25	27	28.9	30.9	32.8						

RS-210-X20SS RS-210-X20SS(Long)

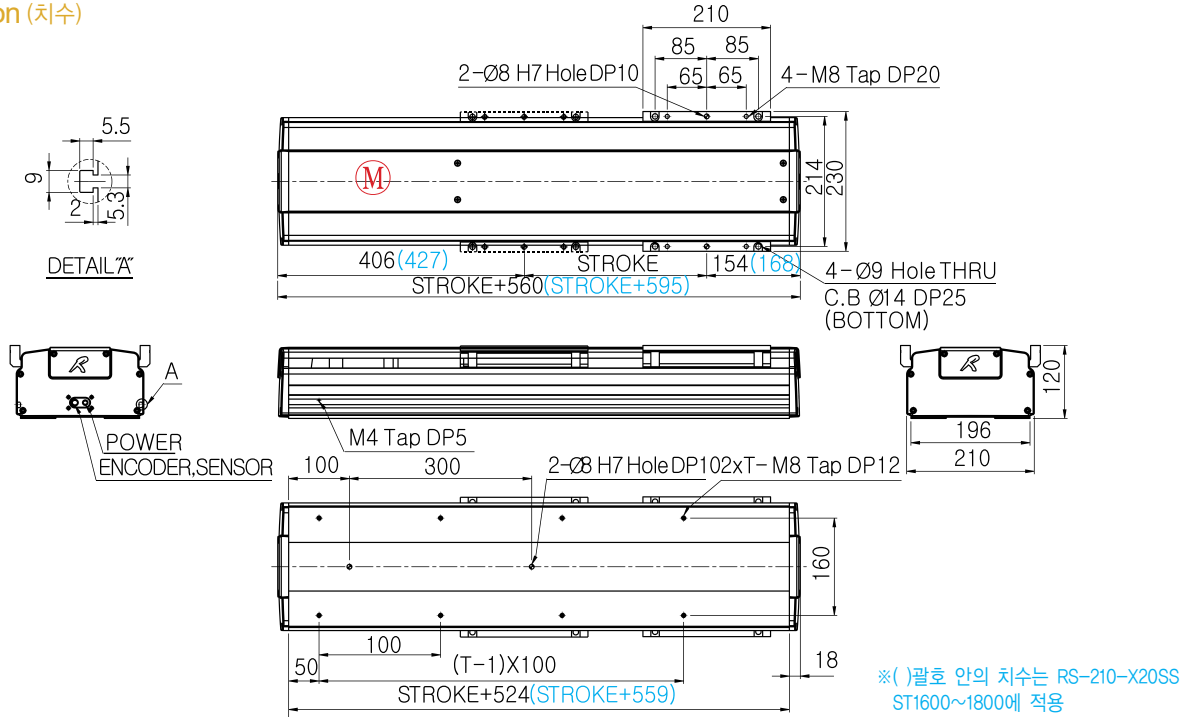
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-210-X20SS	100~1500	1000	150	110	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RS-210-X20SS(Long)	1600~1800	349	150	110	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-210-X20SS		RS-210-X20SS(Long)	
	50kg	100kg	50kg	100kg
0°	316mm	157mm	322mm	156mm
90°	1168mm	610mm	1272mm	662mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800		
Max. Speed(mm/s)	1000										892	730	608	515	441	382	334	295		
Weight(kgf)	25.5	28	30.5	32.9	35.4	37.8	40.3	42.7	45.2	47.7	50.1	52.6	55	57.5	59.9	60.8	63.4	66		

RS-210-X20PR(L) RS-210-X20PR(L)(Long)

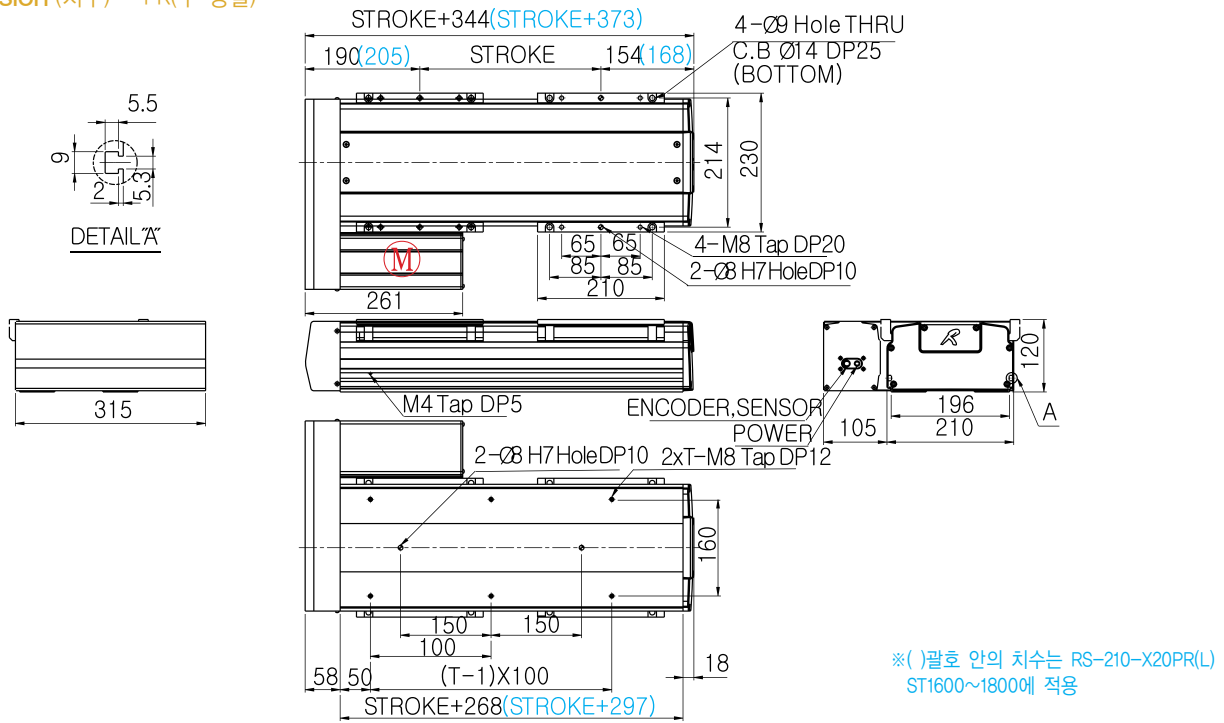
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-210-X20PR(L)	100~1500	1000	150	110	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RS-210-X20PR(L)(Long)	1600~1800	349	150	110	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-210-X10PR(L)		RS-210-X20PR(L)(Long)	
	50kg	100kg	50kg	100kg
0°	316mm	157mm	322mm	156mm
90°	1168mm	610mm	1272mm	662mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ① 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
Max. Speed(mm/s)	1000								892	730	608	515	441	382	334	295			
Weight(kgf)	23.4	25.9	28.4	30.8	33.3	35.7	38.2	40.7	43.1	45.6	48	50.5	52.9	55.4	57.9	58.5	61.1	63.7	

RS-210-X20PB RS-210-X20PB(Long)

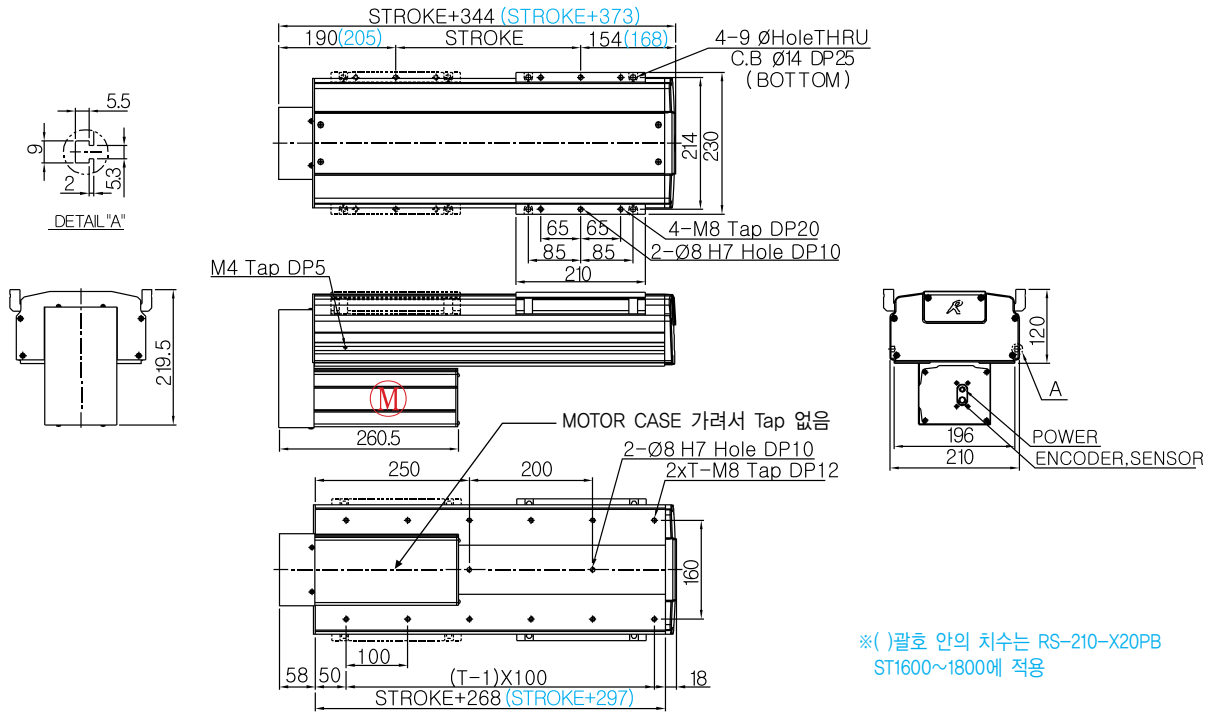
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-210-X20PB	100~1500	1000	150	110	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RS-210-X20PB(Long)	1600~1800	349	150	110	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-210-X20PB		RS-210-X20PB(Long)	
	50kg	100kg	50kg	100kg
0°	316mm	157mm	322mm	156mm
90°	1168mm	610mm	1272mm	662mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	Max. Speed, Weight																		
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
RS-210-X20PB	1000																	892	
RS-210-X20PB(Long)																			
Max. Speed(mm/s)																	349	312	281
Weight(kgf)	23.4	25.9	28.4	30.8	33.3	35.7	38.2	40.7	43.1	45.6	48	50.5	52.9	55.7	57.9	58.5	61.1	63.7	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RS-210-Y20SS RS-210-Y20SS(Long)

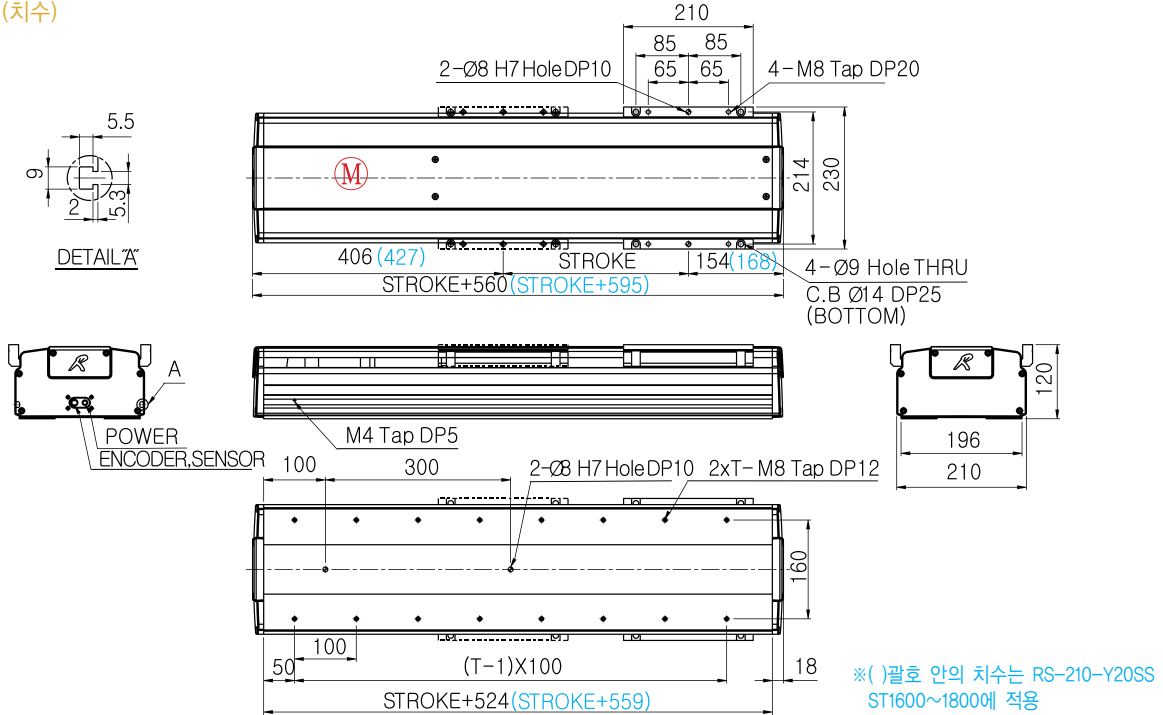
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-210-Y20SS	100~1500	1000	48	48	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RS-210-Y20SS(Long)	1600~1800	349	48	48	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-210-Y20SS		RS-210-Y20SS(Long)	
	25kg	45kg	25kg	45kg
0°	1686mm	810mm	1868mm	906mm
90°	409mm	170mm	410mm	170mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ① 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
RS-210-Y20SS RS-210-Y20SS(Long)	Max. Speed(mm/s)	1000							892	730	608	515	441	382	334	295			
	Weight(kgf)	25.5	28	30.5	32.9	35.4	37.8	40.3	42.7	45.2	47.7	50.1	52.6	55	57.5	59.9	60.8	63.4	66

RS-210-Y20PR(L) RS-210-Y20PR(L)(Long)

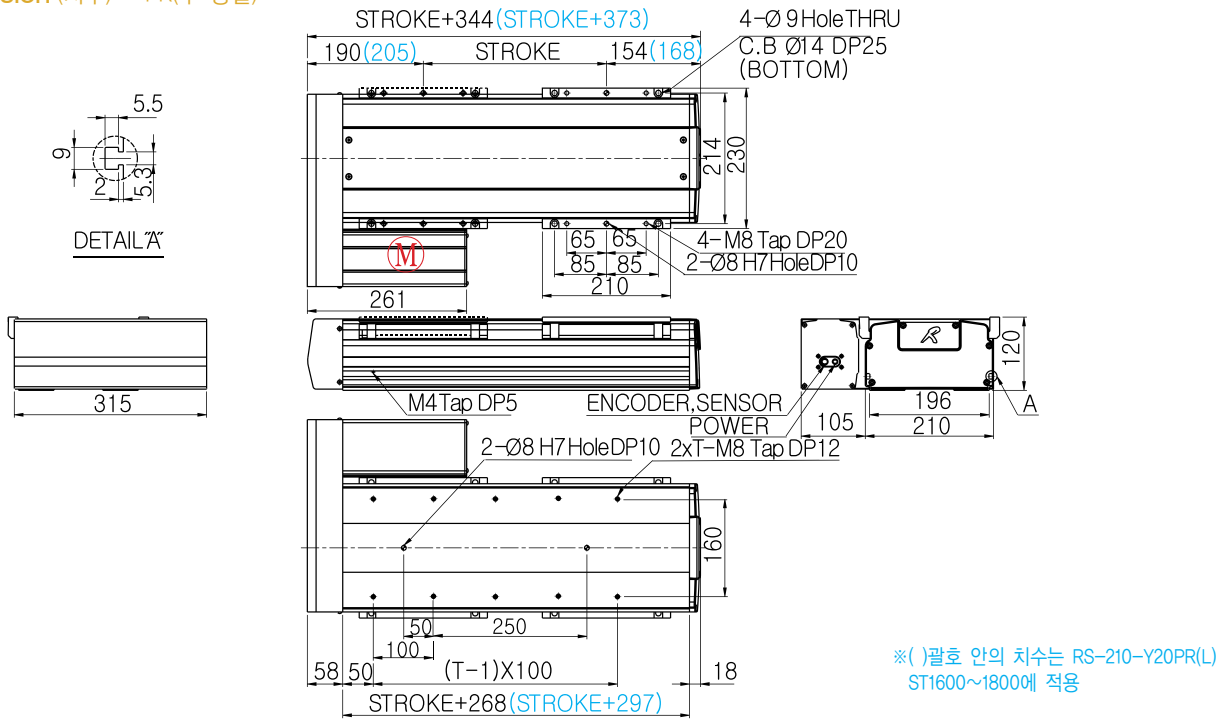
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-210-Y20PR(L)	100~1500	1000	48	48	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RS-210-Y20PR(L)(Long)	1600~1800	349	48	48	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-210-Y10PR(L)		RS-210-Y20PR(L)(Long)	
	25kg	45kg	25kg	45kg
0°	1686mm	810mm	1868mm	906mm
90°	409mm	170mm	410mm	170mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
Max. Speed(mm/s)	1000								892	730	608	515	441	382	334	295			
Weight(kgf)	23.4	25.9	28.4	30.8	33.3	35.7	38.2	40.7	43.1	45.6	48	50.5	52.9	55.4	57.9	58.5	61.1	63.7	

RS-210-Y20PB RS-210-Y20PB(Long)

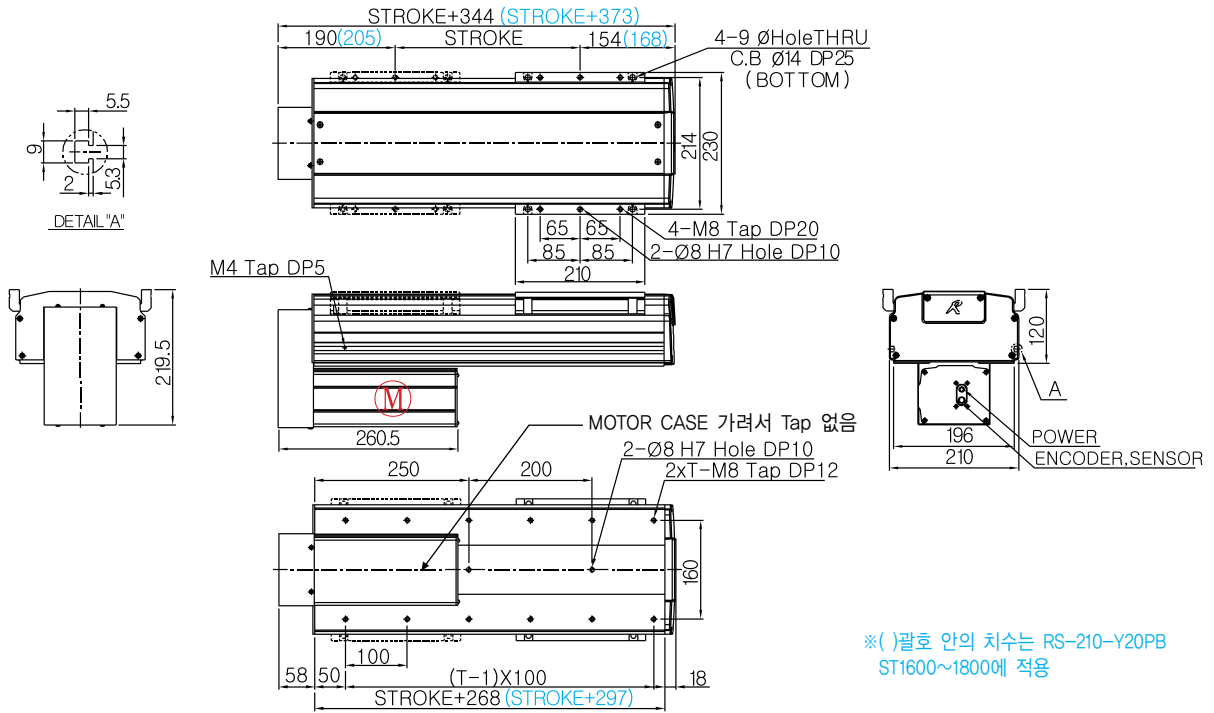
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※ () 괄호 안의 치수는 RS-210-Y20PB ST1600~1800에 적용

Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-210-Y20PB	100~1500	1000	48	48	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RS-210-Y20PB(Long)	1600~1800	349	48	48	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RS-210-Y10PB		RS-210-Y20PB(Long)	
	50kg	100kg	50kg	100kg
0°	1686mm	810mm	1868mm	906mm
90°	409mm	170mm	410mm	170mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ① 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
Max. Speed(mm/s)	1000								892	730	608	515	441	382	334	295			
Weight(kgf)	23.4	25.9	28.4	30.8	33.3	35.7	38.2	40.7	43.1	45.6	48	50.5	52.9	55.4	57.9	58.5	61.1	63.7	

RS-210-Z10SS

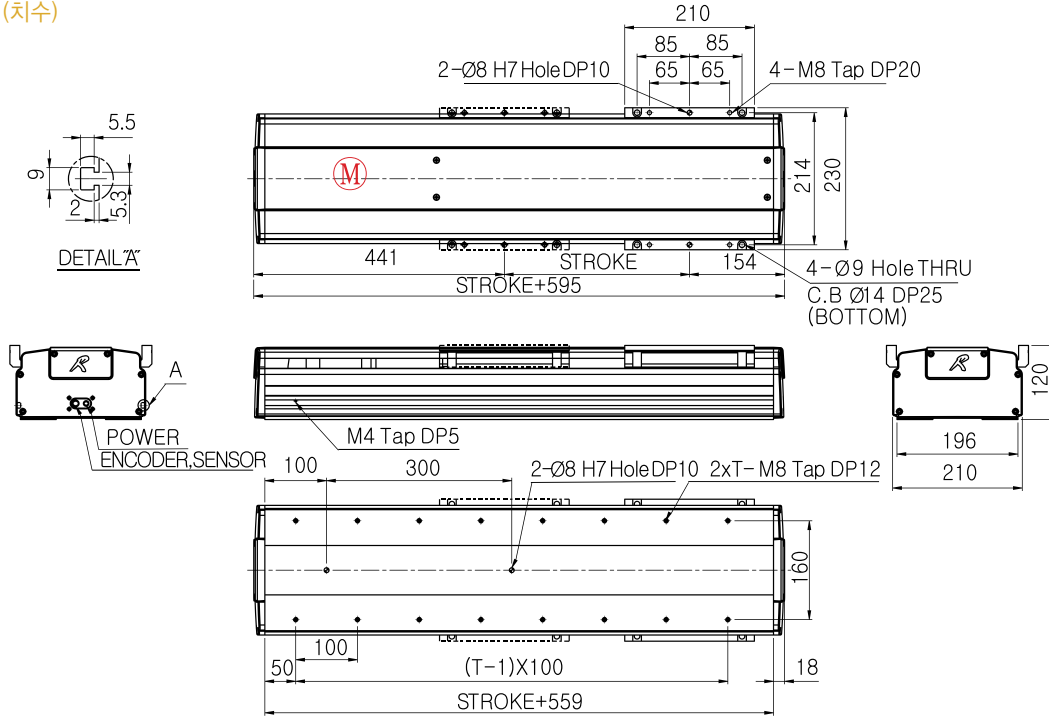
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-210-Z10SS	100~1000	500	80	40	Ø20 x 10(C75)	750(Brake)	NO25, 2R, 4B

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-210-Z10SS	
	25kg	45kg
0°	551mm	283mm
90°	636mm	326mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RS-210-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	500								446	365	304				
	Weight(kgf)	27	29.5	31.9	34.4	36.8	39.9	41.7	44.2	46.7	49.1					

RS-210-Z10PR(L)

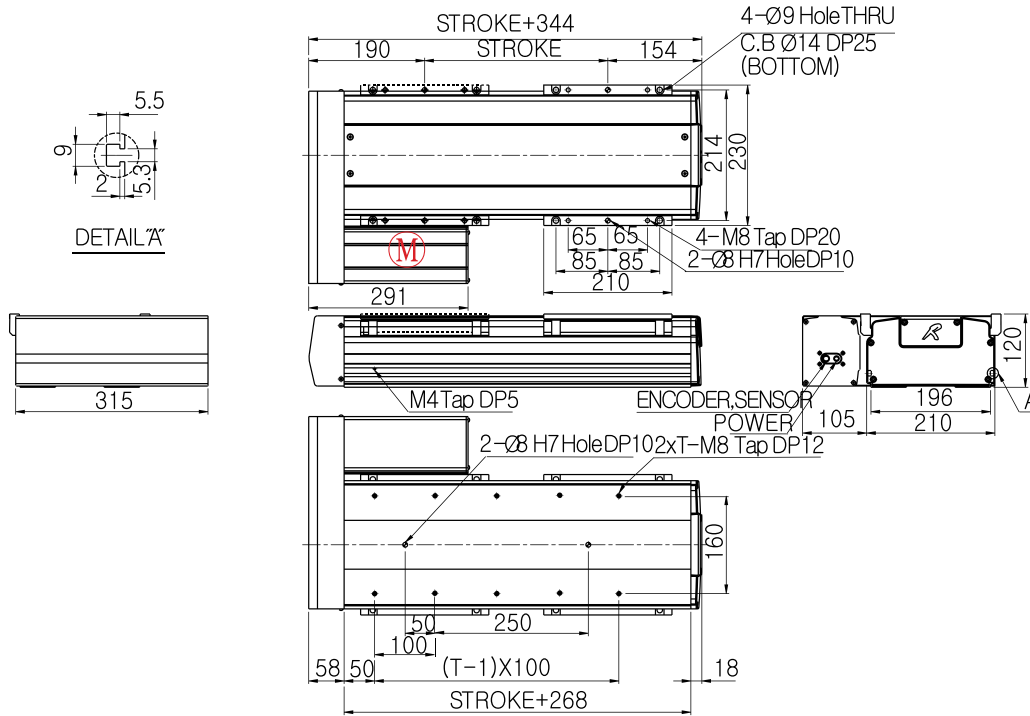
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-210-Z10PR(L)	100~1000	500	80	40	Ø20 x 10(C7S)	750(Brake)	NO25, 2R, 4B

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-210-Z10PR(L)	
	25kg	45kg
	0°	551mm
90°	636mm	326mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RS-210-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500						446		365	304						
	Weight(kgf)	24.2	26.7	29.1	31.6	34	36.5	39	41.4	43.9	46.3						

RS-210-Z10PB

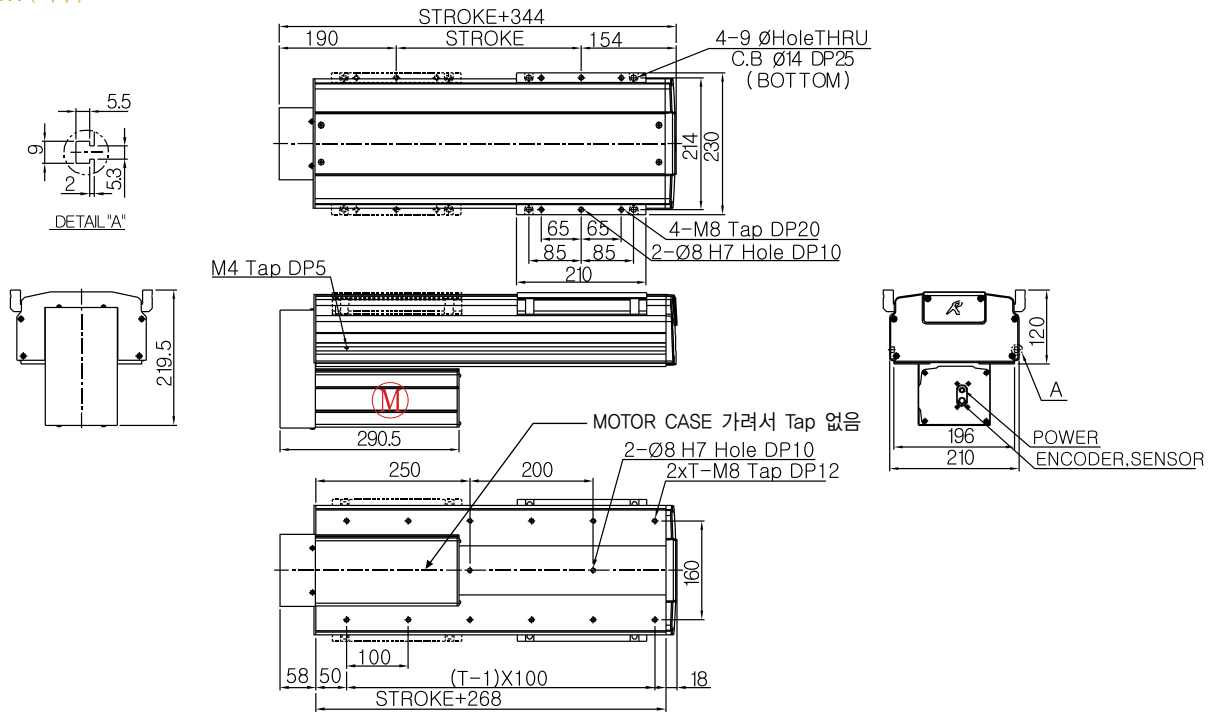
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RS-210-Z10PB	100~1000	500	80	40	Ø20 x 10(C75)	750W(Brake)	NO25, 2R, 4B

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RS-210-Z10PB	
	25kg	45kg
0°	551mm	283mm
90°	636mm	326mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RS-210-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	500								446	365	304				
	Weight(kgf)	24.2	26.5	29.1	31.6	34	36.5	39	41.4	43.9	46.3					

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RC-Series 주요 특징

- 구조해석을 통한 최적설계로 컴팩트 & 고강성 실현
- 최고속도 2000mm/s로 고속화 실현
- 100mm~6000mm의 다양한 스트로크 대응
- 반복위치 정밀도가 ±0.02mm로 고정도 실현
- 가반하중 5kgf~150kgf까지 가능
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- 로봇전용 컨트롤러를 적용하여 사용 용도별 최적화 실현
- 다양한 구동방식(Ball screw, Timing Belt 등)의 모델 구비
- 이재용, Palletizing, Sealing, 나사체결, 검사장비 등에 적용 가능
- 밀폐형 구조 이물질 침투방지 및 진공 흡입 장치 적용하여 PARTICLES 흡입 배출 가능
- Class 10에 적용



ROBOT Ordering method

Model	Base width	Axis	Speed	Type	Stroke	Encoder	Motor	Option
RC	070	X/Y/Z	05 / 10 / 20	SS / PR / PL	010	I / A	100	A1-00
RC	070 : 70mm 150 : 150mm 220 : 220mm	X-Axis Y-Axis Z-Axis	05 : (250mm/sec) 10 : (500mm/sec) 20 : (1000mm/sec)	SS : Straight PR : Right Parallel PL : Left Parallel	010 : 100mm 055 : 550mm 115 : 1150mm	I : Incremental A : Absolute	AC Servo Motor(W) 100 : 100W 10B : 100W+ Brake	A1-00 option(선택) Page 000

※주의 : Stroke별 최대 속도는 각 Page를 참조하시기 바랍니다.

Base	Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	가반하중		AC Servo Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Ball Screw	LM Guide
				0.3G	0.5G				
RC-070	RC-070-Y10SS	100~500	500	4	3.5	100	2500	Ø15x10(C7S)	NO24, 1Rail, 1Block
RC-070	RC-070-Y20SS	100~500	1000	2.5	2	100	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-070	RC-070-Y10PR(L)	100~500	500	4	3.5	100	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-070	RC-070-Y20PR(L)	100~500	1000	2.5	2	100	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-070	RC-070-Z05SS	100~300	250	3.5	3	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RC-070	RC-070-Z10SS	100~300	500	3	2.5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-070	RC-070-Z05PR(L)	100~300	250	3.5	3	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RC-070	RC-070-Z10PR(L)	100~300	500	3	2.5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-090	RC-090-Y10SS	100~600	500	9	8	200	2500	Ø15x10(C7S)	NO42, 1Rail, 1Block
RC-090	RC-090-Y20SS	100~600	1000	6	5	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-090	RC-090-Y10PR(L)	100~600	500	9	8	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-090	RC-090-Y20PR(L)	100~600	1000	6	5	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-090	RC-090-Z05SS	100~400	250	7	6	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RC-090	RC-090-Z10SS	100~400	500	6	5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-090	RC-090-Z05PR(L)	100~400	250	7	6	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RC-090	RC-090-Z10PR(L)	100~400	500	6	5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-105	RC-105-Y10SS	100~700	500	18	15	200	2500	Ø15x10(C7S)	NO20, 1Rail, 1Block
RC-105	RC-105-Y20SS	100~700	1000	12	10	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-105	RC-105-Y10PR(L)	100~700	500	18	15	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-105	RC-105-Y20PR(L)	100~700	1000	12	10	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-105	RC-105-Z05SS	100~500	250	15	12	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RC-105	RC-105-Z10SS	100~500	500	12	10	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-105	RC-105-Z05PR(L)	100~500	250	15	12	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RC-105	RC-105-Z10PR(L)	100~500	500	12	10	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	

Base	Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	가반하중		AC Servo Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Ball Screw	LM Guide
				0.3G	0.5G				
RC-125	RC-125-X10SS	100~1000	500	60	40	200	2500	Ø15x10(C7S)	NO15, 2Rail, 4Block
RC-125	RC-125-X20SS	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-125	RC-125-X10PR(L)	100~1000	500	60	40	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-125	RC-125-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-125	RC-125-Y10SS	100~1000	500	27	25	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-125	RC-125-Y20SS	100~1000	1000	17	15	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-125	RC-125-Y10PR(L)	100~1000	500	27	25	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-125	RC-125-Y20PR(L)	100~1000	1000	17	15	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-125	RC-125-Z05SS	100~700	250	27	25	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RC-125	RC-125-Z10SS	100~700	500	21	20	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-125	RC-125-Z05PR(L)	100~700	250	27	25	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RC-125	RC-125-Z10PR(L)	100~700	500	21	20	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-150	RC-150-X10SS	100~1000	500	70	50	200	2500	Ø15x10(C7S)	NO15, 2Rail, 4Block
RC-150	RC-150-X20SS	100~1000	1000	48	32	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-150	RC-150-X20SS(Long)	1100~1500	560	45	35	400	2500	Ø20x20(C7S)	
RC-150	RC-150-X10PR(L)	100~1000	500	70	50	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-150	RC-150-X20PR(L)	100~1000	1000	48	32	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-150	RC-150-X20PR(L)(Long)	1100~1500	560	45	35	400	2500	Ø20x20(C7S)	
RC-150	RC-150-Y10SS	100~1000	500	32	30	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-150	RC-150-Y20SS	100~1000	1000	19	18	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-150	RC-150-Y20SS(Long)	1100~1500	560	19	18	400	2500	Ø20x20(C7S)	
RC-150	RC-150-Y10PR(L)	100~1000	500	32	30	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-150	RC-150-Y20PR(L)	100~1000	1000	19	18	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RC-150	RC-150-Y20PR(L)(Long)	1100~1500	560	19	18	400	2500	Ø20x20(C7S)	
RC-150	RC-150-Z05SS	100~1000	250	25	25	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RC-150	RC-150-Z10SS	100~1000	500	20	19	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-150	RC-150-Z05PR(L)	100~1000	250	25	25	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RC-150	RC-150-Z10PR(L)	100~1000	500	20	19	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RC-185	RC-185-X20SS	100~1500	1000	100	70	750	2500	Ø20x20(C7S)	NO20, 2Rail, 4Block
RC-185	RC-185-X20SS(Long)	1600~1800	363	80	55	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RC-185	RC-185-X20PR(L)	100~1500	1000	100	70	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RC-185	RC-185-X20PR(L)(Long)	1600~1800	363	80	55	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RC-185	RC-185-Y20SS	100~1500	1000	30	27	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RC-185	RC-185-Y20SS(Long)	1600~1800	363	29	27	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RC-185	RC-185-Y20PR(L)	100~1500	1000	30	27	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RC-185	RC-185-Y20PR(L)(Long)	1600~1800	363	29	27	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RC-185	RC-185-Z10SS	100~1000	500	35	27	400(Brake)	2500	Ø20x10(C7S)	
RC-185	RC-185-Z10PR(L)	100~1000	500	35	27	400(Brake)	2500	Ø20x10(C7S)	
RC-220	RC-220-X20SS	100~1500	1000	140	110	750	2500	Ø20x20(C7S)	NO25, 2Rail, 4Block
RC-220	RC-220-X20SS(Long)	1600~1800	335	120	110	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RC-220	RC-220-X20PR(L)	100~1500	1000	140	110	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RC-220	RC-220-X20PR(L)(Long)	1600~1800	335	120	110	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RC-220	RC-220-Y20SS	100~1500	1000	48	48	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RC-220	RC-220-Y20SS(Long)	1600~1800	335	48	48	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RC-220	RC-220-Y20PR(L)	100~1500	1000	48	48	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RC-220	RC-220-Y20PR(L)(Long)	1600~1800	335	48	48	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RC-220	RC-220-Z10SS	100~1000	500	80	40	750(Brake)	2500	Ø20x10(C7S)	
RC-220	RC-220-Z10PR(L)	100~1000	500	80	40	750(Brake)	2500	Ø20x10(C7S)	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀나트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RC-070-Y1(2)0SS RC-070-Z05(10)SS

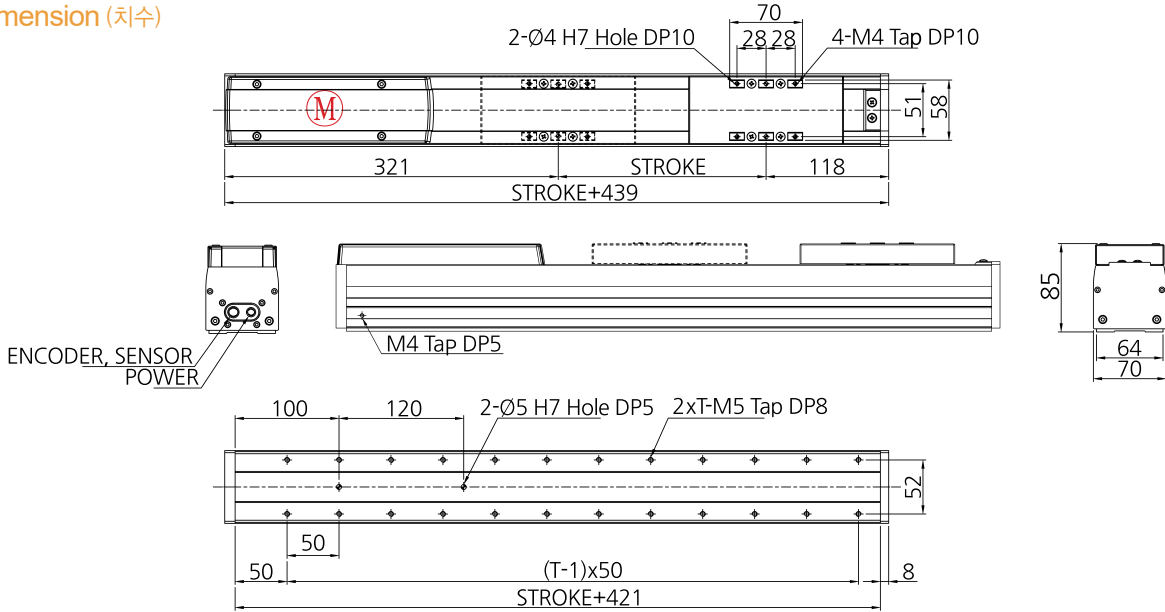
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 70mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-070-Y10SS	100~500	500	4	3.5	Ø15 x 10(C7S)	100	NO24, 1R, 1B
RS-070-Y20SS	100~500	1000	2.5	2	Ø15 x 20(C7S)	100	
RC-070-Z05SS	100~300	250	3.5	3	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO24, 1R, 1B
RC-070-Z10SS	100~300	500	3	2.5	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RC-070-Y10SS		RC-070-Y20SS	
	2kg	3kg	1kg	2kg
	0°	130mm	65mm	115mm
90°	120mm	55mm	175mm	50mm

Vertical 수직 (Z)	RC-070-Z05SS		RC-070-Z10SS	
	2kg	3kg	1kg	2kg
	0°	20mm	10mm	35mm
90°	80mm	35mm	155mm	55mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⓘ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-070-Y10SS RC-070-Y20SS	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	4.5	5.1	5.7	6.3	6.9											
RC-070-Z05SS RC-070-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	4.8	5.4	6													

RC-070-Y1(2)0PR(L)

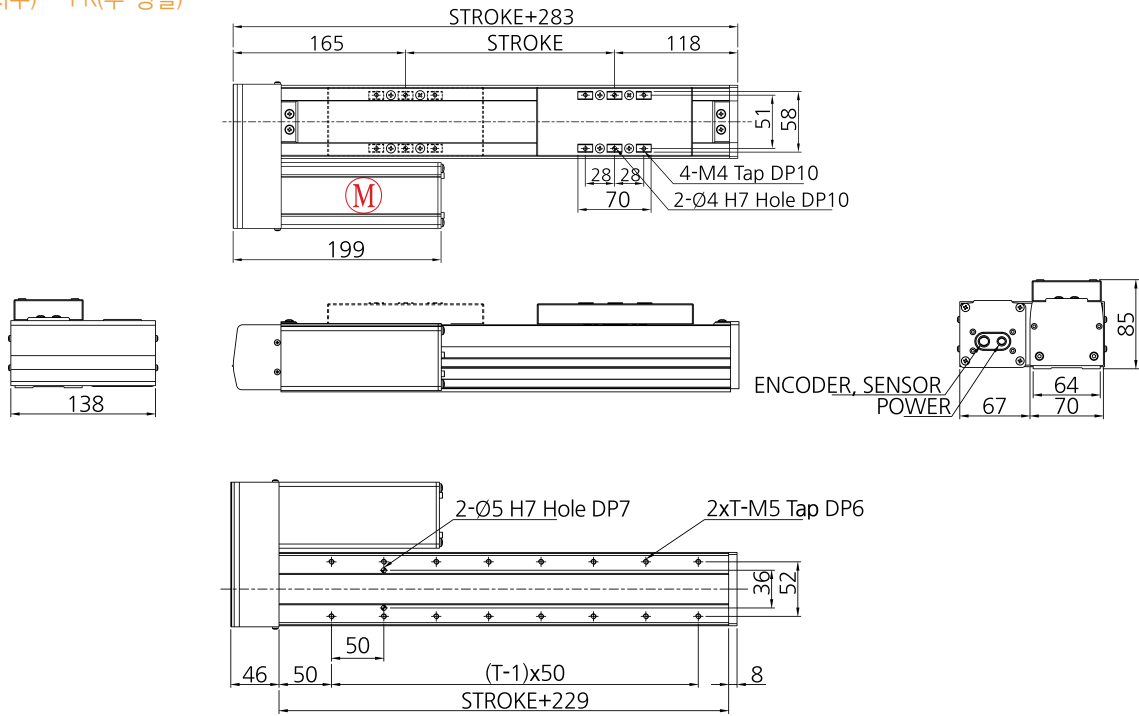
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 70mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-070-Y10PR(L)	100~500	500	4	3.5	Ø15 x 10(C7S)	100	NO24, 1R, 1B
RC-070-Y20PR(L)	100~500	1000	2.5	2	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RC-070-Y10PR(L)		RC-070-Y20PR(L)	
	2kg	3kg	1kg	2kg
0°	130mm	65mm	115mm	35mm
90°	120mm	55mm	175mm	50mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-070-Y10PR(L) RC-070-Y20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	4.5	5.1	5.7	6.3	6.9											

RC-070-Z05(10)PR(L)

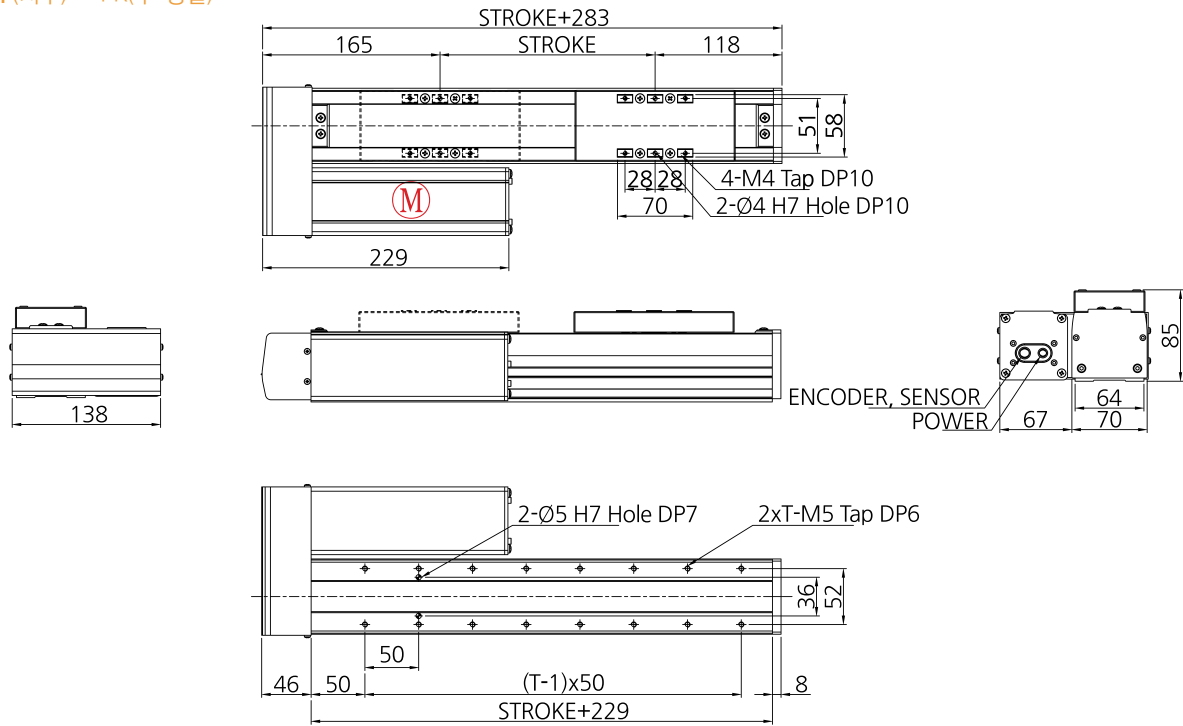
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 70mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-070-Z05PR(L)	100~300	250	3.5	3	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO24, 1R, 1B
RC-070-Z10PR(L)	100~300	500	3	2.5	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RC-070-Z05PR(L)		RC-070-Z10PR(L)	
	2kg	3kg	1kg	2kg
0°	20mm	10mm	35mm	15mm
90°	80mm	35mm	155mm	55mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RC-070-Z05PR(L) RC-070-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250														
	Weight(kgf)	4.8	5.4	6												

RC-090-Y1(2)OPR(L)

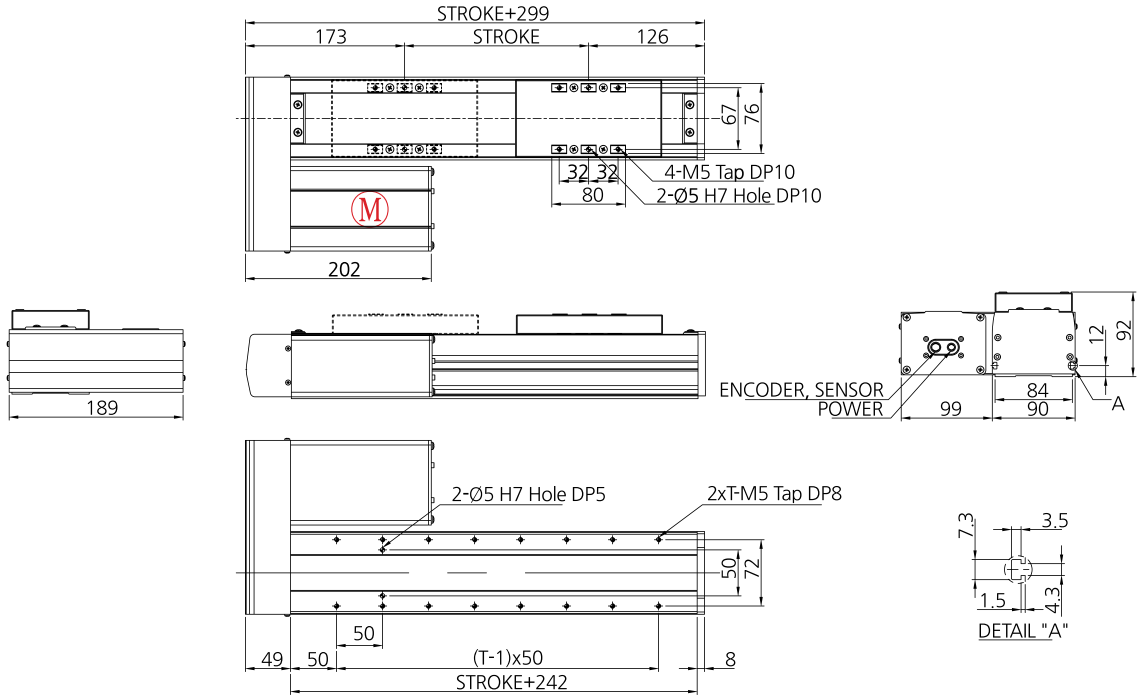
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 90mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-090-Y10PR(L)	100~600	500	9	8	Ø15 x 10(C7S)	200	NO42, 1R, 1B
RC-090-Y20PR(L)	100~600	1000	6	5	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RC-090-Y10PR(L)		RC-090-Y20PR(L)	
	5kg	7kg	3kg	5kg
0°	450mm	260mm	295mm	110mm
90°	120mm	65mm	125mm	40mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-090-Y10PR(L) RC-090-Y20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	6.6	7.5	8.4	9.3	10.2	11.1										

RC-105-Y1(2)0SS RC-105-Z05(10)SS

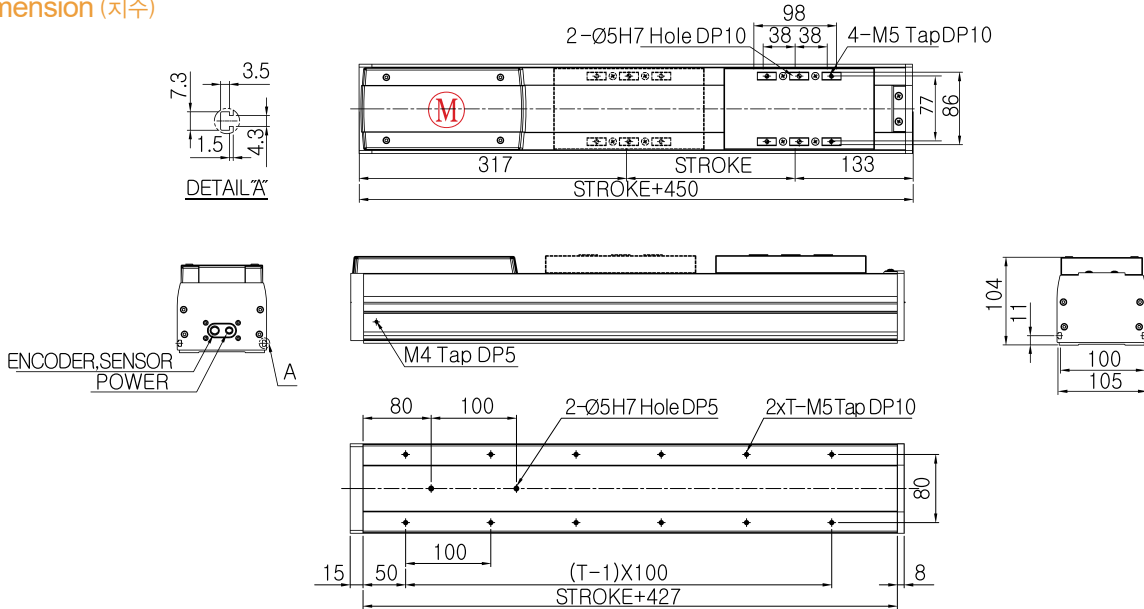
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 105mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-105-Y10SS	100~700	500	18	15	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 1B
RS-105-Y20SS	100~700	1000	12	10	Ø15 x 20(C7S)	200	
RC-105-Z05SS	100~500	250	25	24	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO20, 1R, 1B
RC-105-Z10SS	100~500	500	12	10	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RC-105-Y10SS		RC-105-Y20SS	
	10kg	12kg	10kg	12kg
0°	1200mm	900mm	350mm	220mm
90°	125mm	90mm	55mm	30mm

Vertical 수직 (Z)	RC-105-Z05SS		RC-105-Z10SS	
	8kg	12kg	8kg	12kg
0°	250mm	150mm	190mm	110mm
90°	250mm	150mm	190mm	110mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⓘ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-105-Y10SS RC-105-Y20SS	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	8.4	9.5	10.6	11.7	12.8	13.9	15									
RC-105-Z05SS RC-105-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	9	10.1	11.2	12.3	13.4											

RC-105-Y1(2)0PR(L)

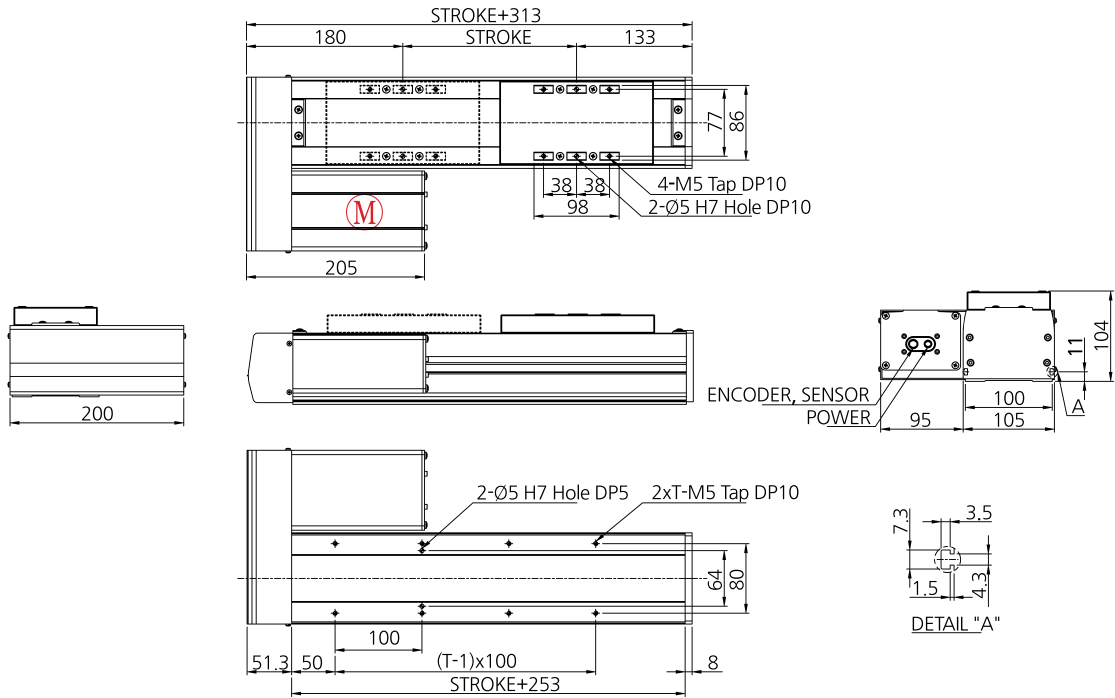
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 105mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이더트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-105-Y10PR(L)	100~700	500	18	15	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 1B
RC-105-Y20PR(L)	100~700	1000	12	10	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RC-105-Y10PR(L)		RC-105-Y20PR(L)	
	10kg	12kg	10kg	12kg
0°	1200mm	900mm	350mm	220mm
90°	125mm	90mm	55mm	30mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-105-Y10PR(L) RC-105-Y20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500							470								
	Weight(kgf)	8.4	9.5	10.6	11.7	12.8	13.9	15									

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RC-105-Z05(10)PR(L)

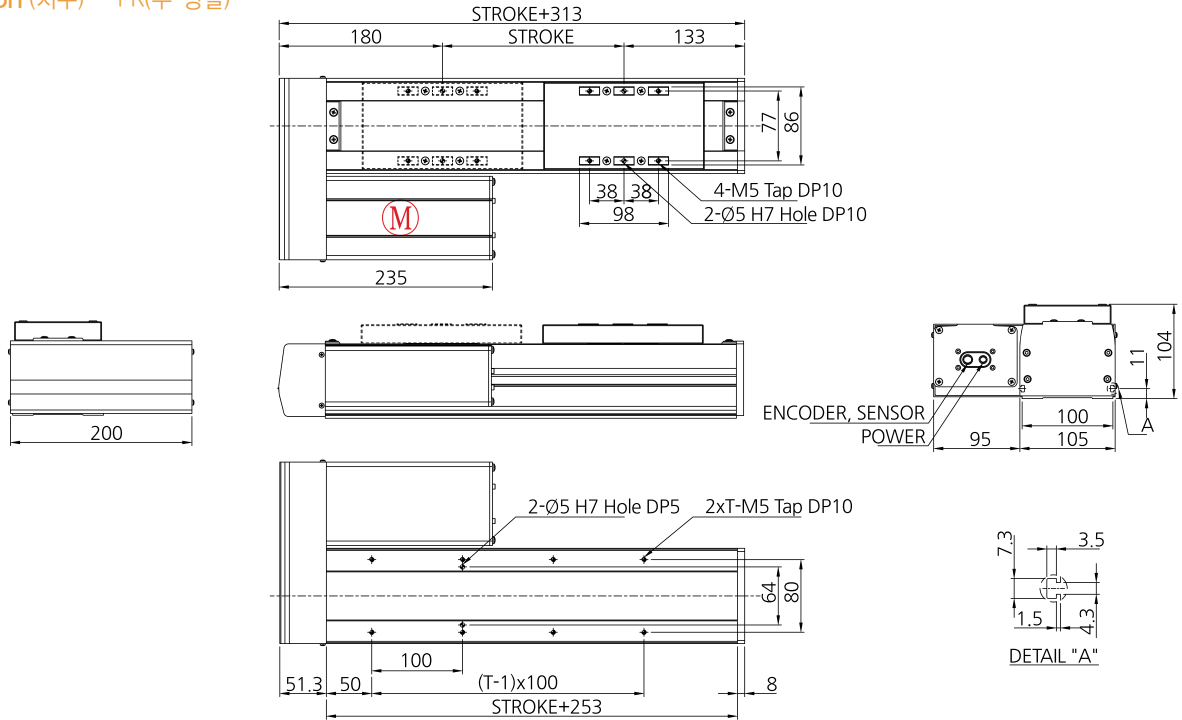
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 105mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-105-Z05PR(L)	100~500	250	25	24	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO20, 1R, 1B
RC-105-Z10PR(L)	100~500	500	12	10	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RC-105-Z05PR(L)		RC-105-Z10PR(L)	
	8kg	12kg	8kg	12kg
0°	250mm	150mm	190mm	110mm
90°	250mm	150mm	190mm	110mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-105-Z05PR(L) RC-105-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	9	10.1	11.2	12.3	13.4											

RC-125-X1(2)OSS RC-125-Y1(2)OSS

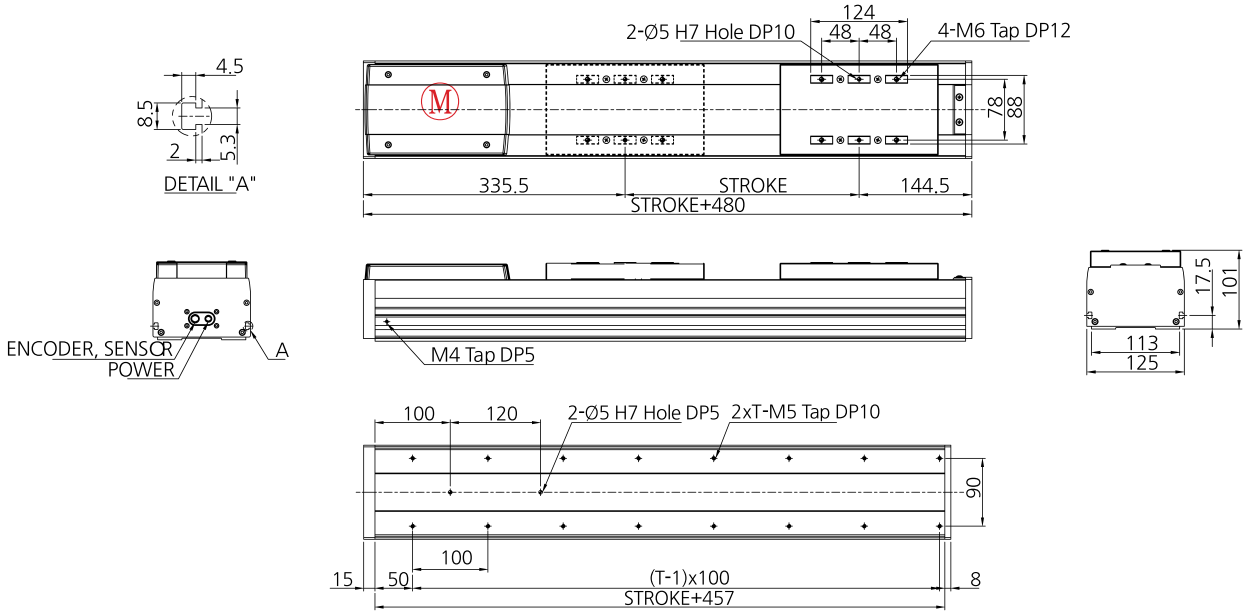
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 125mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-125-X1OSS	100~1000	500	60	40	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RC-125-X2OSS	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RC-125-Y1OSS	100~1000	500	27	25	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RC-125-Y2OSS	100~1000	1000	17	15	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RC-125-X1OSS		RC-125-X2OSS	
	20kg	30kg	10kg	20kg
	0°	290mm	210mm	350mm
90°	1900mm	1250mm	1250mm	750mm

Wall Mount 측면 (Y)	RC-125-Y1OSS		RC-125-Y2OSS	
	20kg	25kg	12kg	15kg
	0°	1300mm	950mm	820mm
90°	170mm	120mm	190mm	130mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RC-125-X1OSS RC-125-X2OSS RC-125-Y1OSS RC-125-Y2OSS	Max. Speed(mm/s)	500				486				384	312	258				
	Weight(kgf)	9.4	10.7	12	13.3	14.6	15.9	17.2	18.5	19.8	21.1					

RC-125-X1(2)0PR(L) RC-125-Y1(2)0PR(L)

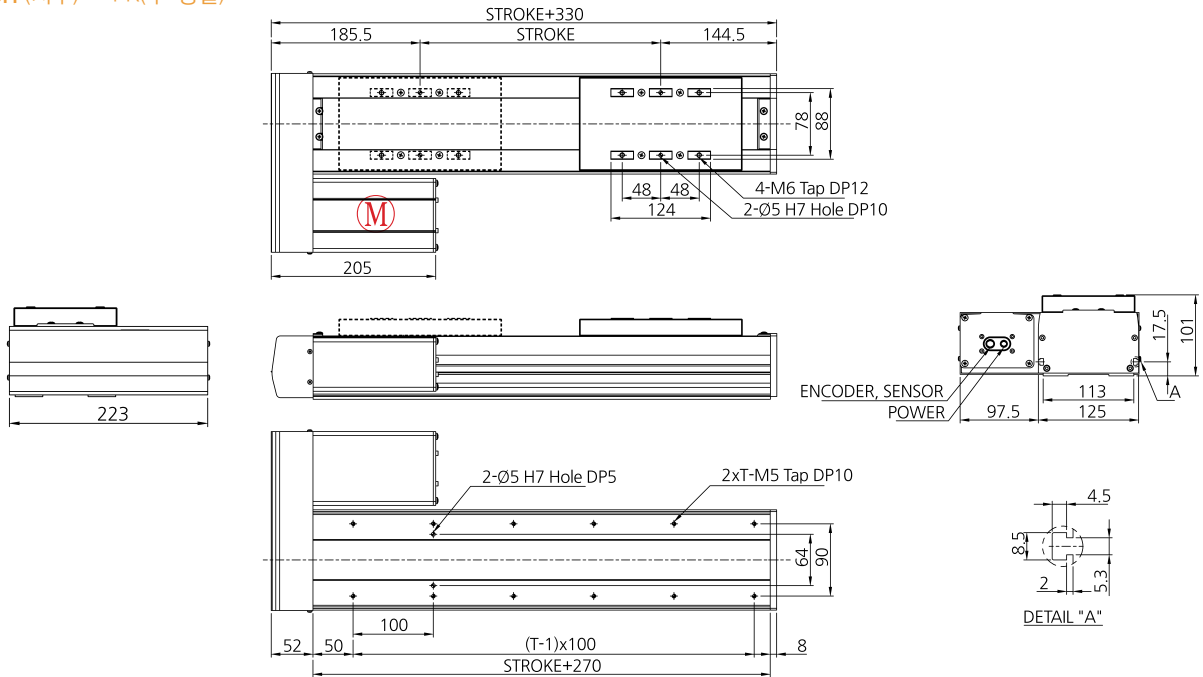
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 125mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-125-X10PR(L)	100~1000	500	60	40	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RC-125-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RC-125-Y10PR(L)	100~1000	500	27	25	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RC-125-Y20PR(L)	100~1000	1000	17	15	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RC-125-X10PR(L)		RC-125-X20PR(L)	
	20kg	30kg	10kg	20kg
	0°	290mm	210mm	350mm
90°	1900mm	1250mm	1250mm	750mm

Wall Mount 측면 (Y)	RC-125-Y10PR(L)		RC-125-Y20PR(L)	
	20kg	25kg	12kg	15kg
	0°	1300mm	950mm	820mm
90°	170mm	120mm	190mm	130mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-125-X10PR(L) RC-125-X20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500						486	384	312	258						
		1000						973	769	623	515						
RC-125-Y10PR(L) RC-125-Y20PR(L)	Weight(kgf)	9.4	10.7	12	13.3	14.6	15.9	17.2	18.5	19.8	21.1						

RC-125-Z05(10)SS

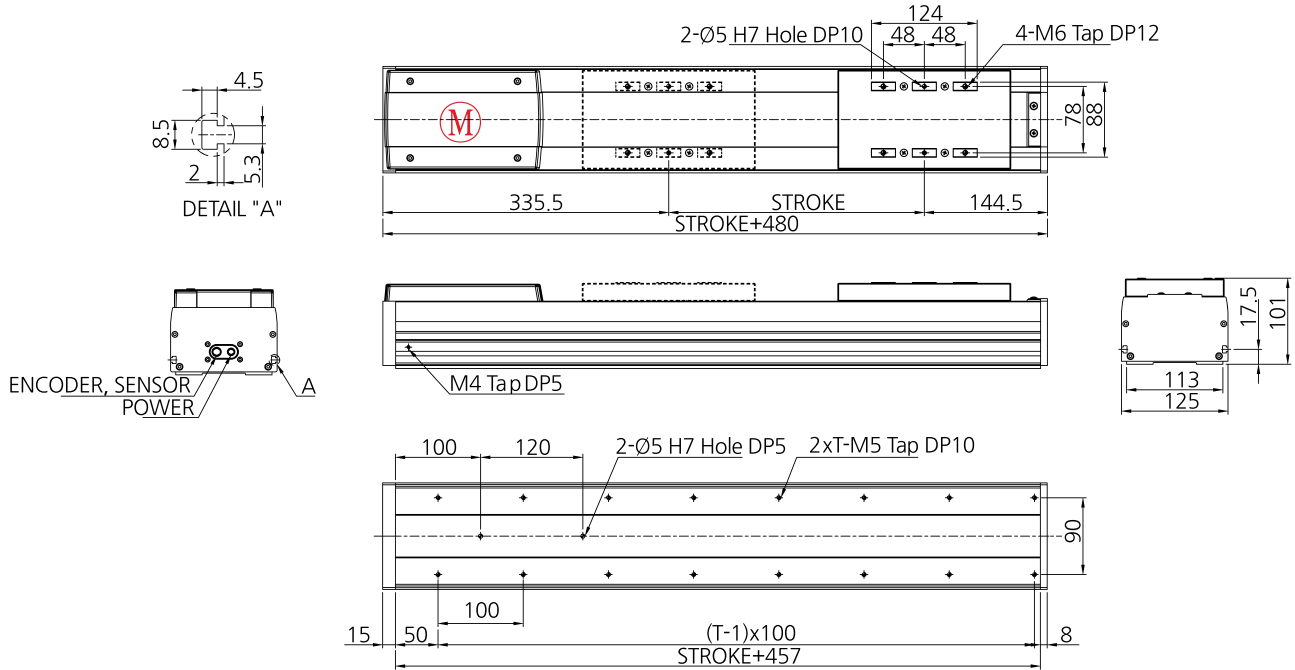
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 125mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-125-Z05SS	100~700	250	27	25	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RC-125-Z10SS	100~700	500	21	20	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RC-125-Z05SS		RC-125-Z10SS	
	15kg	20kg	15kg	20kg
0°	210mm	135mm	150mm	95mm
90°	250mm	165mm	180mm	110mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-125-Z05SS RC-125-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250							243								
	Weight(kgf)	10	11.3	12.6	13.9	15.2	16.5	17.8									

RC-125-Z05(10)PR(L)

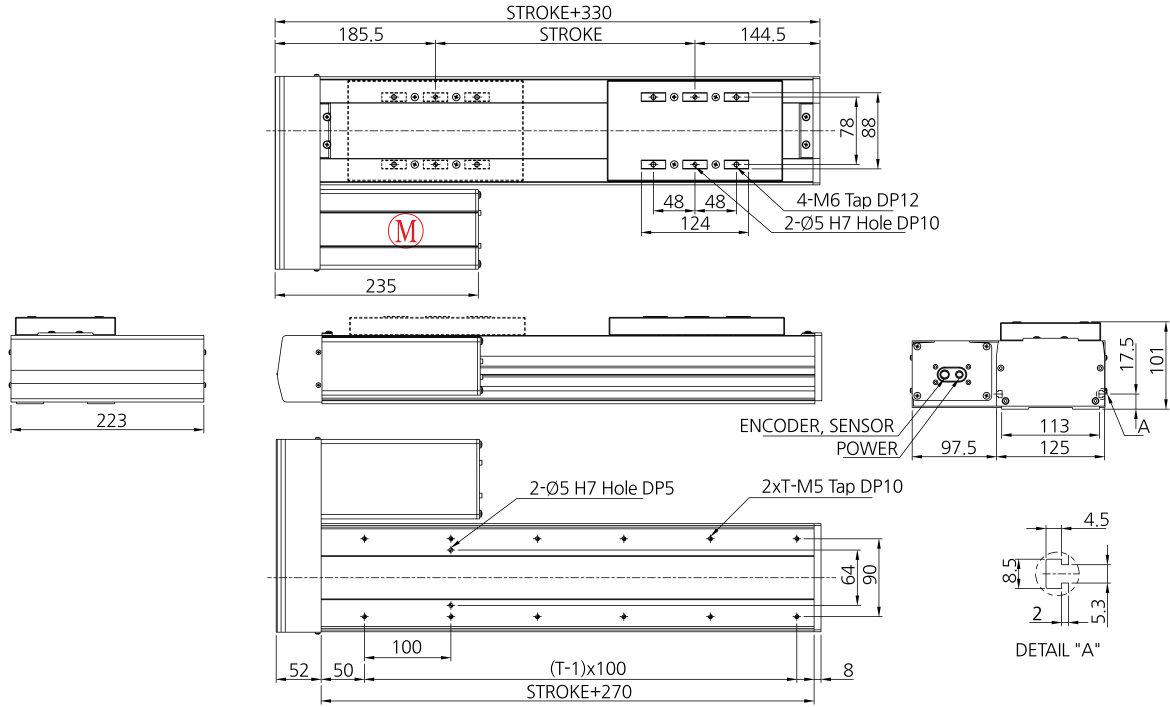
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 125mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-125-Z05PR(L)	100~700	250	27	25	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RC-125-Z10PR(L)	100~700	500	21	50	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RC-125-Z05PR(L)		RC-125-Z10PR(L)	
	15kg	20kg	15kg	20kg
0°	210mm	135mm	150mm	95mm
90°	250mm	165mm	180mm	110mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-125-Z05PR(L) RC-125-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250						243									
	Weight(kgf)	10	11.3	12.6	13.9	15.2	16.5	17.8									

RC-150-X1(2)0SS RC-150-X20SS(Long)

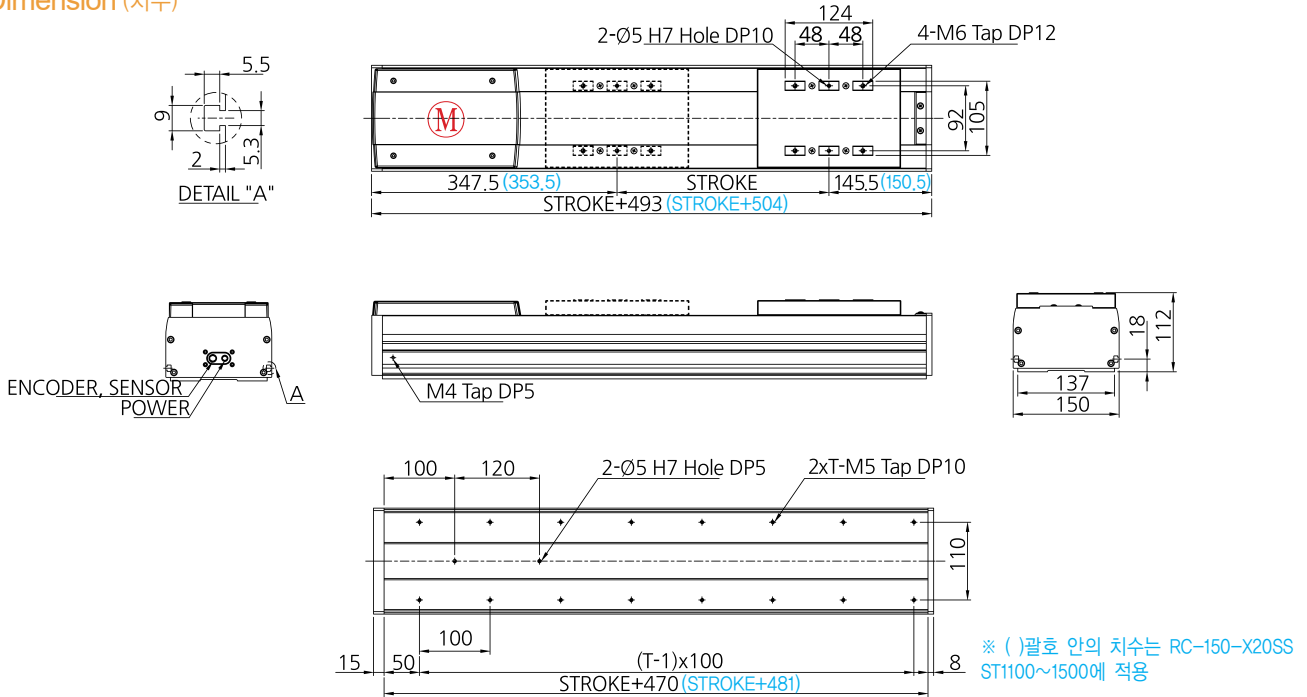
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 150mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-150-X10SS	100~1000	500	70	50	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RC-150-X20SS	100~1000	1000	48	32	Ø15 x 20(C7S)	200	
RC-150-X20SS(Long)	1100~1500	560	45	35	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RC-150-X10SS		RC-150-X20SS	
	30kg	50kg	20kg	30kg
0°	250mm	140mm	225mm	150mm
90°	1400mm	840mm	870mm	570mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Horizontal 수평 (X)	RC-150-X20SS(Long)	
	20kg	30kg
0°	225mm	150mm
90°	870mm	570mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-150-X10SS RC-150-X20SS RC-150-X20SS(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						486	384	312	258						
	Weight(kgf)	12	13.6	15.2	16.8	18.4	20	21.6	23.2	24.8	26.4	31.3	32.9	34.5	36.1	37.7	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RC-150-X1(2)0PR(L) RC-150-X20PR(L)(Long)

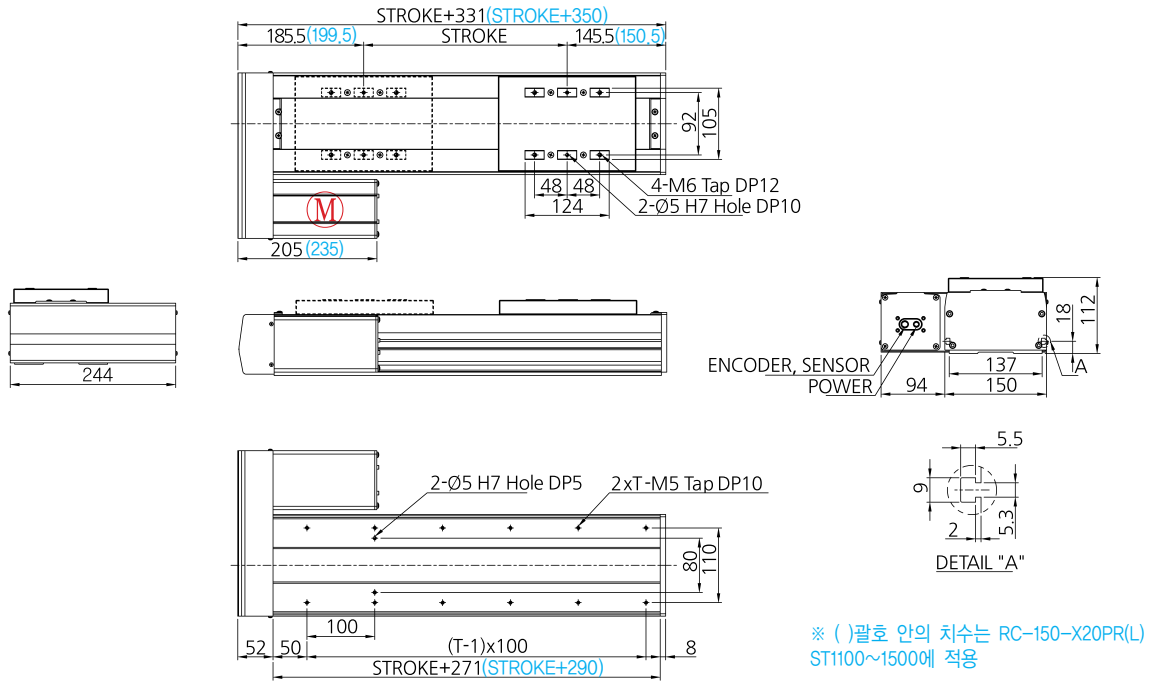
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 150mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-150-X10PR(L)	100~1000	500	70	50	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RC-150-X20PR(L)	100~1000	1000	48	32	Ø15 x 20(C7S)	200	
RC-150-X20PR(L)(Long)	1100~1500	560	45	35	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RC-150-X10PR(L)		RC-150-X20PR(L)	
	30kg	50kg	20kg	30kg
0°	250mm	140mm	225mm	150mm
90°	1400mm	840mm	870mm	570mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Horizontal 수평 (X)

Horizontal 수평 (X)	RC-150-X20PR(L)(Long)	
	20kg	30kg
0°	225mm	150mm
90°	870mm	570mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-150-X10PR(L) RC-150-X20PR(L) RC-150-X20PR(L)(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						486	384	312	258						
		1000						973	769	623	515						
	Weight(kgf)	12	13.6	15.2	16.8	18.4	20	21.6	23.2	24.8	26.4	31.2	32.9	34.5	36.1	37.7	

RC-150-Y1(2)0SS RC-150-Y20SS(Long)

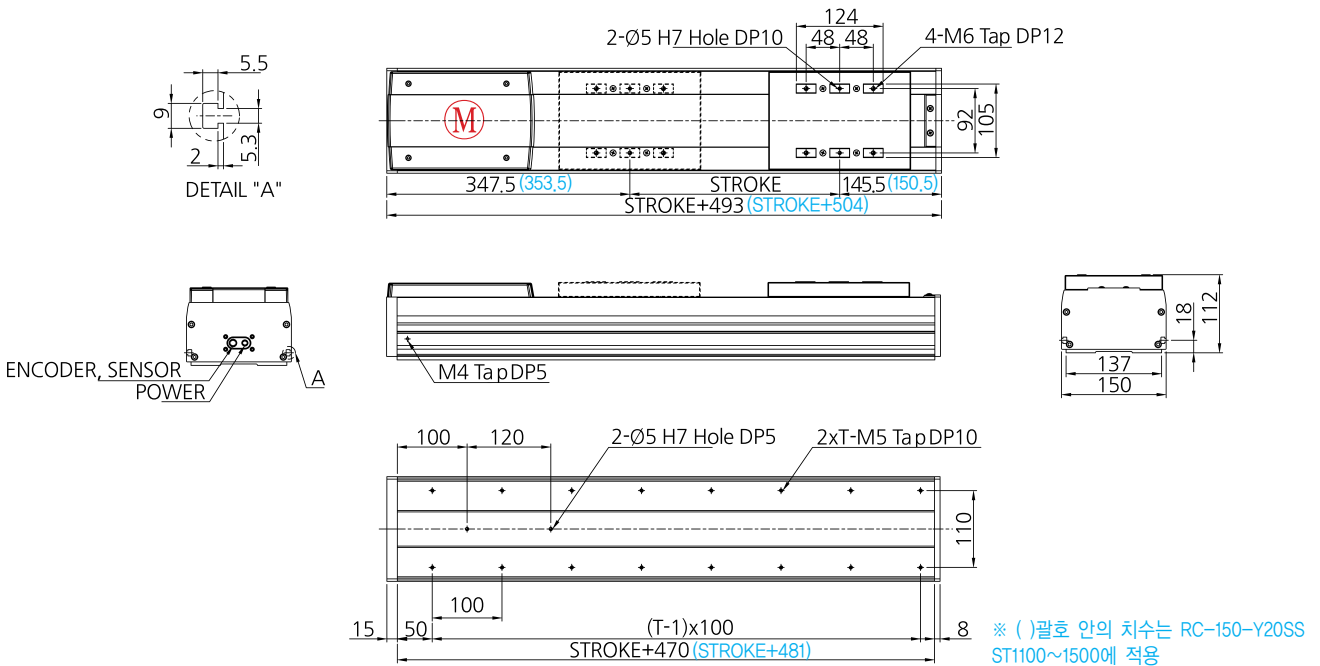
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 150mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-150-Y10SS	100~1000	500	32	30	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RC-150-Y20SS	100~1000	1000	19	18	Ø15 x 20(C7S)	200	
RC-150-Y20SS(Long)	1100~1500	560	19	18	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RC-150-Y10SS		RC-150-Y20SS	
	25kg	30kg	15kg	18kg
0°	1100mm	880mm	760mm	540mm
90°	150mm	108mm	155mm	120mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Wall Mount 측면 (Y)	RC-150-Y20SS(Long)	
	15kg	18kg
0°	760mm	540mm
90°	155mm	120mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-150-Y10SS RC150-Y20SS RC-150-Y20SS(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						486	384	312	258						
		1000						973	769	623	515						
	Weight(kgf)	12	13.6	15.2	16.8	18.4	20	21.6	23.2	24.8	26.4	31.3	32.9	34.5	36.1	37.7	

RC-150-Y1(2)0PR(L) RC-150-Y20PR(L)(Long)

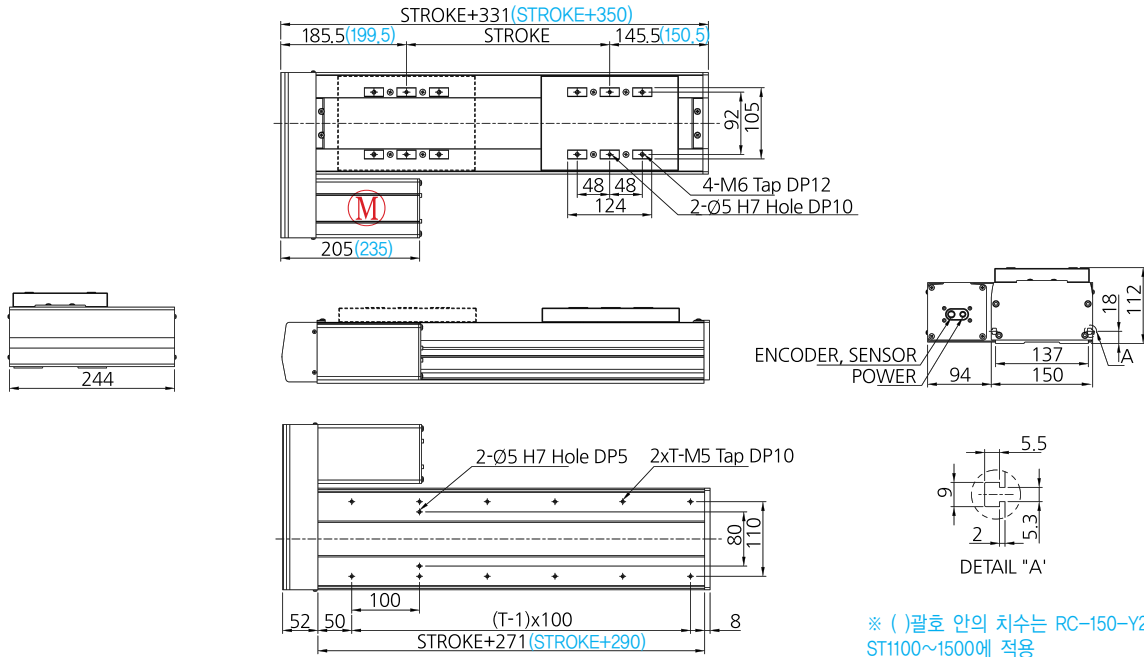
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 150mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-150-Y10PR(L)	100~1000	500	32	30	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RC-150-Y20PR(L)	100~1000	1000	19	18	Ø15 x 20(C7S)	200	
RC-150-Y20PR(L)(Long)	1100~1500	560	19	18	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RC-150-Y10PR(L)		RC-150-Y20PR(L)	
	25kg	30kg	15kg	18kg
0°	1100mm	880mm	760mm	540mm
90°	150mm	108mm	155mm	120mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Wall Mount 측면 (Y)	RC-150-Y20PR(L)(Long)	
	15kg	18kg
0°	760mm	540mm
90°	155mm	120mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-150-Y10PR(L) RC-150-Y20PR(L) RC-150-Y20PR(L)(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						486	384	312	258						
		1000						973	769	623	515						
	Weight(kgf)	12	13.6	15.2	16.8	18.4	20	21.6	23.2	24.8	26.4	31.2	32.9	34.5	36.1	37.7	

RC-150-Z05(10)SS

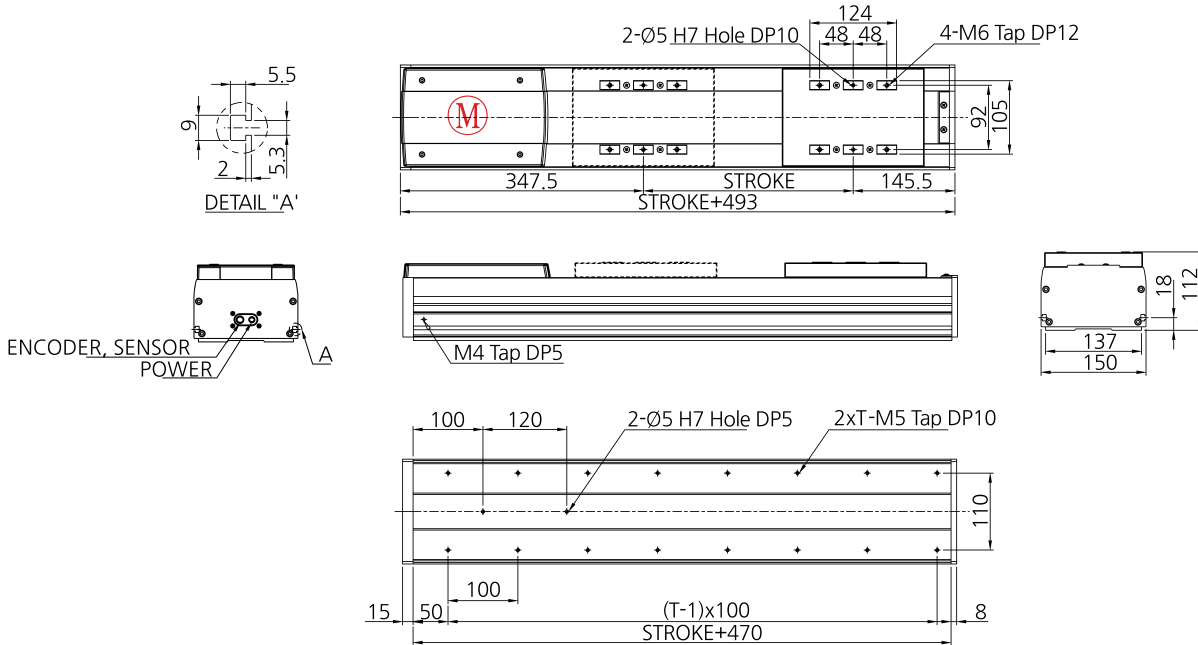
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 150mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-150-Z05SS	100~1000	250	25	25	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RC-150-Z10SS	100~1000	500	20	19	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RC-150-Z05SS		RC-150-Z10SS	
	15kg	20kg	15kg	20kg
0°	200mm	130mm	145mm	85mm
90°	240mm	155mm	175mm	100mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-150-Z05SS RC-150-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250							243	192	156	129					
	Weight(kgf)	500							486	384	312	258					
		12.8	14.4	16	17.6	19.2	20.8	22.4	24	25.6	27.2						

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RC-150-Z05(10)PR(L)

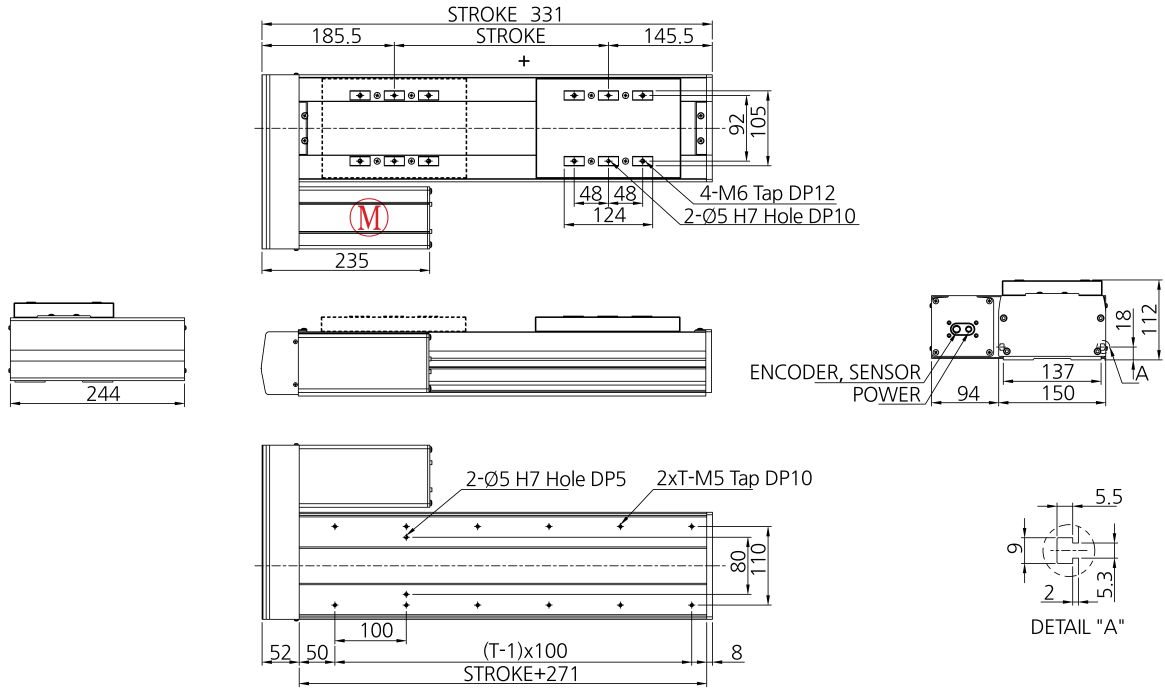
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 150mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-150-Z05PR(L)	100~1000	250	25	25	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RC-150-Z10PR(L)	100~1000	500	20	19	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RC-150-Z05PR(L)		RC-150-Z10PR(L)	
	15kg	20kg	15kg	20kg
0°	200mm	130mm	145mm	85mm
90°	240mm	155mm	175mm	100mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-150-Z05PR(L) RC-150-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250						243	192	156	129						
	Weight(kgf)	12.8	14.4	16	17.6	19.2	20.8	22.4	24	25.6	27.2						

RC-185-X20SS RC-185-X20SS(Long)

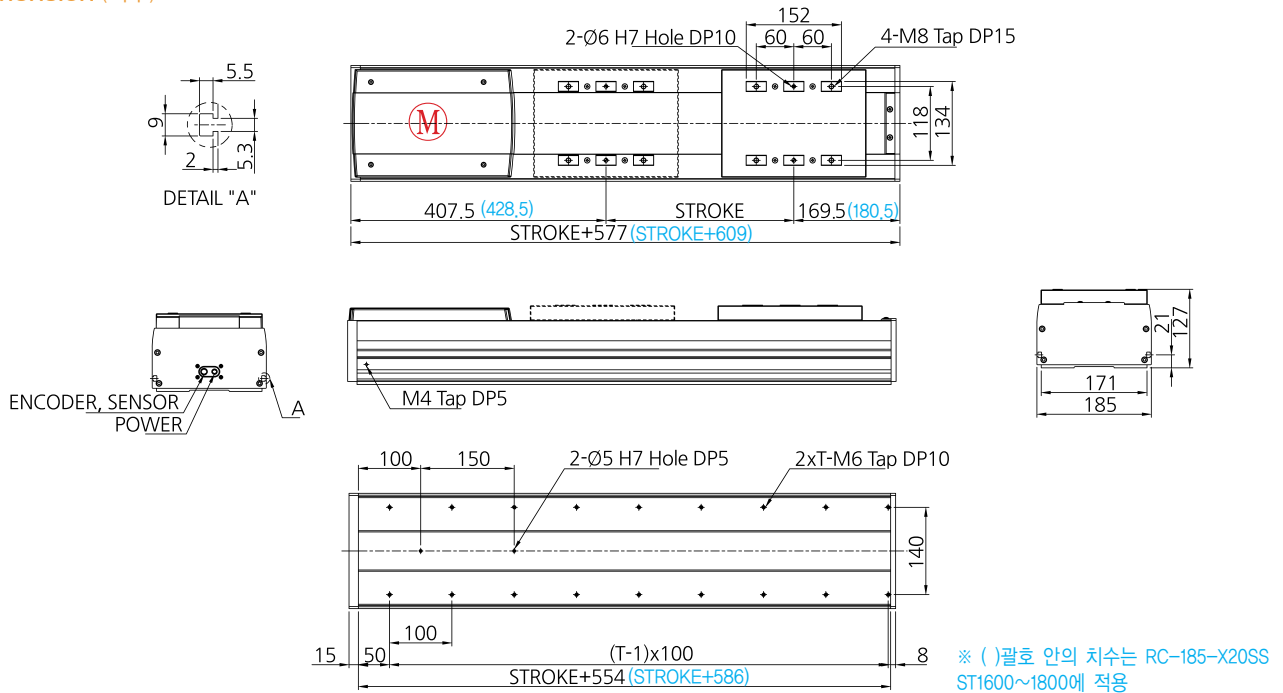
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 185mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-185-X20SS	100~1500	1000	100	70	Ø20 x 20(C7S)	750	NO20, 2R, 4B
RC-185-X20SS(Long)	1600~1800	363	80	55	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RC-185-X20SS		RC-185-X20SS(Long)	
	50kg	70kg	50kg	70kg
0°	150mm	110mm	150mm	110mm
90°	550mm	380mm	550mm	380mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800								
RC-185-X20SS	1000															950	774	643	542	464	401	350	308			
RC-185-X20SS(Long)																363	324	291								
Weight(kgf)	20.4	22.6	24.8	27	29.2	31.4	33.6	35.8	38	40.2	42.4	44.6	46.8	49	51.2	57.6	60	62.4								

RC-185-X20PR(L) RC-185-X20PR(L)(Long)

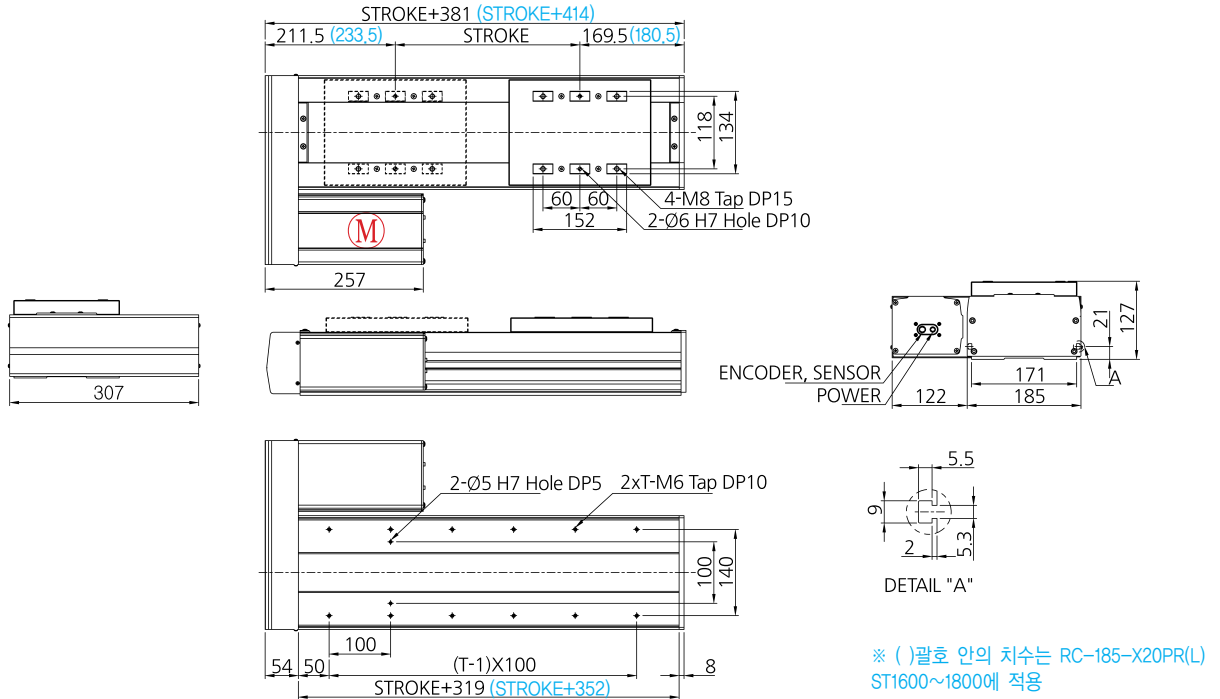
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 185mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-185-X20PR(L)	100~1500	1000	100	70	Ø20 x 20(C7S)	750	NO20, 2R, 4B
RC-185-X20PR(L)(Long)	1600~1800	363	80	55	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RC-185-X20PR(L)		RC-185-X20PR(L)(Long)	
	50kg	70kg	50kg	70kg
0°	150mm	110mm	150mm	110mm
90°	550mm	380mm	550mm	380mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ① 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
RC-185-X20PR(L) Max. Speed(mm/s)	1000								950	774	643	542	464	401	350	308			
RC-185-X20PR(L)(Long) Weight(kgf)	20.4	22.6	24.8	27	29.2	31.4	33.6	35.8	38	40.2	42.4	44.6	46.8	49	51.2	57.6	60	62.4	

RC-185-Y20SS RC-185-Y20SS(Long)

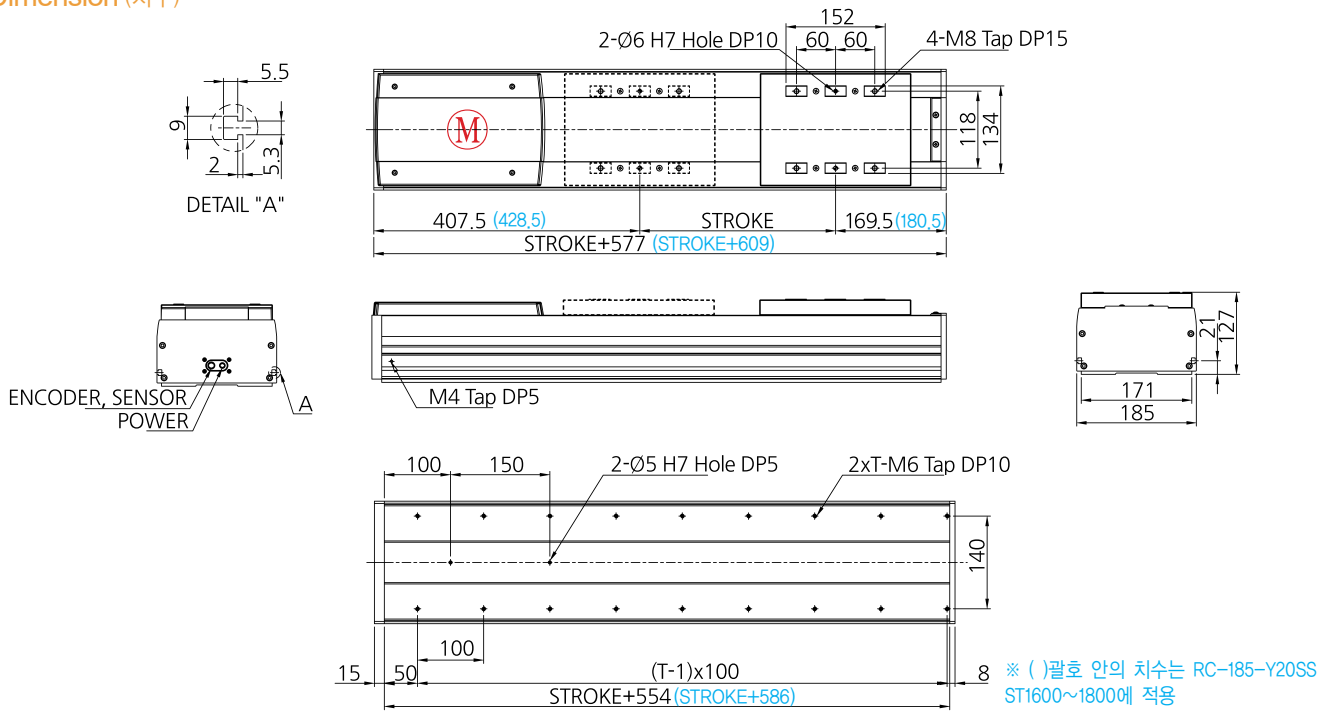
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 185mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-185-Y20SS	100~1500	1000	30	27	Ø20 x 20(C7S)	750	NO20, 2R, 4B
RC-185-Y20SS(Long)	1600~1800	363	29	27	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RC-185-Y20SS		RC-185-Y20SS(Long)	
	20kg	25kg	20kg	25kg
0°	890mm	640mm	890mm	640mm
90°	210mm	140mm	210mm	140mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	Max. Speed, Weight																	
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
RC-185-Y20SS	1000																	950
RC-185-Y20SS(Long)																363	324	291
Weight(kgf)	20.4	22.6	24.8	27	29.2	31.4	33.6	35.8	38	40.2	42.4	44.6	46.8	49	51.2	57.6	60	62.4

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RC-185-Y20PR(L) RC-185-Y20PR(L)(Long)

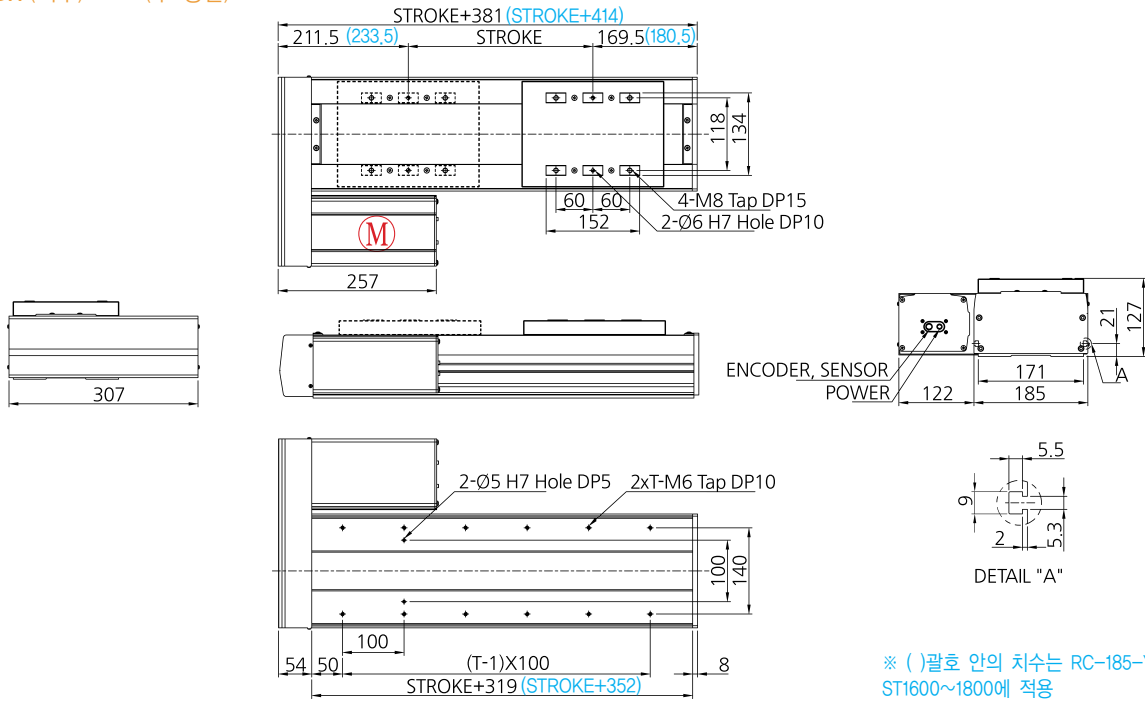
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 185mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



※ ()괄호 안의 치수는 RC-185-Y20PR(L) ST1600~1800에 적용

Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-185-Y20PR(L)	100~1500	1000	30	27	Ø20 x 20(C7S)	750	NO20, 2R, 4B
RC-185-Y20PR(L)(Long)	1600~1800	363	29	27	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RC-185-Y20PR(L)		RC-185-Y20PR(L)(Long)	
	20kg	25kg	20kg	25kg
0°	890mm	640mm	890mm	640mm
90°	210mm	140mm	210mm	140mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ① 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
RC-185-Y20PR(L) Max. Speed(mm/s)	1000								950	774	643	542	464	401	350	308			
RC-185-Y20PR(L)(Long) Weight(kgf)	20.4	22.6	24.8	27	29.2	31.4	33.6	35.8	38	40.2	42.4	44.6	46.8	49	51.2	57.6	60	62.4	

RC-185-Z10SS

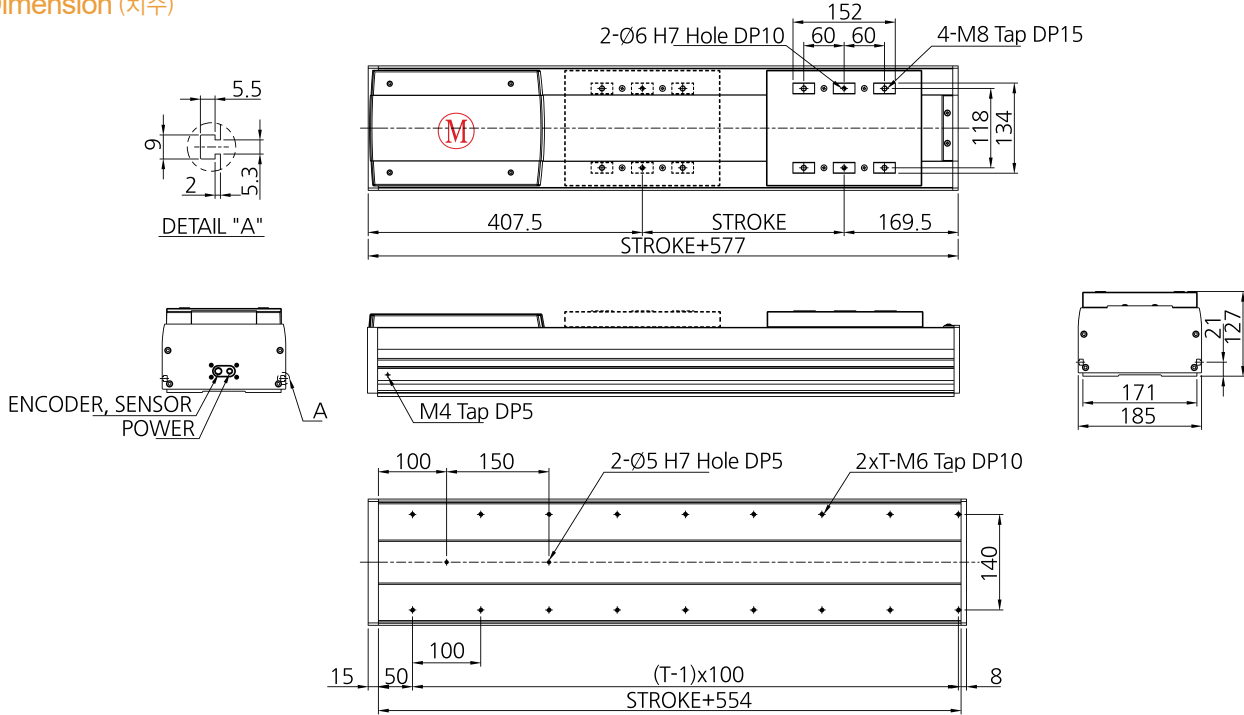
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 185mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-185-Z10SS	100~1000	500	35	27	Ø20 x 10(C75)	400(Brake)	NO20, 2R, 4B

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RC-185-Z10SS	
	20kg	25kg
0°	165mm	110mm
90°	200mm	130mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RC-185-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	500								475	387	321				
	Weight(kgf)	21.6	23.8	26	28.2	30.4	32.6	34.8	37	39.2	41.4					

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RC-185-Z10PR(L)

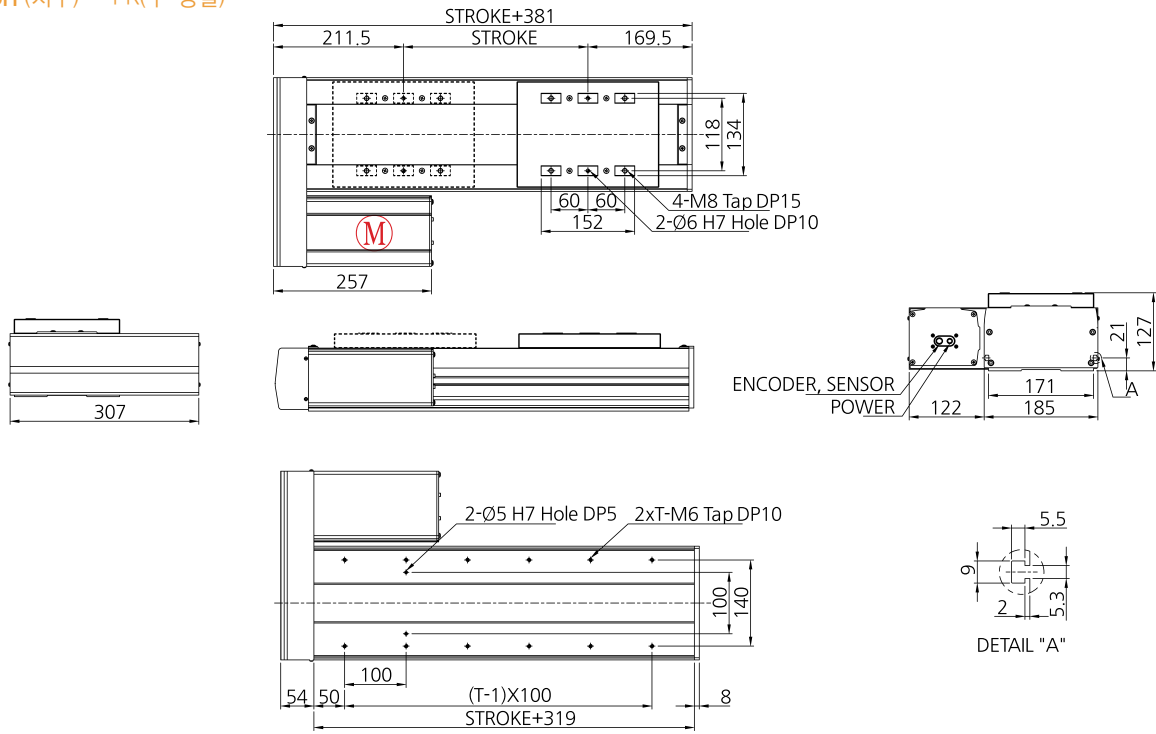
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 185mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-185-Z10PR(L)	100~1000	500	35	27	Ø20 x 10(C7S)	400(Brake)	NO20, 2R, 4B

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RC-185-Z10PR(L)	
	20kg	25kg
0°	165mm	110mm
90°	200mm	130mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-185-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500							475	387	321						
	Weight(kgf)	21.6	23.8	26	28.2	30.4	32.6	34.8	37	39.2	41.4						

RC-220-X20SS RC-220-X20SS(Long)

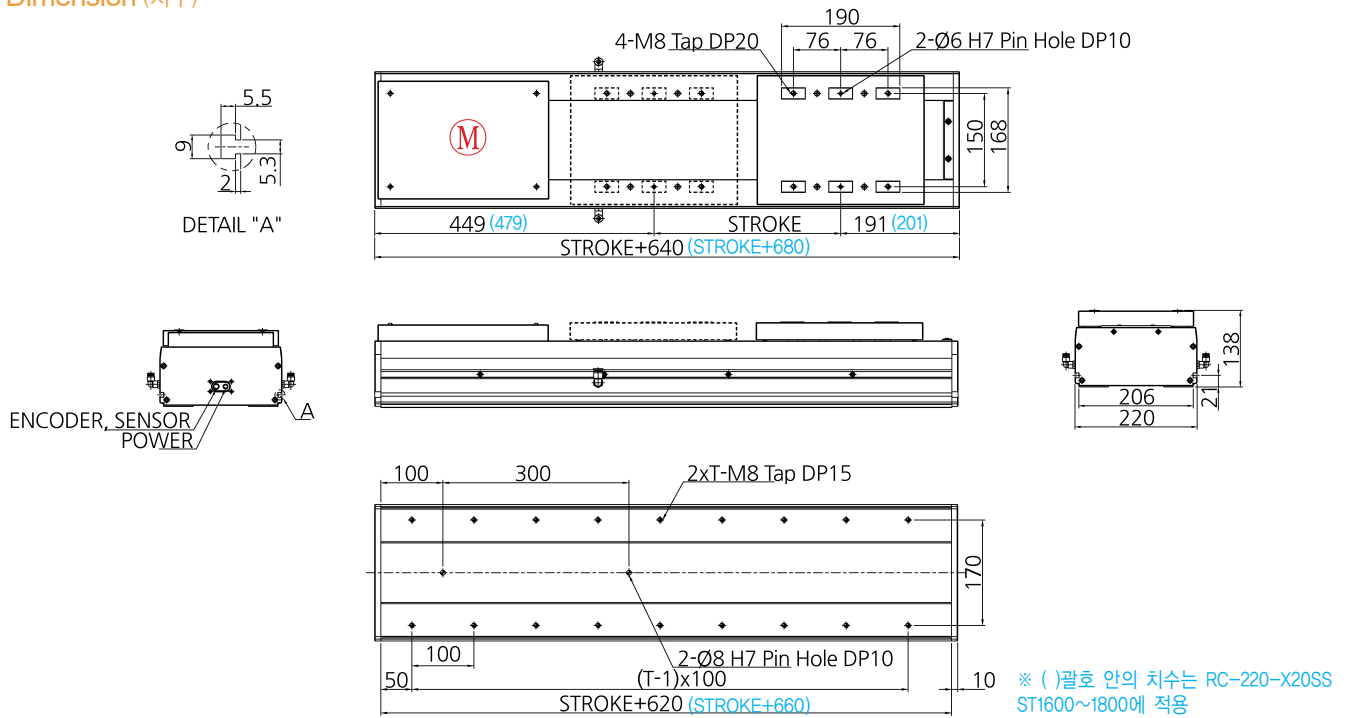
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 220mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-220-X20SS	100~1500	1000	140	110	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RC-220-X20SS(Long)	1600~1800	335	120	110	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RC-220-X20SS		RC-220-X20SS(Long)	
	50kg	100kg	50kg	100kg
0°	424mm	234mm	424mm	234mm
90°	1192mm	556mm	1192mm	556mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
RC-220-X20SS RC-220-X20SS(Long)	Max. Speed(mm/s)	1000								850	700	580	500	450	380	330	290			
	Weight(kgf)	30	32.6	35.2	37.8	40.4	43	45.6	48.2	50.8	53.4	56	58.6	61.2	63.8	66.4	69.4	72	74.6	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RC-220-X20PR(L) RC-220-X20PR(L)(Long)

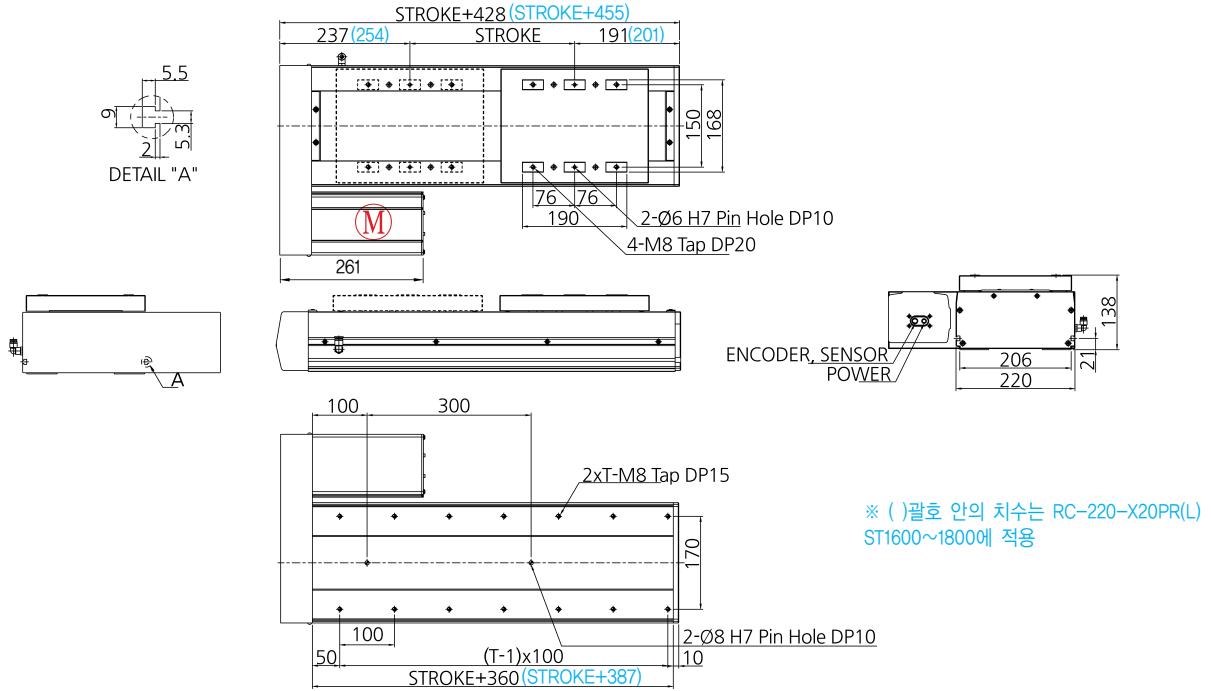
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 220mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-220-X20PR(L)	100~1500	1000	140	110	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RC-220-X20PR(L)(Long)	1600~1800	335	120	110	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RC-220-X20PR(L)		RC-220-X20PR(L)(Long)	
	50kg	100kg	50kg	100kg
0°	424mm	234mm	424mm	234mm
90°	1192mm	556mm	1192mm	556mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ❶ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
RC-220-X20PR(L) Max. Speed(mm/s)	1000								850	700	580	500	450	380	330	290			
RC-220-X20PR(L)(Long) Weight(kgf)	30	32.6	35.2	37.8	40.4	43	45.6	48.2	50.8	53.4	56	58.6	61.2	63.8	66.4	69.4	72	74.6	

RC-220-Y20SS RC-220-Y20SS(Long)

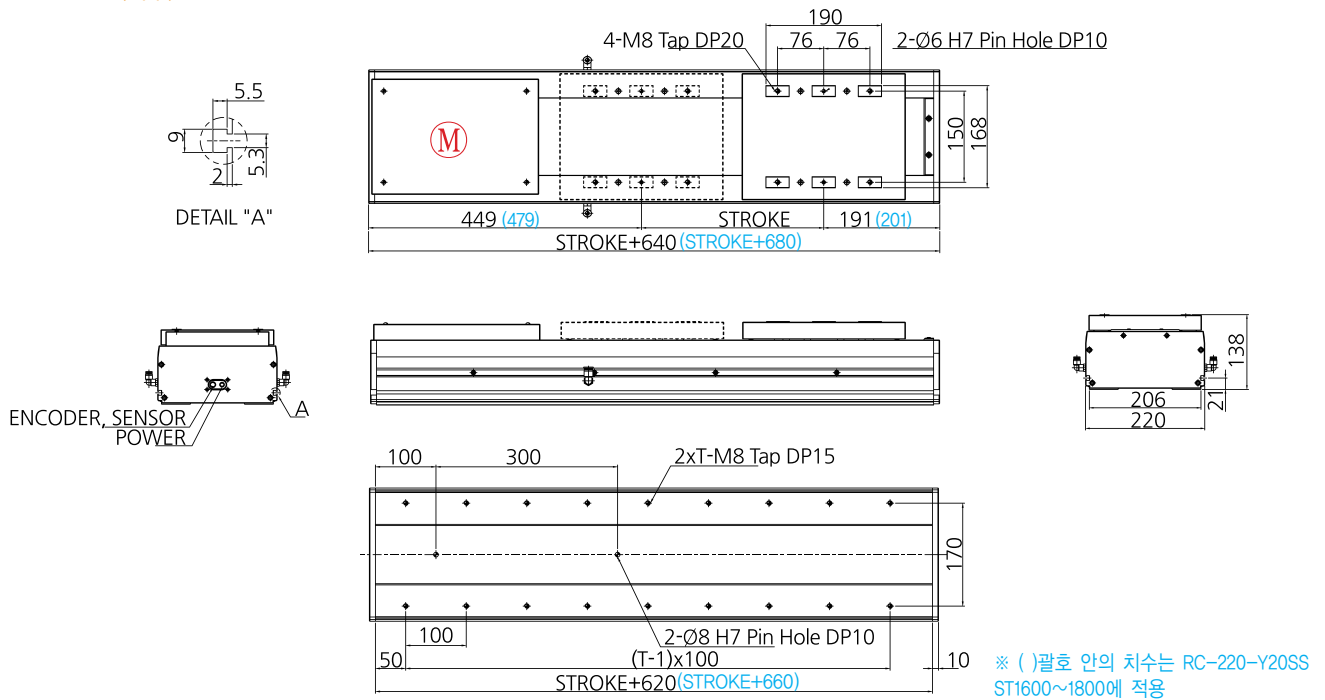
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 220mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이더트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-220-Y20SS	100~1500	1000	48	48	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RC-220-Y20SS(Long)	1600~1800	335	48	48	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RC-220-Y20SS		RC-220-Y20SS(Long)	
	25kg	45kg	25kg	45kg
0°	1389mm	752mm	1389mm	752mm
90°	749mm	405mm	749mm	405mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
RC-220-Y20SS RC-220-Y20SS(Long)	Max. Speed(mm/s)	1000								850	700	580	500	450	380	330	290			
	Weight(kgf)	30	32.6	35.2	37.8	40.4	43	45.6	48.2	50.8	53.4	56	58.6	61.2	63.8	66.4	69.4	72	74.6	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RC-220-Y20PR(L) RC-220-Y20PR(L)(Long)

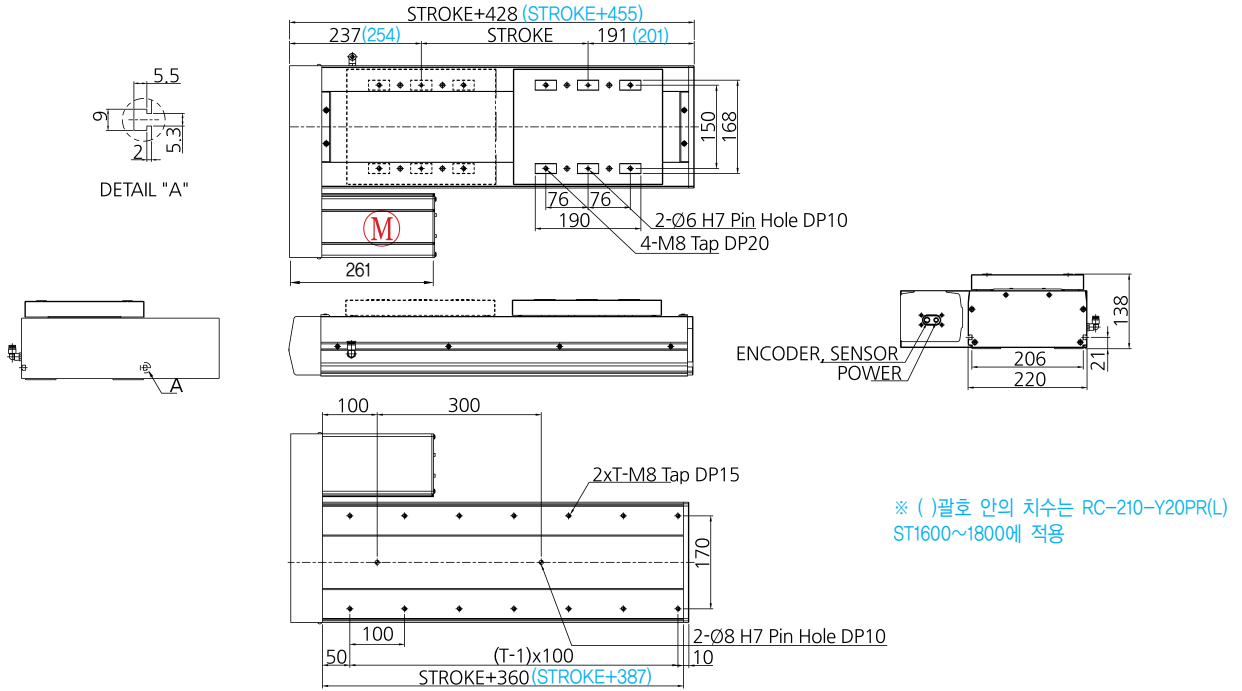
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 220mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-220-Y20PR(L)	100~1500	1000	48	48	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RC-220-Y20PR(L)(Long)	1600~1800	335	48	48	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RC-220-Y20PR(L)		RC-220-Y20PR(L)(Long)	
	25kg	45kg	25kg	45kg
0°	1389mm	752mm	1389mm	752mm
90°	749mm	405mm	749mm	405mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ① 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
RC-220-Y20PR(L) Max. Speed(mm/s)	1000								850	700	580	500	450	380	330	290			
RC-220-Y20PR(L)(Long) Weight(kgf)	30	32.6	35.2	37.8	40.4	43	45.6	48.2	50.8	53.4	56	58.6	61.2	63.8	66.4	69.4	72	74.6	

RC-220-Z10SS

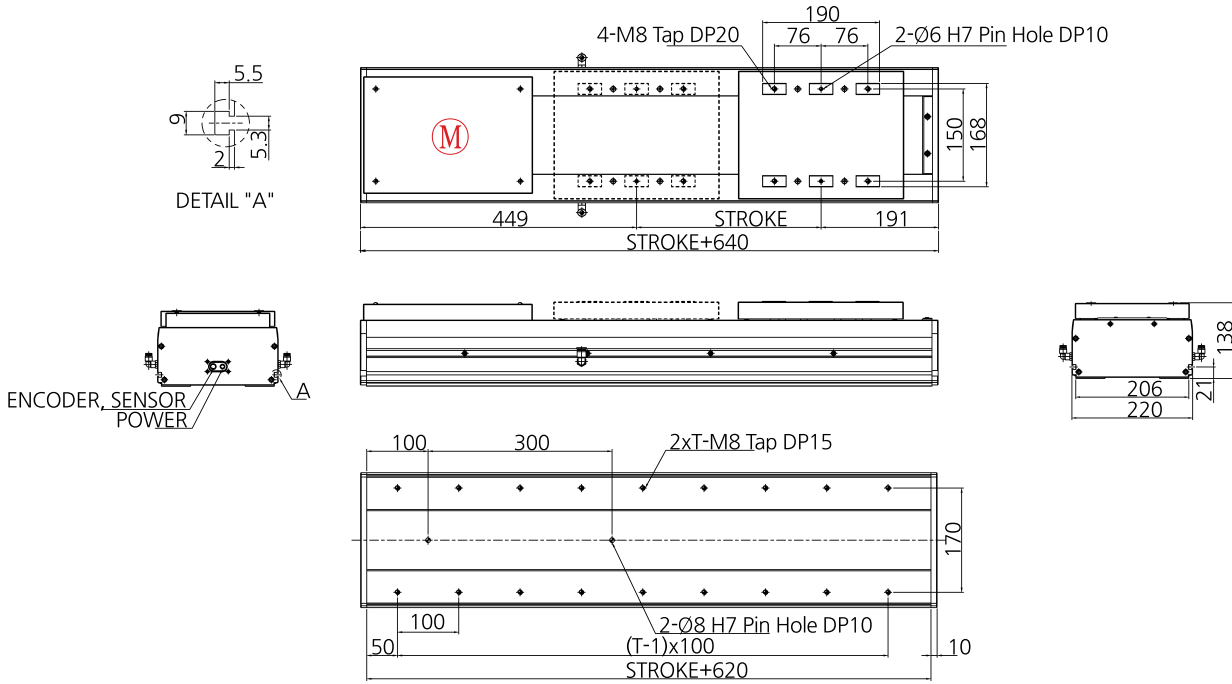
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 220mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-220-Z10SS	100~1000	500	80	40	Ø20 x 10(C75)	750(Brake)	NO25, 2R, 4B

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RC-220-Z10SS	
	25kg	45kg
0°	488mm	276mm
90°	708mm	400mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RC-220-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	500								450	370	310				
	Weight(kgf)	31.5	34.1	36.7	39.3	41.9	44.5	47.1	49.7	52.3	54.9					

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RC-220-Z10PR(L)

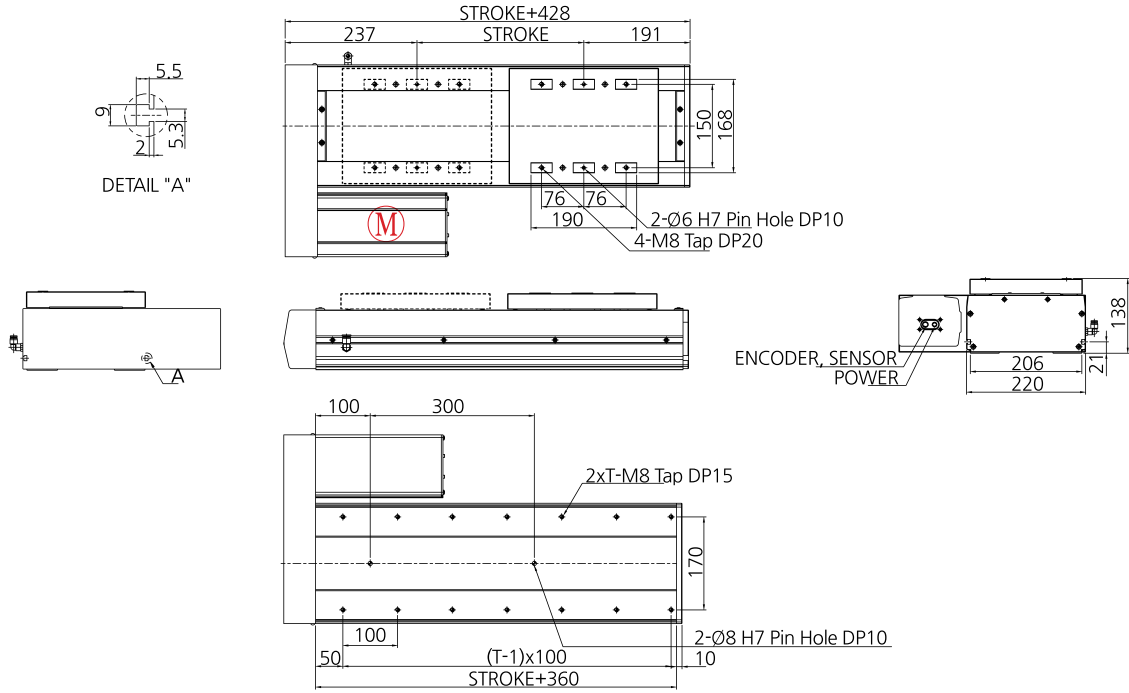
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 220mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Tap 방식 적용
- 크린룸 Class 10에 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RC-220-Z10PR(L)	100~1000	500	80	40	Ø20 x 10(C7S)	750	NO25, 2R, 4B

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RC-220-Z10PR(L)	
	25kg	45kg
0°	488mm	276mm
90°	708mm	400mm

Applicable controllers (적용 제어기)

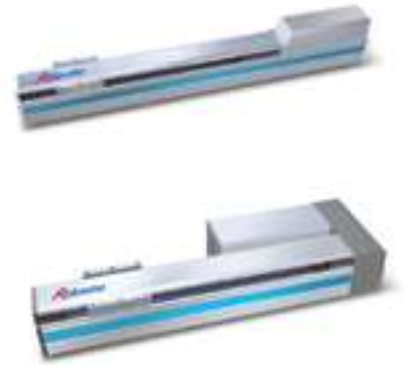
Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-220-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500							426	352	296						
	Weight(kgf)	31.5	34.1	36.7	39.3	41.9	44.5	47.1	49.7	52.3	54.9						

RJ-Series 주요 특징

- 구조해석을 통한 최적설계로 컴팩트 & 고강성 실현
- 최고속도 2000mm/s로 고속화 실현
- 100mm~6000mm의 다양한 스트로크 대응
- 반복위치 정밀도가 ±0.02mm로 고정도 실현
- 가반하중 5kgf~200kgf까지 가능
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- Base Plate Nut방식으로 다양한 조합이 가능토록 설계되어 있음.
- 로봇전용 컨트롤러를 적용하여 사용 용도별 최적화 실현
- 다양한 구동방식(Ball screw, Timing Belt, Rack & Pinion 등)의 모델 구비
- 이재용, Palletizing, Sealing, 나사체결, 검사장비 등에 적용 가능



ROBOT Ordering method

Model	Base width	Axis	Speed	Type	Stroke	Encoder	Motor	Option
RJ	060	X/Y/Z	05 / 10 / 20	SS / PR / PL / PB	010	I / A	100	A1-00
RJ	060 : 60mm 140 : 140mm 210 : 210mm	X-Axis Y-Axis Z-Axis	05 : (250mm/sec) 10 : (500mm/sec) 20 : (1000mm/sec)	SS : Straight PR : Right Parallel PL : Left Parallel PB : Bottom Parallel	010 : 100mm 055 : 550mm 115 : 1150mm	I : Incremental A : Absolute	AC Servo Motor(W) 100 : 100W 10B : 100W+ Brake	A1-00 option(선택) Page 000

* N : New의 약어로 정함

※주의 : Stroke별 최대 속도는 각 Page를 참조하시기 바랍니다.

Base	Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	가반하중		AC Servo Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Ball Screw	LM Guide
				0.3G	0.5G				
RJ-060N	RJ-060N-Y10SS	100~400	500	5	4.5	100	2500	Ø12x10(C7S)	NO15, 1Rail, 1Block
RJ-060N	RJ-060N-Y10PR(L)	100~400	500	5	4.5	100	2500	Ø12x10(C7S)	
RJ-060N	RJ-060N-Y10PB	100~400	500	5	4.5	100	2500	Ø12x10(C7S)	
RJ-060N	RJ-060N-Z10SS	100~400	500	4	3.5	100(Brake)	2500	Ø12x10(C7S)	
RJ-060N	RJ-060N-Z10PR(L)	100~400	500	4	3.5	100(Brake)	2500	Ø12x10(C7S)	
RJ-060N	RJ-060N-Z10PB	100~400	500	4	3.5	100(Brake)	2500	Ø12x10(C7S)	
RJ-080N	RJ-080N-Y10SS	100~600	500	10	9	100	2500	Ø15x10(C7S)	NO20, 1Rail, 1Block
RJ-080N	RJ-080N-Y20SS	100~600	1000	7	6	100	2500	Ø15x20(C7S)	
RJ-080N	RJ-080N-Y10PR(L)	100~600	500	10	9	100	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-080N	RJ-080N-Y20PR(L)	100~600	1000	7	6	100	2500	Ø15x20(C7S)	
RJ-080N	RJ-080N-Y10PB	100~600	500	10	9	100	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-080N	RJ-080N-Y20PB	100~600	1000	7	6	100	2500	Ø15x20(C7S)	
RJ-080N	RJ-080N-Z05SS	100~500	250	7	7	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RJ-080N	RJ-080N-Z10SS	100~500	500	6.5	6.5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-080N	RJ-080N-Z05PR(L)	100~500	250	7	7	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RJ-080N	RJ-080N-Z10PR(L)	100~500	500	6.5	6.5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-080N	RJ-080N-Z05PB	100~500	250	7	7	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RJ-080N	RJ-080N-Z10PB	100~500	500	6.5	6.5	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-095	RJ-095-X10SS	100~1000	500	60	25	200	2500	Ø15x10(C7S)	NO20, 1Rail, 2Block
RJ-095	RJ-095-X20SS	100~1000	1000	50	25	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RJ-095	RJ-095-X10PR(L)	100~1000	500	60	25	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-095	RJ-095-X20PR(L)	100~1000	1000	50	25	200	2500	Ø15x20(C7S)	
RJ-095	RJ-095-X10PB	100~1000	500	60	25	200	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-095	RJ-095-X20PB	100~1000	1000	50	25	200	2500	Ø15x20(C7S)	

Base	Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	가반하중		AC Servo Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Ball Screw	LM Guide	
				0.3G	0.5G					
RJ-095	RJ-095-Y10SS	100~700	500	20	18	200	2500	Ø15x10(C7S)	NO20, 1Rail, 1Block	
RJ-095	RJ-095-Y20SS	100~700	1000	13	12	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-095	RJ-095-Y10PR(L)	100~700	500	20	18	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-095	RJ-095-Y20PR(L)	100~700	1000	13	12	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-095	RJ-095-Y10PB	100~700	500	20	18	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-095	RJ-095-Y20PB	100~700	1000	13	12	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-095	RJ-095-Z05SS	100~500	250	16	15	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	NO20, 1Rail, 1Block	
RJ-095	RJ-095-Z10SS	100~800	500	10	9	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-095	RJ-095-Z05PR(L)	100~500	250	16	15	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)		
RJ-095	RJ-095-Z10PR(L)	100~800	500	10	9	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-095	RJ-095-Z05PB	100~500	250	16	15	100(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)		
RJ-095	RJ-095-Z10PB	100~800	500	10	9	100(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-120	RJ-120-X10SS	100~1000	500	70	50	200	2500	Ø15x10(C7S)	NO15, 2Rail, 4Block	
RJ-120	RJ-120-X20SS	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-120	RJ-120-X10PR(L)	100~1000	500	70	50	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-120	RJ-120-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-120	RJ-120-X10PB	100~1000	500	70	50	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-120	RJ-120-X20PB	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-120	RJ-120-Y10SS	100~1000	500	26	24	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-120	RJ-120-Y20SS	100~1000	1000	17	16	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-120	RJ-120-Y10PR(L)	100~1000	500	26	24	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-120	RJ-120-Y20PR(L)	100~1000	1000	17	16	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-120	RJ-120-Y10PB	100~1000	500	26	24	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-120	RJ-120-Y20PB	100~1000	1000	17	16	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-120	RJ-120-Z05SS	100~1000	250	32	32	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)		
RJ-120	RJ-120-Z10SS	100~1000	500	25	20	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-120	RJ-120-Z05PR(L)	100~1000	250	32	32	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)		
RJ-120	RJ-120-Z10PR(L)	100~1000	500	25	20	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-120	RJ-120-Z05PB	100~1000	250	32	32	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)		
RJ-120	RJ-120-Z10PB	100~1000	500	25	20	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-140	RJ-140-X10SS	100~1000	500	80	55	200	2500	Ø15x10(C7S)		NO15, 2Rail, 4Block
RJ-140	RJ-140-X20SS	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-140	RJ-140-X20SS(Long)	1100~1500	552	43	38	400	2500	Ø20x20(C7S)		
RJ-140	RJ-140-X10PR(L)	100~1000	500	80	55	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-140	RJ-140-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-140	RJ-140-X20PR(L)(Long)	1100~1500	552	43	38	400	2500	Ø20x20(C7S)		
RJ-140	RJ-140-X10PB	100~1000	500	80	55	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-140	RJ-140-X20PB	100~1000	1000	25	25	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-140	RJ-140-X20PB(Long)	1100~1500	552	43	38	400	2500	Ø20x20(C7S)		
RJ-140	RJ-140-Y10SS	100~1000	500	32	30	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-140	RJ-140-Y20SS	100~1000	1000	20	19	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-140	RJ-140-Y20SS(Long)	1100~1500	552	20	20	400	2500	Ø20x20(C7S)		
RJ-140	RJ-140-Y10PR(L)	100~1000	500	32	30	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-140	RJ-140-Y20PR(L)	100~1000	1000	20	19	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-140	RJ-140-Y20PR(L)(Long)	1100~1500	552	20	20	400	2500	Ø20x20(C7S)		
RJ-140	RJ-140-Y10PB	100~1000	500	32	30	200	2500	Ø15x10(C7S)		
RJ-140	RJ-140-Y20PB	100~1000	1000	20	19	200	2500	Ø15x20(C7S)		
RJ-140	RJ-140-Y20PB(Long)	1100~1500	552	20	20	400	2500	Ø20x20(C7S)		

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀나트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

Base	Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	가반하중		AC Servo Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Ball Screw	LM Guide
				0.3G	0.5G				
RJ-140	RJ-140-Z05SS	100~1000	250	40	40	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	NO15, 2Rail, 4Block
RJ-140	RJ-140-Z10SS	100~1000	500	28	23	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-140	RJ-140-Z05PR(L)	100~1000	250	40	40	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RJ-140	RJ-140-Z10PR(L)	100~1000	500	28	23	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-140	RJ-140-Z05PB	100~1000	250	40	40	200(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RJ-140	RJ-140-Z10PB	100~1000	500	28	23	200(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-175	RJ-175-X10SS	100~1000	500	120	85	400	2500	Ø15x10(C7S)	NO20, 2Rail, 4Block
RJ-175	RJ-175-X20SS	100~1000	1000	60	40	400	2500	Ø15x20(C7S)	
RJ-175	RJ-175-X20SS(Long)	1100~1500	538	70	45	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RJ-175	RJ-175-X10PR(L)	100~1000	500	120	85	400	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-175	RJ-175-X20PR(L)	100~1000	1000	60	40	400	2500	Ø15x20(C7S)	
RJ-175	RJ-175-X20PR(L)(Long)	1100~1500	538	70	45	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RJ-175	RJ-175-X10PB	100~1000	500	120	85	400	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-175	RJ-175-X20PB	100~1000	1000	60	40	400	2500	Ø15x20(C7S)	
RJ-175	RJ-175-X20PB(Long)	1100~1500	538	70	45	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Y10SS	100~1000	500	40	40	400	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Y20SS	100~1000	1000	27	25	400	2500	Ø15x20(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Y20SS(Long)	1100~1500	538	27	25	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Y10PR(L)	100~1000	500	40	40	400	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Y20PR(L)	100~1000	1000	27	25	400	2500	Ø15x20(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Y20PR(L)(Long)	1100~1500	538	27	25	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Y10PB	100~1000	500	40	40	400	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Y20PB	100~1000	1000	27	25	400	2500	Ø15x20(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Y20PB(Long)	1100~1500	538	27	25	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Z05SS	100~1000	250	48	48	400(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Z10SS	100~1000	500	40	38	400(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Z05PR(L)	100~1000	250	48	48	400(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Z10PR(L)	100~1000	500	40	38	400(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Z05PB	100~1000	250	48	48	400(Brake)	2500	Ø15x05(C7S)	
RJ-175	RJ-175-Z10PB	100~1000	500	40	38	400(Brake)	2500	Ø15x10(C7S)	
RJ-210	RJ-210-X20SS	100~1500	1000	150	110	750	2500	Ø20x20(C7S)	NO25, 2Rail, 4Block
RJ-210	RJ-210-X20SS(Long)	1600~1800	349	150	110	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RJ-210	RJ-210-X20PR(L)	100~1500	1000	150	110	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RJ-210	RJ-210-X20PR(L)(Long)	1600~1800	349	150	110	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RJ-210	RJ-210-X20PB	100~1500	1000	150	110	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RJ-210	RJ-210-X20PB(Long)	1600~1800	349	150	110	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RJ-210	RJ-210-Y20SS	100~1500	1000	48	48	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RJ-210	RJ-210-Y20SS(Long)	1600~1800	349	48	48	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RJ-210	RJ-210-Y20PR(L)	100~1500	1000	48	48	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RJ-210	RJ-210-Y20PR(L)(Long)	1600~1800	349	48	48	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RJ-210	RJ-210-Y20PB	100~1500	1000	48	48	750	2500	Ø20x20(C7S)	
RJ-210	RJ-210-Y20PB(Long)	1600~1800	349	48	48	750	2500	Ø25x20(C7S)	
RJ-210	RJ-210-Z10SS	100~1000	500	80	40	750(Brake)	2500	Ø20x10(C7S)	
RJ-210	RJ-210-Z10PR(L)	100~1000	500	80	40	750(Brake)	2500	Ø20x10(C7S)	
RJ-210	RJ-210-Z10PB	100~1000	500	80	40	750(Brake)	2500	Ø20x10(C7S)	

RJ-060N-Y10SS

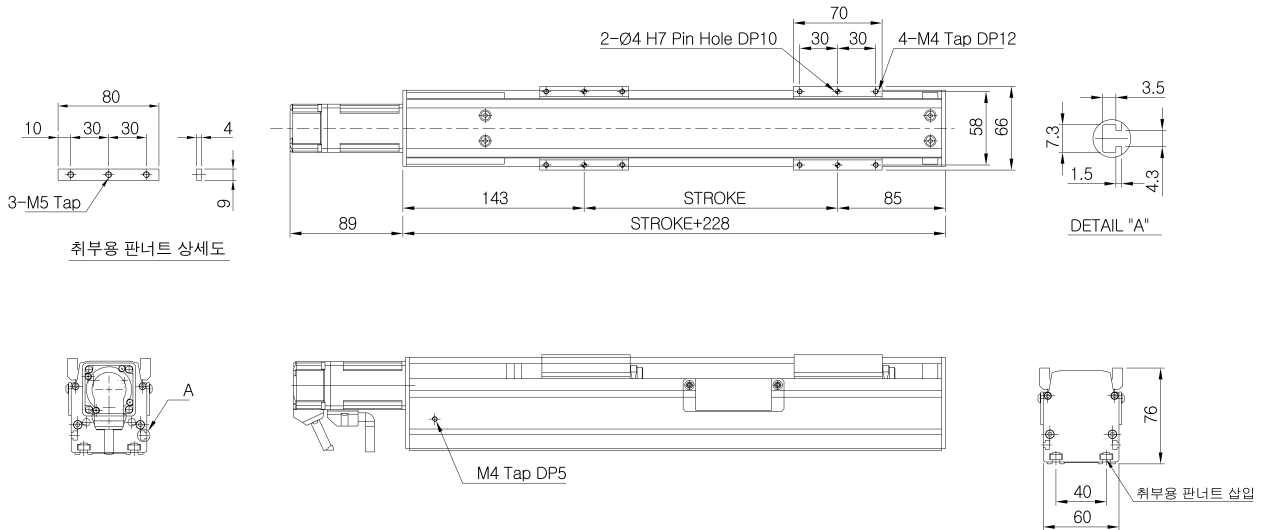
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 60mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-060N-Y10SS	100~400	500	5	4.5	Ø12 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 1B

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-060N-Y10SS	
	2kg	4kg
	0°	208mm
90°	155mm	43mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
	RJ-060N-Y10SS	Max. Speed(mm/s) 500													
	Weight(kgf)				3.2	3.7	4.2	4.7							

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-060N-Y10PR(L)

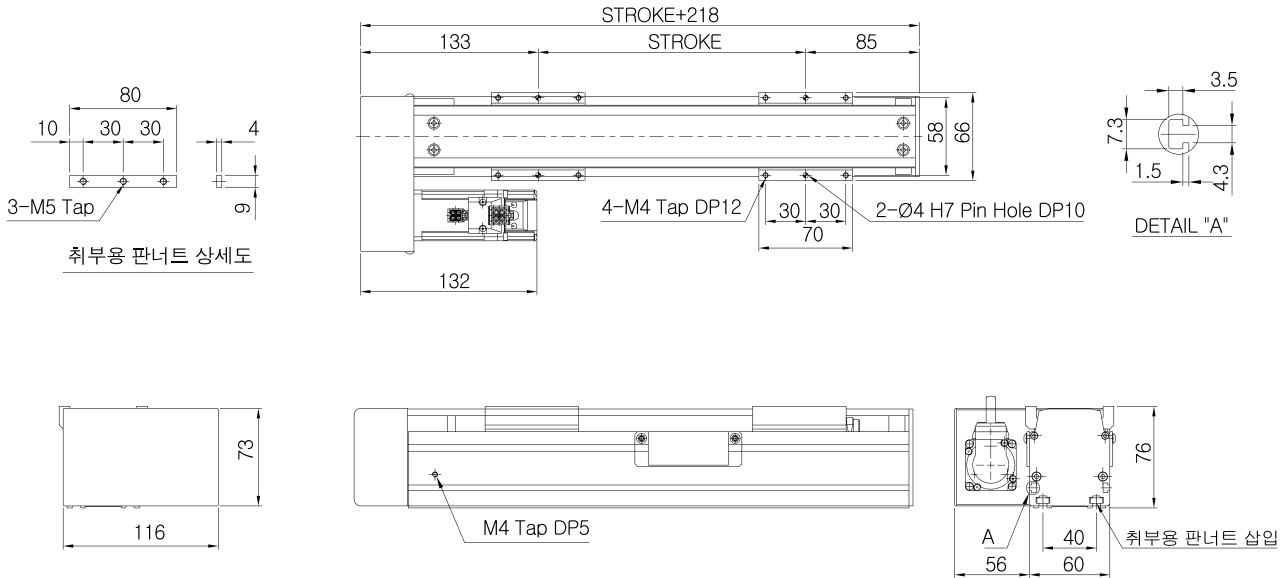
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 60mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-060N-Y10PR(L)	100~400	500	5	4.5	Ø12 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 1B

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-060N-Y10PR(L)	
	2kg	4kg
0°	208mm	76mm
90°	155mm	43mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RJ-060N-Y10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500														
	Weight(kgf)	3.6	4.2	4.8	5.4											

RJ-060N-Y10PB

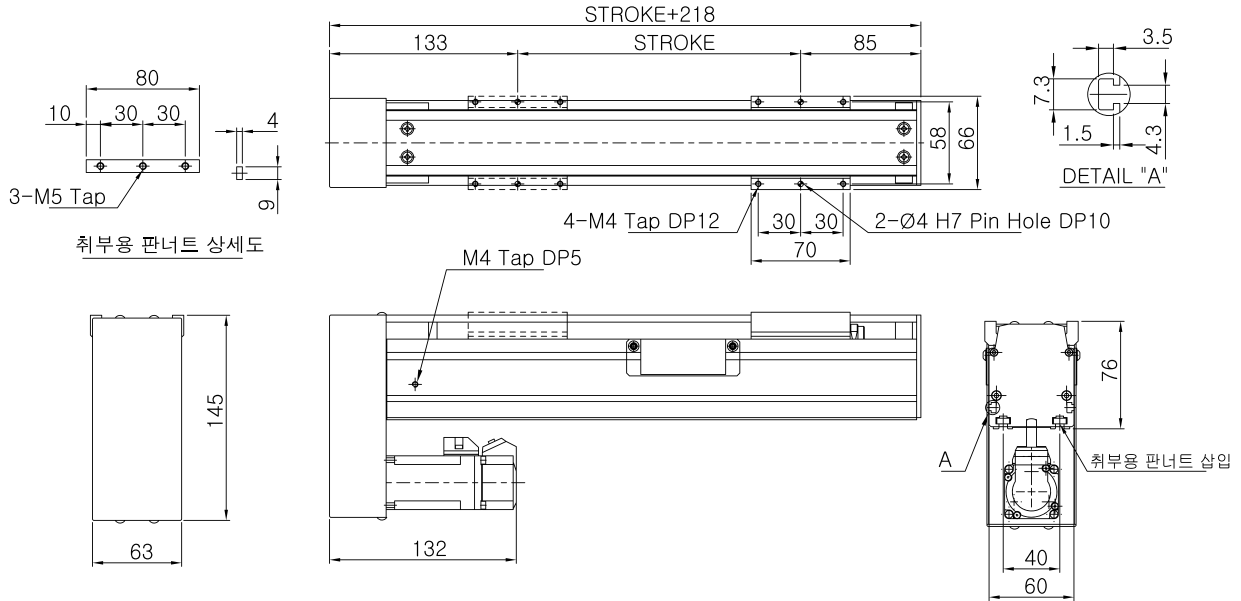
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 60mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이더트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-060N-Y10PB	100~400	500	5	4.5	Ø12 x 10(C7S)	100	NO15, 1R, 1B

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-060N-Y10PB	
	2kg	4kg
	0°	208mm
90°	155mm	43mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-060N-Y10PB	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	3.6	4.2	4.8	5.4												

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-060N-Z10SS

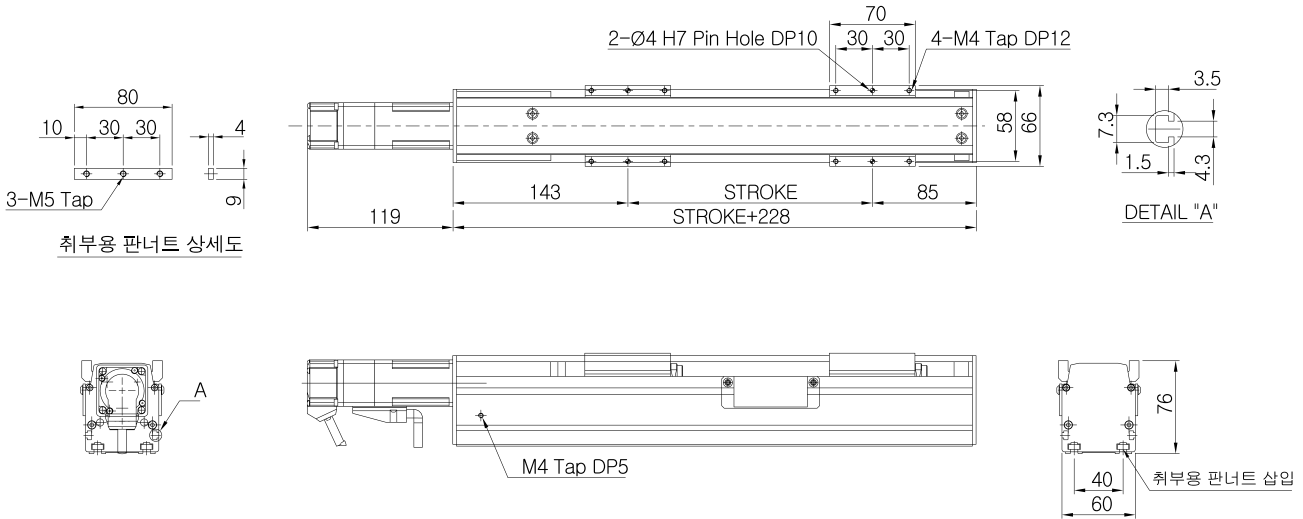
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 60mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-060N-Z10SS	100~400	500	4	3.5	Ø12 x 10(C7S)	100(Brake)	NO15, 1R, 1B

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-060N-Z10SS	
	2kg	4kg
0°	45mm	16mm
90°	90mm	31mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-060N-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	3.5	4	4.5	5												

RJ-060N-Z10PR(L)

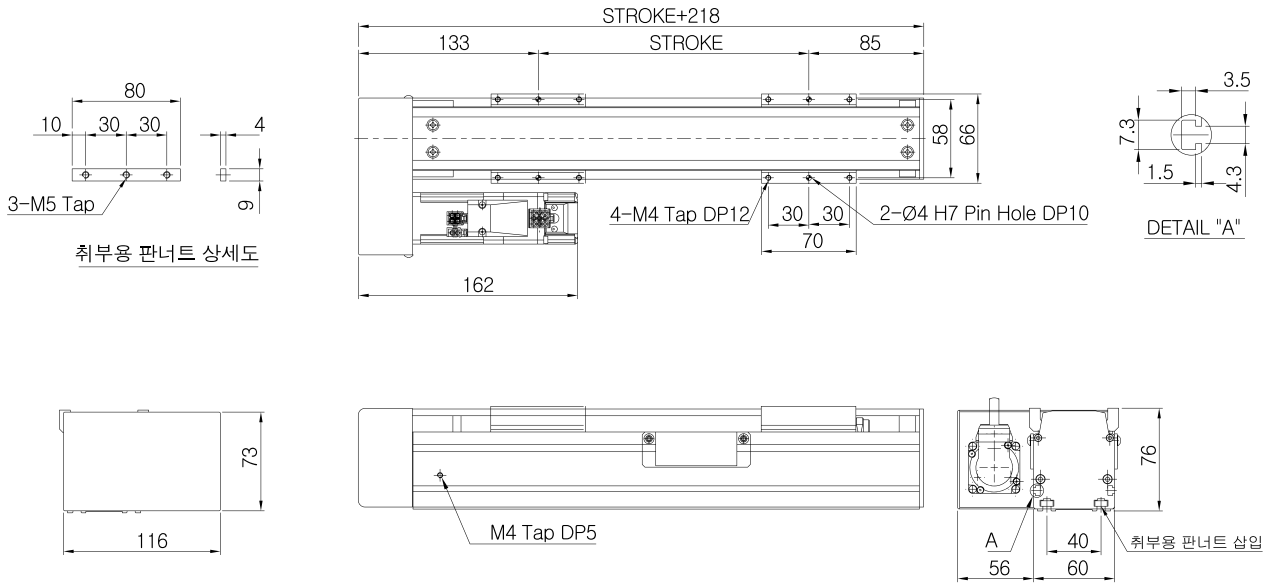
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 60mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-060N-Z10PR(L)	100~400	500	4	3.5	Ø12 x 10(C75)	100(Brake)	NO15, 1R, 1B

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-060N-Z10PR(L)	
	2kg	4kg
0°	45mm	16mm
90°	90mm	31mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-060-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	3.9	4.5	5.1	5.7												

RJ-060N-Z10PB

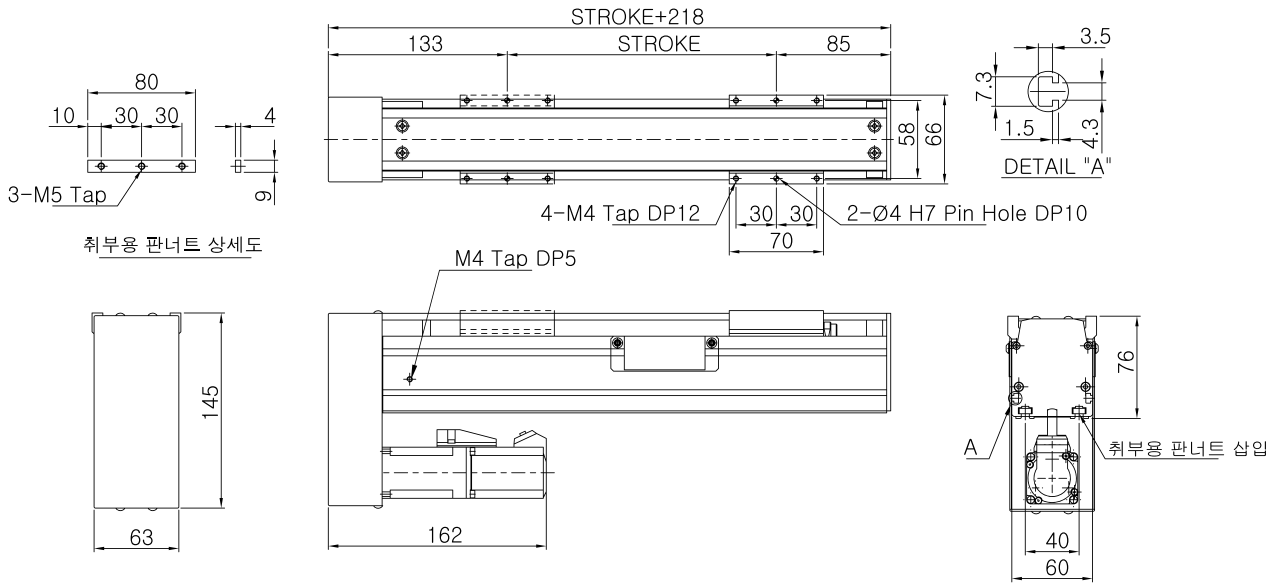
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 60mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-060N-Z10PB	100~400	500	4	3.5	Ø12 x 10(C7S)	100(Brake)	NO15, 1R, 1B

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-060N-Z10PB	
	2kg	4kg
0°	45mm	16mm
90°	90mm	31mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RJ-060N-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	500														
	Weight(kgf)	3.9	4.5	5.1	5.7											

RJ-080N-Y1(2)0SS

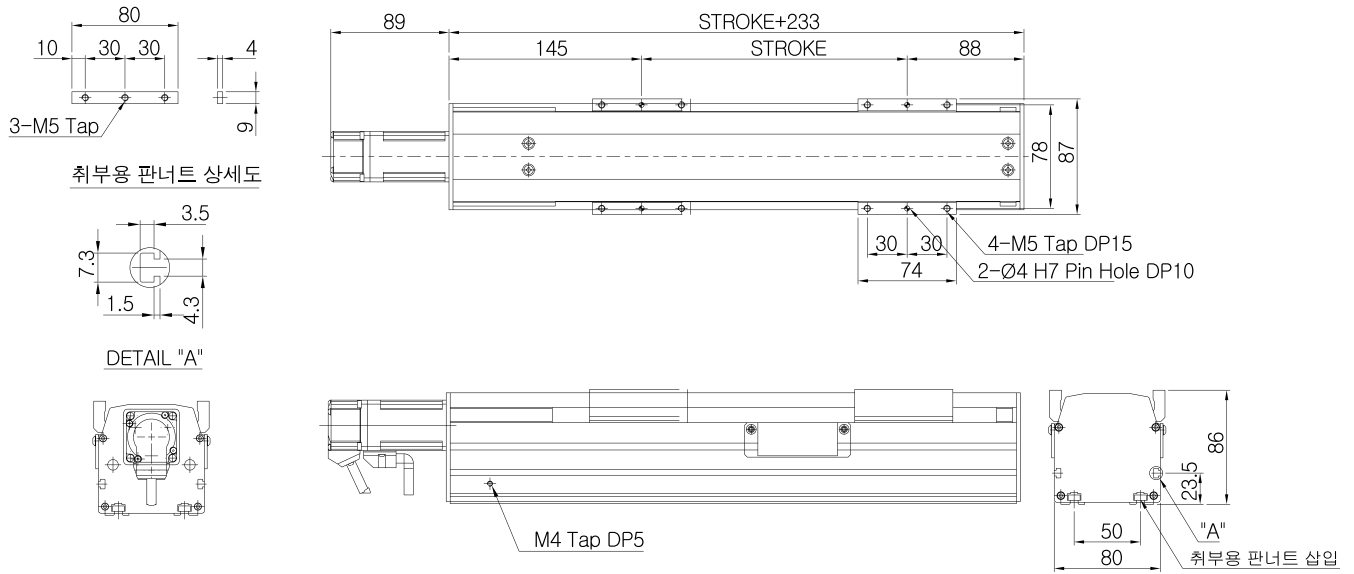
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 80mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-080N-Y10SS	100~600	500	10	9	Ø15 x 10(C7S)	100	NO20, 1R, 1B
RJ-080N-Y20SS	100~600	1000	7	6	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-080N-Y10SS		RJ-080N-Y20SS	
	4kg	8kg	3kg	6kg
0°	380mm	138mm	182mm	44mm
90°	177mm	53mm	107mm	33mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RC-080N-Y10SS RC-080N-Y20SS	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	4.8	5.6	6.4	7.2	8.1	8.9										

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-080N-Y1(2)0PR(L)

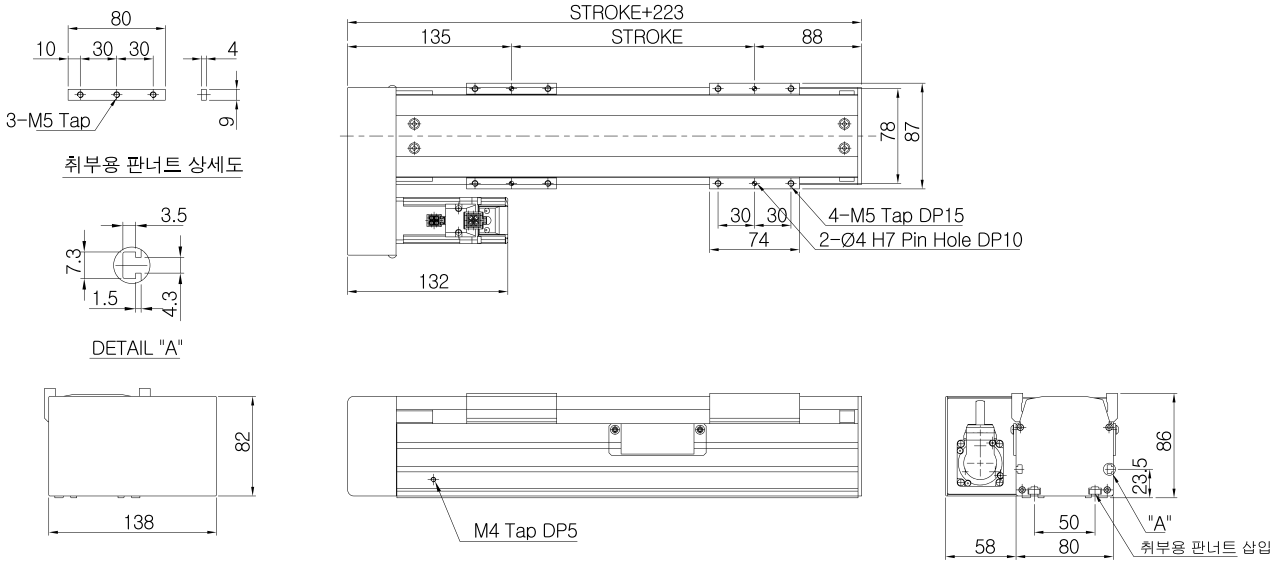
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 80mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-080N-Y10PR(L)	100~600	500	10	9	Ø15 x 10(C7S)	100	NO20, 1R, 1B
RJ-080N-Y20PR(L)	100~600	1000	7	6	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-080N-Y10PR(L)		RJ-080N-Y20PR(L)	
	4kg	8kg	3kg	6kg
0°	380mm	138mm	182mm	44mm
90°	177mm	53mm	107mm	33mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-080N-Y10PR(L) RJ-080N-Y20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	4.8	5.6	6.4	7.2	8.1	8.9										

RJ-080N-Y1(2)0PB

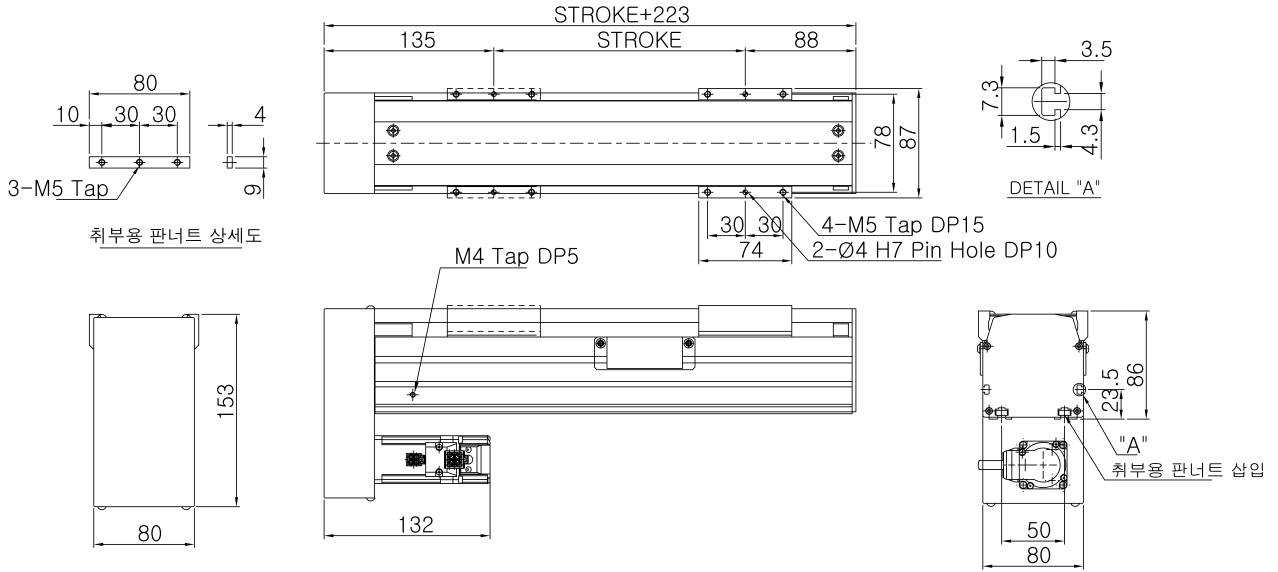
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 80mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-080N-Y10PB	100~600	500	10	9	Ø15 x 10(C7S)	100	NO20, 1R, 1B
RJ-080N-Y20PB	100~600	1000	7	6	Ø15 x 20(C7S)	100	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-080N-Y10PB		RJ-080N-Y20PB	
	4kg	8kg	3kg	6kg
	0°	380mm	138mm	182mm
90°	177mm	53mm	107mm	33mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-080N-Y10PB RJ-080N-Y20PB	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	4.8	5.6	6.4	7.2	8.1	8.9										

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-080N-Z05(10)SS

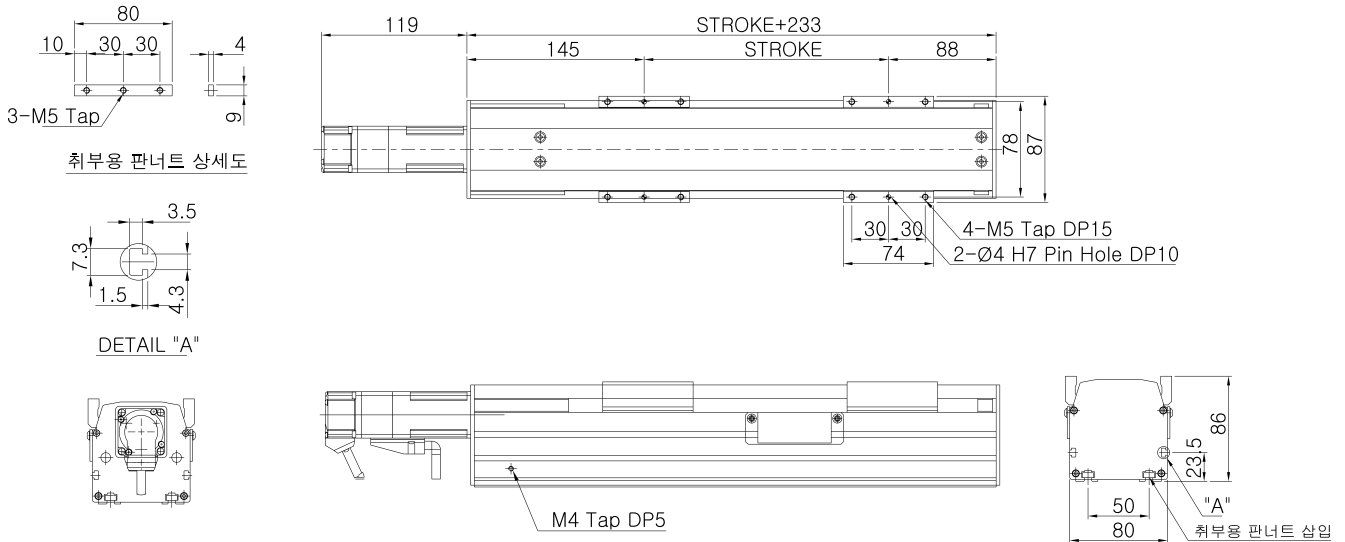
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 80mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-080N-Z05SS	100~500	250	7	7	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO20, 1R, 1B
RJ-080N-Z10SS	100~500	500	6.5	6.5	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-080N-Z05SS		RJ-080N-Z10SS	
	4kg	7kg	3kg	6kg
0°	66mm	21mm	69mm	15mm
90°	66mm	21mm	69mm	15mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-080N-Z05SS RJ-080N-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	5.1	5.9	6.7	7.5	8.3											

RJ-080N-Z05(10)PR(L)

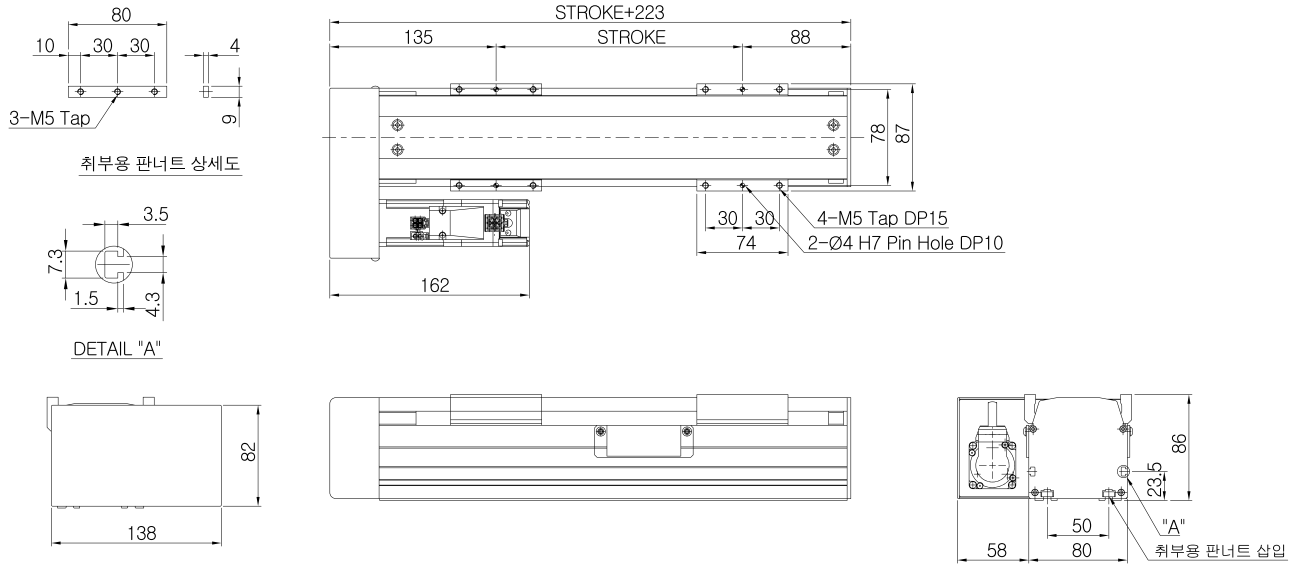
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 80mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이더트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-080N-Z05PR(L)	100~500	250	7	7	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO20, 1R, 1B
RJ-080N-Z10PR(L)	100~500	500	6.5	6.5	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-080N-Z05PR(L)		RJ-080N-Z10PR(L)	
	4kg	7kg	3kg	6kg
0°	66mm	21mm	69mm	15mm
90°	66mm	21mm	69mm	15mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-080N-Z05PR(L) RJ-080N-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	5.1	5.9	6.7	7.5	8.3											

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-080N-Z05(10)PB

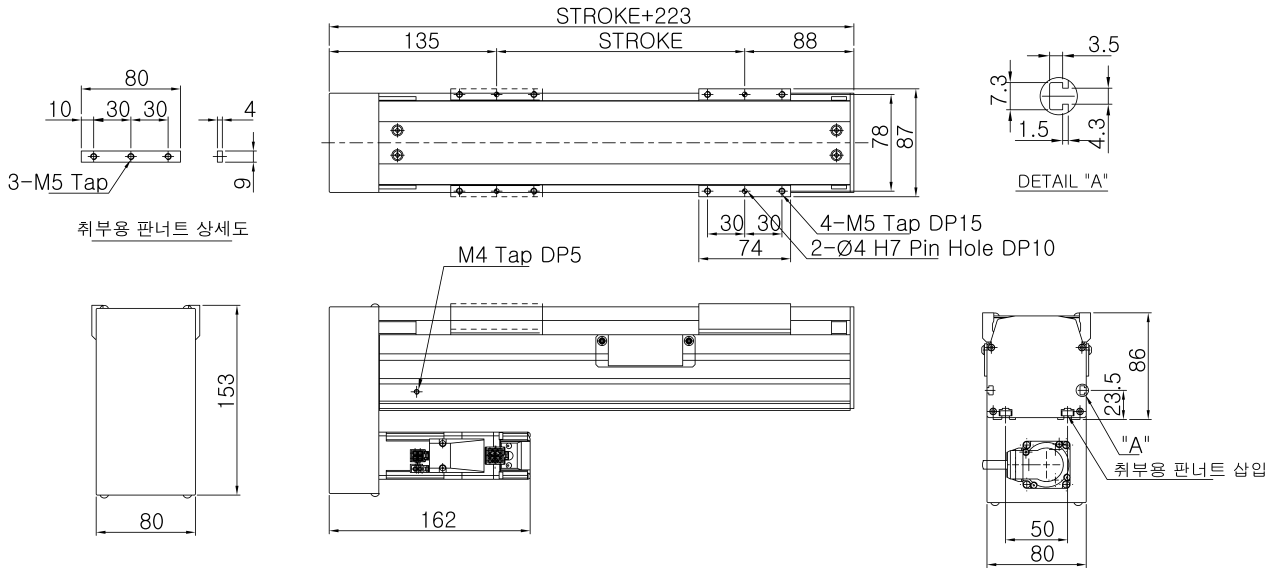
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 80mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-080N-Z05PB	100~500	250	7	7	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO20, 1R, 1B
RJ-080N-Z10PB	100~500	500	6.5	6.5	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-080N-Z05PB		RJ-080N-Z10PB	
	4kg	7kg	3kg	6kg
0°	66mm	21mm	69mm	15mm
90°	66mm	21mm	69mm	15mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-080N-Z05PB RJ-080N-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	5.1	5.9	6.7	7.5	8.3											

RJ-095-X1(2)0SS

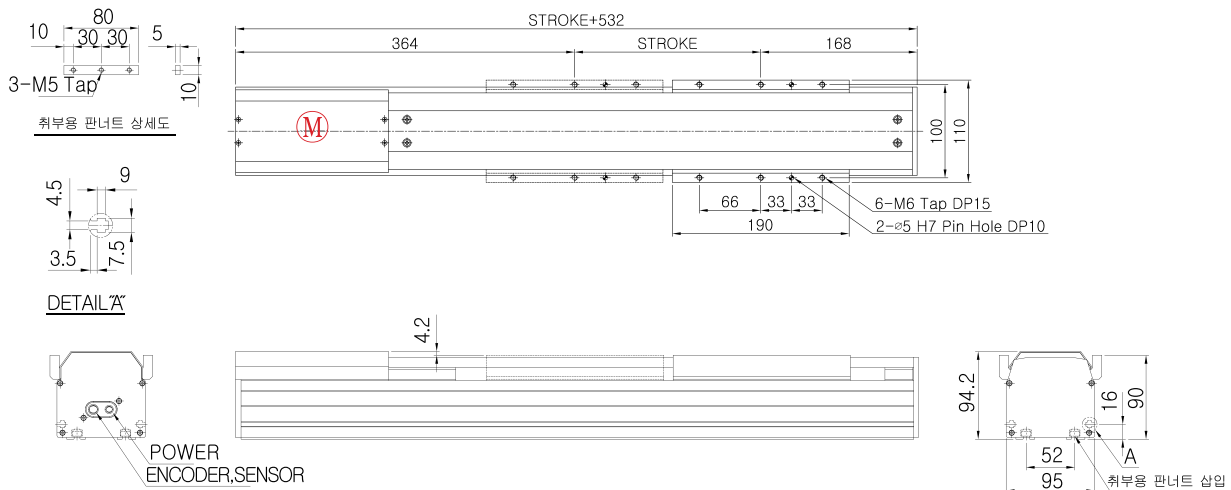
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밑면 조립 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-095-X10SS	100~1000	500	60	25	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 2B
RJ-095-X20SS	100~1000	1000	50	25	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-095-X10SS		RJ-095-X20SS	
	25kg	50kg	25kg	50kg
0°	182mm	85mm	114mm	51mm
90°	3751mm	1826mm	1501mm	701mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-095-X10SS RJ-095-X20SS	Max. Speed(mm/s)	500							403	325	267						
	Weight(kgf)	1000							807	649	534						
		10.1	11.1	12.1	13.1	14	15	16	17	18	19						

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-095-X1(2)0PR(L)

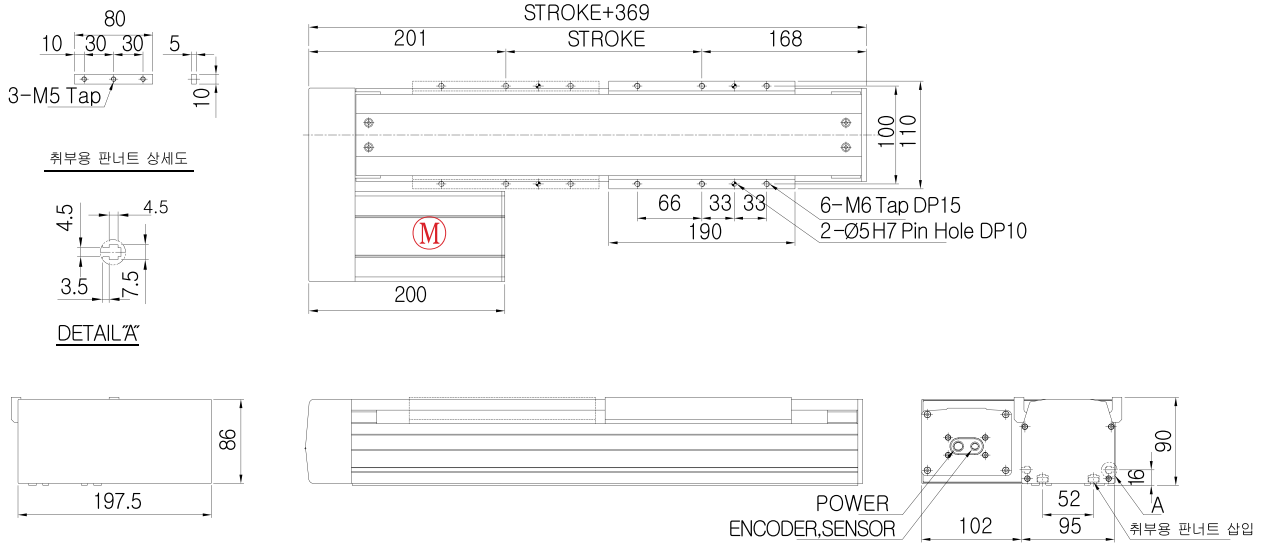
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-095-X10PR(L)	100~1000	500	60	50	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 2B
RJ-095-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-095-X10PR(L)		RJ-095-X20PR(L)	
	25kg	50kg	25kg	50kg
	0°	182mm	85mm	114mm
90°	3751mm	1826mm	1501mm	701mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-095-X10PR(L) RJ-095-X20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500							403	325	267						
	Weight(kgf)	10	10.9	11.9	12.9	13.9	14.9	15.9	16.9	17.9	18.9						

RJ-095-X1(2)0PB

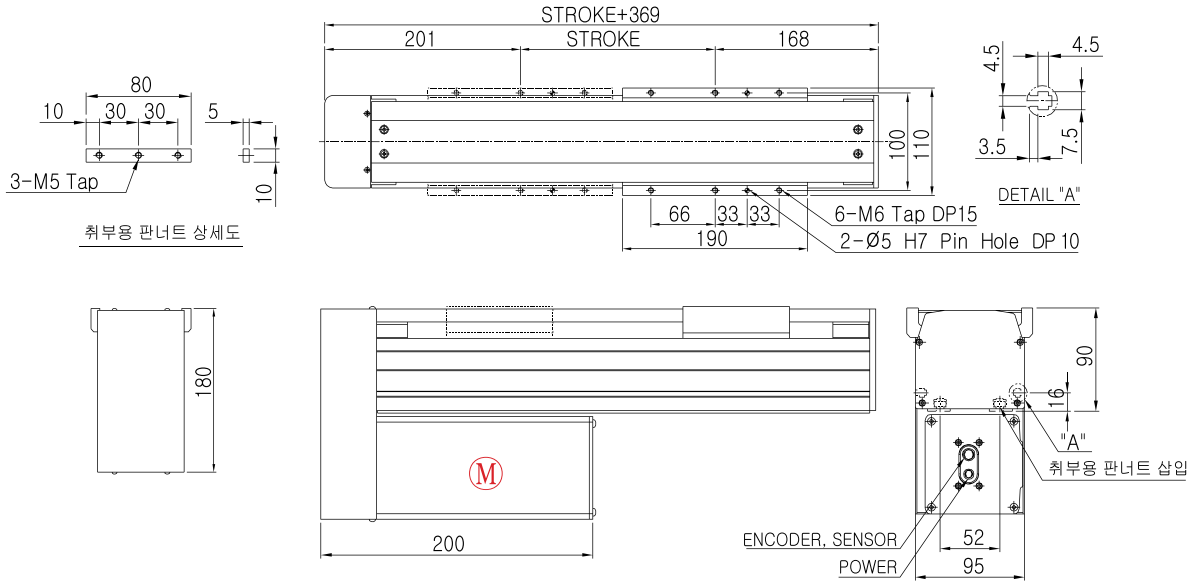
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-095-X10PB	100~1000	500	60	50	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 2B
RJ-095-X20PB	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-095-X10PB		RJ-095-X20PB	
	25kg	50kg	25kg	50kg
0°	182mm	85mm	114mm	51mm
90°	3751mm	1826mm	1501mm	701mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-095-X10PB RJ-095-X20PB	Max. Speed(mm/s)	500							403	325	267						
	Weight(kgf)	10	10.9	11.9	12.9	13.9	14.9	15.9	16.9	17.9	18.9						

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-095-Y1(2)OSS

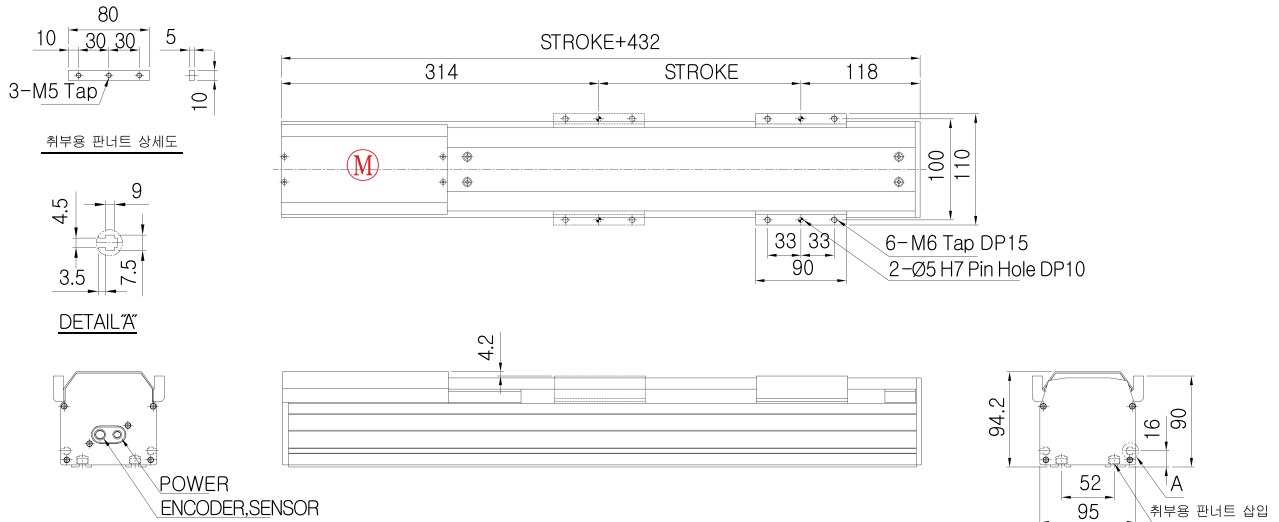
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-095-Y1OSS	100~700	500	20	18	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 1B
RJ-095-Y2OSS	100~700	1000	13	12	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-095-Y1OSS		RJ-095-Y2OSS	
	10kg	18kg	6kg	12kg
0°	837mm	386mm	562mm	206mm
90°	165mm	60mm	177mm	56mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-095-Y1OSS RJ-095-Y2OSS	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	7.8	8.8	9.8	10.8	11.8	12.8	13.8									

RJ-095-Y1(2)0PR(L)

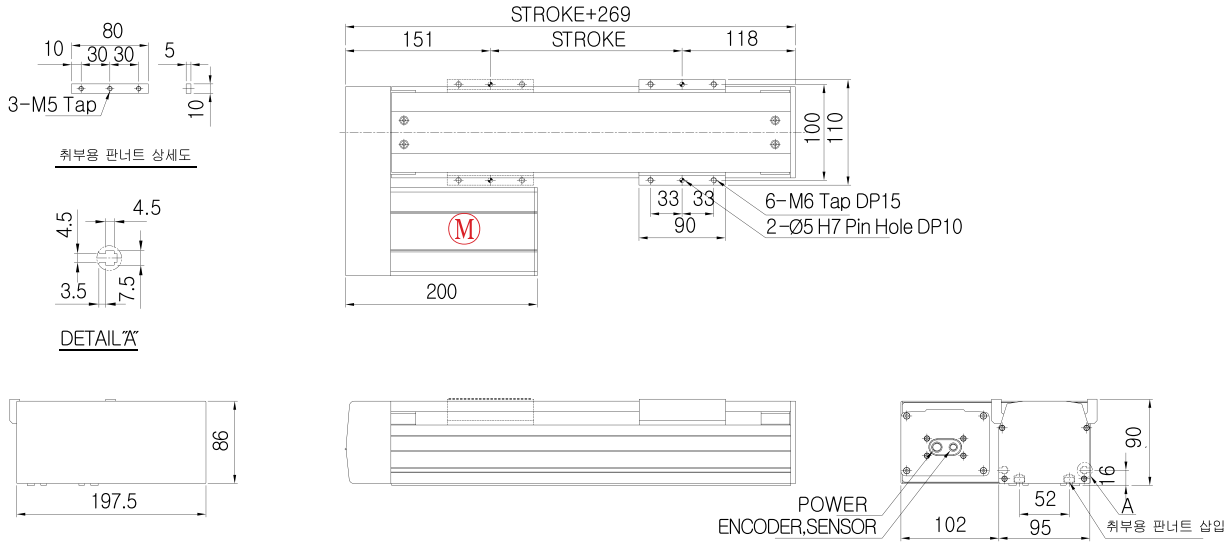
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-095-Y10PR(L)	100~700	500	20	18	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 1B
RJ-095-Y20PR(L)	100~700	1000	13	12	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-095-Y10PR(L)		RJ-095-Y20PR(L)	
	10kg	18kg	6kg	12kg
	0°	837mm	386mm	562mm
90°	165mm	60mm	177mm	56mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RJ-095-Y10PR(L) RJ-095-Y20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500														
		1000														
	Weight(kgf)	7.7	8.7	9.7	10.7	11.7	12.7	13.6								

RJ-095-Y1(2)0PB

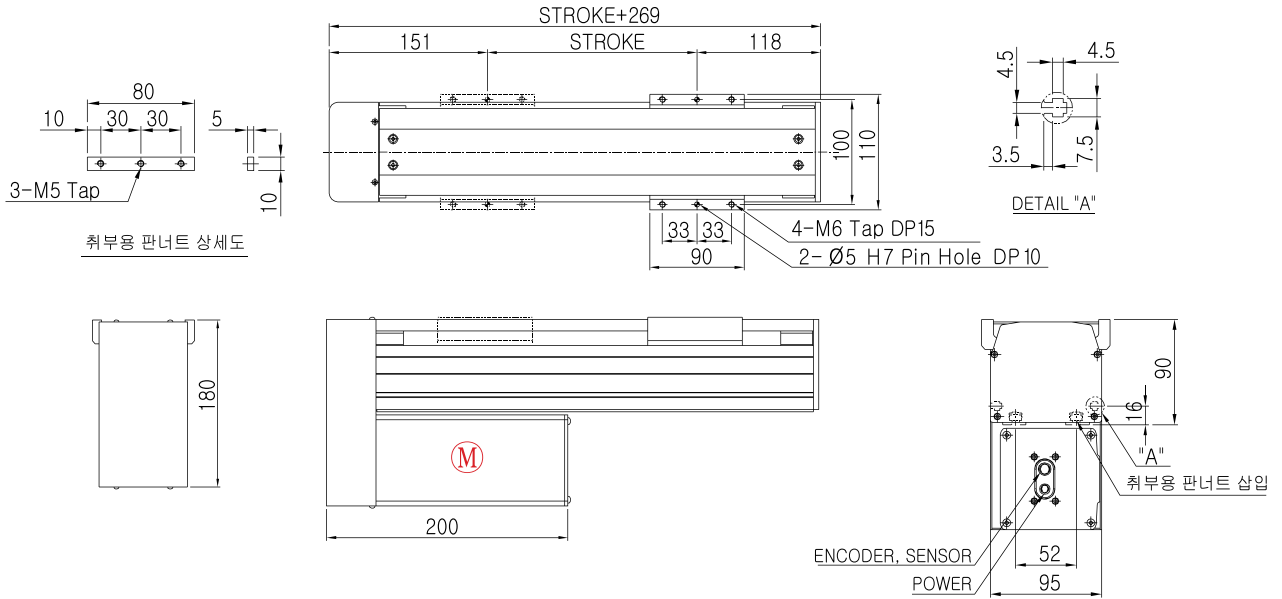
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-095-Y10PB	100~700	500	20	18	Ø15 x 10(C7S)	200	NO20, 1R, 1B
RJ-095-Y20PB	100~700	1000	13	12	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-095-Y10PB		RJ-095-Y20PB	
	10kg	18kg	6kg	12kg
	0°	837mm	386mm	562mm
90°	165mm	60mm	177mm	56mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-095-Y10PB RJ-095-Y20PB	Max. Speed(mm/s)	500															
	Weight(kgf)	7.7	8.7	9.7	10.7	11.7	12.7	13.6									

RJ-095-Z05(10)SS

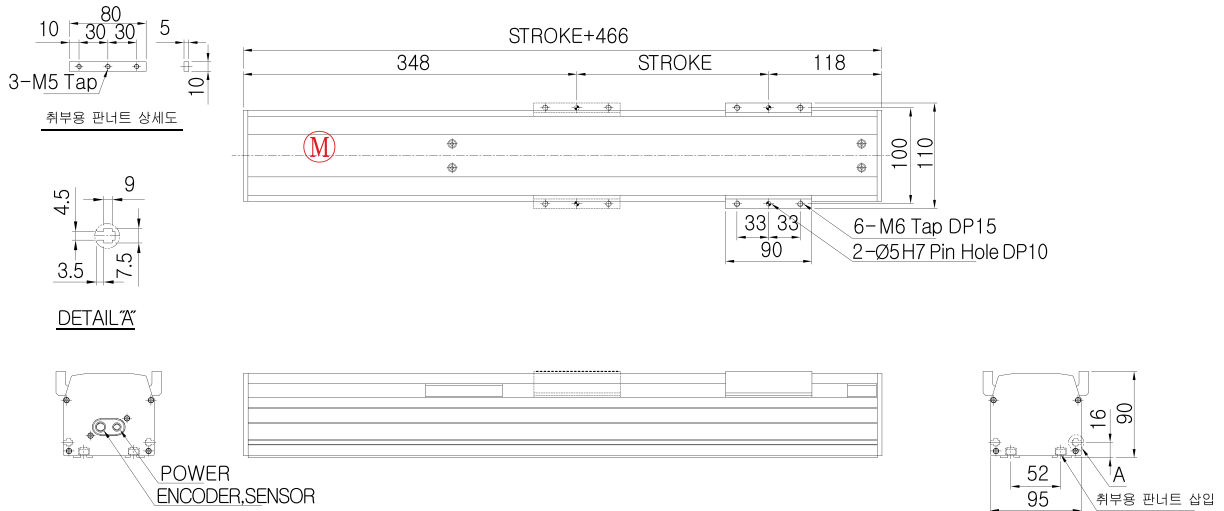
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-095-Z05SS	100~500	250	16	15	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO20, 1R, 1B
RJ-095-Z10SS	100~800	500	10	9	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-095-Z05SS		RJ-095-Z10SS	
	15kg	25kg	10kg	18kg
0°	105mm	50mm	131mm	59mm
90°	106mm	51mm	132mm	60mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-095-Z05SS RJ-095-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	7.5	8.4	9.4	10.4	11.4	12.4	13.4	14.4								

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-095-Z05(10)PR(L)

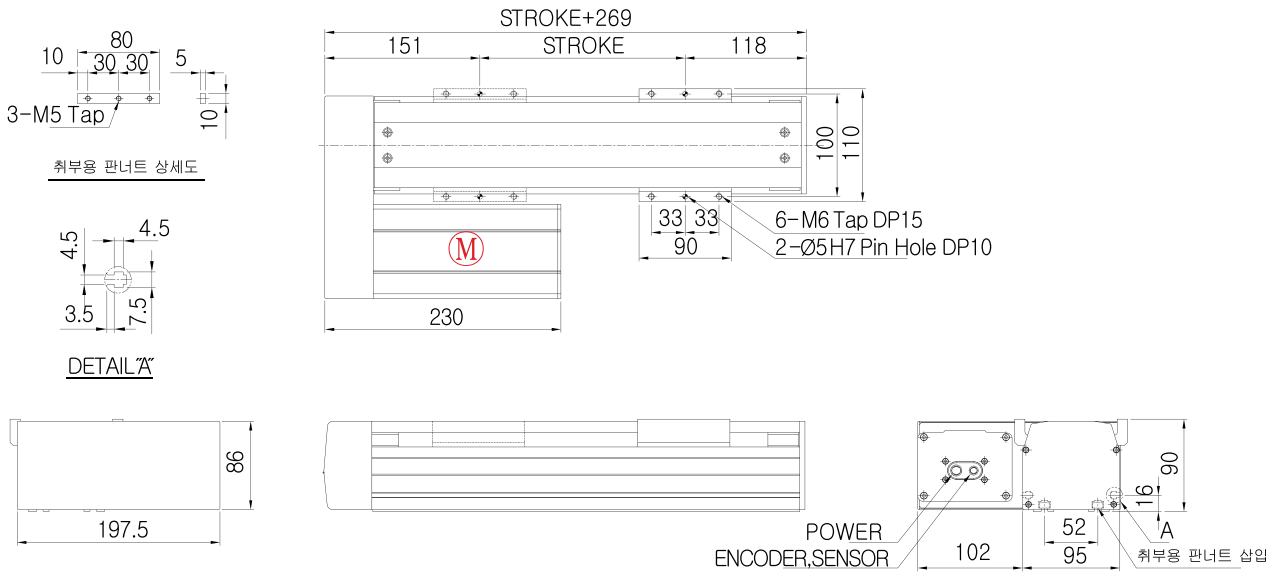
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-095-Z05PR(L)	100~500	250	16	15	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO20, 1R, 1B
RJ-095-Z10PR(L)	100~800	500	10	9	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-095-Z05PR(L)		RJ-095-Z10PR(L)	
	15kg	25kg	10kg	18kg
0°	105mm	50mm	131mm	59mm
90°	106mm	51mm	132mm	60mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-095-Z05PR(L) RJ-095-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	7.3	8.3	9.3	10.3	11.3	12.3	13.3	14.3								

RJ-095-Z05(10)PB

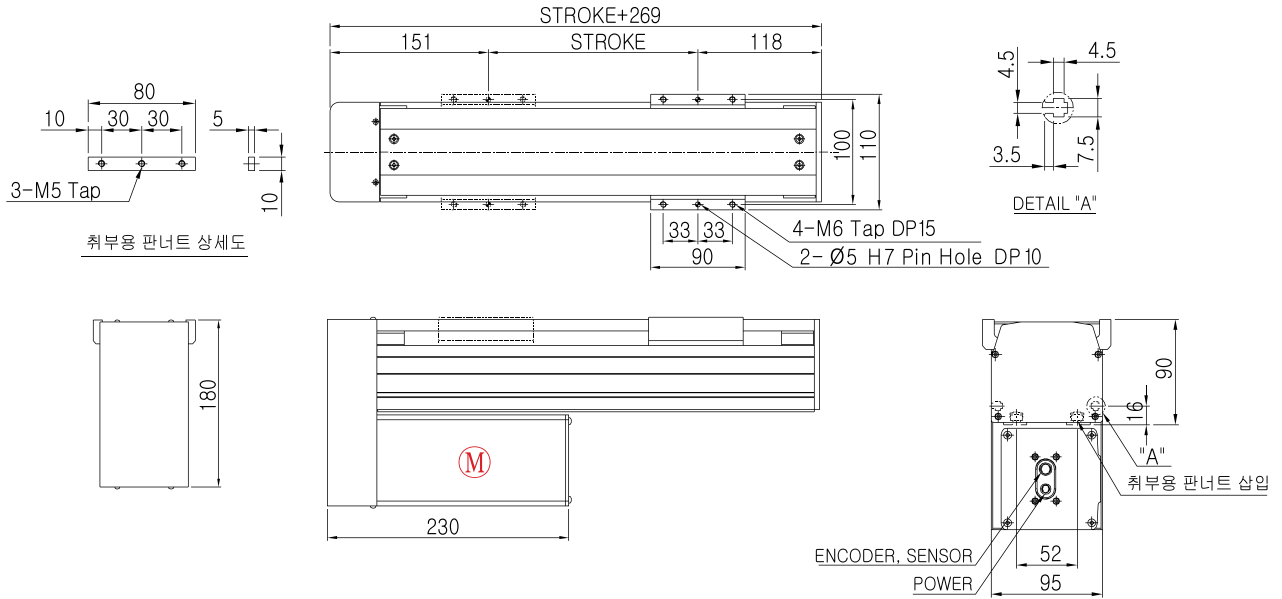
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 95mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이더트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-095-Z05PB	100~500	250	16	15	Ø15 x 05(C7S)	100(Brake)	NO20, 1R, 1B
RJ-095-Z10PB	100~800	500	10	9	Ø15 x 10(C7S)	100(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-095-Z05PB		RJ-095-Z10PB	
	15kg	25kg	10kg	18kg
0°	105mm	50mm	131mm	59mm
90°	106mm	51mm	132mm	60mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-095-Z05PB RJ-095-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	250															
	Weight(kgf)	7.3	8.3	9.3	10.3	11.3	12.3	13.3	14.3								

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀넨트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-120-X1(2)0SS RJ-120-Y1(2)0SS

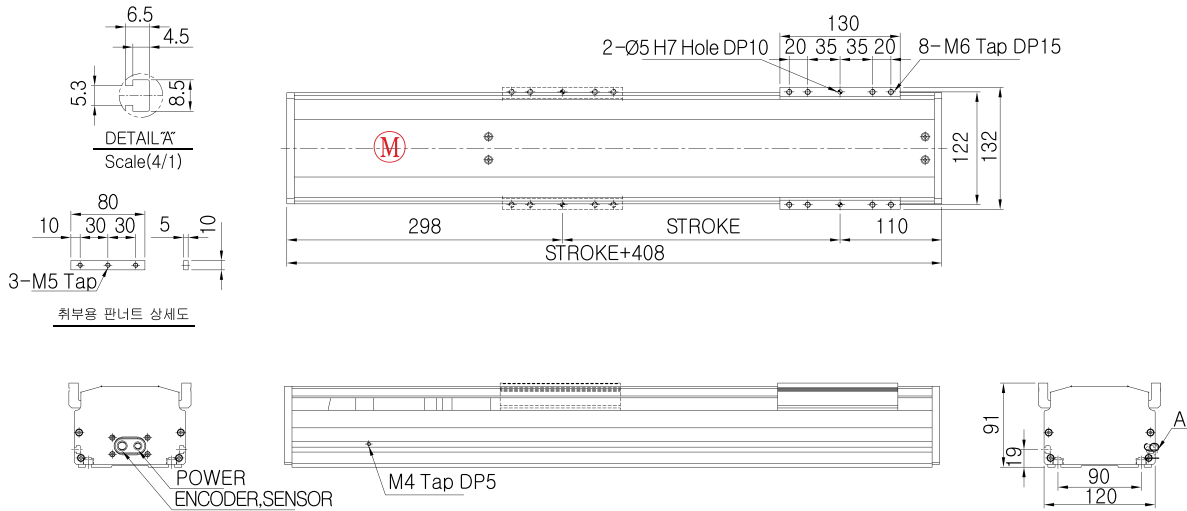
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 120mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-120-X10SS	100~1000	500	70	50	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RJ-120-X20SS	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RJ-120-Y10SS	100~1000	500	26	24	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RJ-120-Y20SS	100~1000	1000	17	16	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-120-X10SS		RJ-120-X20SS	
	30kg	50kg	15kg	25kg
	0°	246mm	162mm	278mm
90°	978mm	594mm	813mm	496mm

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-120-Y10SS		RJ-120-Y20SS	
	15kg	20kg	10kg	17kg
	0°	1347mm	396mm	782mm
90°	260mm	63mm	241mm	97mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-120-X10SS RJ-120-X20SS	Max. Speed(mm/s)	500						475	376	305	252						
		1000						950	751	609	504						
RJ-120-Y10SS RJ-120-Y20SS	Weight(kgf)	9.1	10.3	11.5	12.8	14	15.3	16.5	17.7	19	20.2						

RJ-120-X1(2)0PR(L) RJ-120-Y1(2)0PR(L)

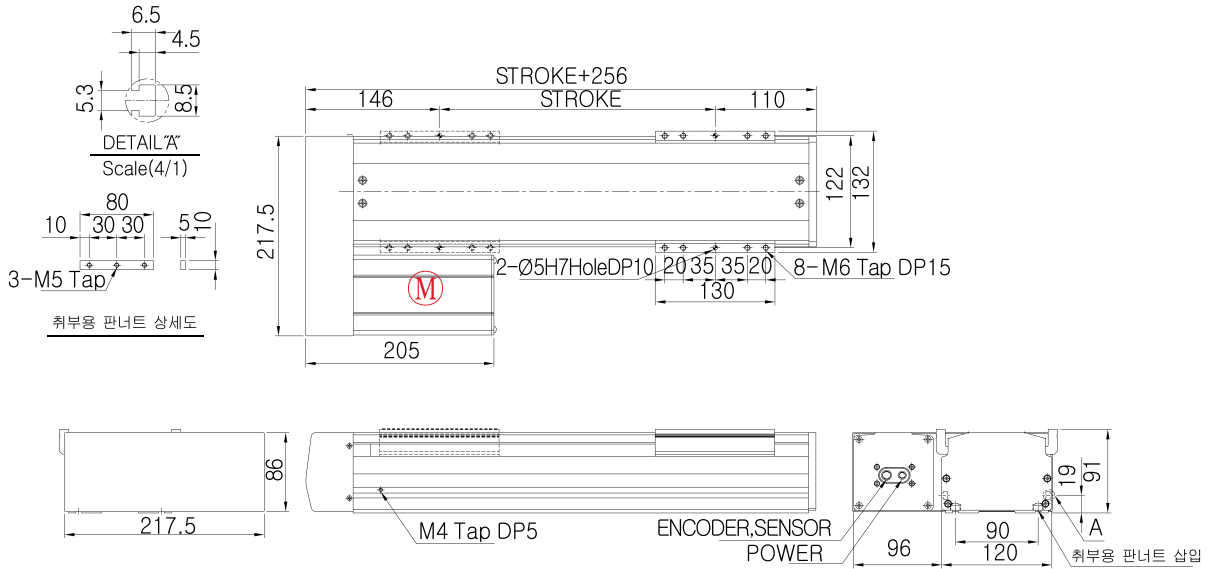
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 120mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-120-X10PR(L)	100~1000	500	70	50	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RJ-120-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RJ-120-Y10PR(L)	100~1000	500	26	24	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RJ-120-Y20PR(L)	100~1000	1000	17	16	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-120-X10PR(L)		RJ-120-X20PR(L)	
	30kg	50kg	15kg	25kg
	0°	246mm	162mm	278mm
90°	978mm	594mm	813mm	496mm

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-120-Y10PR(L)		RJ-120-Y20PR(L)	
	15kg	20kg	10kg	17kg
	0°	1347mm	396mm	782mm
90°	260mm	63mm	241mm	97mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-120-X10PR(L) RJ-120-X20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500						475	376	305	252						
		1000						950	751	609	504						
RJ-120-Y10PR(L) RJ-120-Y20PR(L)	Weight(kgf)	9	10.2	11.5	12.7	13.9	15.2	16.4	17.7	18.9	20.1						

RJ-120-X1(2)0PB RJ-120-Y1(2)0PB

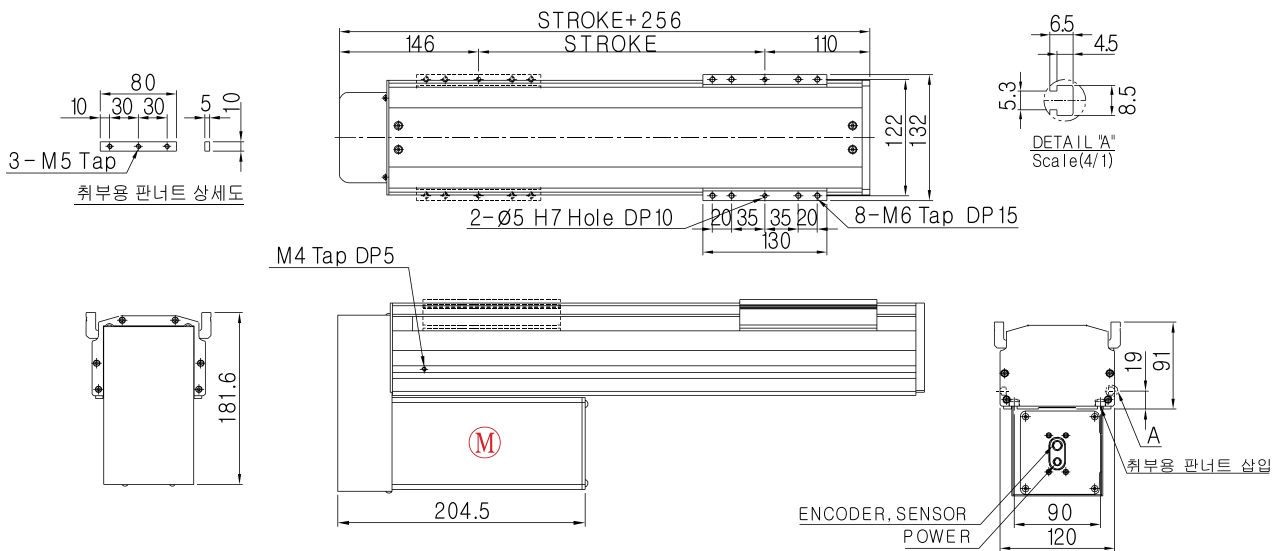
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 120mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-120-X10PB	100~1000	500	70	50	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RJ-120-X20PB	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RJ-120-Y10PB	100~1000	500	26	24	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RJ-120-Y20PB	100~1000	1000	17	16	Ø15 x 20(C7S)	200	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-120-X10PB		RJ-120-X20PB	
	30kg	50kg	15kg	25kg
	0°	246mm	162mm	278mm
90°	978mm	594mm	813mm	496mm

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-120-Y10PB		RJ-120-Y20PB	
	15kg	20kg	10kg	17kg
	0°	1347mm	396mm	782mm
90°	260mm	63mm	241mm	97mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-120-X10PB RJ-120-X20PB	Max. Speed(mm/s)	500						475	376	305	252						
		1000						950	751	609	504						
RJ-120-Y10PB RJ-120-Y20PB	Weight(kgf)	9	10.2	11.5	12.7	13.9	15.2	16.4	17.7	18.9	20.1						

RJ-120-Z05(10)SS

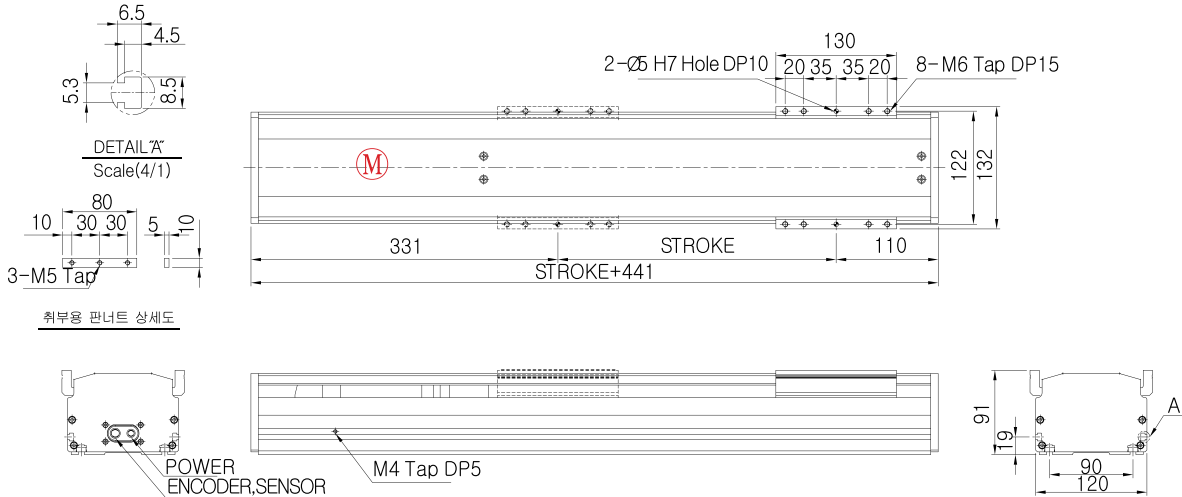
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 120mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-120-Z05SS	100~800	250	32	32	Ø15 x 05(C75)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RJ-120-Z10SS	100~1000	500	25	20	Ø15 x 10(C75)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-120-Z05SS		RJ-120-Z10SS	
	20kg	30kg	10kg	20kg
0°	177mm	62mm	295mm	132mm
90°	245mm	74mm	341mm	153mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-120-Z05SS RJ-120-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250						237	188	152	126						
	Weight(kgf)	9.8	11.1	12.3	13.6	14.8	16	17.3	18.5	19.8	21						

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-120-Z05(10)PR(L)

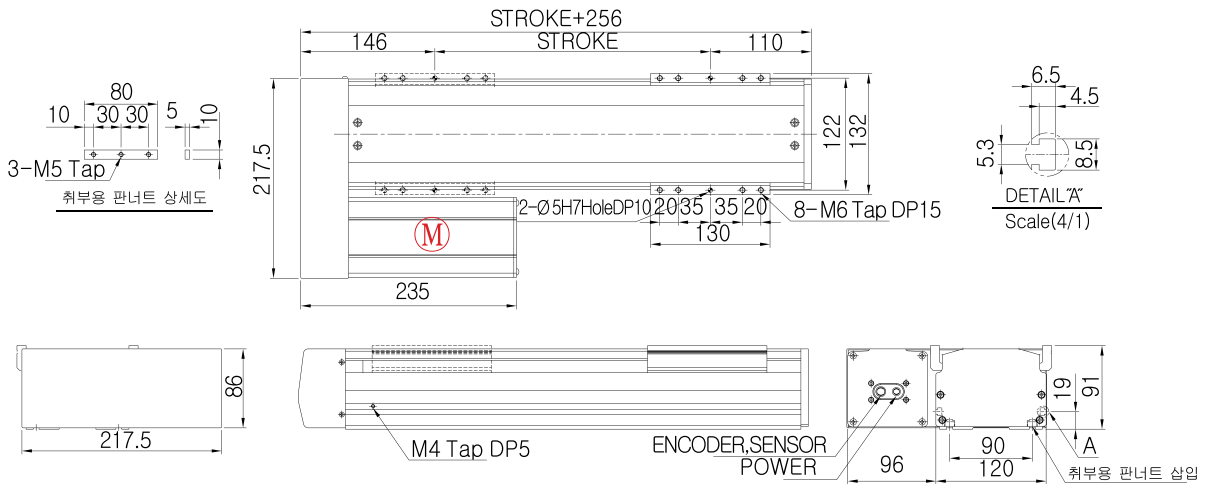
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 120mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-120-Z05PR(L)	100~800	250	32	32	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RJ-120-Z10PR(L)	100~1000	500	25	20	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-120-Z05PR(L)		RJ-120-Z10PR(L)	
	20kg	30kg	10kg	20kg
0°	177mm	62mm	295mm	132mm
90°	245mm	74mm	341mm	153mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-120-Z05PR(L) RJ-120-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250						237	188	152	126						
	Weight(kgf)	9.5	10.8	12	13.3	14.5	15.7	17	18.2	19.5	20.7						

RJ-120-Z05(10)PB

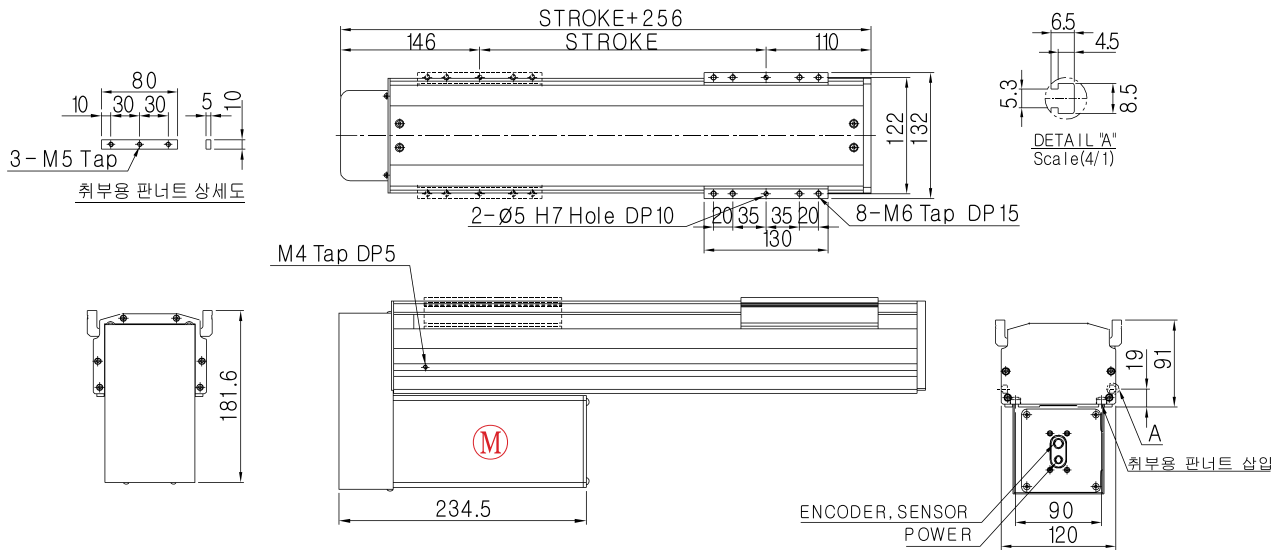
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 120mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-120-Z05PB	100~800	250	32	32	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RJ-120-Z10PB	100~1000	500	25	20	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-120-Z05PB		RJ-120-Z10PB	
	20kg	30kg	10kg	20kg
0°	177mm	62mm	295mm	132mm
90°	245mm	74mm	341mm	153mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-120-Z05PB RJ-120-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	250						237	188	152	126						
	Weight(kgf)	500						475	376	305	252						
		9.5	10.8	12	13.3	14.5	15.7	17	18.2	19.5	20.7						

RJ-140-X1(2)0SS RJ-140-X20SS(Long)

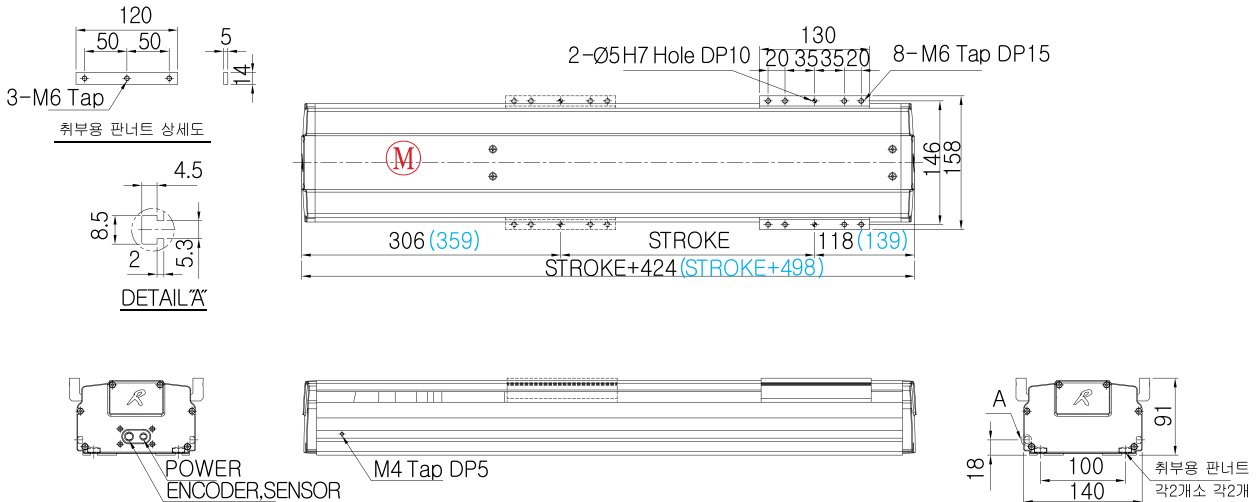
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※ () 괄호 안의 치수는 RJ-140-X20SS ST1100~1500에 적용

Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-140-X10SS	100~1000	500	80	55	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RJ-140-X20SS	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RJ-140-X20SS(Long)	1100~1500	552	43	38	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-140-X10SS		RJ-140-X20SS	
	30kg	50kg	15kg	25kg
0°	246mm	162mm	278mm	178mm
90°	1087mm	660mm	906mm	553mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Horizontal 수평 (X)

Horizontal 수평 (X)	RJ-140-X20SS(Long)	
	20kg	35kg
0°	225mm	142mm
90°	777mm	453mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-140-X10SS RJ-140-X20SS RJ-140-X20SS(Long)	Max. Speed(mm/s)	500				1000				475	376	305	252				
	Weight(kgf)	9.4	10.7	12.1	13.4	14.8	16.1	17.5	18.8	20.2	21.5	26.1	27.6	29.1	30.6	32.1	

RJ-140-X1(2)0PR(L) RJ-140-X20PR(L)(Long)

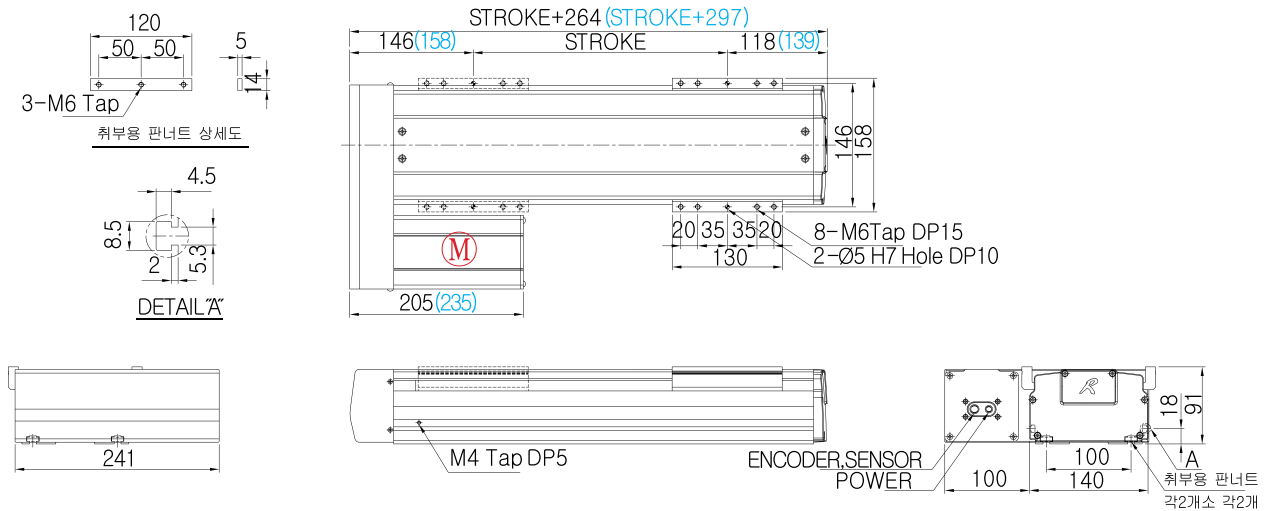
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이더트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



※()괄호 안의 치수는 RJ-140-X20PR(L) ST1100~1500에 적용

Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-140-X10PR(L)	100~1000	500	80	55	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RJ-140-X20PR(L)	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RJ-140-X20PR(L)(Long)	1100~1500	552	43	38	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)zz	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-140-X10PR(L)		RJ-140-X20PR(L)	
	30kg	50kg	15kg	25kg
0°	246mm	162mm	278mm	178mm
90°	1087mm	660mm	906mm	553mm

Horizontal 수평 (X)	RJ-140-X20PR(L)(Long)	
	20kg	35kg
0°	225mm	142mm
90°	777mm	453mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-140-X10PR(L) RJ-140-X20PR(L) RJ-140-X20PR(L)(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						475	376	305	252						
		1000						950	751	609	504						
	Weight(kgf)	9.3	10.6	12	13.3	14.7	16	17.4	18.7	20.1	21.4	26.1	27.6	29.1	30.6	32.1	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-140-X1(2)0PB RJ-140-X20PB(Long)

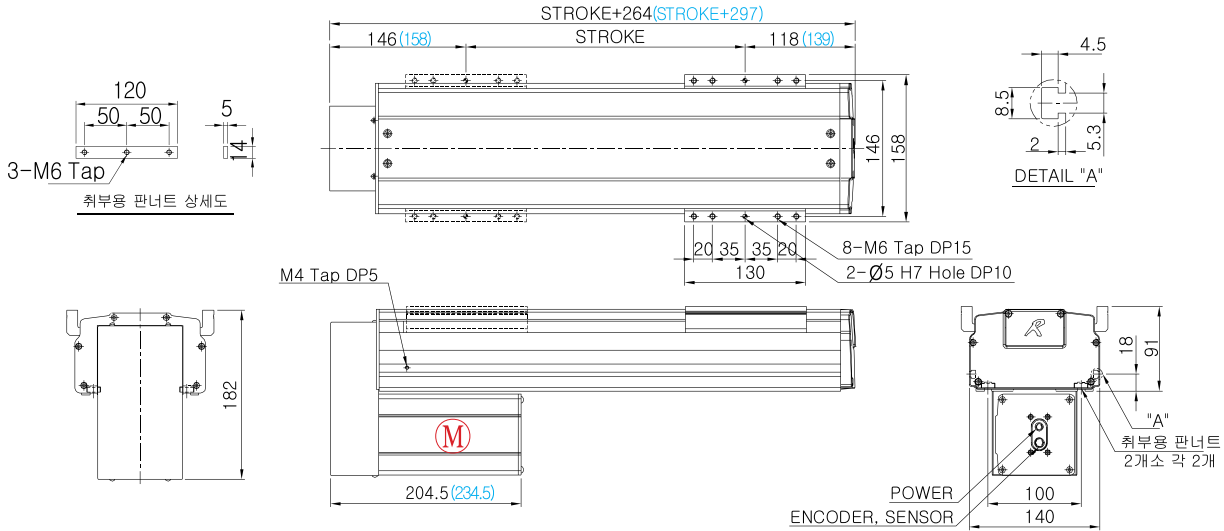
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※() 괄호 안의 치수는 RJ-140-X20PB ST1100~1500에 적용

Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-140-X10PB	100~1000	500	80	55	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RJ-140-X20PB	100~1000	1000	25	25	Ø15 x 20(C7S)	200	
RJ-140-X20PB(Long)	1100~1500	552	43	38	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-140-X10PB		RJ-140-X20PB	
	30kg	50kg	15kg	25kg
0°	246mm	162mm	278mm	178mm
90°	1087mm	660mm	906mm	553mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Horizontal 수평 (X)	RJ-140-X20PB(Long)	
	20kg	35kg
0°	225mm	142mm
90°	777mm	453mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RJ-140-X10PB RJ-140-X20PB RJ-140-X20PB(Long)	Max. Speed(mm/s)	500			1000			475	376	305	252					
	Weight(kgf)	9.3	10.6	12	13.3	14.7	16	17.4	18.7	20.1	21.4	26.1	27.6	29.1	30.6	32.1

RJ-140-Y1(2)0SS RJ-140-Y20SS(Long)

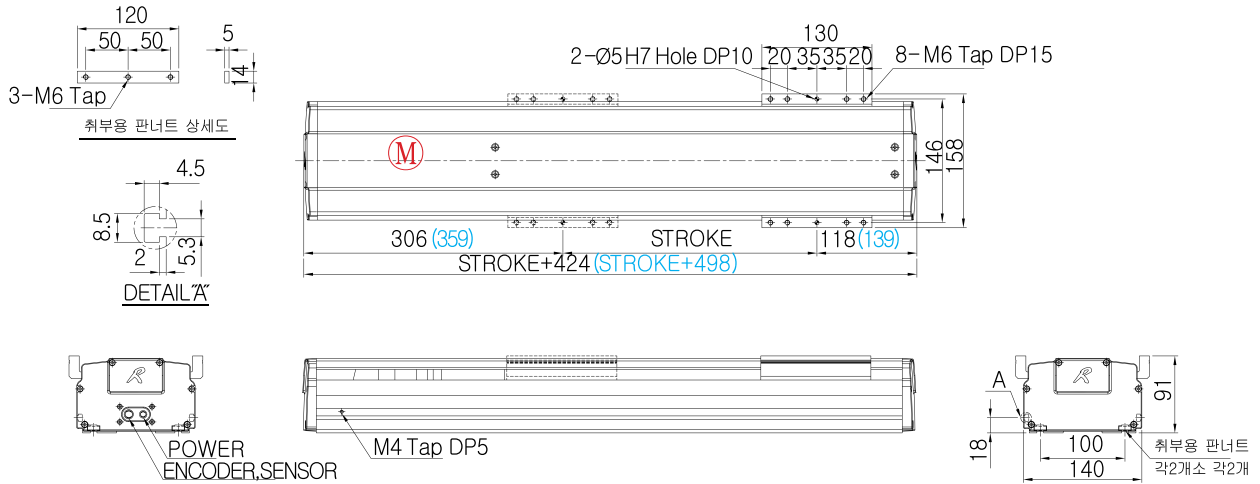
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※()괄호 안의 치수는 RJ-140-Y20SS ST1100~1500에 적용

Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-140-Y10SS	100~1000	500	32	30	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RJ-140-Y20SS	100~1000	1000	20	19	Ø15 x 20(C7S)	200	
RJ-140-Y20SS(Long)	1100~1500	552	20	20	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-140-Y10SS		RJ-140-Y20SS	
	15kg	30kg	10kg	18kg
0°	1684mm	742mm	991mm	472mm
90°	327mm	117mm	303mm	129mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-140-Y20SS(Long)	
	10kg	20kg
0°	1148mm	481mm
90°	308mm	111mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-140-Y10SS RJ-140-Y20SS RJ-140-Y20SS(Long)	Max. Speed(mm/s)	500							475	376	305	252					
		1000							950	751	609	504					
	Weight(kgf)	9.4	10.7	12.1	13.4	14.8	16.1	17.5	18.8	20.2	21.5	26.1	27.6	29.1	30.6	32.1	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-140-Y1(2)0PR(L) RJ-140-Y20PR(L)(Long)

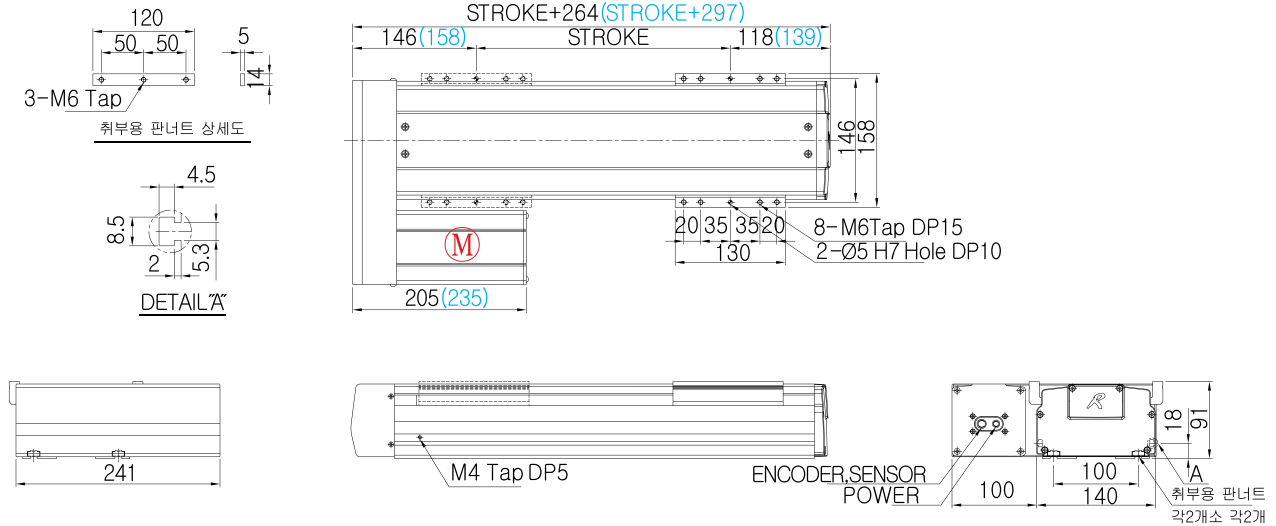
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



※()괄호 안의 치수는 RJ-140-Y20PR(L) ST1100~1500에 적용

Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-140-Y10PR(L)	100~1000	500	32	30	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RJ-140-Y20PR(L)	100~1000	1000	20	19	Ø15 x 20(C7S)	200	
RJ-140-Y20PR(L)(Long)	1100~1500	552	20	20	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-140-Y10PR(L)		RJ-140-Y20PR(L)	
	15kg	30kg	10kg	18kg
0°	1684mm	742mm	991mm	472mm
90°	327mm	117mm	303mm	129mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-140-Y20PR(L)(Long)	
	10kg	20kg
0°	1148mm	481mm
90°	308mm	111mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-140-Y10PR(L) RJ-140-Y20PR(L)	Max. Speed(mm/s)	500						475	376	305	252						
		1000						950	751	609	504						
RJ-140-Y20PR(L)(Long)	Weight(kgf)	9.3	10.6	12	13.3	14.7	16	17.4	18.7	20.1	21.4	26.1	27.6	29.1	30.6	32.1	

RJ-140-Y1(2)0PB RJ-140-Y20PB(Long)

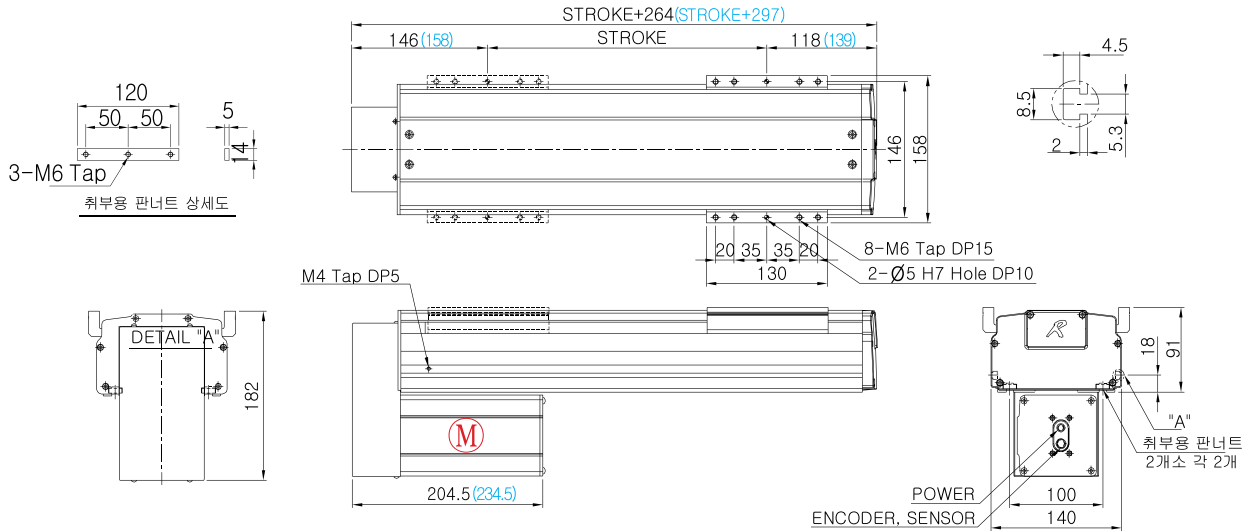
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착 2. 외관 흑색 아노다이징 처리 3. 볼스크류 및 LM 레이던트 4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※()괄호 안의 치수는 RJ-140-Y20PB ST1100~1500에 적용

Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-140-Y10PB	100~1000	500	32	30	Ø15 x 10(C7S)	200	NO15, 2R, 4B
RJ-140-Y20PB	100~1000	1000	20	19	Ø15 x 20(C7S)	200	
RJ-140-Y20PB(Long)	1100~1500	552	20	20	Ø20 x 20(C7S)	400	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-140-Y10PB		RJ-140-Y20PB	
	15kg	30kg	10kg	18kg
0°	1684mm	742mm	991mm	472mm
90°	327mm	117mm	303mm	129mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-140-Y20PB(Long)	
	10kg	20kg
0°	1148mm	481mm
90°	308mm	111mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-140-Y10PB RJ-140-Y20PB RJ-140-Y20PB(Long)	Max. Speed(mm/s)	500							475	376	305	252					
		1000							950	751	609	504					
	Weight(kgf)	9.3	10.6	12	13.3	14.7	16	17.4	18.7	20.1	21.4	26.1	27.6	29.1	30.6	32.1	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt- RK Series
Belt- RS Series
Belt- RJ Series
ZW Unit
Combina- tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-140-Z05(10)SS

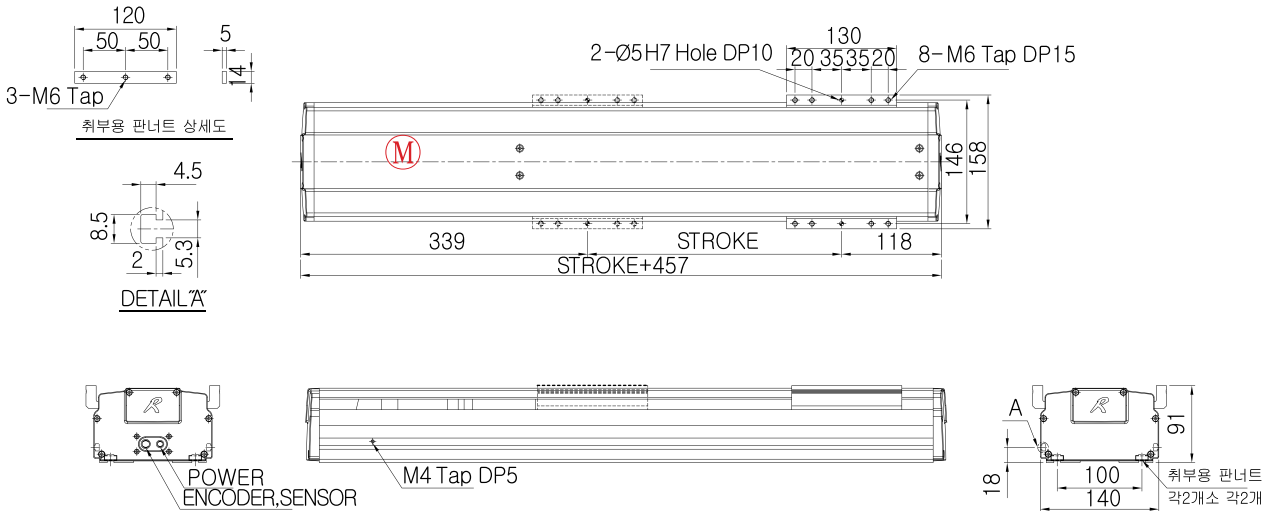
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-140-Z05SS	100~800	250	40	40	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RJ-140-Z10SS	100~1000	500	28	23	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-140-Z05SS		RJ-140-Z10SS	
	20kg	40kg	10kg	20kg
0°	221mm	91mm	369mm	165mm
90°	306mm	105mm	426mm	191mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-140-Z05SS RJ-140-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250						237	188								
	Weight(kgf)	10.1	11.4	12.8	14.1	15.5	16.8	18.2	19.5	20.9	22.2						

RJ-140-Z05(10)PR(L)

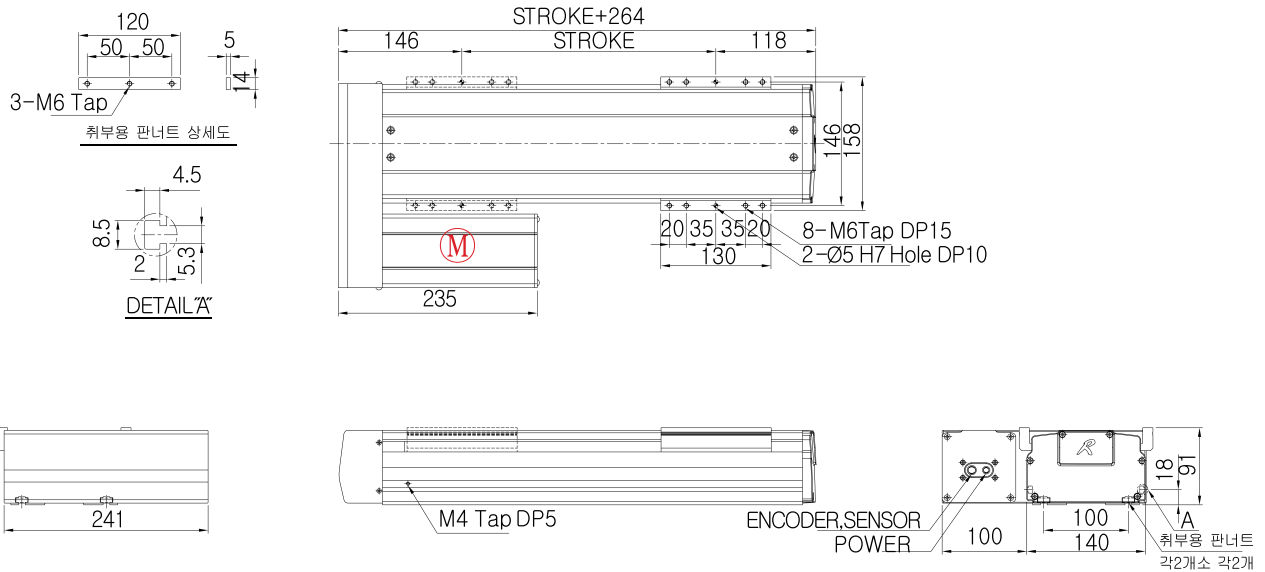
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밑면 조립 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-140-Z05PR(L)	100~800	250	40	40	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RJ-140-Z10PR(L)	100~1000	500	28	23	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-140-Z05PR(L)		RJ-140-Z10PR(L)	
	20kg	40kg	10kg	20kg
0°	221mm	91mm	369mm	165mm
90°	306mm	105mm	426mm	191mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-140-Z05PR(L) RJ-140-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250							237	188							
	Weight(kgf)	9.7	11	12.4	13.7	15.1	16.4	17.8	19.1	20.5	21.8						

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-140-Z05(10)PB

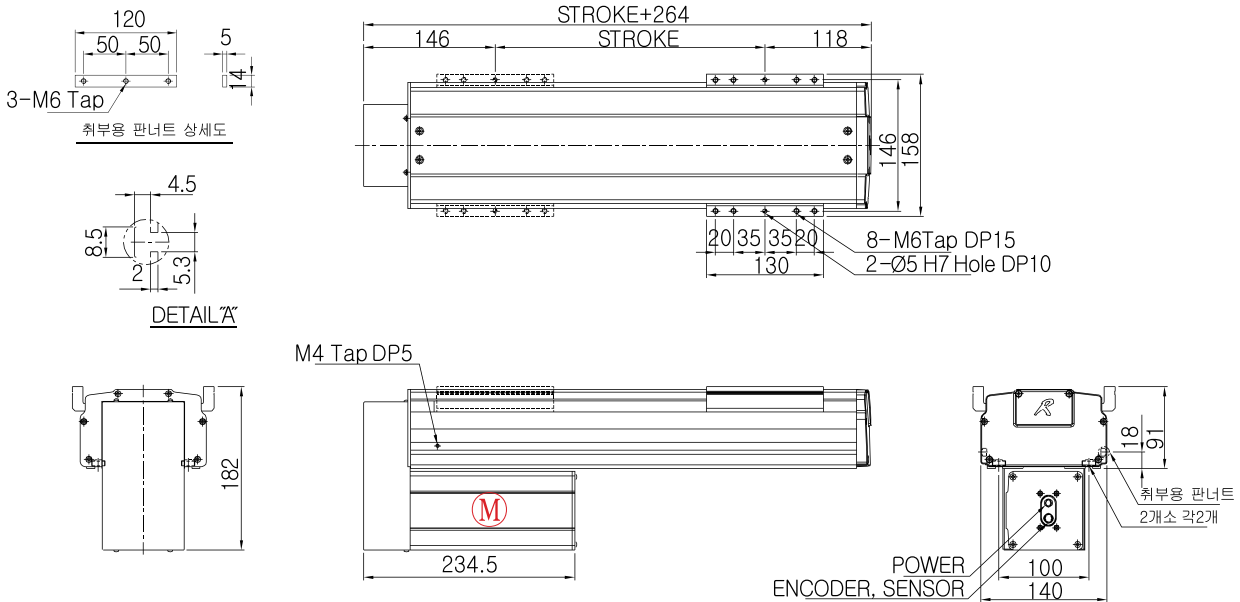
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 140mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-140-Z05PB	100~800	250	40	40	Ø15 x 05(C7S)	200(Brake)	NO15, 2R, 4B
RJ-140-Z10PB	100~1000	500	28	23	Ø15 x 10(C7S)	200(Brake)	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-140-Z05PB		RJ-140-Z10PB	
	20kg	40kg	10kg	20kg
0°	221mm	91mm	369mm	165mm
90°	306mm	105mm	426mm	191mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-140-Z05PB RJ-140-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	250						237	188								
	Weight(kgf)	9.7	11	12.4	13.7	15.1	16.4	17.8	19.1	20.5	21.8						

RJ-175-X1(2)0SS RJ-175-X20SS(Long)

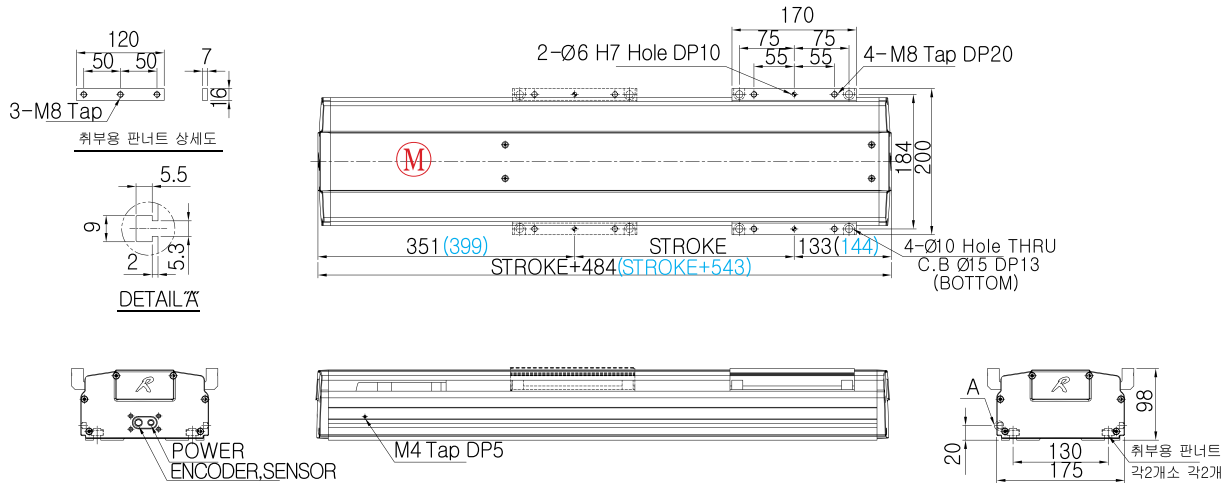
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※()괄호 안의 치수는 RJ-175-X20SS ST1100~1500에 적용

Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-175-X10SS	100~1000	500	120	85	Ø15 x 10(C7S)	400	NO20, 2R, 4B
RJ-175-X20SS	100~1000	1000	60	40	Ø15 x 20(C7S)	400	
RJ-175-X20SS(Long)	1100~1500	538	70	45	Ø20 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-175-X10SS		RJ-175-X20SS	
	40kg	80kg	20kg	40kg
0°	318mm	162mm	370mm	206mm
90°	1706mm	879mm	1426mm	739mm

Horizontal 수평 (X)	RJ-175-X20SS(Long)	
	20kg	40kg
0°	381mm	214mm
90°	1613mm	833mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-175-X10SS RJ-175-X20SS RJ-175-X20SS(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						458	364	296	245						
		1000						915	727	591	490						
	Weight(kgf)	15.1	17.1	19	21	22.9	24.9	26.8	28.8	30.7	32.7	37.8	39.9	41.9	44	46	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-175-X1(2)0PR(L) RJ-175-X20PR(L)(Long)

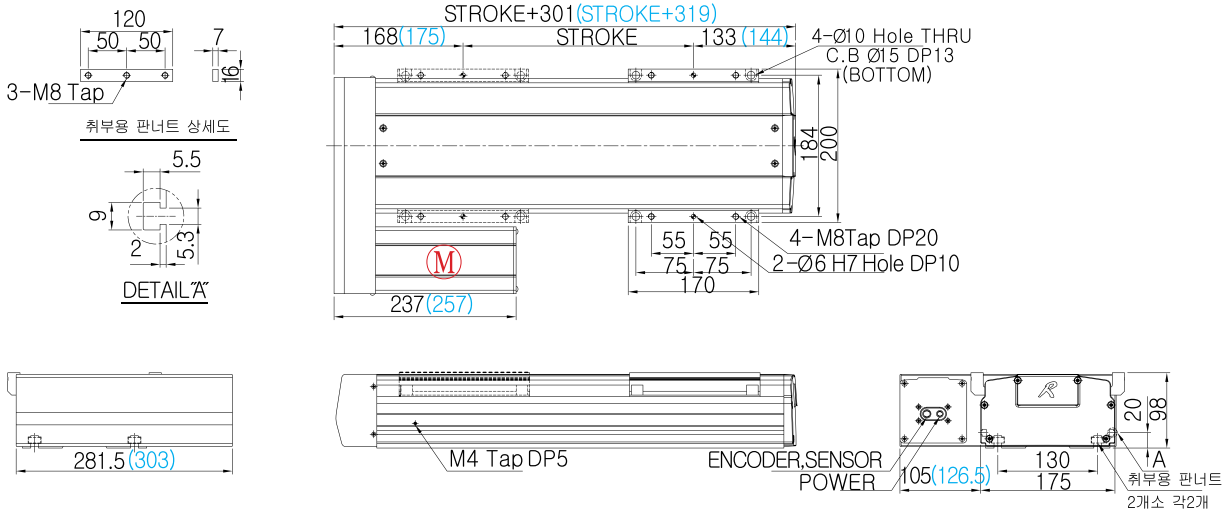
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



※()괄호 안의 치수는 RJ-175-X20PR(L) ST1100~1500에 적용

Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-175-X10PR(L)	100~1000	500	120	85	Ø15 x 10(C7S)	400	NO20, 2R, 4B
RJ-175-X20PR(L)	100~1000	1000	60	40	Ø15 x 20(C7S)	400	
RJ-175-X20PR(L)(Long)	1100~1500	538	70	45	Ø20 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-175-X10PR(L)		RJ-175-X20PR(L)	
	40kg	80kg	20kg	40kg
0°	318mm	162mm	370mm	206mm
90°	1706mm	879mm	1426mm	739mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Horizontal 수평 (X)	RJ-175-X20PR(L)(Long)	
	20kg	40kg
0°	381mm	214mm
90°	1613mm	833mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RJ-175-X10PR(L) RJ-175-X20PR(L) RJ-175-X20PR(L)(Long)	Max. Speed(mm/s)			500				458	364	296	245					
	Weight(kgf)	14.3	16.3	18.2	20.2	22.2	24.1	26.1	28	30	31.9	37.2	39.3	41.3	43.4	45.4

RJ-175-Y1(2)OSS RJ-175-Y2OSS(Long)

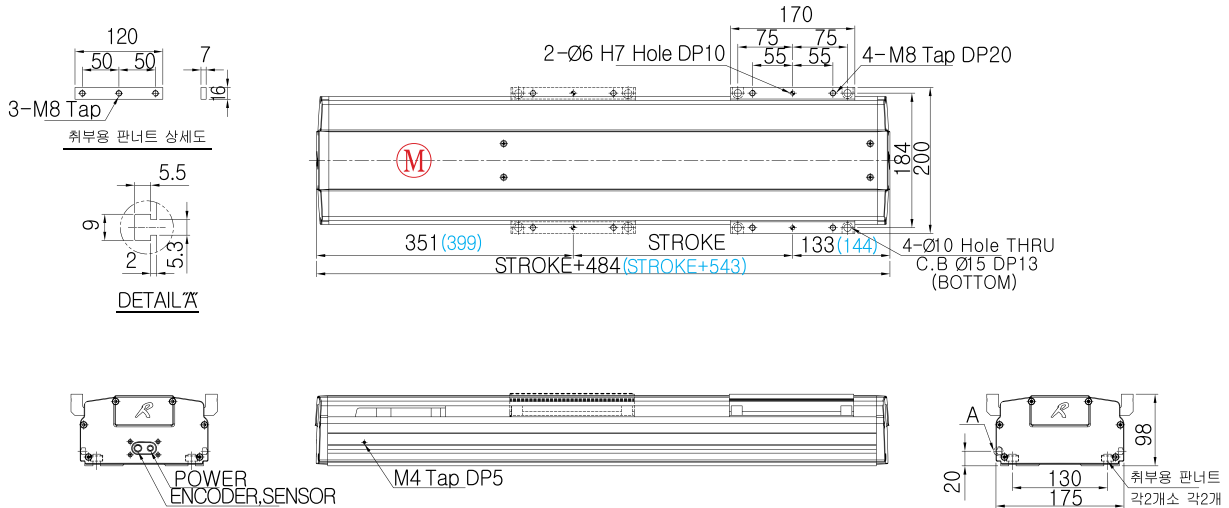
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※()괄호 안의 치수는 RJ-175-Y2OSS ST1100~1500에 적용

Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-175-Y10SS	100~1000	500	40	40	Ø15 x 10(C7S)	400	NO20, 2R, 4B
RJ-175-Y20SS	100~1000	1000	27	25	Ø15 x 20(C7S)	400	
RJ-175-Y20SS(Long)	1100~1500	538	27	25	Ø20 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-175-Y10SS		RJ-175-Y20SS	
	20kg	40kg	15kg	25kg
0°	2637mm	1183mm	1366mm	721mm
90°	426mm	158mm	346mm	135mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-175-Y20SS(Long)	
	15kg	25kg
0°	1582mm	849mm
90°	350mm	166mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-175-Y10SS RJ-175-Y20SS	Max. Speed(mm/s)	500				1000				458	364	296	245				
RJ-175-Y20SS(Long)												538	460	397	347	305	
	Weight(kgf)	15.1	17.1	19	21	22.9	24.9	26.8	28.8	30.7	32.7	37.8	39.9	41.9	44	46	

RJ-175-Y1(2)0PR(L) RJ-175-Y20PR(L)(Long)

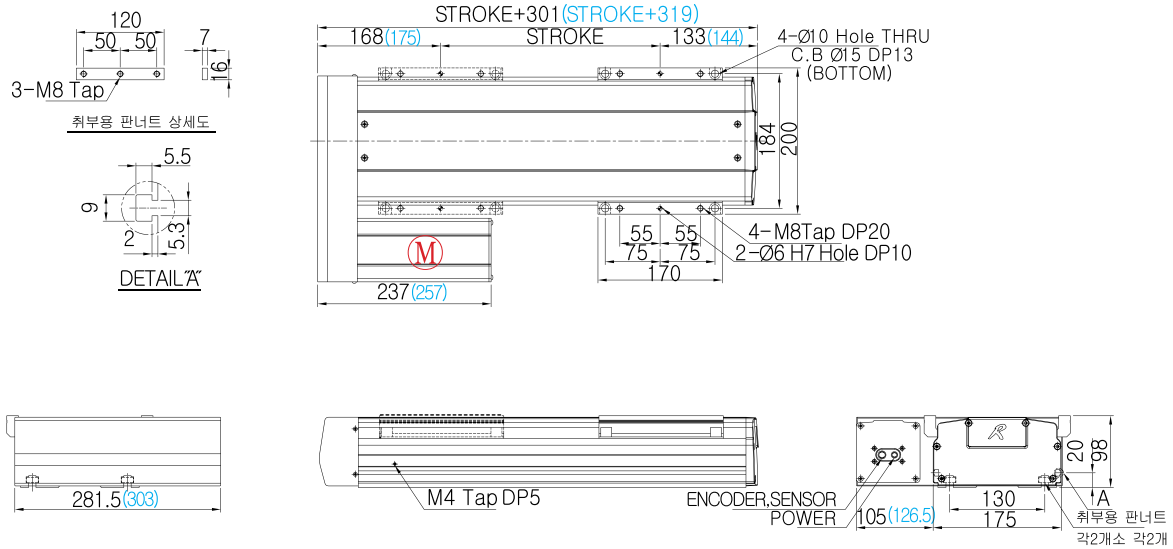
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



※()괄호 안의 치수는 RJ-175-Y20PR(L) ST1100~1500에 적용

Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-175-Y10PR(L)	100~1000	500	40	40	Ø15 x 10(C7S)	400	NO20, 2R, 4B
RJ-175-Y20PR(L)	100~1000	1000	27	25	Ø15 x 20(C7S)	400	
RJ-175-Y20PR(L)(Long)	1100~1500	538	27	25	Ø20 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-175-Y10PR(L)		RJ-175-Y20PR(L)	
	20kg	40kg	15kg	25kg
0°	2637mm	1183mm	1366mm	721mm
90°	426mm	158mm	346mm	135mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-175-Y20PR(L)(Long)	
	15kg	25kg
0°	1582mm	849mm
90°	350mm	166mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ① 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-175-Y10PR(L) RJ-175-Y20PR(L) RJ-175-Y20PR(L)(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						458	364	296	245						
		1000						915	727	591	490						
	Weight(kgf)	14.3	16.3	18.2	20.2	22.2	24.1	26.1	28	30	31.9	37.2	39.3	41.3	43.4	45.4	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀넬트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-175-Y1(2)0PB RJ-175-Y20PB(Long)

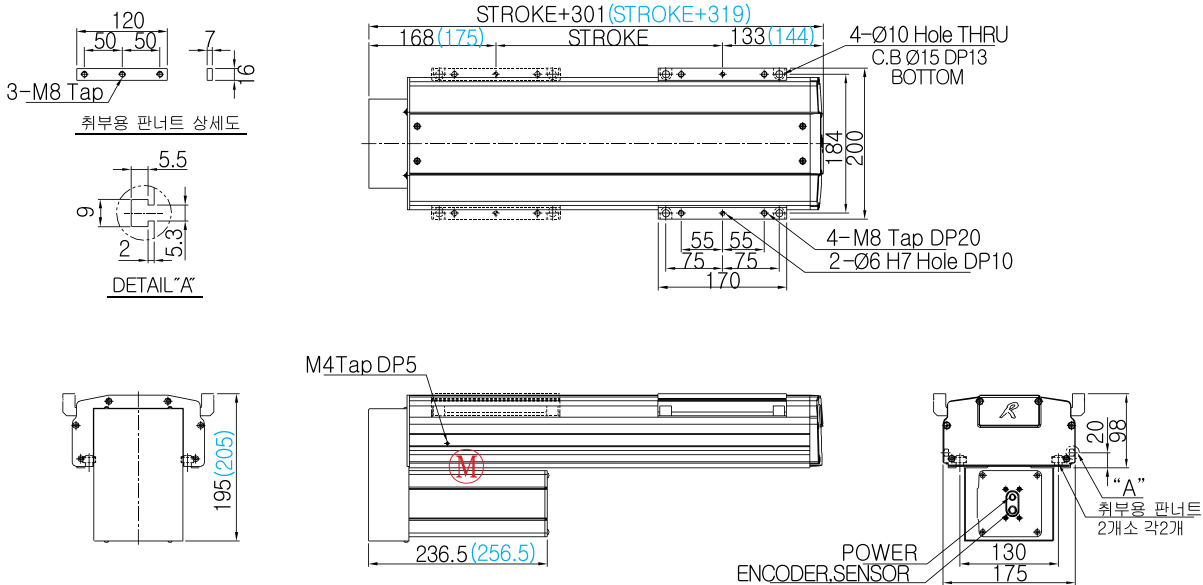
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※()괄호 안의 치수는 RJ-175-Y20PB ST1100~1500에 적용

Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-175-Y10PB	100~1000	500	40	40	Ø15 x 10(C7S)	400	NO20, 2R, 4B
RJ-175-Y20PB	100~1000	1000	27	25	Ø15 x 20(C7S)	400	
RJ-175-Y20PB(Long)	1100~1500	538	27	25	Ø20 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-175-Y10PB		RJ-175-Y20PB	
	20kg	40kg	15kg	25kg
0°	2637mm	1183mm	1366mm	721mm
90°	426mm	158mm	346mm	135mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-175-Y20PB(Long)	
	15kg	25kg
0°	1582mm	849mm
90°	350mm	166mm

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-175-Y10PB RJ-175-Y20PB RJ-175-Y20PB(Long)	Max. Speed(mm/s)	500						458	364	296	245						
		1000						915	727	591	490						
	Weight(kgf)	14.3	16.3	18.2	20.2	22.2	24.1	26.1	28	30	31.9	37.2	39.3	41.3	43.4	45.4	

RJ-175-Z05(10)SS

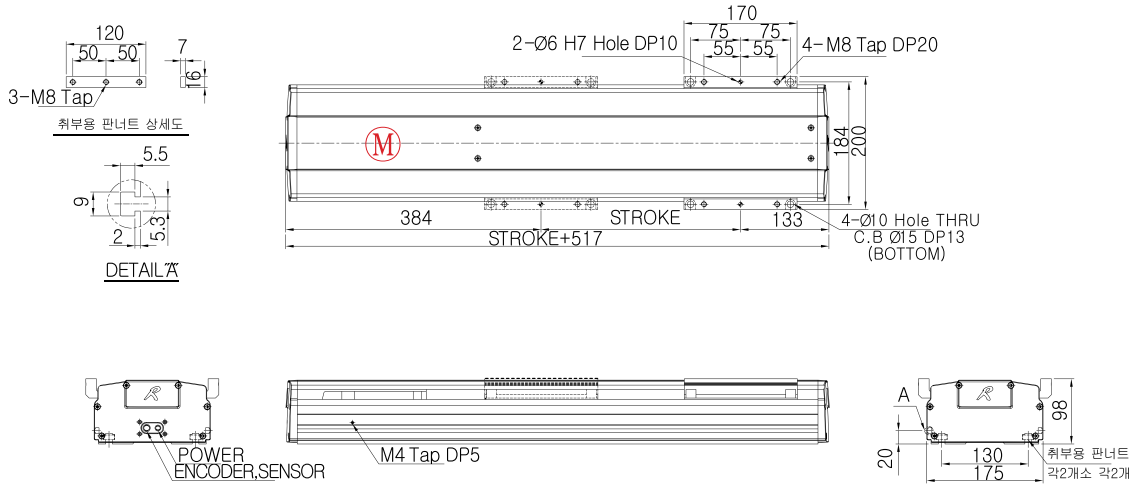
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-175-Z05SS	100~800	250	48	48	Ø15 x 05(C75)	400(Brake)	NO20, 2R, 4B
RJ-175-Z10SS	100~1000	500	40	38	Ø15 x 10(C75)	400(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-175-Z05SS		RJ-175-Z10SS	
	25kg	45kg	15kg	35kg
0°	388mm	196mm	519mm	198mm
90°	446mm	226mm	599mm	229mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-175-Z05SS RJ-175-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	250							229	182							
	Weight(kgf)	16	17.9	19.9	21.8	23.8	25.7	27.7	29.6	31.6	33.5						

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀넬트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-175-Z05(10)PR(L)

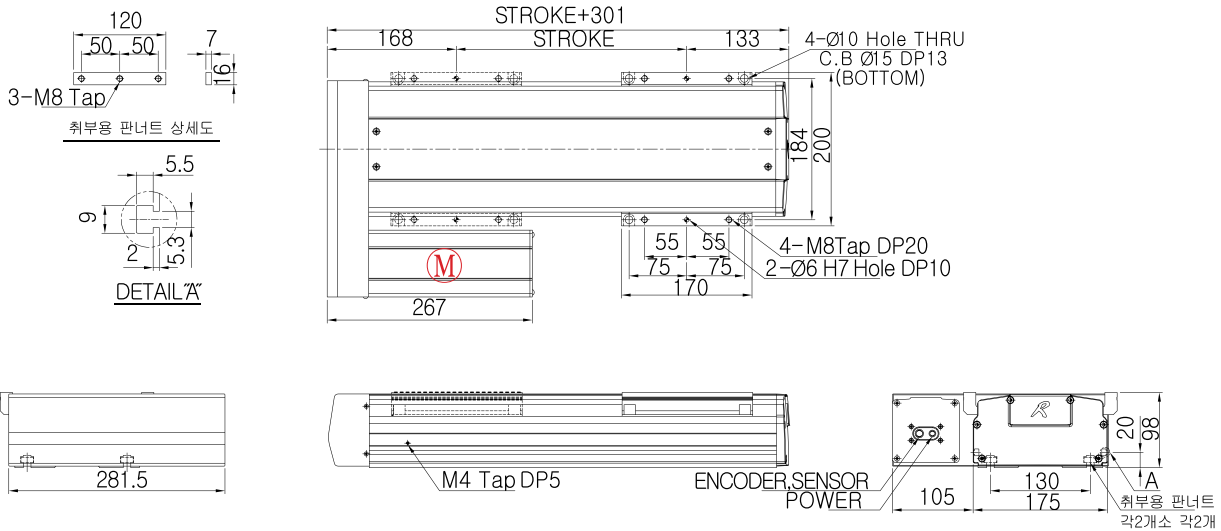
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-175-Z05PR(L)	100~800	250	48	48	Ø15 x 05(C7S)	400(Brake)	NO20, 2R, 4B
RJ-175-Z10PR(L)	100~1000	500	40	38	Ø15 x 10(C7S)	400(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-175-Z05PR(L)		RJ-175-Z10PR(L)	
	25kg	45kg	15kg	35kg
0°	388mm	196mm	519mm	198mm
90°	446mm	226mm	599mm	229mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-175-Z05PR(L) RJ-175-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)	250						229	182								
	Weight(kgf)	15.2	17.2	19.1	21.1	23	25	27	28.9	30.9	32.8						

RJ-175-Z05(10)PB

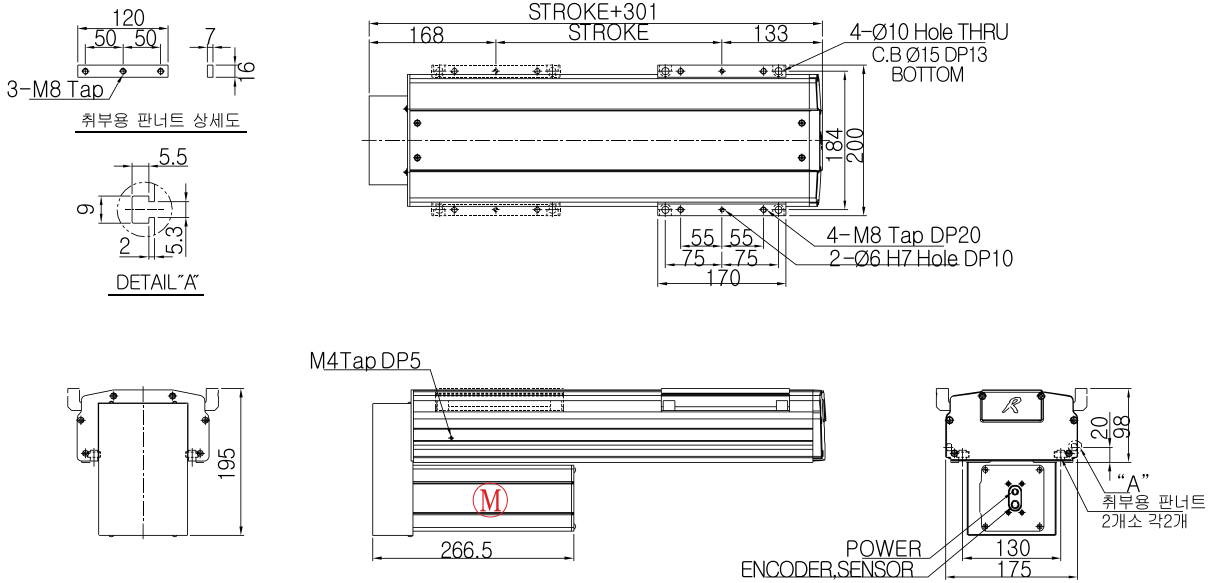
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 175mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이더트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-175-Z05PB	100~800	250	48	48	Ø15 x 05(C75)	400(Brake)	NO20 , 2R, 4B
RJ-175-Z10PB	100~1000	500	40	38	Ø15 x 10(C75)	400(Brake)	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 수직 (Z)	RJ-175-Z05PB		RJ-175-Z10PB	
	25kg	45kg	15kg	35kg
0°	388mm	196mm	519mm	198mm
90°	446mm	226mm	599mm	229mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-175-Z05PB RJ-175-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	250							229	182							
	Weight(kgf)	15.2	17.2	19.1	21.1	23	25	27	28.9	30.9	32.8						

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-210-X20SS RJ-210-X20SS(Long)

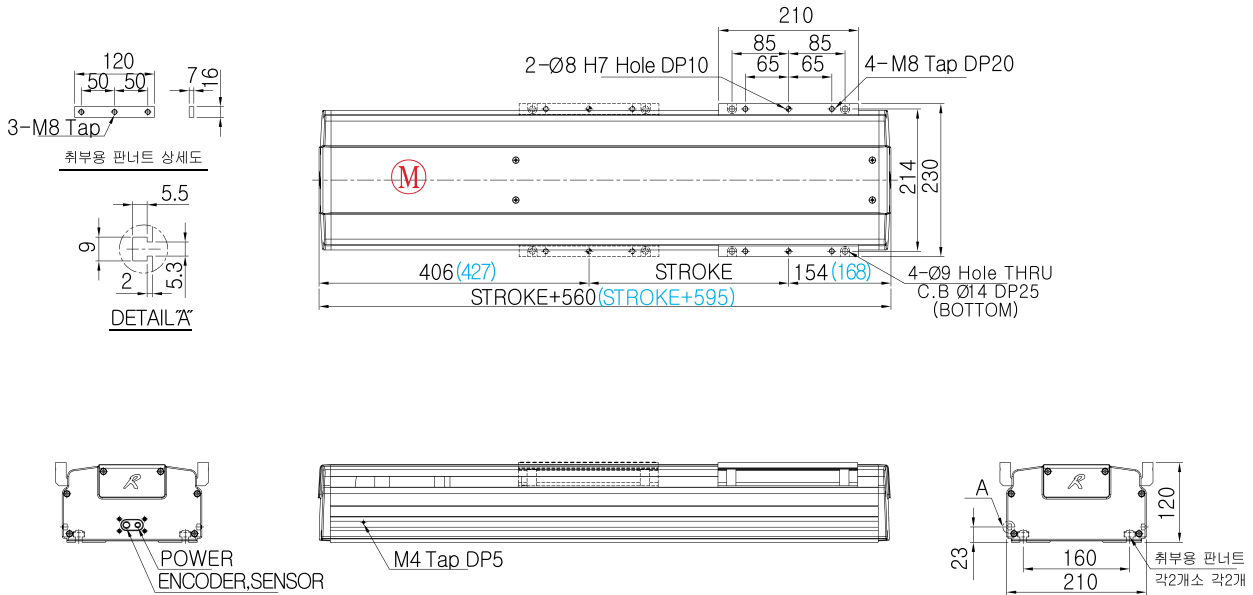
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※()괄호 안의 치수는 RJ-210-X20SS ST1600~1800에 적용

Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-210-X20SS	100~1500	1000	150	110	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RJ-210-X20SS(Long)	1600~1800	349	150	110	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-210-X20SS		RJ-210-X20SS(Long)	
	50kg	100kg	50kg	100kg
	0°	316mm	157mm	322mm
90°	1168mm	610mm	1272mm	662mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
RJ-210-X20SS RJ-210-X20SS(Long)	Max. Speed(mm/s)	1000							892	730	608	515	441	382	334	295	349	312	281
	Weight(kgf)	25.5	28	30.5	32.9	35.4	37.8	40.3	42.7	45.2	47.7	50.1	52.6	55	57.5	59.9	60.8	63.4	66

RJ-210-X20PR(L) RJ-210-X20PR(L)(Long)

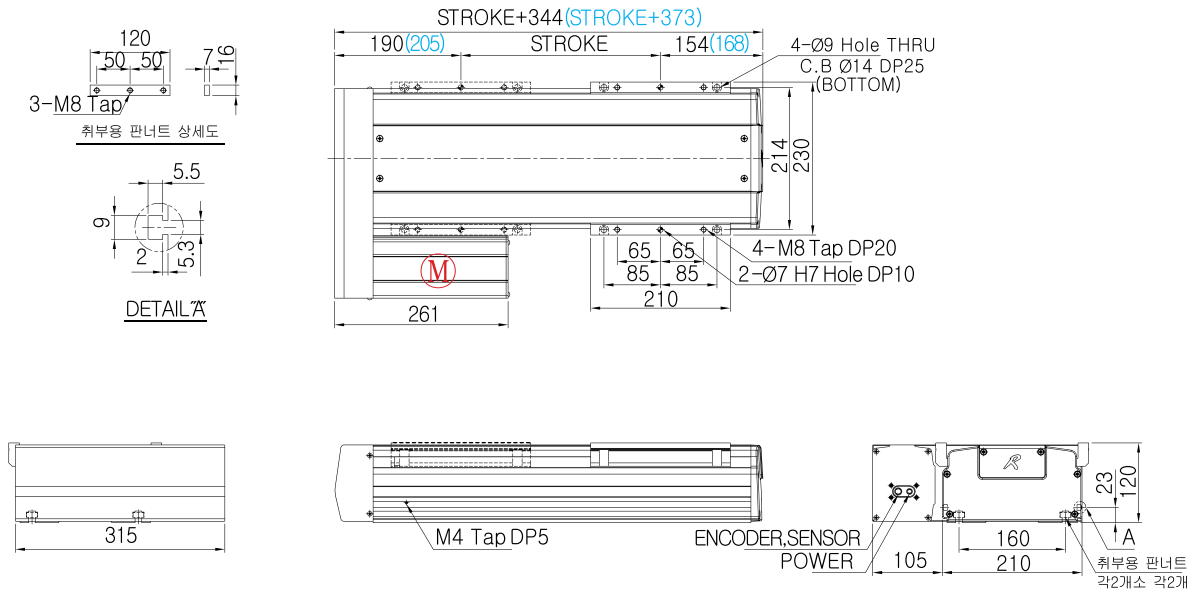
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이더트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



※()괄호 안의 치수는 RJ-210-X20PR(L) ST1600~1800에 적용

Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-210-X20PR(L)	100~1500	1000	150	110	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RJ-210-X20PR(L)(Long)	1600~1800	349	150	110	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-210-X20PR(L)		RJ-210-X20PR(L)(Long)	
	50kg	100kg	50kg	100kg
0°	316mm	157mm	322mm	156mm
90°	1168mm	610mm	1272mm	662mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	Max. Speed, Weight																		
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
RJ-210-X20PR(L)	1000																	892	
RJ-210-X20PR(L)(Long)																			
Max. Speed(mm/s)																	349	312	281
Weight(kgf)	23.4	25.9	28.4	30.8	33.3	35.7	38.2	40.7	43.1	45.6	48	50.5	52.9	55.4	57.9	58.5	61.1	63.7	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-210-X20PB RJ-210-X20PB(Long)

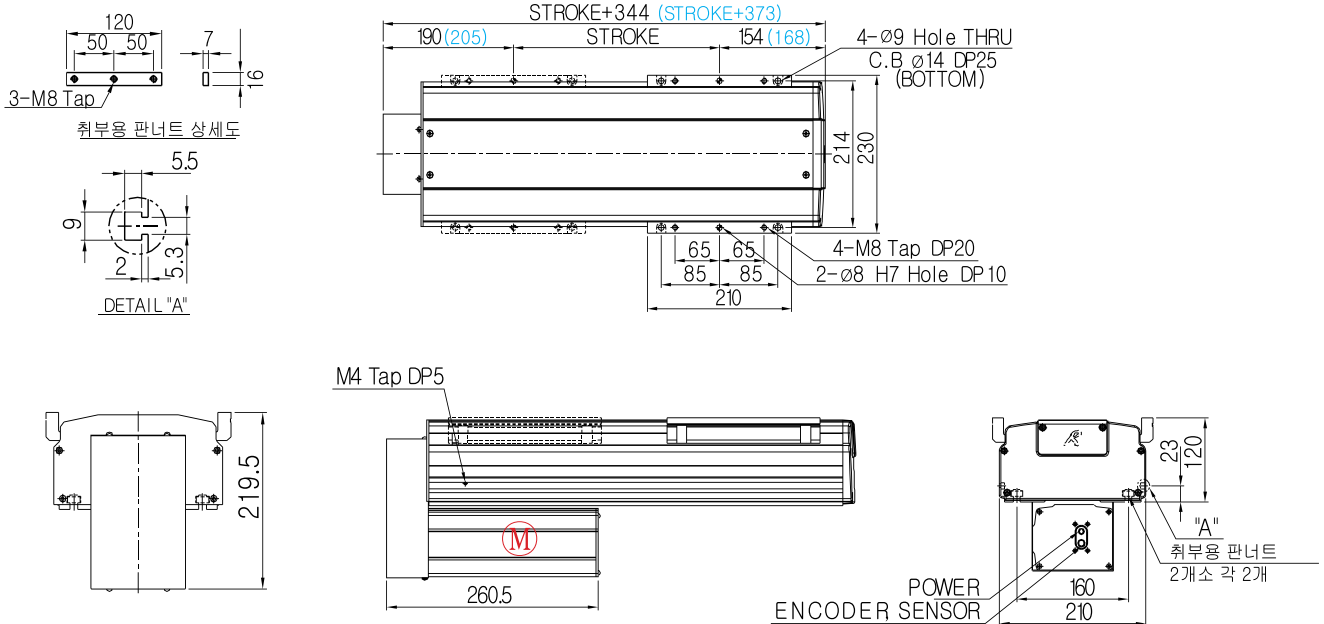
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※()괄호 안의 치수는 RJ-210-X20PB ST1600~1800에 적용

Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-210-X20PB	100~1500	1000	150	110	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RJ-210-X20PB(Long)	1600~1800	349	150	110	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RJ-210-X20PB		RJ-210-X20PB(Long)	
	50kg	100kg	50kg	100kg
0°	316mm	157mm	322mm	156mm
90°	1168mm	610mm	1272mm	662mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
Max. Speed(mm/s)	1000								892	730	608	515	441	382	334	295			
Weight(kgf)	23.4	25.9	28.4	30.8	33.3	35.7	38.2	40.7	43.1	45.6	48	50.5	52.9	55.4	57.9	58.5	61.1	63.7	

RJ-210-Y20SS RJ-210-Y20SS(Long)

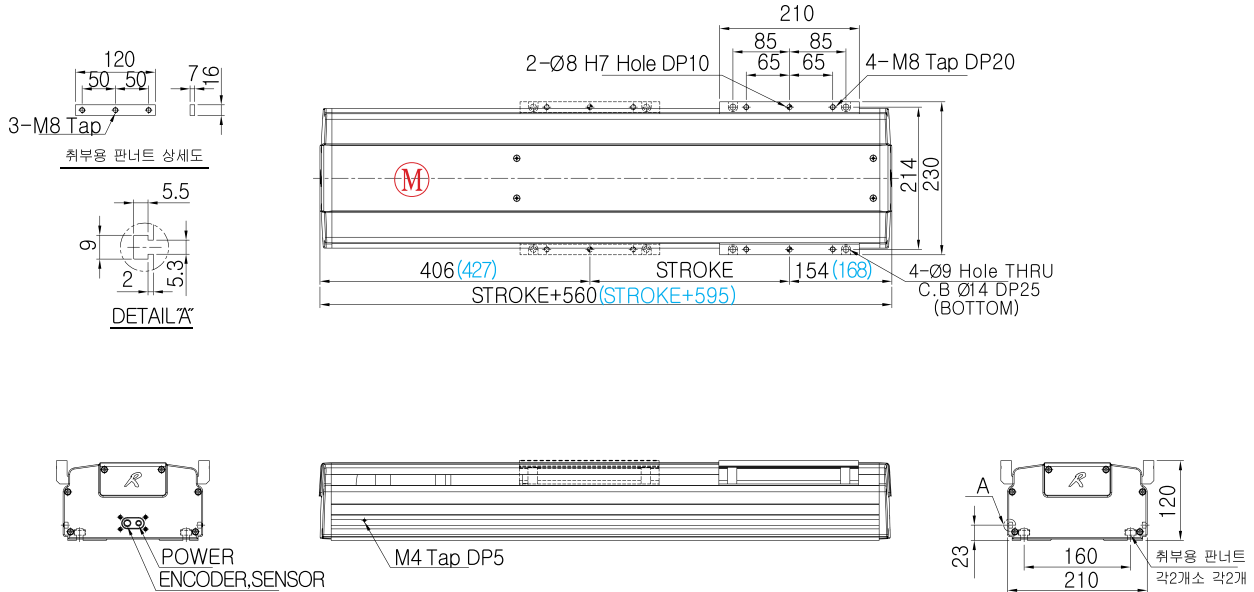
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※ () 괄호 안의 치수는 RJ-210-Y20SS ST1600~1800에 적용

Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-210-Y20SS	100~1500	1000	48	48	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RJ-210-Y20SS(Long)	1600~1800	349	48	48	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-210-Y20SS		RJ-210-Y20SS(Long)	
	25kg	45kg	25kg	45kg
0°	1686mm	810mm	1868mm	906mm
90°	409mm	170mm	410mm	170mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	Max. Speed, Weight																		
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
RJ-210-Y20SS	1000																	892	
RJ-210-Y20SS(Long)																			
Max. Speed(mm/s)																	349	312	281
Weight(kgf)	25.5	28	30.5	32.9	35.4	37.8	40.3	42.7	45.2	47.7	50.1	52.6	55	57.5	59.9	60.8	63.4	66	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-210-Y20PR(L) RJ-210-Y20PR(L)(Long)

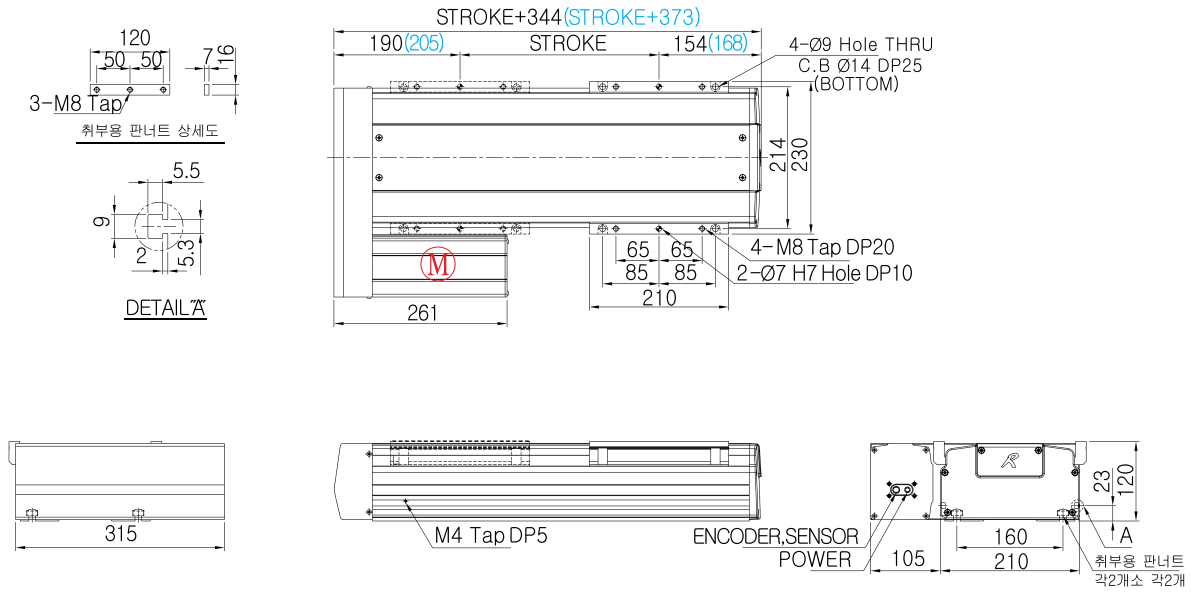
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



※()괄호 안의 치수는 RJ-210-Y20PR(L) ST1600~1800에 적용

Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-210-Y20PR(L)	100~1500	1000	48	48	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RJ-210-Y20PR(L)(Long)	1600~1800	349	48	48	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard)
		7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-210-Y20PR(L)		RJ-210-Y20PR(L)(Long)	
	25kg	45kg	25kg	45kg
0°	1686mm	810mm	1868mm	906mm
90°	409mm	170mm	410mm	170mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ❶ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	
RJ-210-Y20PR(L) Max. Speed(mm/s)	1000								892	730	608	515	441	382	334	295			
RJ-210-Y20PR(L)(Long) Weight(kgf)	23.4	25.9	28.4	30.8	33.3	35.7	38.2	40.7	43.1	45.6	48	50.5	52.9	55.4	57.9	58.5	61.1	63.7	

RJ-210-Y20PB RJ-210-Y20PB(Long)

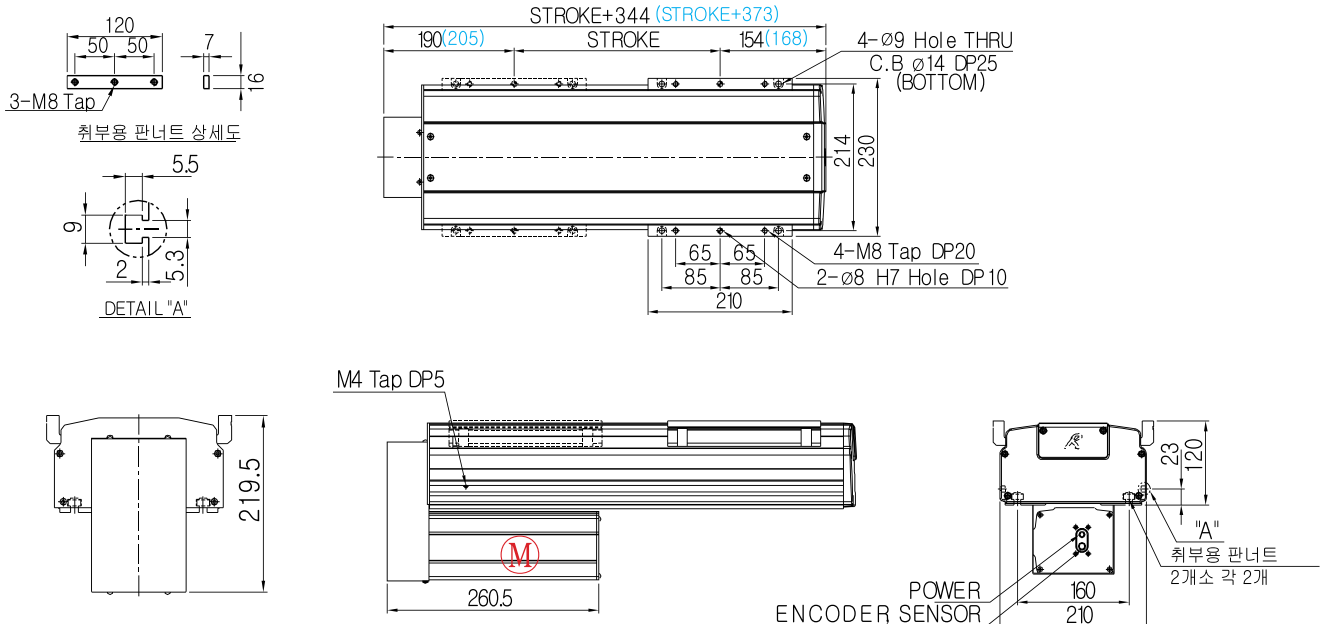
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밀면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이더트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



※ () 괄호 안의 치수는 RJ-210-Y20PB ST1600~1800에 적용

Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-210-Y20PB	100~1500	1000	48	48	Ø20 x 20(C7S)	750	NO25, 2R, 4B
RJ-210-Y20PB(Long)	1600~1800	349	48	48	Ø25 x 20(C7S)	750	

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Wall Mount 측면 (Y)	RJ-210-Y20PB		RJ-210-Y20PB(Long)	
	25kg	45kg	25kg	45kg
0°	1686mm	810mm	1868mm	906mm
90°	409mm	170mm	410mm	170mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	Max. Speed, Weight																									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800								
RJ-210-Y20PB	1000															892	730	608	515	441	382	334	295			
RJ-210-Y20PB(Long)																349	312	281								
Weight(kgf)	23.4	25.9	28.4	30.8	33.3	35.7	38.2	40.7	43.1	45.6	48	50.5	52.9	55.4	57.9	58.5	61.1	63.7								

RJ-210-Z10SS

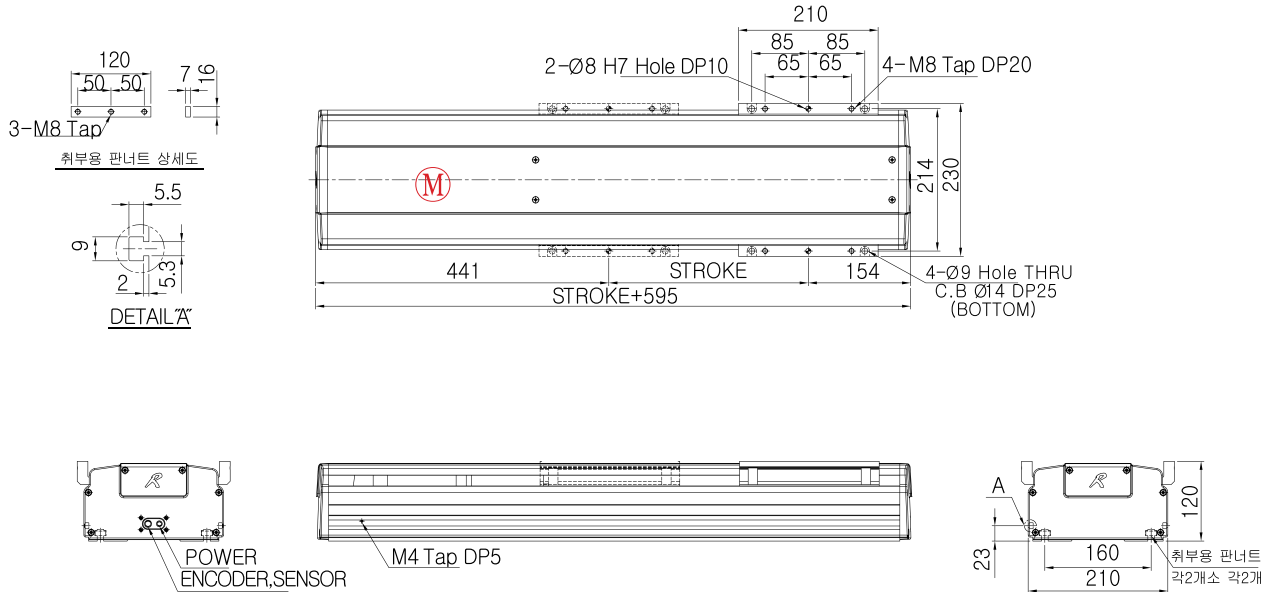
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-210-Z10SS	100~1000	500	80	40	Ø20 x 10(C7S)	750(Brake)	NO25, 2R, 4B

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 측면 (Z)	RJ-210-Z10SS	
	25kg	45kg
	0°	551mm
90°	636mm	326mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
RJ-210-Z10SS	Max. Speed(mm/s)	500						446			365	304					
	Weight(kgf)	27	29.5	31.9	34.4	36.8	39.3	41.7	44.2	46.7	49.1						

RJ-210-Z10PR(L)

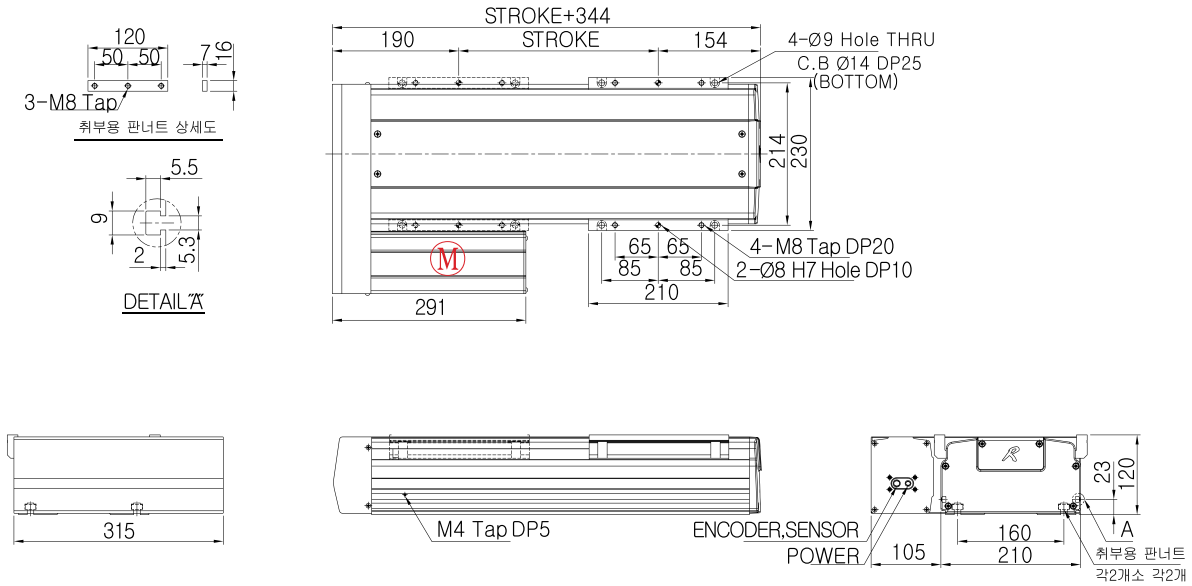
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이더트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수) - PR(우 병렬)



Basic Specifications (기본 사항)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-210-Z10PR(L)	100~1000	500	80	40	Ø20 x 10(C75)	750(Brake)	NO25, 2R, 4B

Common Specifications (공통 사항)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 측면 (Z)	RJ-210-Z10PR(L)	
	25kg	45kg
0°	551mm	283mm
90°	636mm	326mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500			
	RJ-210-Z10PR(L)	Max. Speed(mm/s)								446	365	304						
	Weight(kgf)								24.2	26.7	29.1	31.6	34	36.5	39	41.4	43.9	46.3

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RJ-210-Z10PB

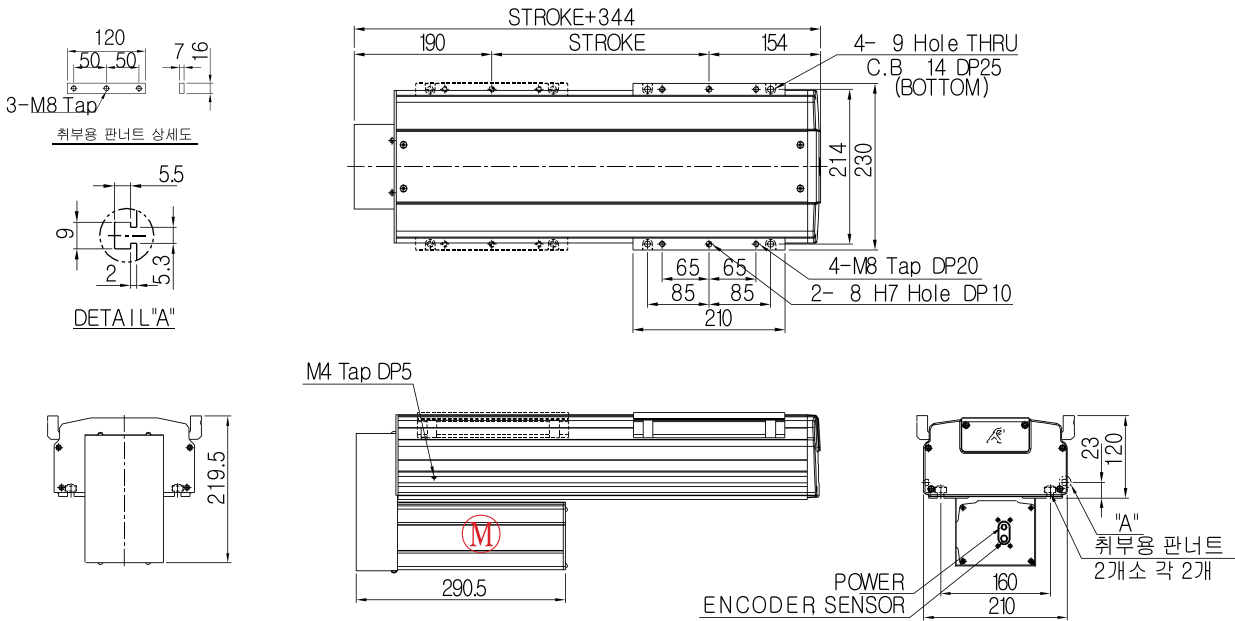
- Ball Screw Lead 5mm, 10mm, 20mm 표준 적용
- Base 폭 210mm 표준 사양
- 밑면 조합 취부 시 Plate Nut 방식 적용



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 볼스크류 및 LM 레이던트
4. 정밀급 볼스크류 사용

Dimension (치수)



Basic Specifications (기본 사양)

Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	Payload(kgf)		Ball Screw	AC Servo Motor(W)	LM Guide
			0.3G	0.5G			
RJ-210-Z10PB	100~1000	500	80	40	Ø20 x 10(C7S)	750(Brake)	NO25, 2R, 4B

Common Specifications (공통 사양)

Encoder	Repeatability(mm)	Cables Length(mm)
2500p/r, 5V Line Drive	+/- 0.02	3m, 5m(standard) 7m, 10m, 15m(option)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Vertical 측면 (Z)	RJ-210-Z10PB	
	25kg	45kg
	0°	551mm
90°	636mm	326mm

Applicable controllers (적용 제어기)

Controller	Maximum number of controlled axes	Page
N1	6 axes	252p
RCS	1 axis	250p

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Stroke(mm)		100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
RJ-210-Z10PB	Max. Speed(mm/s)	500							446	365	304					
	Weight(kgf)	24.2	26.7	29.1	31.6	34	36.5	39	41.4	43.9	46.3					

Belt Robot RK-Series 주요 특징

- 구조해석을 통한 최적설계로 고강성 구조를 갖는 직각 Base
- 최고속도 1200mm/s로 고속화 실현
- 500mm~5500mm의 다양한 스트로크 대응
- 반복위치 정밀도가 ±0.08mm로 고정도 실현
- 가반하중 25kgf~100kgf까지 가능
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- 로봇전용 컨트롤러를 적용하여 사용 용도별 최적화 실현
- 기구부 무게 감량화 (기존 모델 대비 약 40% 감소)
- Base 소음 저소음(65dB) 타입 (기존 모델 대비 대비 약 8%감소)
- Base 및 캐리어 T-slot 고정방식 채택하여 User 장비와 맞춤 고정 용이
- 이재용, Palletizing, Sealing, 나사체결, 검사장비 등에 적용 가능



ROBOT Ordering method

Model	Base width	Axis	Max. Speed	Type	Stroke	Encoder	Motor	Option
RK	090	X/Y/Z	(1000mm/sec)	BSA/BPA	050	I / A	400	A1-OO
RK	090: 90mm 110: 110mm 125: 125mm 150: 150mm 160: 160mm	X-Axis Y-Axis Z-Axis	감속기 적용	BSA : 직렬형 표준 (커플링) BPA : 공용병렬형 표준 (폴리)	050: 500mm 110: 1100mm 350: 3500mm	I: Incremental A: Absolute	AC Servo Motor(W) 400 : 400W 40B : 400W+ Brake	A1-OO option(선택) Page 000

Base	Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	가반하중 (kgf)	AC Servo Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Belt	LM Guide
RK-090	RK-090(400W)	500~3000	1000	25	400	2500	P40, 5GT	NO20, 1Rail, 2Block
	RK-090(750W)	500~3000	1000	45	750	2500	P40, 5GT	
RK-110	RK-110(400W)	500~3000	1000	40	400	2500	P40, 5GT	NO25, 1Rail, 2Block
	RK-110(750W)	500~3000	1000	55	750	2500	P40, 5GT	
RK-125	RK-125	1000~3500	1200	60	750	2500	8YU-40	NO20, 2Rail, 6Block
RK-150	RK-150	1000~3500	1200	80	750	2500	8YU-40	NO25, 2Rail, 6Block
RK-160	RK-160	1000~3500	1200	100	750	2500	8YU-40	NO25, 2Rail, 6Block

Belt Robot RK-090(400W)

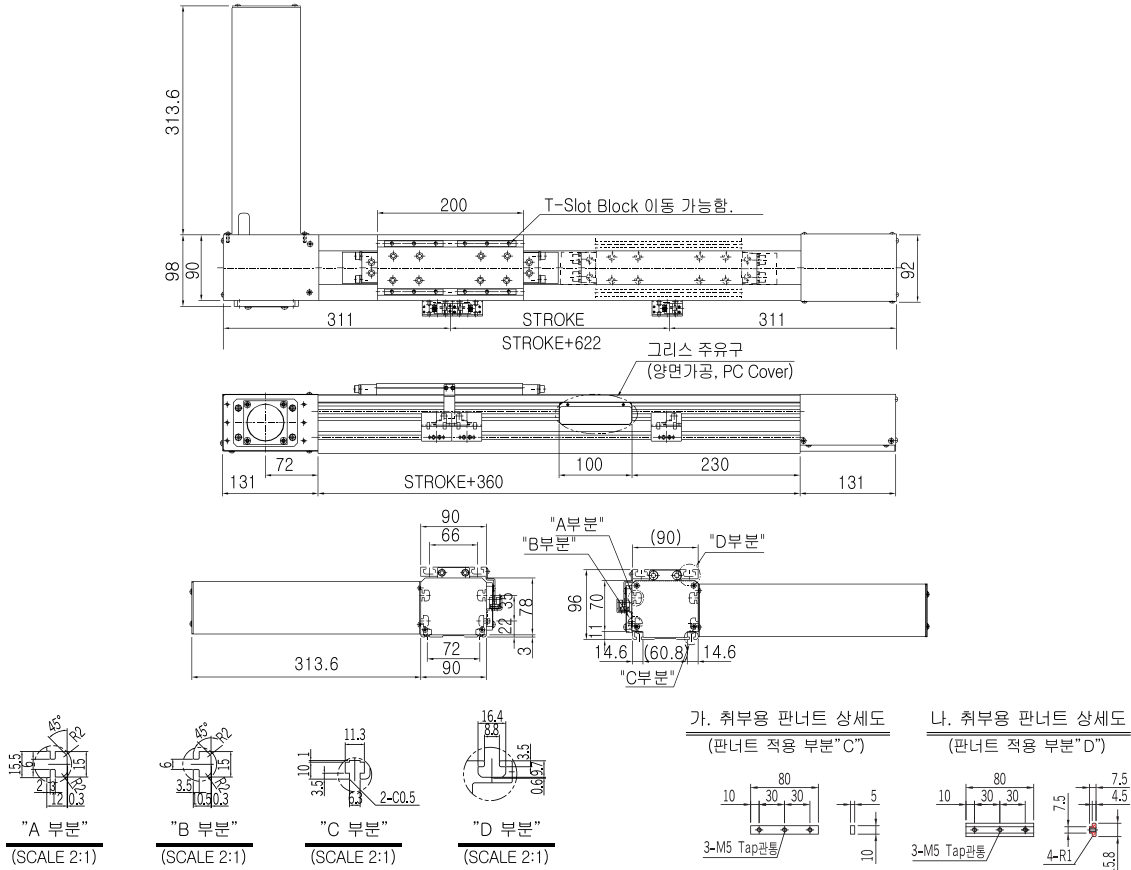
- 최고속도 1000mm/s로 고속화 실현
- 500mm~5500mm의 다양한 스트로크 대응
- 반복위치 정밀도가 ±0.08mm로 고정도 실현
- 가반하중 25kg까지 가능
- 이재용, Palletizing, Sealing, 나사체결, 검사장비 등에 적용 가능
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 감속기 및 모터 사급(구매도 가능)

Dimension (치수) - PL(좌 병렬)



"C부분"취부용 판너트 수량

Stroke(mm)	a열xbEA=cEA
100~1500	2열x4EA=8EA
1500~3000	2열x6EA=12EA
3000~	2열x8EA=16EA

"D부분"취부용 판너트 수량

Stroke(mm)	a열xbEA=cEA
적용 가능 수량	2열x2EA=4EA

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RK-090(400W)	
	25kg	
0°	49mm	
90°	1970mm	

Specifications (기본 사항)

Model	AC Servo Motor(W)	감속비	LM Guide	Stroke (mm)	최대속도 (mm/s)	위치반복 정밀도(mm/s)	Driving Belt	Read(mm)	최대가반하중 (kgf)
RK-090 (400W)	400	1 : 10	No20, 1R, 2B	500~3000	1000	+/- 0.08	P40 5GT	200	25

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

RK-090 (400W 적용시)	Stroke(mm)	500ST	600ST	700ST	800ST	900ST	1000ST	1100ST	1200ST	1300ST	1400ST	1500ST	1600ST	1700ST
	무게(kg)	18.8	19.7	20.6	21.5	22.4	23.3	24.2	25.1	26	26.9	27.8	28.7	29.6
	무게(kg)	30.5	31.4	32.3	33.2	34.1	35	35.9	36.8	37.7	38.6	39.5	40.4	41.3

Belt Robot RK-125

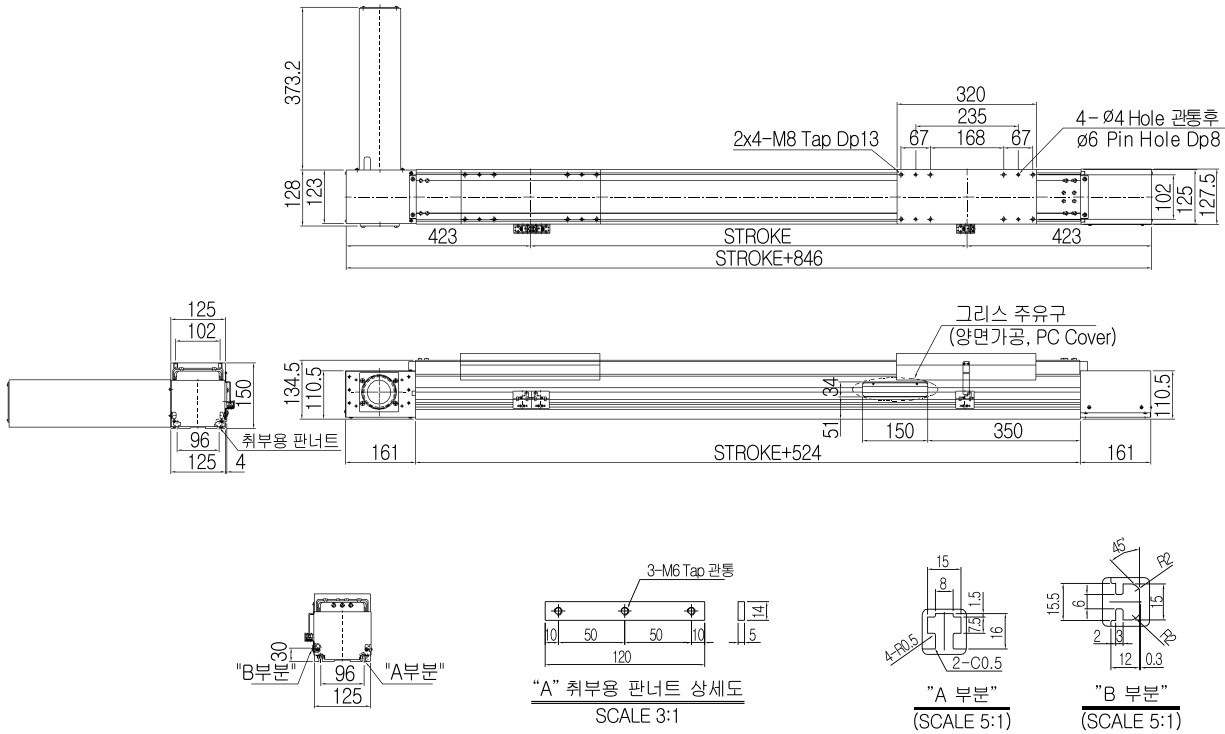
- 최고속도 1200mm/s로 고속화 실현
- 500mm~5500mm의 다양한 스트로크 대응
- 반복위치 정밀도가 ±0.08mm로 고정도 실현
- 가반하중 60kgf까지 가능
- 이재용, Palletizing, Sealing, 나사체결, 검사장비 등에 적용 가능
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 감속기 및 모터 사급(구매도 가능)

Dimension (치수) - PL(좌 병렬)



“A부분”취부용 판너트 수량

Stroke(mm)	a열xbEA=cEA
100~1500	2열x4EA=8EA
1500~3000	2열x6EA=12EA
3000~	2열x8EA=16EA

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RK-125
	60kg
0°	142mm
90°	2500mm

Specifications (기본 사항)

Model	AC Servo Motor(W)	감속비	LM Guide	Stroke (mm)	최대속도 (mm/s)	위치반복 정밀도(mm/s)	Driving Belt	Read(mm)	최대가반하중 (kgf)
RK-125	750	1 : 10	No20, 2R, 6B	1000~3500	1200	+/- 0.08	8YU	240 (PD Ø76.39)	60

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

RK-125	Stroke(mm)	1000ST	1100ST	1200ST	1300ST	1400ST	1500ST	1600ST	1700ST	1800ST	1900ST	2000ST	2100ST	2200ST
	무게(kg)	56.5	59.5	62.5	65.6	68.6	71.6	74.6	77.7	80.7	83.7	86.7	89.7	92.7
RK-125	Stroke(mm)	2300ST	2400ST	2500ST	2600ST	2700ST	2800ST	2900ST	3000ST	3100ST	3200ST	3300ST	3400ST	3500ST
	무게(kg)	95.7	98.7	101.7	104.7	107.7	110.7	113.7	116.7	119.7	122.7	125.7	128.7	131.7

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

Belt Robot RK-150

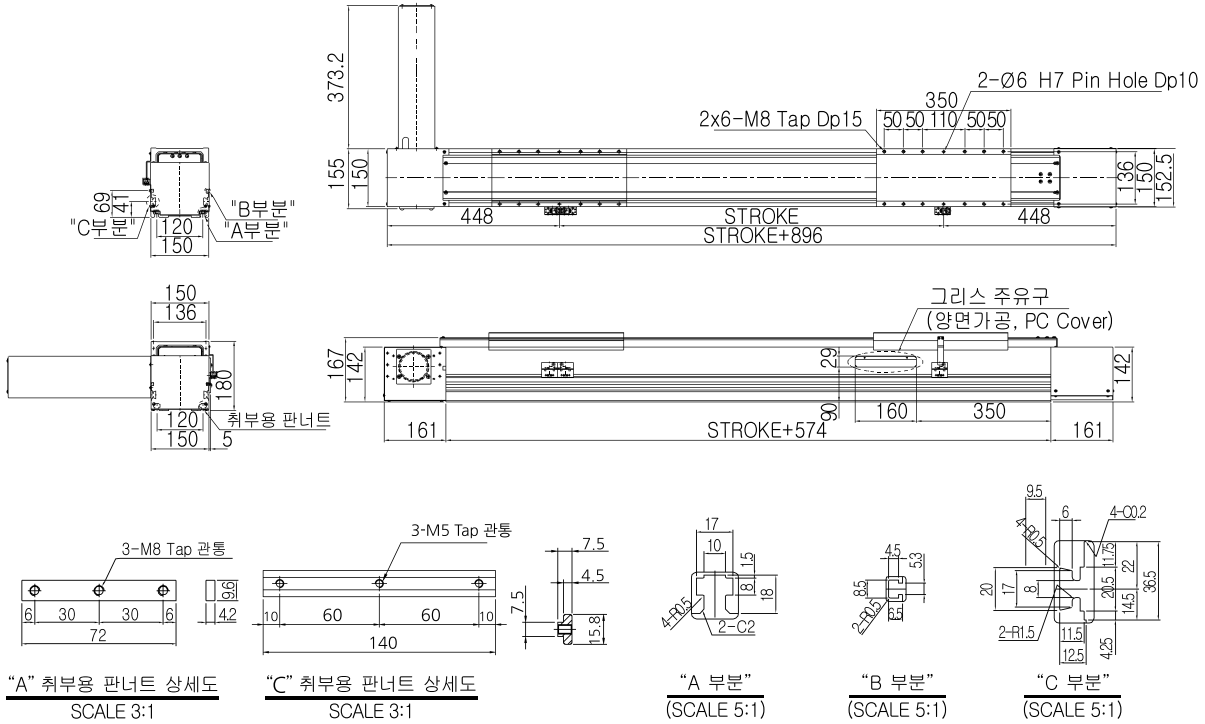
- 최고속도 1200mm/s로 고속화 실현
- 500mm~5500mm의 다양한 스트로크 대응
- 반복위치 정밀도가 ±0.08mm로 고정도 실현
- 가반하중 80kgf까지 가능
- 이재용, Palletizing, Sealing, 나사체결, 검사장비 등에 적용 가능
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 감속기 및 모터 사급(구매도 가능)

Dimension (치수) - PL(좌 병렬)



"A부분" 취부용 판넬트 수량

Stroke(mm)	a열xbEA=cEA
100~1500	2열x4EA=8EA
1500~3000	2열x6EA=12EA
3000~	2열x8EA=16EA

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RK-150
	80kg
0°	197mm
90°	2500mm

Specifications (기본 사항)

Model	AC Servo Motor(W)	감속비	LM Guide	Stroke (mm)	최대속도 (mm/s)	위치반복 정밀도(mm/s)	Driving Belt	Read(mm)	최대가반하중 (kgf)
RK-150	750	1:10	No25, 2R, 6B	1000~3500	1200	+/- 0.08	8YU-40	240	80

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

RK-150	Stroke(mm)	1000ST	1100ST	1200ST	1300ST	1400ST	1500ST	1600ST	1700ST	1800ST	1900ST	2000ST	2100ST	2200ST
	무게(kg)	65.7	68.1	70.4	72.6	74.9	77.3	79.6	81.9	84.2	86.5	88.8	91.1	93.4
RK-150	Stroke(mm)	2300ST	2400ST	2500ST	2600ST	2700ST	2800ST	2900ST	3000ST	3100ST	3200ST	3300ST	3400ST	3500ST
	무게(kg)	95.7	98	100.3	102.6	104.9	107.2	109.5	111.9	114.1	116.4	118.7	121	123.4

Belt Robot RK-160

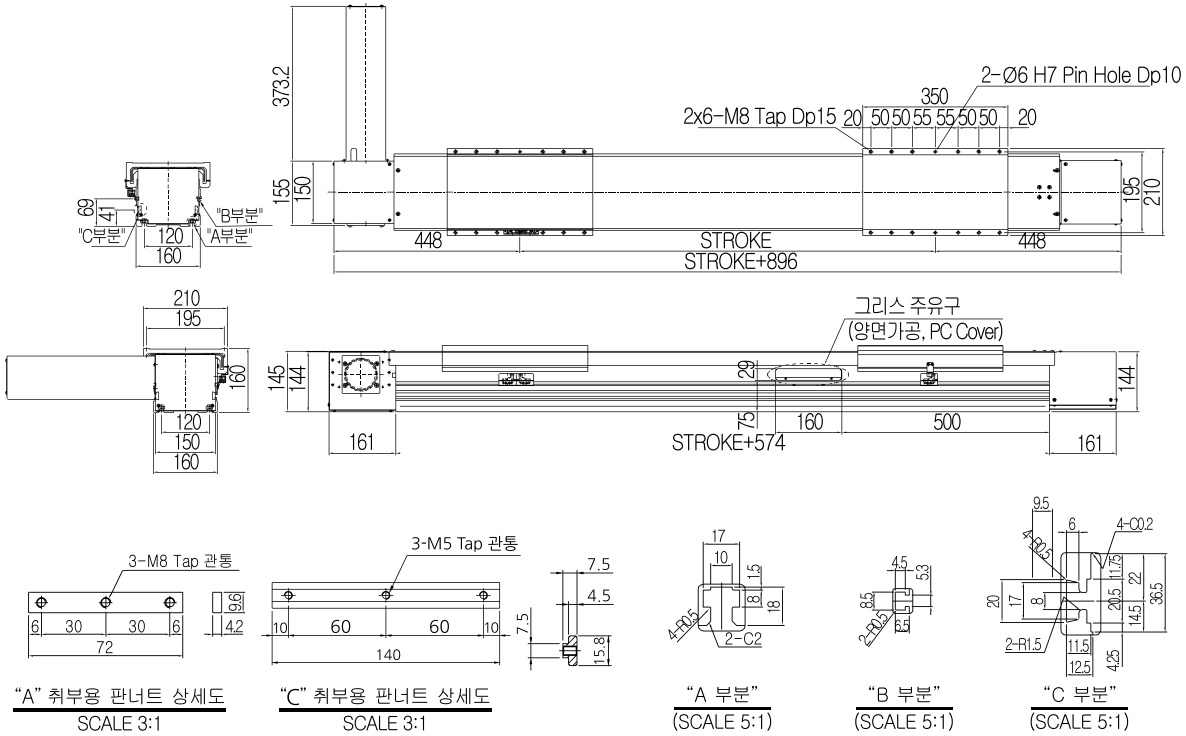
- 최고속도 1200mm/s로 고속화 실현
- 500mm~5500mm의 다양한 스트로크 대응
- 반복위치 정밀도가 ±0.08mm로 고정도 실현
- 가반하중 100kg까지 가능
- 이재용, Palletizing, Sealing, 나사체결, 검사장비 등에 적용 가능
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 감속기 및 모터 사급(구매도 가능)

Dimension (치수) - PL(좌 병렬)



“A부분” 취부용 판넬트 수량

Stroke(mm)	a열xbEA=cEA
100~1500	2열x4EA=8EA
1500~3000	2열x6EA=12EA
3000~	2열x8EA=16EA

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RK-160
	100kg
0°	182mm
90°	2388mm

Specifications (기본 사항)

Model	AC Servo Motor(W)	감속비	LM Guide	Stroke (mm)	최대속도 (mm/s)	위치반복 정밀도(mm/s)	Driving Belt	Read(mm)	최대가반하중 (kgf)
RK-160	750	1 : 10	No25, 2R, 6B	1000~3500	1200	+/- 0.08	8YU-40	240	100

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ! 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

RK-160	Stroke(mm)	1000ST	1100ST	1200ST	1300ST	1400ST	1500ST	1600ST	1700ST	1800ST	1900ST	2000ST	2100ST	2200ST
	무게(kg)	64	66.5	69	71.5	74	76.5	79	81.5	84	86.5	89	91.5	94
RK-160	Stroke(mm)	2300ST	2400ST	2500ST	2600ST	2700ST	2800ST	2900ST	3000ST	3100ST	3200ST	3300ST	3400ST	3500ST
	무게(kg)	96.5	99	101.5	104	106.5	109	111.5	114					

Belt Robot RS-Series 주요 특징

- 구조해석을 통한 최적설계로 컴팩트 & 고강성 실현
- 최고속도 1000mm/s로 고속화 실현
- 100mm~3000mm의 다양한 스트로크 대응
- 반복위치 정밀도가 ±0.08mm로 고정도 실현
- 가반하중 50kgf~80kgf까지 가능
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- Base Tap 방식으로 다양한 조합이 가능토록 설계되어 있음
- 로봇전용 컨트롤러를 적용하여 사용 용도별 최적화 실현
- 이재용, Palletizing, Sealing, 나사체결, 검사장비 등에 적용 가능

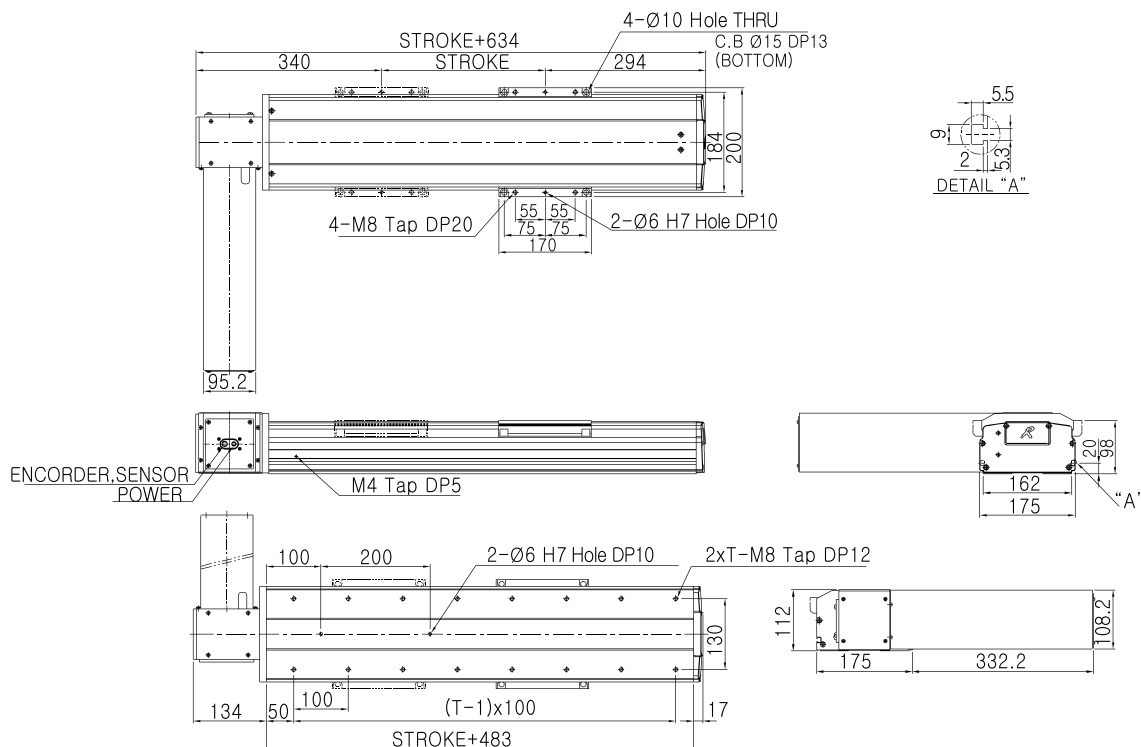


ROBOT Ordering method

Model	Base width	Axis	Max. Speed	Type	Stroke	Encoder	Motor	Option
RS	175	X/Y/Z	(1000mm/sec)	BSA/BPA	050	I/A	400	A1-OO
RS	175:175mm 210:210mm	X-Axis Y-Axis Z-Axis	감속기 적용	BSA : 직렬형 표준 (커플링) BPA : 공용병렬형 표준 (폴리)	050:500mm 110:1100mm 350:3500mm	I : Incremental A : Absolute	AC Servo Motor(W) 400 : 400W 40B : 400W+ Brake	A1-OO option(선택) Page 000

Base	Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	가반하중 (kgf)	AC Servo Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Belt	LM Guide
RS-175	RS-175SBA	1000~3500	1000	50	750	2500	P40, 5GT	NO20, 2Rail, 4Block
RS-210	RS-210SBA	1000~3500	1000	80	750	2500	8YU-40	NO25, 2Rail, 4Block

Dimension (치수) - PR(우 병렬): RS-175SBA



RS-175SBA RS-210SBA

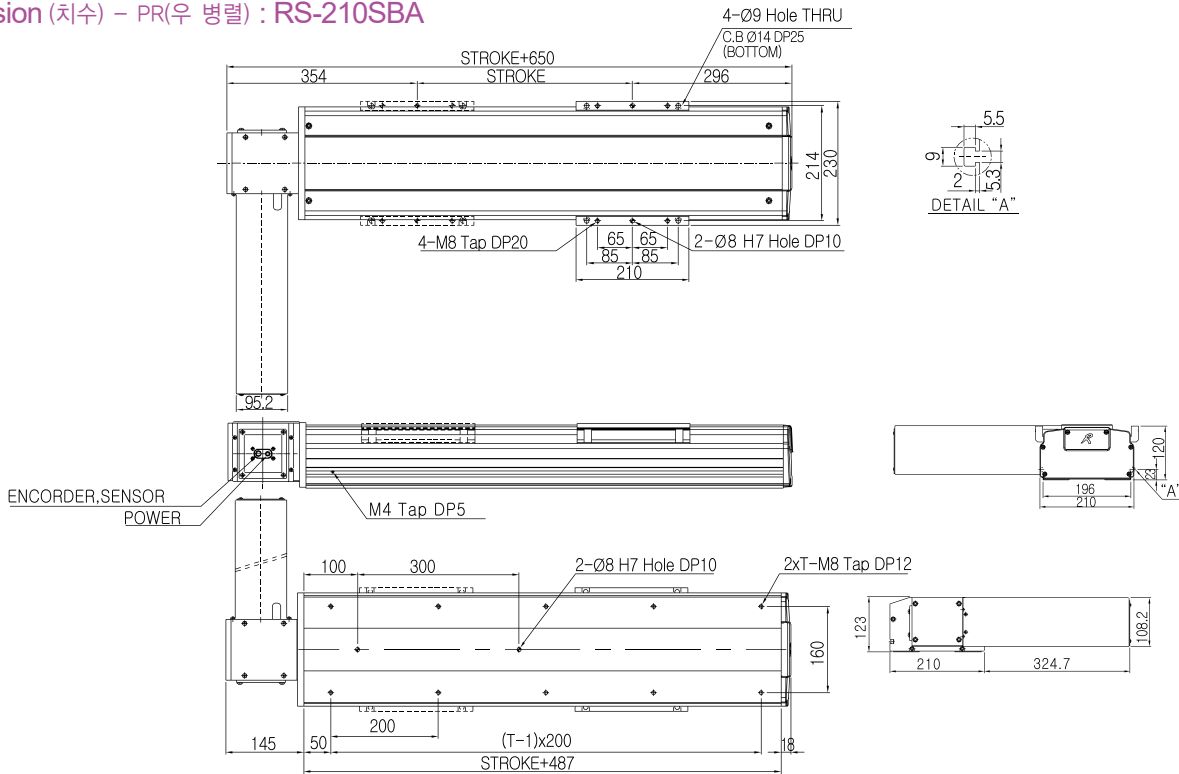
- 최고속도 1000mm/s로 고속화 실현
- 100mm~3000mm의 다양한 스트로크 대응
- 반복위치 정밀도가 ±0.08mm로 고정도 실현
- 가반하중 50kgf~80kgf까지 가능
- 이재용, Palletizing, Sealing, 나사체결, 검사장비 등에 적용 가능
- PR(우 병렬), PL(좌 병렬) 선택



Options

1. 외장 Photo Sensor 부착
2. 외관 흑색 아노다이징 처리
3. 감속기 및 모터 사급(구매도 가능)

Dimension (치수) - PR(우 병렬) : RS-210SBA



Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)

Horizontal 수평 (X)	RS-175SBA	RS-210SBA
	50kg	80kg
0°	283mm	345mm
90°	758mm	812mm

Specifications (기본 사항)

Model	AC Servo Motor(W)	감속비	LM Guide	Stroke (mm)	최대속도 (mm/s)	위치반복 정밀도(mm/s)	Driving Belt	Read(mm)	최대가반하중 (kgf)
RS-175SBA	750	1 : 8	No20, 2R, 4B	1000~3500	1000	+/- 0.08	5GT-40	160	50
RS-210SBA	750	1 : 10	No25, 2R, 4B	1000~3500	1000	+/- 0.08	8YU-40	200	80

Stroke별 Max. Speed, Weight (최대속도, 무게) ⚠ 최대 스트로크는 영업팀으로 문의하시기 바랍니다.

Model	Stroke(mm)	1000ST	1100ST	1200ST	1300ST	1400ST	1500ST	1600ST	1700ST	1800ST	1900ST	2000ST	2100ST	2200ST
		무게(kg)	무게(kg)	무게(kg)	무게(kg)	무게(kg)	무게(kg)	무게(kg)	무게(kg)	무게(kg)	무게(kg)	무게(kg)	무게(kg)	무게(kg)
RS-175SBA	Stroke(mm)	2300ST	2400ST	2500ST	2600ST	2700ST	2800ST	2900ST	3000ST	3100ST	3200ST	3300ST	3400ST	3500ST
	무게(kg)	67.2	69.2	71.2	73.2	75.2	77.2	79.2	81.2	83.2	85.2	87.2	89.2	91.2
RS-210SBA	Stroke(mm)	1000ST	1100ST	1200ST	1300ST	1400ST	1500ST	1600ST	1700ST	1800ST	1900ST	2000ST	2100ST	2200ST
	무게(kg)	56.5	59	61.5	64	66.5	68	70.5	73	75.5	78	80.5	83	85.5
RS-210SBA	Stroke(mm)	2300ST	2400ST	2500ST	2600ST	2700ST	2800ST	2900ST	3000ST	3100ST	3200ST	3300ST	3400ST	3500ST
	무게(kg)	88	90.5	93	95.5	98	100.5	103	105.5	108	110.5	113	115.5	118

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

Belt Robot RJ-Series 주요 특징

- 구조해석을 통한 최적설계로 컴팩트 & 고강성 실현
- 최고속도 1000mm/s로 고속화 실현
- 100mm~3000mm의 다양한 스트로크 대응
- 반복위치 정밀도가 ±0.08mm로 고정도 실현
- 가반하중 50kgf~80kgf까지 가능
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- Base Plate Nut 방식으로 다양한 조합이 가능토록 설계되어 있음.
- 로봇전용 컨트롤러를 적용하여 사용 용도별 최적화 실현
- 이재용, Palletizing, Sealing, 나사체결, 검사장비 등에 적용 가능

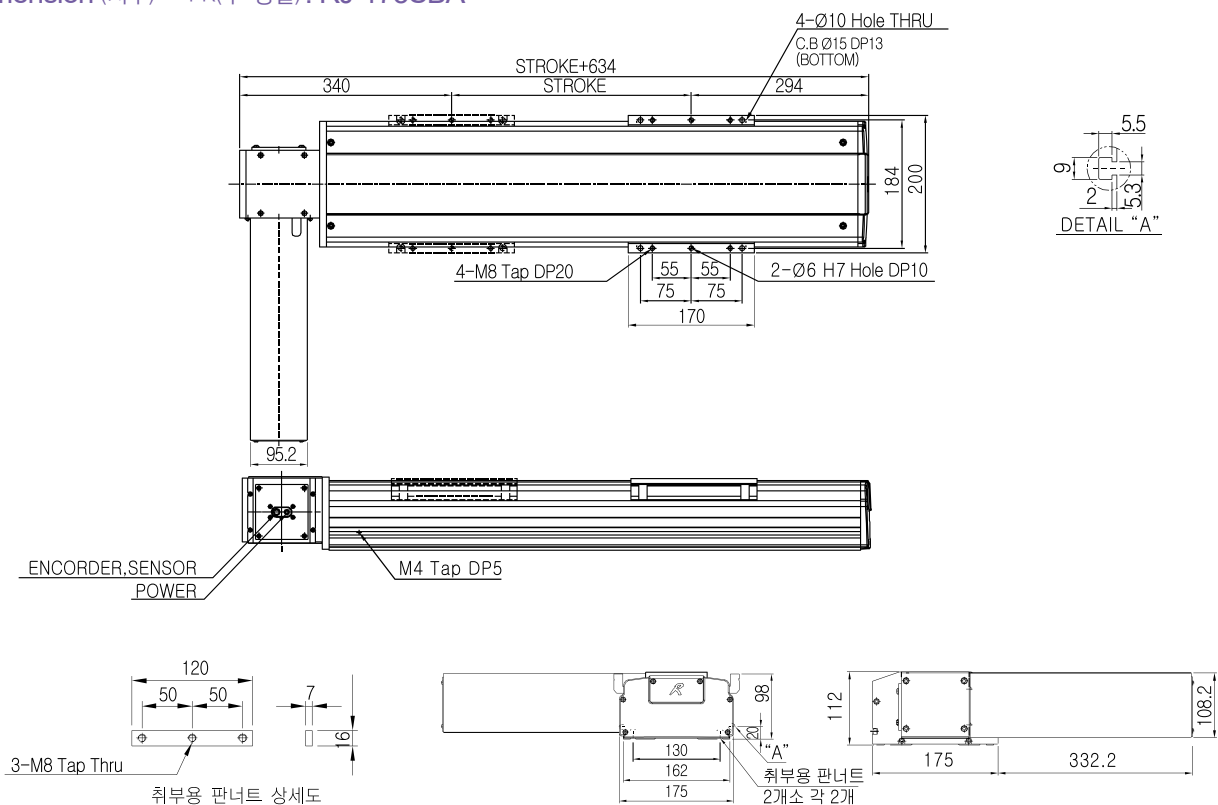


ROBOT Ordering method

Model	Base width	Axis	Max. Speed	Type	Stroke	Encoder	Motor	Option
RJ	175	X/Y/Z	(1000mm/sec)	BSA/BPA	050	I / A	400	A1-00
RJ	175:175mm 210:210mm	X-Axis Y-Axis Z-Axis	감속기 적용	BSA : 직렬형 표준 (커플링) BPA : 공용병렬형 표준 (폴리)	050:500mm 110:1100mm 350:3500mm	I : Incremental A : Absolute	AC Servo Motor(W) 400 : 400W 40B : 400W+ Brake	A1-00 option(선택) Page 000

Base	Model	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	가반하중 (kgf)	AC Servo Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Belt	LM Guide
RJ-175	RJ-175SBA	1000~3500	1000	50	750	2500	P40, 5GT	NO20, 2Rail, 4Block
RJ-210	RJ-210SBA	1000~3500	1000	80	750	2500	8YU-40	NO25, 2Rail, 4Block

Dimension (치수) - PR(우 병렬): RJ-175SBA



ZW Unit 주요 특징

- 구조해석을 통한 최적설계로 컴팩트 & 고강성 실현
- 가반하중 최대 20kgf까지 가능
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing 등에 적용

W Axis 주요 특징

- 박스형 구조
- 반복위치 정밀도가 ±0.02mm로 고정도 실현
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing 등에 적용



ROBOT Ordering method

Model	Axis	Speed	Type	Stroke	Encoder	Motor	Option
RBC	ZW/W	10/20	MA/MB/SA/SB	050	I / A	400	A1-OO
RBC	ZW-Axis W-Axis	10:(500mm/sec) 20:(1000mm/sec)	MA:5~10Kg MB:10~20Kg SA:2~5Kg SB:5~10Kg	010:100mm 030:300mm	I: Incremental A: Absolute	AC Servo Motor(W) 100: 100W 10B: 100W+ Brake	A1-OO option(선택) Page 000

Base	Model	Axis	Stroke(mm)	Max. Speed(mm/s)	가반하중 (kgf)	Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Deceleration Ratio
ZW Axis	RBSA(I)-ZWMA	ZAxis	200(300)mm	1000	정격 5	200	2500	R=1/30
		WAxis	± 180°	720	최대 10	200	2500	R=1/30
	RBSA(I)-ZWMB	ZAxis	200(300)mm	750	정격10	200	2500	R=1/20
		WAxis	± 180°	600	최대 20	200	2500	R=1/20
	RBSA(I)-ZWSA	ZAxis	200(300)mm	1000	정격 2	100	2500	R=1/20
		WAxis	± 180°	900	최대 5	100	2500	R=1/20
RBSA(I)-ZWSB	ZAxis	200(300)mm	500	정격 5	100	2500	R=1/30	
	WAxis	± 180°	600	최대 10	100	2500	R=1/30	

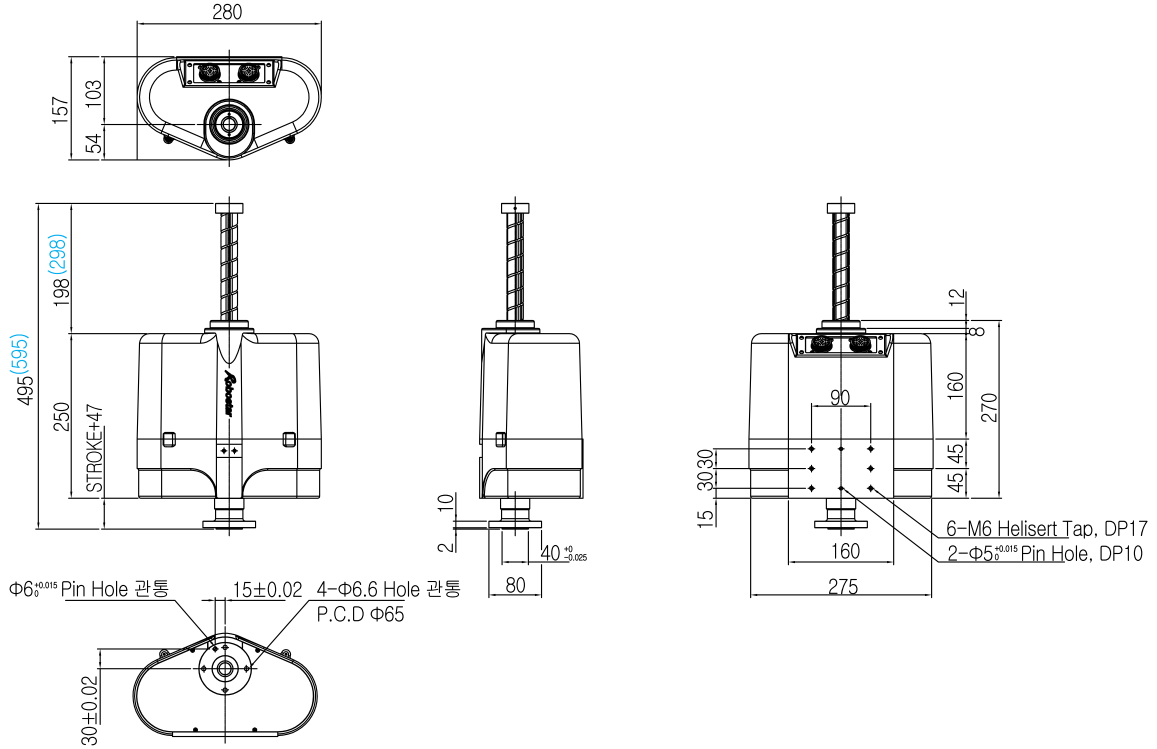
Base	Model	Stroke(°)	Max. Speed(°/s)	가반하중 (kgf)	Position Accuracy (kg·m ²)	Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	Deceleration Ratio
W Axis	RBC-WA02A	360	720	5	0.349	200	2500	R=1/20

RBS-A(I)-ZW-MA

- 구조해석을 통한 최적설계로 컴팩트 & 고강성 실현
- 가반하중 최대 10kgf까지 가능
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing 등에 적용



Dimension (치수)



※()괄호 안의 치수는 RBSA(I)-ZWMA ST3000에 적용

Specifications (기본 사항)

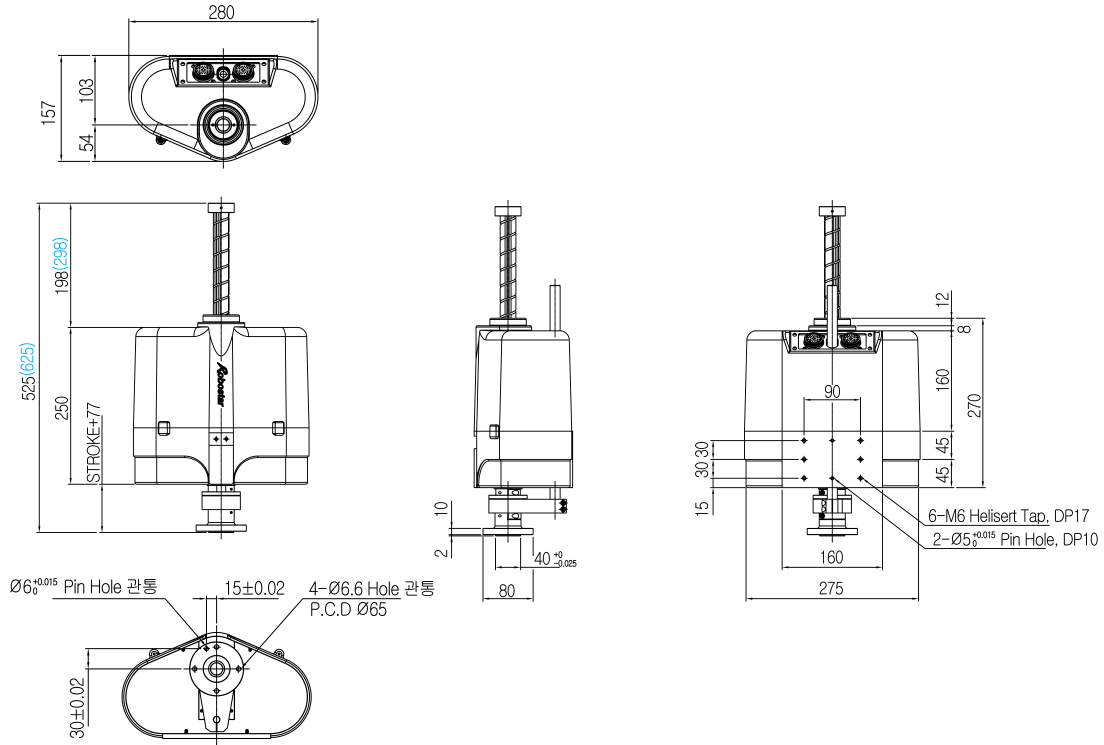
Model	Axis	Stroke (mm)	Rated Speed	Payload (Rated)	Payload (Max)	위치반복정밀도	Servo Motor	AC Servo Motor(W)	* Encoder	W-Axis Allowable Moment Interfiae of(Rated)	W-Axis Allowable Moment Interfiae of(Max)	Deceleration	Weight
RBSA(I)-ZWMA	Z	200 300	1000m/s	5kgf	10kgf	±0.01 mm	Incremental (Absolute)	200	2500p/rev, 5v Line Drive	-	-	R=1/30	
	W	±180°	720°/s	5kgf	10kgf	±0.04°				0.408 kgf·cm·s ²	1.020 kgf·cm·s ²		

RBS-A(I)-ZW-MB

- 구조해석을 통한 최적설계로 컴팩트 & 고강성 실현
- 가반하중 최대 20kg까지 가능
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing 등에 적용



Dimension (치수)



※()괄호 안의 치수는 RBSA(I)-ZWMB ST300에 적용

Specifications (기본 사항)

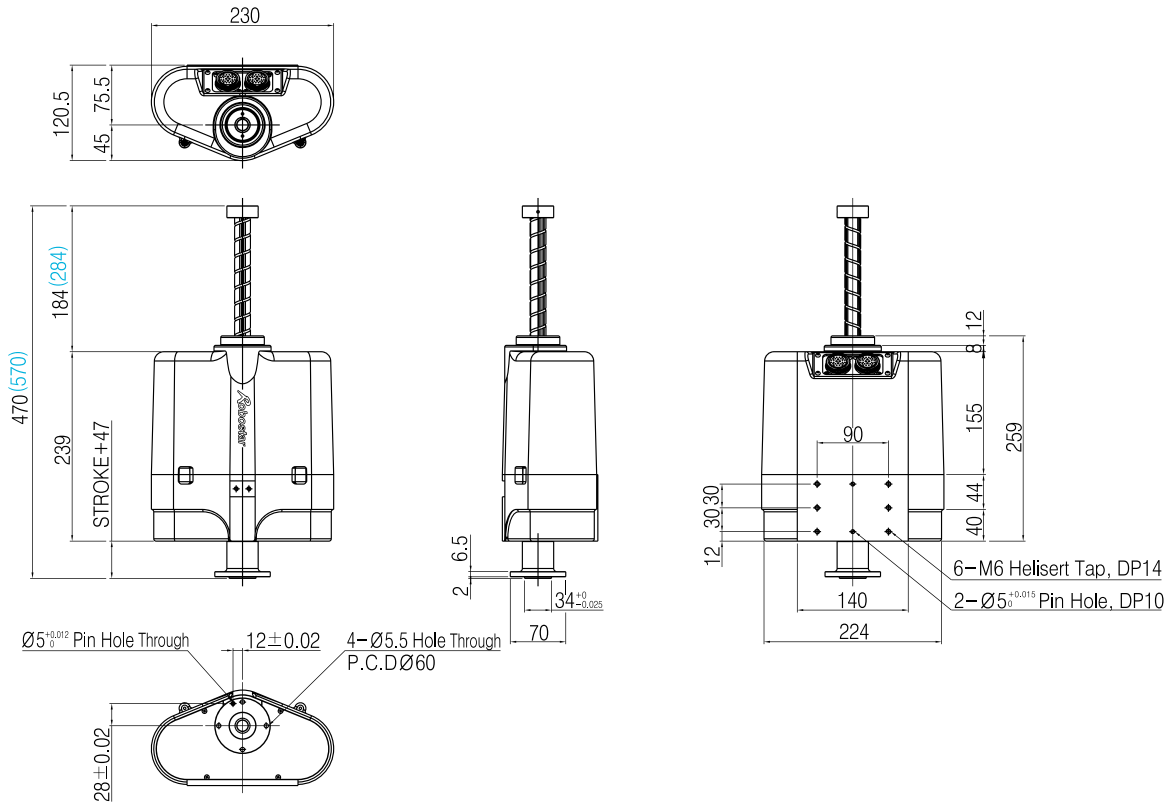
Model	Axis	Stroke (mm)	Rated Speed	Payload (Rated)	Payload (Max)	위치반복정밀도	Servo Motor	AC Servo Motor(W)	* Encoder	W-Axis Allowable Moment Interfia of(Rated)	W-Axis Allowable Moment Interfia of(Max)	Deceleration	Weight
RBSA(I)-ZWMB	Z	200 300	750m/s	10kgf	20kgf	±0.01mm	Incremental (Absolute)	200	2500p/rev, 5v Line Drive	-	-	R=1/30	14kg
	W	±180°	600°/s	10kgf	20kgf	±0.04°				1.020 kgf·cm·s ²	3.130kgf·cm·s ²		

RBS-A(I)-ZW-SA(B)

- 구조해석을 통한 최적설계로 컴팩트 & 고강성 실현
- 가반하중 최대 5~10kgf까지 가능
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing 등에 적용



Dimension (치수)



※ () 괄호 안의 치수는 RBSA(I)-ZWSA(B) ST3000에 적용

Specifications (기본 사항)

Model	Axis	Stroke (mm)	Rated Speed	Payload (Rated)	Payload (Max)	위치반복정밀도	Servo Motor	AC Servo Motor(W)	* Encoder	W-Axis Allowable Moment Interf of(Rated)	W-Axis Allowable Moment Interf of(Max)	Deceleration	Weight
RBSA(I)-ZWSA	Z	200 300	1000m/s	2kgf	5kgf	±0.01mm	Incremental (Absolute)	100	2500p/rev, 5v Line Drive	-	-	R=1/20	7.3kg
	W	±180°	900°/s	2kgf	5kgf	±0.03°				0.204kgf·cm·s ²	0.408kgf·cm·s ²		
RBSA(I)-ZWSB	Z	200 300	500m/s	5kgf	10kgf	±0.01mm	Incremental (Absolute)	100	2500p/rev, 5v Line Drive	-	-	R=1/30	7.3kg
	W	±180°	600°/s	5kgf	10kgf	±0.03°				0.408 kgf·cm·s ²	1.020 kgf·cm·s ²		

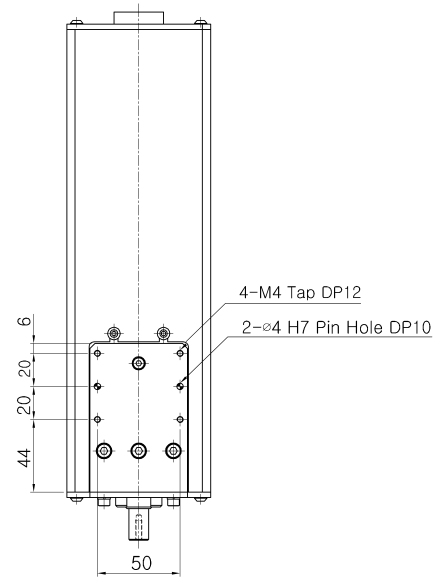
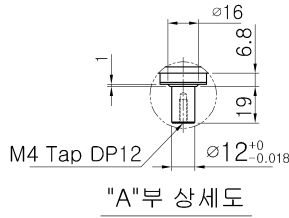
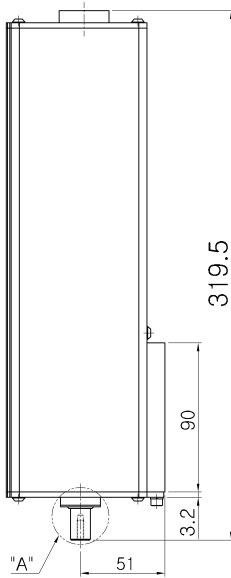
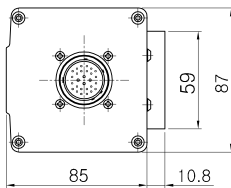
RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RBC-WA01A

- 구조해석을 통한 최적설계로 컴팩트 & 고강성 실현
- 가반하중 최대 2kg까지 가능
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing 등에 적용



Dimension (치수)



Specifications (기본 사항)

Model	최대속도 (°/s)	최대가반하중 (kgf)	위치반복정밀도	Moving Range (Run Origin)	* AC Servo Motor(W)	* Encoder	* Reduce Ratio	Allowable Mas Inertia Moment
RBC-WA01A	900	2	± 0.05 °	360 °	100	2500P/r, 5V Line Drive 200P(2500P)/r, 5V Line Drive	R=1/10	0.011kg·m ²

※ ()The values of or more within parenthesis are in case that type for Panasonic Motor

Combination Bracket



RS Series



• RS-075+RS-066_A-Type



• RS-086+RS-066_A-Type



• RS-086+RS-066_C-Type



• RS-086+RS-066_D-Type



• RS-086+RS-075_A-Type



• RS-086+RS-075_C-Type



• RS-086+RS-075_D-Type



• RS-086+RS-086_A-Type



• RS-086+RS-086_C-Type



• RS-086+RS-086_D-Type



• RS-095+RS-075_A-Type



• RS-095+RS-075_C-Type



• RS-095+RS-075_D-Type



• RS-095+RS-085_A-Type



• RS-095+RS-086_C-Type



• RS-095+RS-086_D-Type



• RS-095+RS-095_A-Type



• RS-095+RS-095_A-Type-1



• RS-095+RS-095_C-Type



• RS-095+RS-095_D-Type



• RS-140+RS-086_A-Type



• RS-140+RS-086_C-Type



• RS-140+RS-086_D-Type



• RS-140+RS-095_A-Type



• RS-140+RS-095_C-Type



• RS-140+RS-095_D-Type



• RS-140+RS-140_A-Type



• RS-140+RS-140_C-Type



• RS-140+RS-140_D-Type



• RS-175+RS-095_A-Type



• RS-175+RS-095_C-Type



• RS-175+RS-095_D-Type



• RS-175+RS-140_A-Type



• RS-175+RS-140_C-Type



• RS-175+RS-140_D-Type

Combination Bracket

RS Series

- RS-175+RS-175_A-Type
- RS-175+RS-175_C-Type
- RS-175+RS-175_D-Type
- RS-210+RS-140_A-Type
- RS-210+RS-140_C-Type
- RS-210+RS-140_D-Type
- RS-210+RS-175_A-Type
- RS-210+RS-175_C-Type
- RS-210+RS-175_D-Type
- RS-210+RS-210_A-Type
- RS-210+RS-210_C-Type
- RS-210+RS-210_D-Type

RC Series

- RC-090+RC-070_C-Type
- RC-090+RC-070_D-Type
- RC-105+RC-070_A-Type
- RC-105+RC-070_C-Type
- RC-105+RC-070_D-Type
- RC-105+RC-090_A-Type
- RC-105+RC-090_C-Type
- RC-105+RC-090_D-Type
- RC-125+RC-090_A-Type
- RC-125+RC-090_C-Type
- RC-125+RC-090_D-Type
- RC-125+RC-105_A-Type
- RC-125+RC-105_C-Type
- RC-125+RC-125_A-Type
- RC-125+RC-125_C-Type

RM Series

RM Series (Clean)

RS Series (Tap 취부)

RC Series (Clean)

RJ Series (핀나트 취부)

Belt-RK Series

Belt-RS Series

Belt-RJ Series

ZW Unit

Combination Bracket

Linear Robot

Gantry Robot

Stage

SCARA Robot

Desktop Robot

Servo Press

Parallel Robot

Controller

Accessory

Combination Bracket



RC Series



• RC-150+RC-105_A-Type



• RC-150+RC-105_C-Type



• RC-150+RC-125_A-Type



• RC-150+RC-125_C-Type



• RC-150+RC-150_A-Type



• RC-150+RC-150_C-Type



• RC-185+RC-125_A-Type



• RC-185+RC-125_C-Type



• RC-185+RC-150_A-Type



• RC-185+RC-150_C-Type



• RC-185+RC-185_A-Type



• RC-185+RC-185_C-Type

RJ Series



• RCK080N086-RK-08J06A



• RCK080N087-RK-08J06C



• RCK080N088-RK-08J06D



• RCK095N080-RK-09J08A



• RCK095N081-RK-09J06A



• RCK095N082-RK-09J08C



• RCK095N083-RK-09J06C



• RCK095N084-RK-09J08D



• RCK095N085-RK-09J06D



• RCK120N053-RK-1212A



• RCK120N054-RK-1209A (RJ+RS)



• RCK120N055-RK-1208A (RJ+RS)



• RCK120N059-RK-1212C



• RCK120N060-RK-1209C (RJ+RS)



• RCK120N061-RK-1208C (RJ+RS)

Combination Bracket

RJ Series

				
• RCK120N065-RK-1212D	• RCK120N066-RK-1209D (RJ+RS)	• RCK120N067-RK-1208D (RJ+RS)	• RCK120N068-RK-12J09A	• RCK120N069-RK-12J08A
				
• RCK120N070-RK-12J09C	• RCK120N071-RK-12J08C	• RCK120N072-RK-12J09D	• RCK120N073-RK-12J08D	• RCK140N052-RK-1412A
				
• RCK140N058-RK-1412C	• RCK140N064-RK-1412D	• RCK140N074-RK-14J09A	• RCK140N075-RK-14J08A	• RCK140N076-RK-14J09C
				
• RCK140N077-RK-14J08C	• RCK140N078-RK-14J09D	• RCK140N079-RK-14J08D	• RCK175N051-RK-1712A	• RCK175N057-RK-1712C
				
• RCK175N063-RK-1712D	• RCK210N050-RK-2112A	• RCK210N056-RK-2112C	• RCK210N062-RK-2112D	

RM Series

RM Series (Clean)

RS Series (Tap 취부)

RC Series (Clean)

RJ Series (핀너트 취부)

Belt-RK Series

Belt-RS Series

Belt-RJ Series

ZW Unit

Combination Bracket

Linear Robot

Gantry Robot

Stage

SCARA Robot

Desktop Robot

Servo Press

Parallel Robot

Controller

Accessory

Flat Linear Robot 주요 특징

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 마이크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50~60dB)
- 고속, 고가감속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- 유지보수 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Model Designation

RF	15	4	1	S	080	A	SS
Robostar Flat Linear Robot Series	Base 15 : 150mm 20 : 200mm 24 : 240mm 28 : 280mm	Motor Refer to Table 1.	Carrier 1, 2, 3, ...	Resolution A : 0.1μm B : 0.5μm C : 1.0μm D : 5.0μm S : 1vpp Differential (0.2~40)μm P : 1vpp Differential (0.1~20)μm	Stroke RF-15 100~400mm RF-20 100~400mm RF-24 100~400mm RF-28 100~400mm * 3 decimal point	A : Black Anodizing LMG LAYDENT B : White Anodizing LBG NORMAL C : Black Anodizing LMG NORMAL D : White anodizing LMG LAYDENT	Version SS (Standard)

Table 1.

RF-15	RF-20	RF-24	RF-28
1 : SGLFW-20A090AP 2 : SGLFW-20A120AP 3 : SGLFW-35A120AP 4 : SGLFW-35A230AP A : SGLFW-30A050AP B : SGLFW-30A080AP C : SGLFW-40A140BP D : SGLFW-40A253BP E : SGLFW-40A365BP	3 : SGLFW-35A120AP 4 : SGLFW-35A230AP 5 : SGLFW-50A200BP 6 : SGLFW-50A380BP	3 : SGLFW-35A120AP 4 : SGLFW-35A230AP 5 : SGLFW-50A200AP 6 : SGLFW-50A380AP C : SGLGW-40A140BP D : SGLGW-40A253BP E : SGLGW-40A365BP F : SGLGW-60A140BP G : SGLGW-60A253BP H : SGLGW-60A365BP	5 : SGLFW-50A200AP 6 : SGLFW-50A380AP 7 : SGLFW-1ZA200AP 8 : SGLFW-1ZA380AP F : SGLGW-60A140AP G : SGLGW-60A253AP H : SGLGW-60A365BP I : SGLGW-90A200BP J : SGLGW-90A370BP G : SGLGW-90A535BP

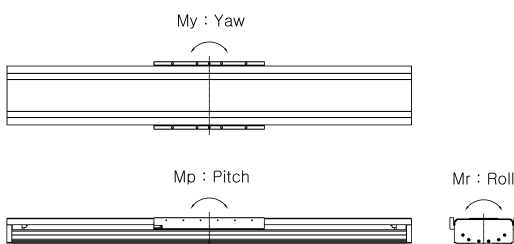
Specification

Model	LM Guide	Linear Motor	Encoder	Resolution	Stroke	Driver
RF15	SSR15	20, 35(YASKAWA) PMI, PS(SEWOO)	1Vpp differential (0.2~40μm)	1.0 (μm)	100~3000	SGDH(YASKAWA) ADAX3(HITACHI)
RF20	SSR20	35, 50(YASKAWA)	1Vpp differential (0.2~40μm)	1.0 (μm)	100~3000	SGDH(YASKAWA) ADAX3(HITACHI)
RF24	SSR20	35, 50(YASKAWA) PM, PL(SEWOO)	1Vpp differential (0.2~40μm)	1.0 (μm)	100~3000	SGDH(YASKAWA) ADAX3(HITACHI)
RF28	SSR25	50, 1Z(YASKAWA) PL(SEWOO)	1Vpp differential (0.2~40μm)	1.0 (μm)	100~3000	SGDH(YASKAWA) ADAX3(HITACHI)

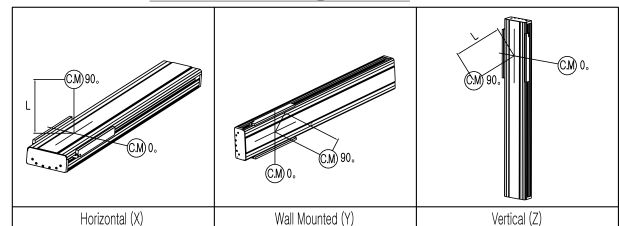
Dimensions

Model	SIZE(mm)	
	Width	Height
Robostar RF15	185	85
RF20	236	105
RF24	276	105
RF28	328	120

Static Moment Rating



Allowable Overhang Distance



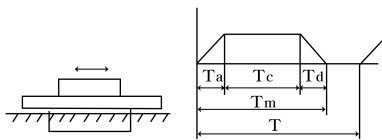
ITEM	M(PITCH), Nm	M(YAW), Nm	M(ROLL), Nm
RF15	1240.6	991.6	768.1
RF20	3138.21	2287.17	1949.31
RF24	3486.9	2541.3	2165.9
RF28	5192.6	4360.8	4466.6

Unit Internal Constructure



Model [SGLFW-]	Thrus(N)	Max.Thrus(N)
20A090AP	25	86
20A120AP	40	125
35A120AP	80	220
35A230AP	160	440
50A200AP	280	600
50A380AP	560	1200
1ZA200BP	560	1200
1ZA380BP	1200	2400

MOTOR SELECTION EXAMPLE



- Load speed $V_L = 120\text{m/min}$
- Workpiece mass $W_w = 1\text{Kg}$
- Table mass $W_x = 2\text{Kg}$
- Friction coefficient $\mu = 0.2$
- Mechanical efficiency $\eta = 0.9$
- Positioning time $T_m = 4.5\text{s}$
- Accel time $t_0 = 0.02\text{s}$
- 1 cycle time $T = 0.5\text{s}$

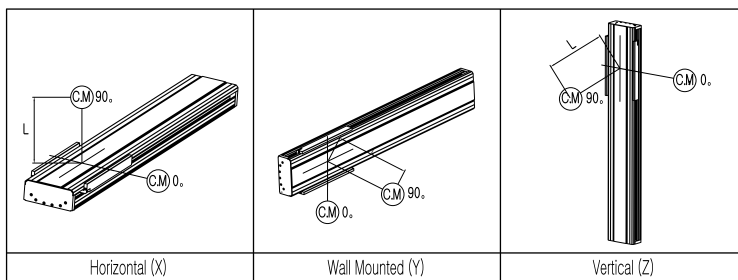
• Temporary Selection

- ① Normal load force = $0.2 \times (1+2)9.8 = 5.88\text{(N)}$
- ② Load accel force = $(1+2) \times 120/60/0.02 + 5.88 = 306\text{(N)}$
From ②, select SGLGW-40A365A whose peak force is 420N
Specifications of SGLGW-40A365A
Continuous force : 140N Peak force : 420N Moving coil mass : 0.91kg Motor constant : 13.5(N/√w)
Thermal resistance : 0.65(K/W)
(Ambient temperature (θ) : 25°C)

• Servo motor Checking

- ③ Normal force = $0.2 \times (1+2+9.1) \times 9.8/0.9 = 8.5\text{(N)}$
- ④ Accel force = $(1+2+0.91) \times 120/60/0.02 + 8.5 = 400\text{(N)} < \text{Peak force (applicable)}$
- ⑤ Decel force = $(1+2+0.91) \times 120/60/0.02 + 8.5 = 383\text{(N)} < \text{Peak force (applicable)}$
- ⑥ Required force = $\sqrt{\frac{400^2 \times 0.02 + 8.5^2 \times 0.36 \div 383^2 \times 0.02}{0.5}} = 111\text{(N)} < \text{Rated force (applicable)}$
- ⑦ Estimated winding temperature : $(111/13.5)^2 \times 0.65 + 25 = 69\text{(°C)}$ (applicable)

Allowable Overhang Distance (허용 오버행량)



Estimated Condition	Speed : 2mm/s
	Acceleration : 2G
	Waiting Time : 0S
	Stroke : 1000m
	Life time : 20000h

Horizontal (X)	RF15			RF20			RF24			RF28		
	10kg	25kg	50kg	20kg	60kg	120kg	20kg	80kg	150kg	60kg	120kg	200kg
	0°	502	259	174	295	169	104	668.5	294.5	212.5	503	349
90°	892.5	34935	168.5	581	170	67	1150.5	294.5	139.5	604.5	300.5	179.5

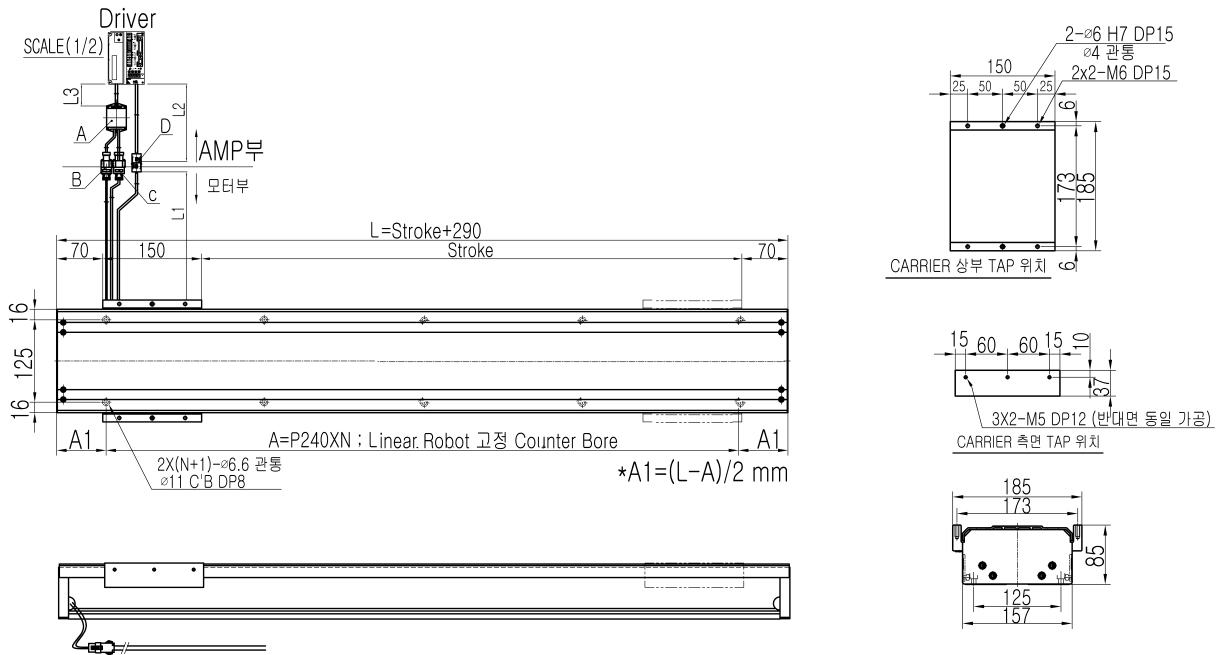
Wall	RF15			RF20			RF24			RF28		
	10kg	25kg	50kg	20kg	60kg	120kg	20kg	80kg	150kg	60kg	120kg	200kg
	0°	502	259	174	440	70	11	668.5	294.5	212.5	503	349
90°	892.5	34935	168.5	300	37	4	1150.5	294.5	139.5	604.5	300.5	179.5

RF-15-3-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 미크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50-60dB)
- 고속, 고가감속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

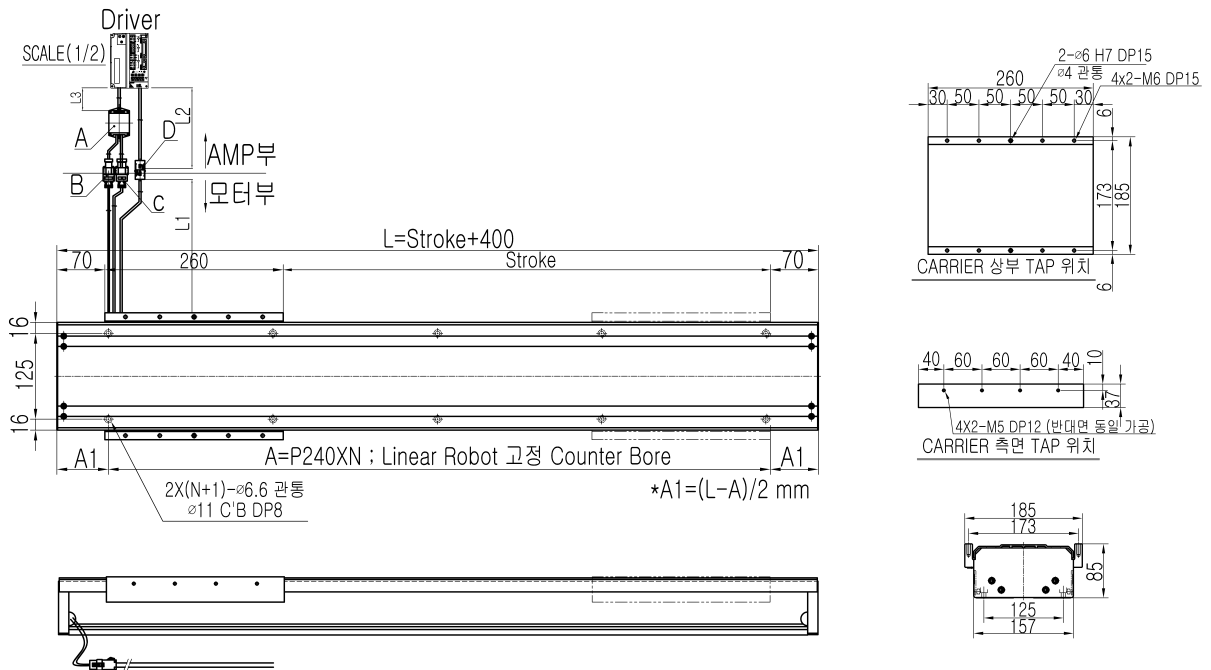
Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	240	480	480	720	720	720	960	960	1200	1200
N	1	2	2	3	3	3	4	4	5	5
무게(Kg)	13.08	15.22	16.85	18.87	20.71	22.64	24.67	26.41	28.43	30.56
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1200	1440	1440	1680	1680	1920	1920	1920	2160	2160
N	5	6	6	7	7	8	8	8	9	9
무게(Kg)	31.90	33.83	36.05	37.59	39.61	41.74	43.39	45.61	47.44	49.47
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2400	2400	2400	2640	2640	2880	2880	3120	3120	3120
N	10	10	10	11	11	12	12	13	13	13
무게(Kg)	51.30	53.23	55.17	56.79	58.62	60.36	62.69	64.81	66.15	68.48
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3360	3360	3600	3600	3600	3840	3840	4080	4080	4320
N	14	14	15	15	15	16	16	17	17	18
무게(Kg)	70.60	72.04	73.97	76.40	78.24	80.16	82.19	83.53	85.66	87.58

RF-15-4-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 마이크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50-60dB)
- 고속, 고가속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

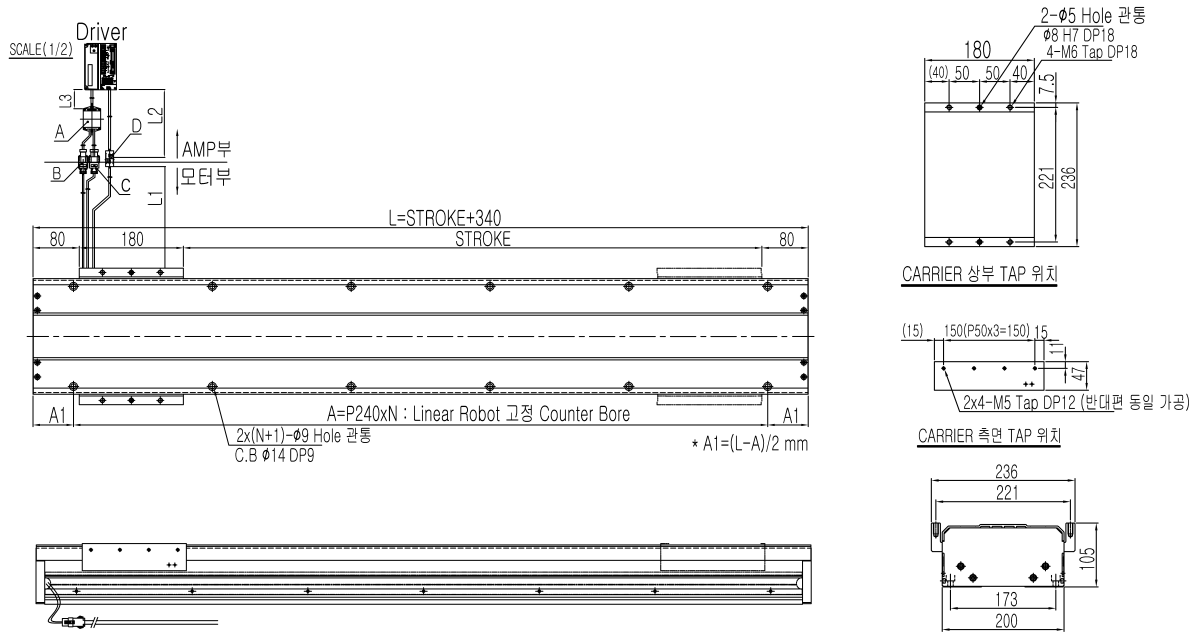
Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	240	480	480	720	720	720	960	960	1200	1200
N	1	2	2	3	3	3	4	4	5	5
무게(Kg)	16.29	17.63	19.66	21.78	23.42	25.45	27.48	29.22	30.84	32.97
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1200	1440	1440	1680	1680	1920	1920	1920	2160	2160
N	5	6	6	7	7	8	8	8	9	9
무게(Kg)	34.61	36.84	38.66	40.41	42.53	44.45	46.40	48.22	50.55	52.08
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2400	2400	2400	2640	2640	2880	2880	3120	3120	3120
N	10	10	10	11	11	12	12	13	13	13
무게(Kg)	54.01	55.64	57.58	59.40	61.43	63.47	65.60	67.23	69.26	71.39
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3360	3360	3600	3600	3600	3840	3840	4080	4080	4320
N	14	14	15	15	15	16	16	17	17	18
무게(Kg)	73.11	74.76	77.18	79.31	80.65	82.57	84.60	86.44	88.37	90.49

RF-20-3-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 미크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50-60dB)
- 고속, 고가감속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

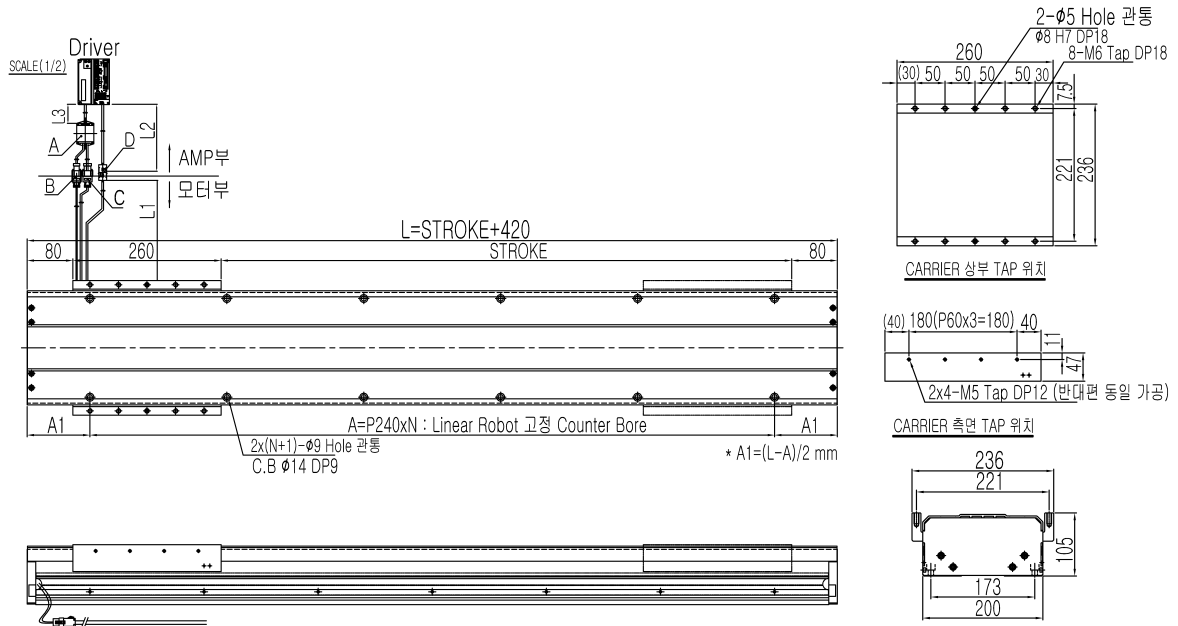
Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	240	480	480	480	720	720	960	960	960	1200
N	1	2	2	2	3	3	4	4	4	5
무게(Kg)	16.69	19.38	22.08	24.77	27.57	30.17	32.86	35.66	38.25	41.05
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1200	1440	1440	1680	1680	1680	1920	1920	2160	2160
N	5	6	6	7	7	7	8	8	9	9
무게(Kg)	43.35	45.94	48.84	51.43	54.03	56.83	59.52	62.32	65.01	67.81
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2160	2400	2400	2640	2640	2880	2880	2880	3120	3120
N	9	10	10	11	11	12	12	12	13	13
무게(Kg)	70.41	73.10	75.90	78.19	80.79	83.59	86.28	89.08	91.67	94.37
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3360	3360	3360	3600	3600	3840	3840	4080	4080	4080
N	14	14	14	15	15	16	16	17	17	17
무게(Kg)	97.17	99.76	102.56	105.25	108.05	110.65	113.34	115.64	118.43	121.03

RF-20-4-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 마이크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50-60dB)
- 고속, 고가속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

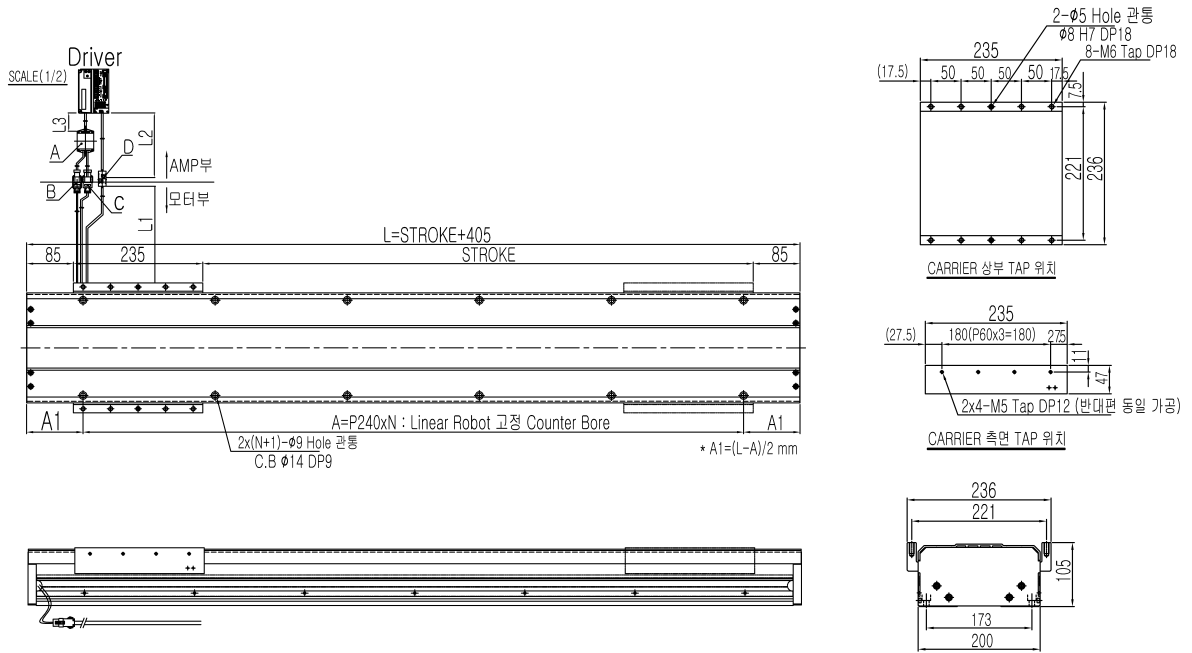
Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	240	480	480	720	720	960	960	960	1200	1200
N	1	2	2	3	3	4	4	4	5	5
무게(Kg)	22.05	24.86	27.67	30.58	33.29	36.10	38.51	41.42	44.13	47.04
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1440	1440	1440	1680	1680	1920	1920	2160	2160	2160
N	6	6	6	7	7	8	8	9	9	9
무게(Kg)	49.75	52.76	55.47	58.18	61.09	63.90	66.81	69.62	72.53	75.24
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2400	2400	2640	2640	2640	2880	2880	3120	3120	3360
N	10	10	11	11	11	12	12	13	13	14
무게(Kg)	77.65	80.46	83.37	86.08	88.99	91.80	94.71	97.42	100.23	103.14
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3360	3360	3600	3600	3840	3840	3840	4080	4080	4320
N	14	14	15	15	16	16	16	17	17	18
무게(Kg)	105.85	108.76	111.57	113.98	116.89	119.60	122.41	125.32	128.03	130.94

RF-20-5-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 미크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50-60dB)
- 고속, 고가감속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

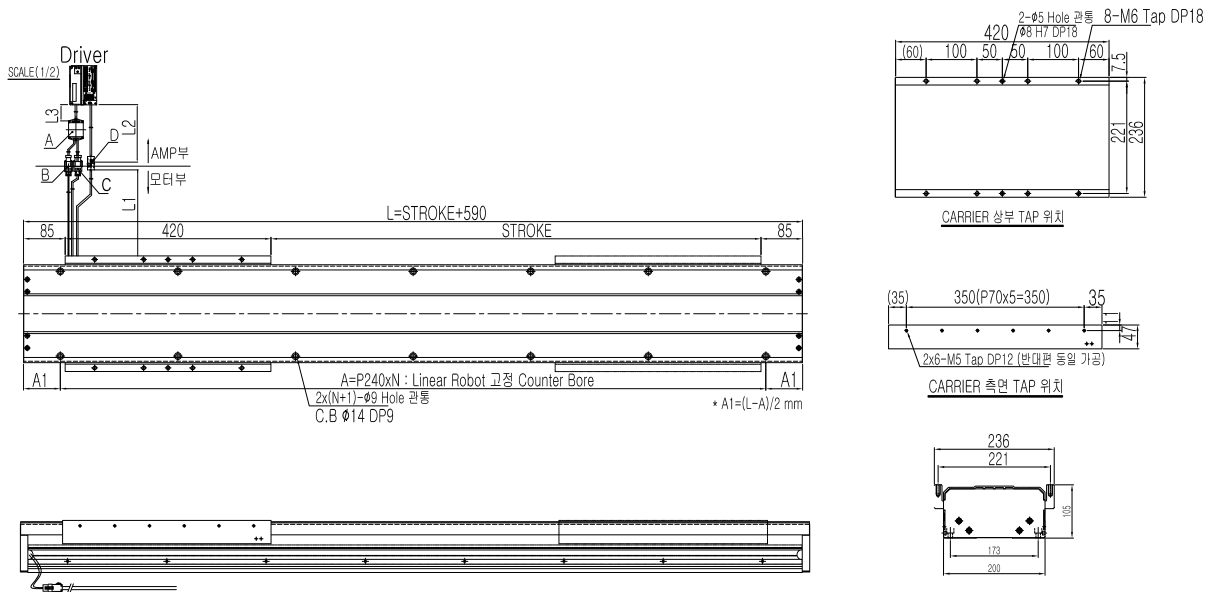
Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	240	480	480	720	720	720	960	960	1200	1200
N	1	2	2	3	3	3	4	4	5	5
무게(Kg)	22.90	26.23	29.47	31.86	35.25	38.54	41.82	44.21	47.60	50.89
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1440	1440	1440	1680	1680	1920	1920	1920	2160	2160
N	6	6	6	7	7	8	8	8	9	9
무게(Kg)	54.18	56.56	59.85	63.24	65.63	68.92	72.20	75.59	77.98	81.27
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2400	2400	2640	2640	2640	2880	2880	3120	3120	3120
N	10	10	11	11	11	12	12	13	13	13
무게(Kg)	84.56	87.84	90.23	93.62	96.91	100.20	102.58	105.97	109.26	112.55
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3360	3360	3600	3600	3840	3840	3840	4080	4080	4320
N	14	14	15	15	16	16	16	17	17	18
무게(Kg)	114.94	118.22	121.61	124.90	127.29	130.58	133.96	137.25	139.64	142.93

RF-20-6-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 마이크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50-60dB)
- 고속, 고가감속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

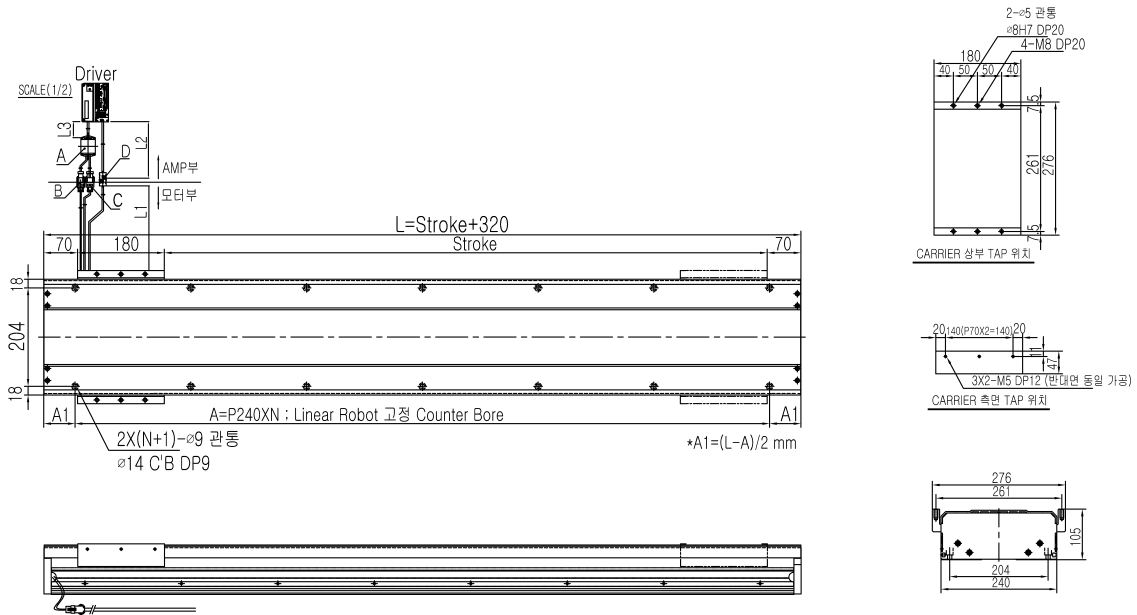
Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	480	720	720	720	960	960	1200	1200	1440	1440
N	2	3	3	3	4	4	5	5	6	6
무게(Kg)	36.38	39.90	43.58	47.15	49.82	53.39	57.06	60.63	63.30	66.87
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1440	1680	1680	1920	1920	1920	2160	2160	2400	2400
N	6	7	7	8	8	8	9	9	10	10
무게(Kg)	70.44	74.11	76.79	80.36	83.93	87.60	90.27	93.84	97.41	100.98
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2640	2640	2640	2880	2880	3120	3120	3120	3360	3360
N	11	11	11	12	12	13	13	13	14	14
무게(Kg)	103.65	107.32	110.90	113.57	117.14	120.81	124.38	127.05	130.62	134.19
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3600	3600	3840	3840	3840	4080	4080	4320	4320	4320
N	15	15	16	16	16	17	17	18	18	18
무게(Kg)	137.86	140.53	144.11	147.68	151.35	154.02	157.59	161.16	164.73	167.40

RF-24-3-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 미크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50-60dB)
- 고속, 고가감속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

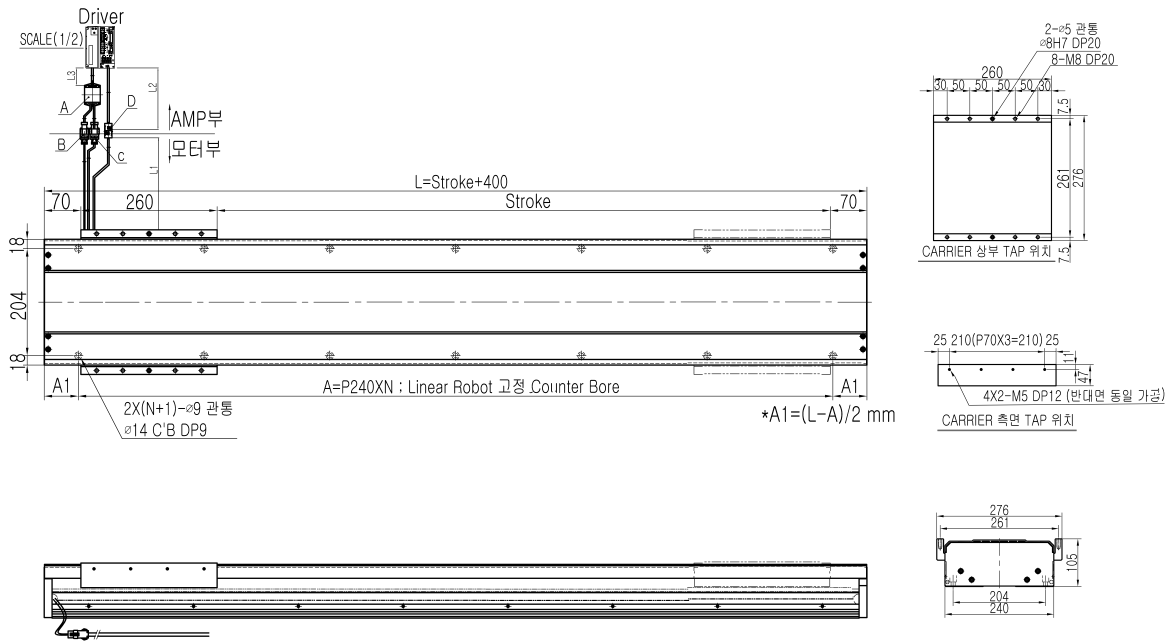
Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	240	240	480	480	720	720	720	960	960	1200
N	1	1	2	2	3	3	3	4	4	5
무게(Kg)	22.80	26.02	28.95	32.28	35.20	38.43	41.76	44.59	47.91	51.35
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1200	1440	1440	1440	1680	1680	1920	1920	1920	2160
N	5	6	6	6	7	7	8	8	8	9
무게(Kg)	53.77	57.00	60.53	63.15	66.48	69.91	72.64	76.17	79.30	82.42
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2160	2400	2400	2640	2640	2640	2880	2880	3120	3120
N	9	10	10	11	11	11	12	12	13	13
무게(Kg)	85.55	88.78	91.81	94.73	97.86	100.69	104.32	107.75	110.17	113.80
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3120	3360	3360	3600	3600	3840	3840	3840	4080	4080
N	13	14	14	15	15	16	16	16	17	17
무게(Kg)	117.23	119.76	122.98	126.71	129.64	132.87	136.20	138.62	142.05	145.28

RF-24-4-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 마이크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50-60dB)
- 고속, 고가감속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

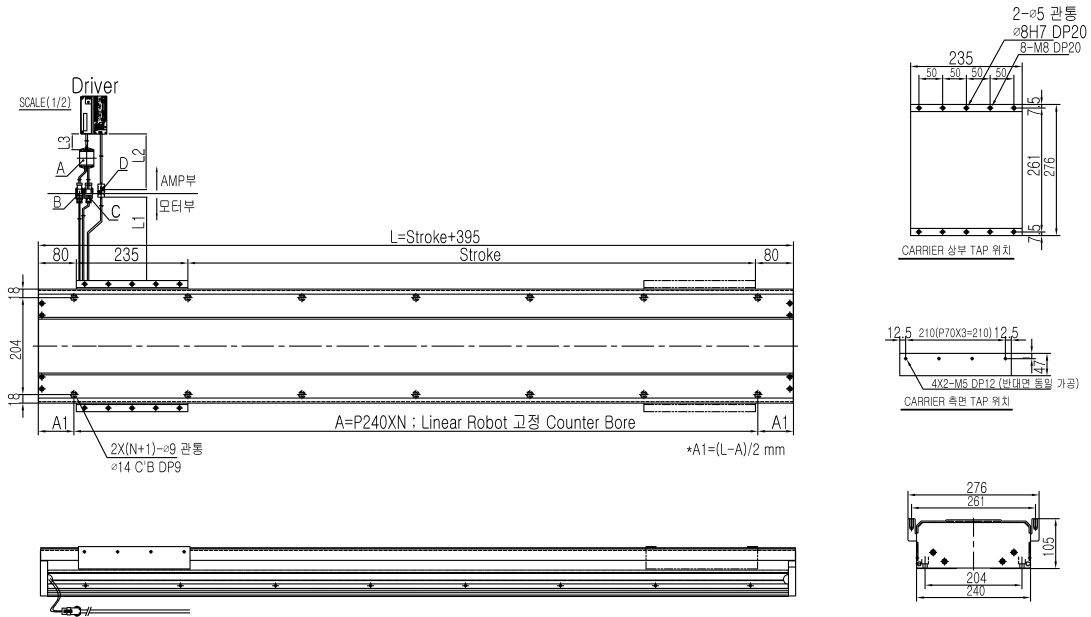
Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	240	480	480	720	720	720	960	960	1200	1200
N	1	2	2	3	3	3	4	4	5	5
무게(Kg)	27.21	29.63	32.96	36.39	39.12	42.44	45.78	48.60	51.53	54.96
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1200	1440	1440	1680	1680	1920	1920	1920	2160	2160
N	5	6	6	7	7	8	8	8	9	9
무게(Kg)	57.68	61.22	64.34	67.17	70.60	73.83	76.85	79.98	83.61	86.23
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2400	2400	2400	2640	2640	2880	2880	3120	3120	3120
N	10	10	10	11	11	12	12	13	13	13
무게(Kg)	89.47	92.39	95.42	98.55	101.88	105.01	108.43	111.36	114.48	117.92
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3360	3360	3600	3600	3600	3840	3840	4080	4080	4320
N	14	14	15	15	15	16	16	17	17	18
무게(Kg)	120.94	123.67	127.40	130.83	133.26	136.48	139.81	142.74	145.97	149.39

RF-24-5-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 미크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50~60dB)
- 고속, 고가감속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

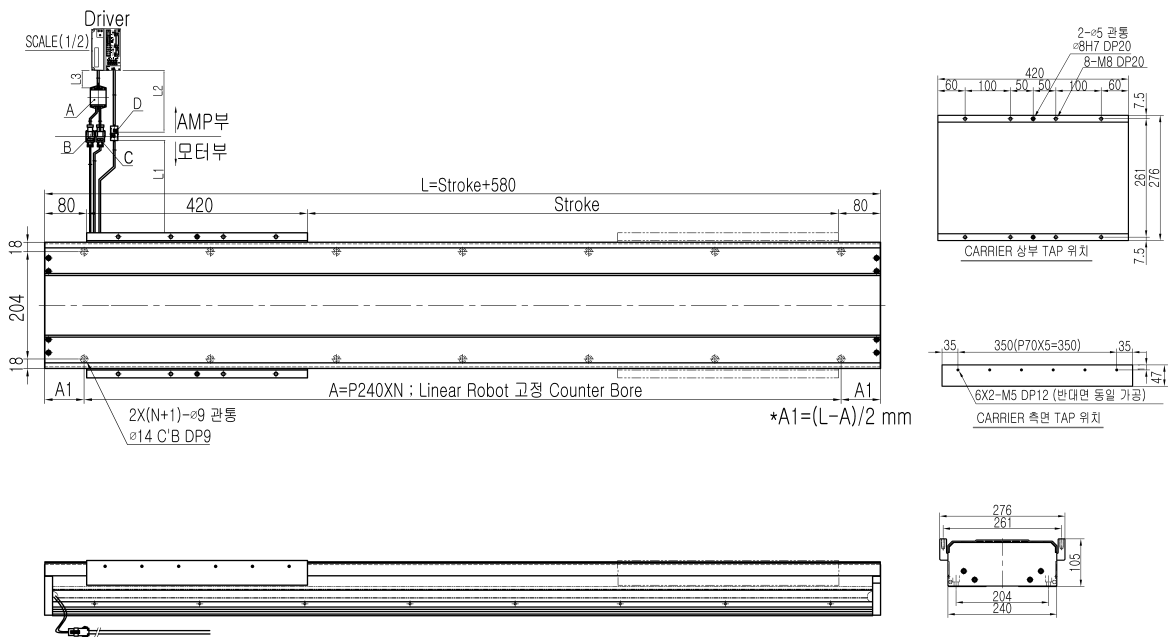
Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	240	480	480	720	720	720	960	960	1200	1200
N	1	2	2	3	3	3	4	4	5	5
무게(Kg)	28.86	33.08	36.01	38.94	42.37	46.19	49.12	52.45	56.38	60.11
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1200	1440	1440	1680	1680	1920	1920	1920	2160	2160
N	5	6	6	7	7	8	8	8	9	9
무게(Kg)	62.53	66.46	70.29	73.62	76.54	80.48	83.70	87.63	90.56	93.88
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2400	2400	2400	2640	2640	2880	2880	3120	3120	3120
N	10	10	10	11	11	12	12	13	13	13
무게(Kg)	97.71	101.64	104.07	107.79	111.83	115.05	117.98	121.81	125.23	128.96
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3360	3360	3600	3600	3600	3840	3840	4080	4080	4320
N	14	14	15	15	15	16	16	17	17	18
무게(Kg)	131.89	135.32	139.34	142.28	145.60	149.43	153.36	155.78	159.62	163.24

RF-24-6-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 마이크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50~60dB)
- 고속, 고가감속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	480	480	720	720	960	960	1200	1200	1200	1440
N	2	2	3	3	4	4	5	5	5	6
무게(Kg)	42.61	45.53	48.96	52.79	55.72	59.04	62.97	66.70	69.13	73.06
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1440	1680	1680	1680	1920	1920	2160	2160	2400	2400
N	6	7	7	7	8	8	9	9	10	10
무게(Kg)	76.88	80.21	83.14	87.07	90.29	94.22	97.16	100.48	104.31	108.23
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2400	2640	2640	2880	2880	2880	3120	3120	3360	3360
N	10	11	11	12	12	12	13	13	14	14
무게(Kg)	110.66	114.39	118.42	121.64	124.57	128.41	131.83	135.56	138.49	141.91
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3600	3600	3600	3840	3840	4080	4080	4080	4320	4320
N	15	15	15	16	16	17	17	17	18	18
무게(Kg)	145.94	148.87	152.19	155.92	159.96	162.38	166.21	169.84	173.16	176.09

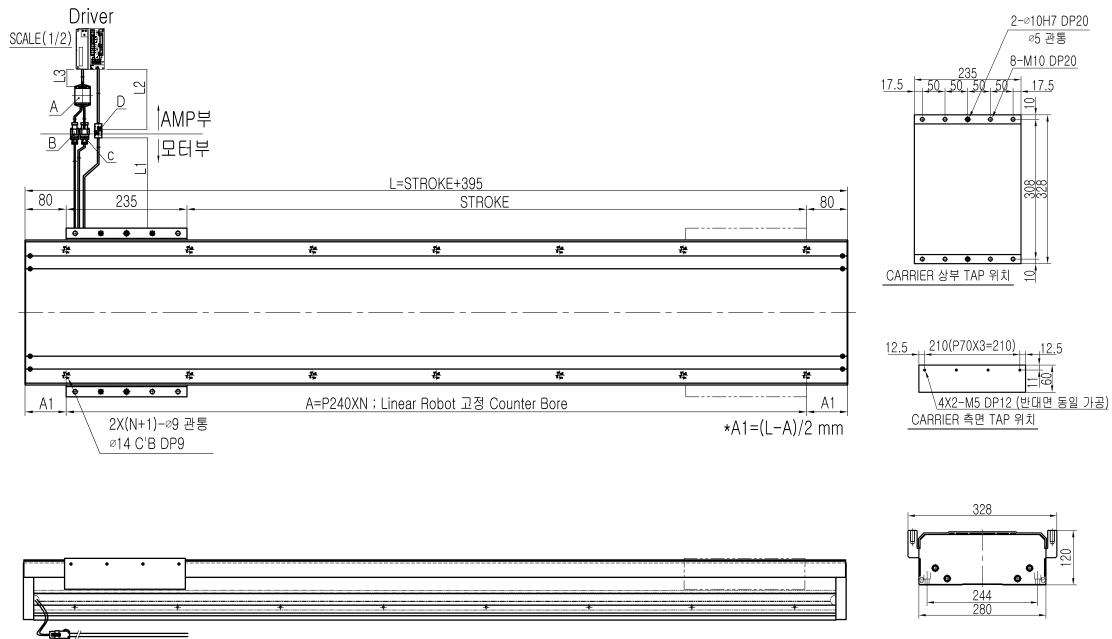
RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RF-28-5-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 미크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50-60dB)
- 고속, 고가감속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

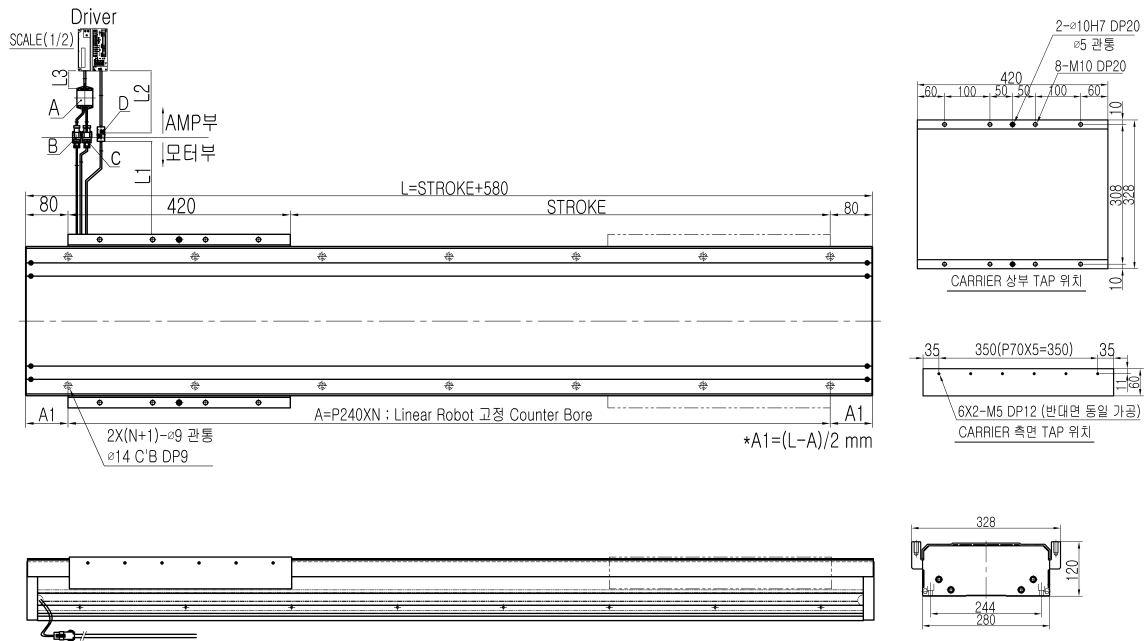
Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	240	480	480	720	720	720	960	960	1200	1200
N	1	2	2	3	3	3	4	4	5	5
무게(Kg)	34.84	39.68	43.38	47.07	51.12	55.71	59.41	63.36	68.05	72.55
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1200	1440	1440	1680	1680	1920	1920	1920	2160	2160
N	5	6	6	7	7	8	8	8	9	9
무게(Kg)	75.60	80.29	84.88	88.83	92.53	97.22	101.07	105.76	109.46	113.41
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2400	2400	2400	2640	2640	2880	2880	3120	3120	3120
N	10	10	10	11	11	12	12	13	13	13
무게(Kg)	118.00	122.70	125.75	130.24	135.03	138.88	142.58	147.17	151.22	155.71
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3360	3360	3600	3600	3600	3840	3840	4080	4080	4320
N	14	14	15	15	15	16	16	17	17	18
무게(Kg)	159.41	163.46	168.25	171.95	175.90	180.49	185.18	188.23	192.83	197.22

RF-28-6-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 마이크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50~60dB)
- 고속, 고가감속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	480	720	720	720	960	960	1200	1200	1200	1440
N	2	3	3	3	4	4	5	5	5	6
무게(Kg)	51.60	55.29	59.34	63.93	67.63	71.57	76.27	80.77	83.81	88.51
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1440	1680	1680	1920	1920	1920	2160	2160	2400	2400
N	6	7	7	8	8	8	9	9	10	10
무게(Kg)	93.10	97.05	100.74	105.44	109.29	113.98	117.68	121.62	126.22	130.91
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2400	2640	2640	2880	2880	3120	3120	3120	3360	3360
N	10	11	11	12	12	13	13	13	14	14
무게(Kg)	133.96	138.46	143.25	147.10	150.79	155.39	159.44	163.93	167.63	171.67
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3600	3600	3600	3840	3840	4080	4080	4320	4320	4320
N	15	15	15	16	16	17	17	18	18	18
무게(Kg)	176.47	180.16	184.11	188.61	193.40	196.45	201.04	205.44	209.39	213.08

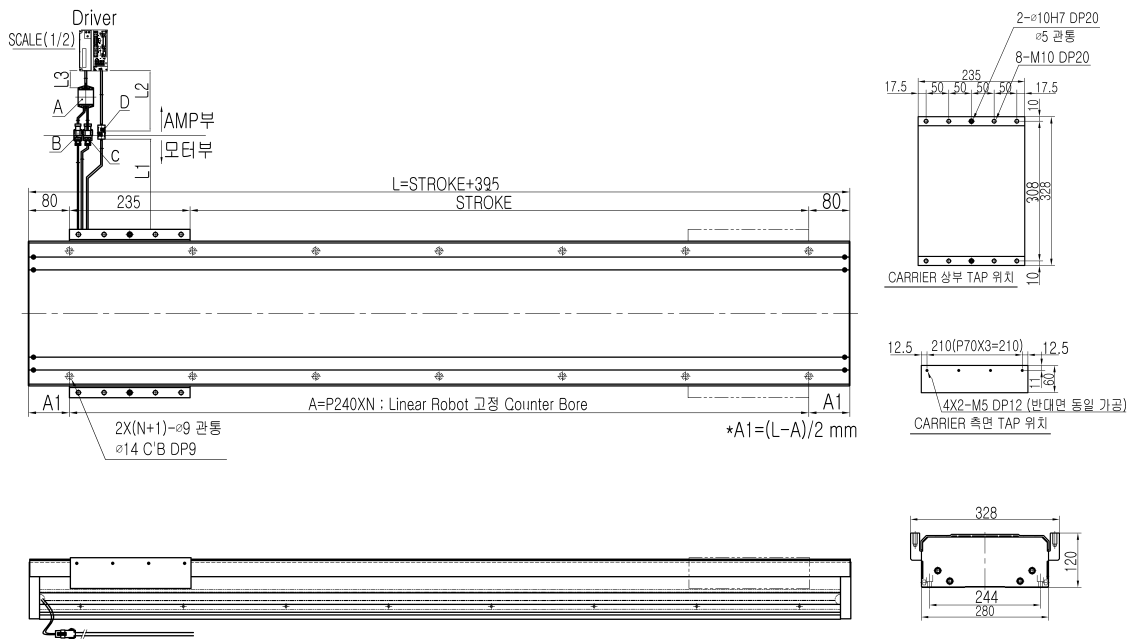
RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RF-28-7-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 미크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50-60dB)
- 고속, 고가감속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

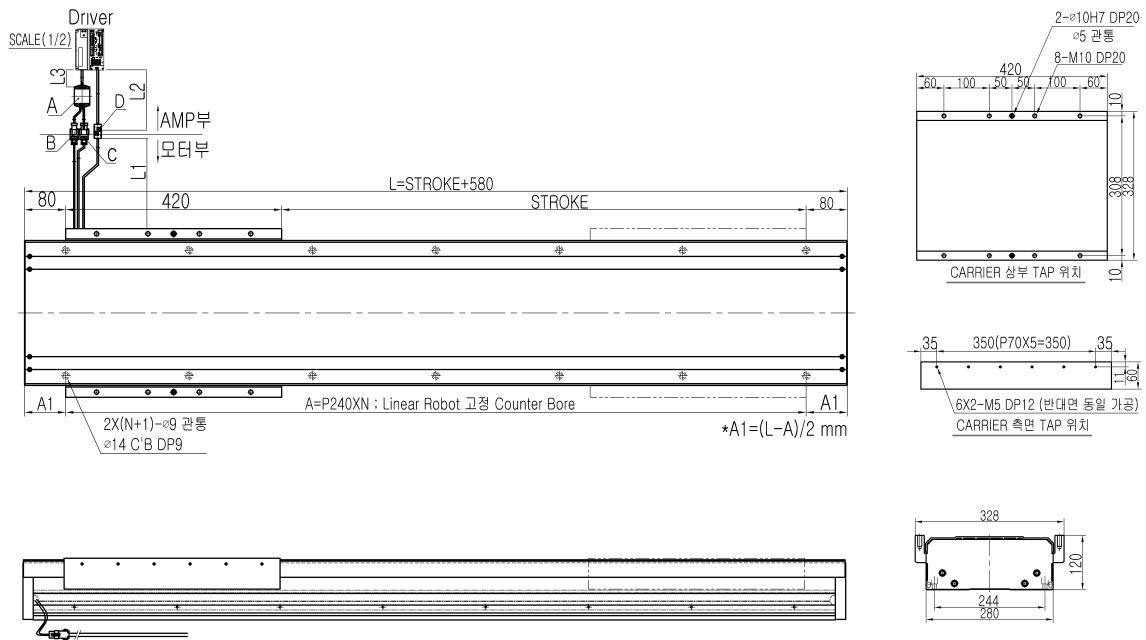
Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	240	480	480	720	720	720	960	960	1200	1200
N	1	2	2	3	3	3	4	4	5	5
무게(Kg)	40.40	46.74	50.44	54.13	58.88	64.58	69.57	72.62	78.01	83.31
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1200	1440	1440	1680	1680	1920	1920	1920	2160	2160
N	5	6	6	7	7	8	8	8	9	9
무게(Kg)	88.06	91.75	97.45	101.80	107.89	111.59	115.53	120.93	126.62	129.67
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2400	2400	2400	2640	2640	2880	2880	3120	3120	3120
N	10	10	10	11	11	12	12	13	13	13
무게(Kg)	134.67	140.76	143.81	148.40	154.90	158.85	162.54	167.54	172.98	177.58
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3360	3360	3600	3600	3600	3840	3840	4080	4080	4320
N	14	14	15	15	15	16	16	17	17	18
무게(Kg)	181.27	186.02	192.51	198.21	201.26	206.25	211.65	216.69	220.39	224.58

RF-28-8-1-S

- 기존 직선이송시스템에 비해 구조가 간단
- 기계적 Backlash가 없어 마이크론 제어 가능
- 비접촉식 구동으로 저진동, 저소음(50~60dB)
- 고속, 고가감속 : 속도 : 3~5m/sec, 가속도 : 3~5G
- 고응답성(Quick Response)
- 긴 거리 이송가능(Long Stroke)
- 단일축 멀티 캐리어 구동(Multi-Carrier)
- Maintenance 간단(Maintenance free)
- Clean 환경 대응 유리



Dimension (치수)



Dimensions of each stroke

Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A(mm)	480	720	720	720	960	960	1200	1200	1200	1440
N	2	3	3	3	4	4	5	5	5	6
무게(Kg)	60.36	64.05	68.80	74.49	79.49	82.53	87.93	93.23	96.27	101.67
Model	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
A(mm)	1440	1680	1680	1920	1920	1920	2160	2160	2400	2400
N	6	7	7	8	8	8	9	9	10	10
무게(Kg)	107.36	111.71	115.40	121.50	125.44	130.84	134.54	139.58	144.58	150.67
Model	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
A(mm)	2400	2640	2640	2880	2880	3120	3120	3120	3360	3360
N	10	11	11	12	12	13	13	13	14	14
무게(Kg)	153.72	158.31	164.81	168.75	172.45	177.45	182.89	187.49	191.18	195.93
Model	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
A(mm)	3600	3600	3600	3840	3840	4080	4080	4320	4320	4320
N	15	15	15	16	16	17	17	18	18	18
무게(Kg)	202.42	208.12	211.16	215.06	221.56	224.60	230.30	234.49	238.84	242.53

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

Rack&Pinion 주요 특징

- Rack & Pinion 구동방식으로 고속화 실현
- 반복위치 정밀도가 ±0.1 mm로 고정도 실현
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- 가반하중 100kg까지 가능

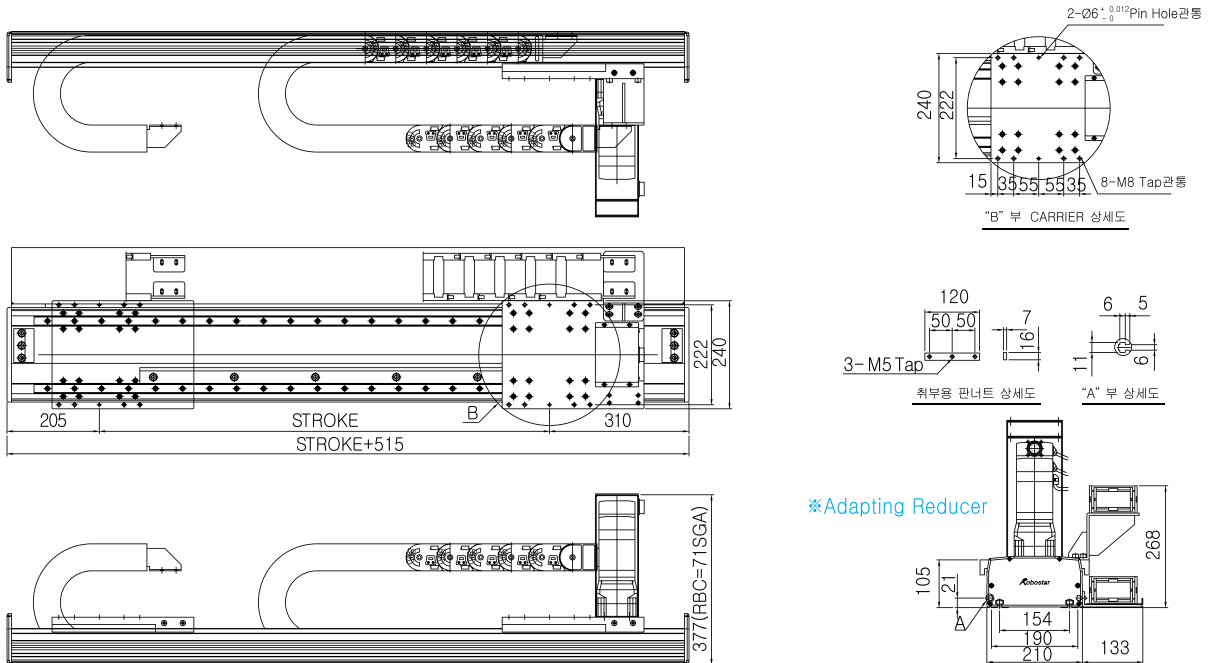


Model Designation

Model	Base width	Axis	Speed	Type	Stroke	Encoder	Motor	Option
RBC	71	X/Y/Z	1000	SGA	200	I/A	750	A1-OO
RBC	71: 210mm 73: 210mm	X-Axis Y-Axis Z-Axis	1000~2000mm/sec	SGA : 표준 SGB : 1/10 감속 SGC : 1/5 감속	200:2000mm 500:5000mm	I: Incremental A: Absolute	AC Servo Motor(W) 750 : 750W 75B : 750W+ Brake	A1-OO option(선택) Page 000

Base (Unit)	Model	Stroke(mm)	Speed(mm/s)	Payload (kgf)	AC Servo Motor(W)	Encoder Pulse/Rev	LM Guide
RBC-71	RBC-71SGA	2000~5000	2000	80	750	2500	NO25, 2Rail, 4Block
RBC-73	RBC-73SGA	2000~5000	1000	70	750(Brake)	2500	NO25, 2Rail, 4Block

Dimension (치수) RBC-71SGA

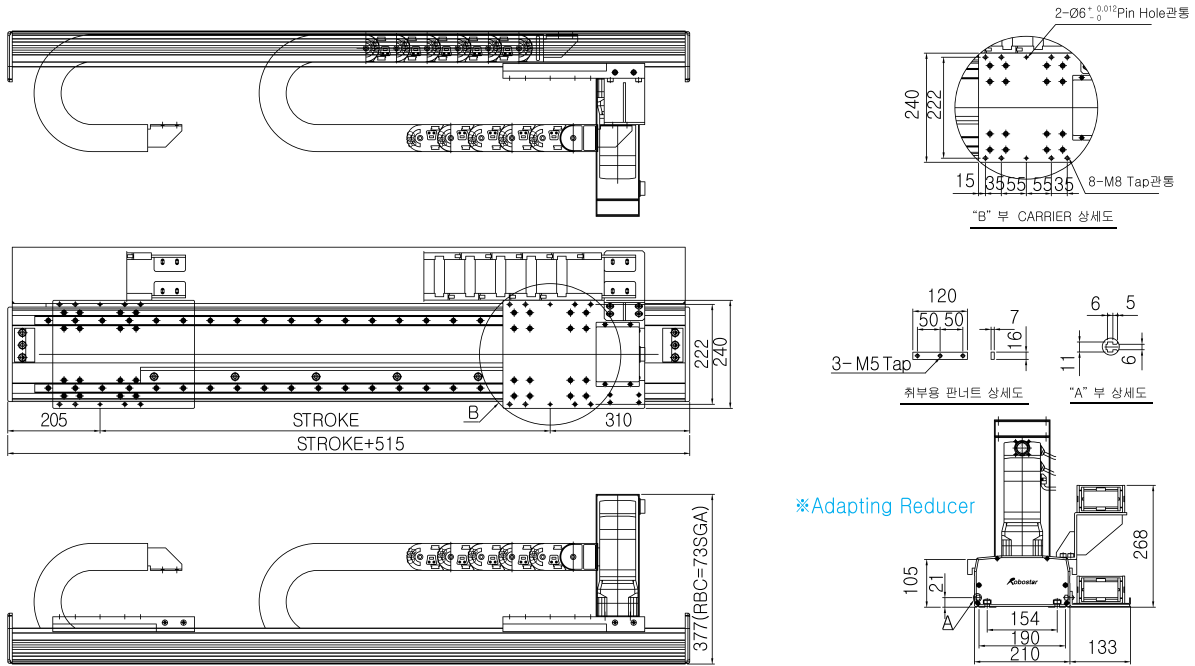


RBC-73SGA

- Rack & Pinion 구동방식으로 고속화 실현
- 반복위치 정밀도가 ±0.1 mm로 고정도 실현
- 로봇 전용 AC Servo Motor를 채택하여 유지보수의 편리성 및 높은 신뢰성 실현
- 가반하중 100kgf까지 가능



Dimension (치수)



Specifications (기본 사항)

Model	최대속도 (mm/s)	최대가반하중 (kgf)	위치반복정밀도	Stroke (mm)	AC Servo Motor(W)	Driving Type	Pinion / Pitch	Deseleratio Ratio	LM Guide	Acceleration
RBC-71SGA	2000	80 (Horizontal)	± 0.1mm	2000~5000	750	Rack Pinion	20T / 10	1 : 5	No25, 2R, 4B	0.25g
RBC-73SGA	1000	45 (Horizontal)	± 0.1mm	2000~5000	750(Brake)	Rack Pinion	20T / 10	1 : 10	No25, 2R, 4B	0.25g

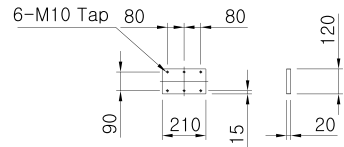
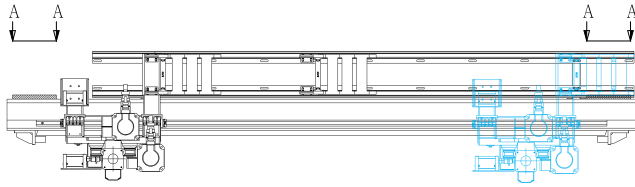
RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀넬트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RG-20E1

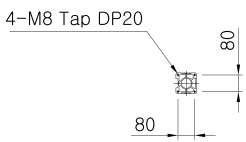
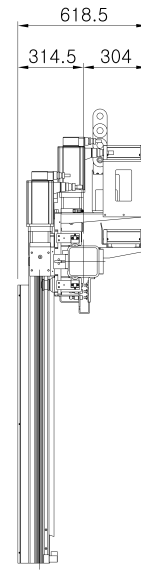
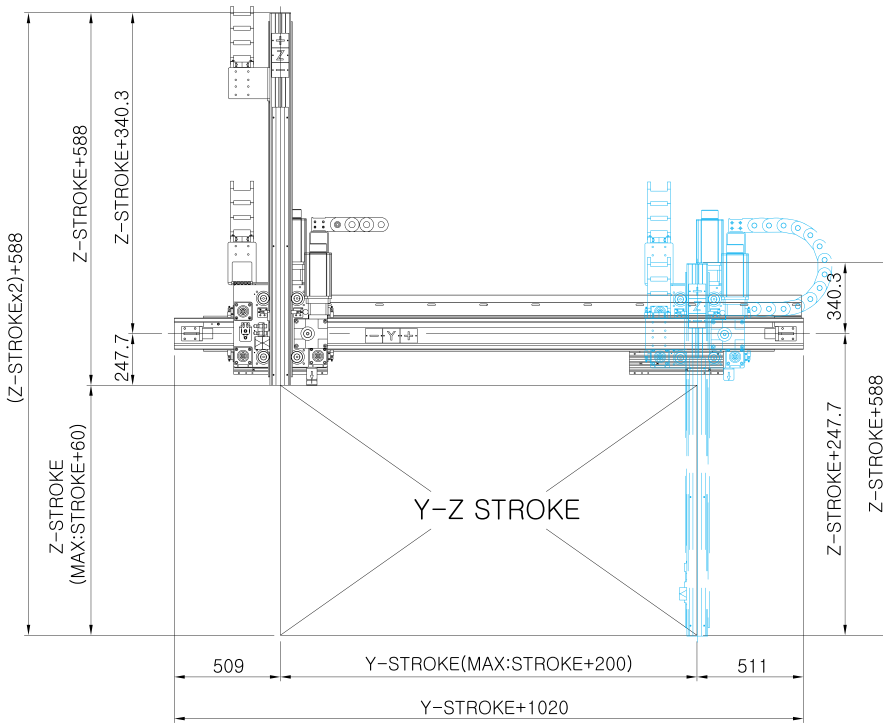
- X축(1축), Z축(1축), YX(2축)으로 구성
- 가반하중 최대 220kg까지 가능
(X축 최대 : 220Kg, Z축 최대 : 50Kg, Y+Z축 최대 : 50Kg)
- 자동차 차체 이송 및 용접 작업에 적용



Dimension (치수)



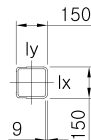
VIEW A-A
Connection to Y-axis tube



Connection to Z-axis base

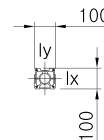
Moment of inertia of section

: Y-axis tube



M (kg/m)	Ix (cm ⁴)	Iy (cm ⁴)
35.5	1496.4	1434.28

: Z-axis base



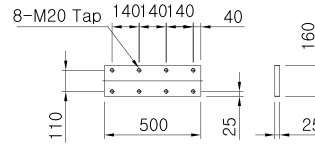
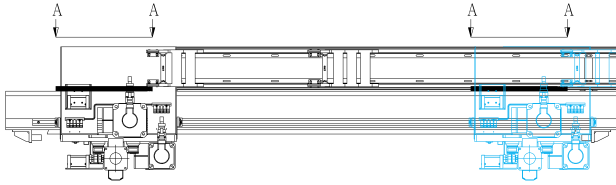
M (kg/m)	Ix (cm ⁴)	Iy (cm ⁴)
10.35	395.95	430.88

RG-50E1

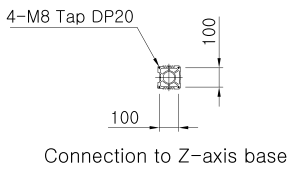
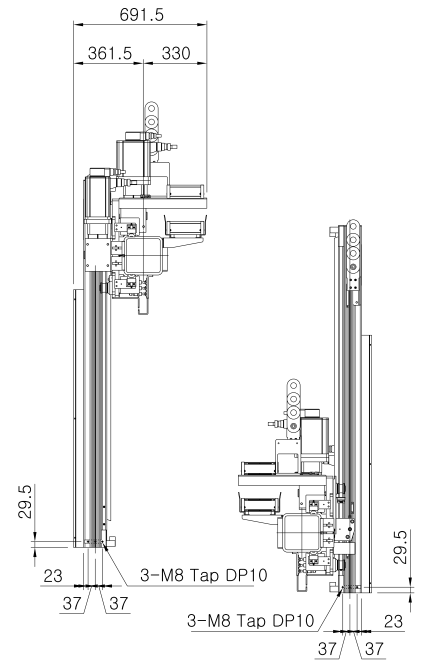
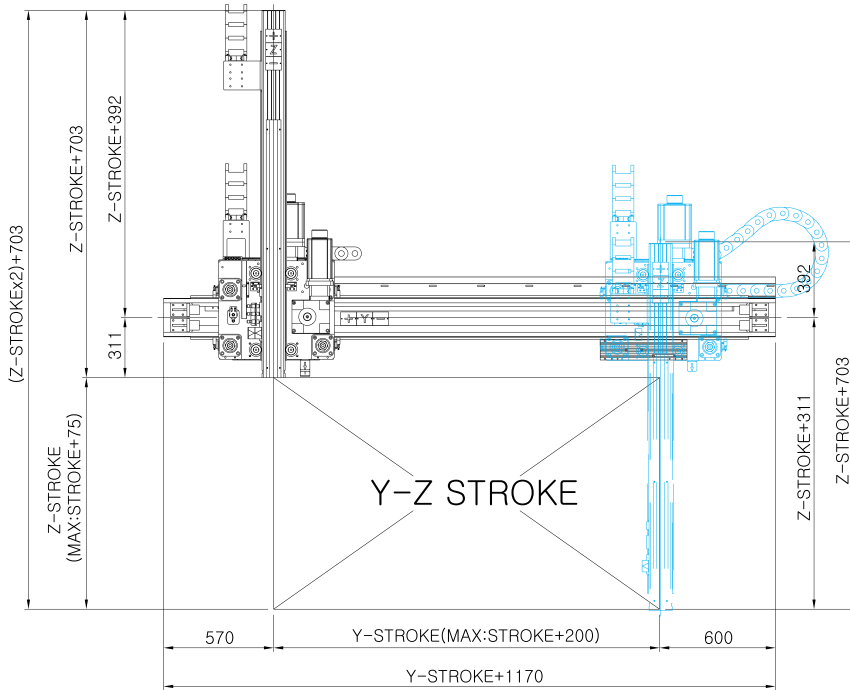
- X축(1축), Z축(1축), YX(2축)으로 구성
- 가반하중 최대 220kg까지 가능
(X축 최대 : 220Kg, Z축 최대 : 50Kg, Y+Z축 최대 : 50Kg)
- 자동차 차체 이송 및 용접 작업에 적용



Dimension (치수)



VIEW A-A
Connection to Y-axis tube



Moment of inertia of section

: Y-axis tube

M (kg/m)	Ix (cm ⁴)	Iy (cm ⁴)
62.74	4747.63	4474.22

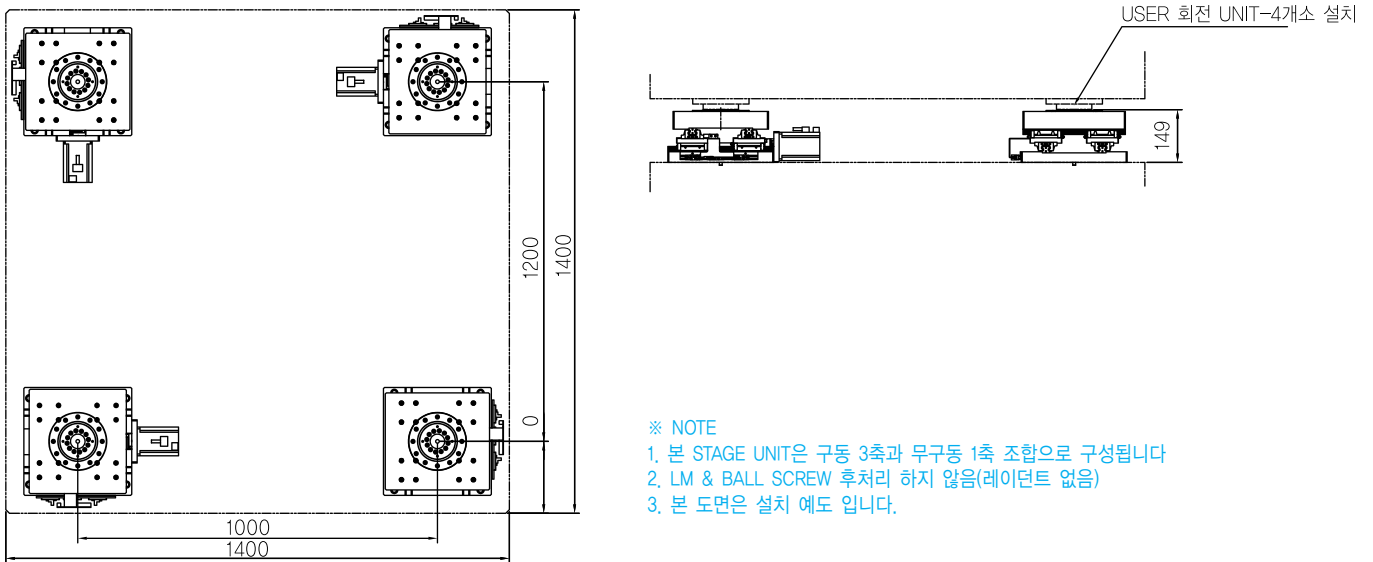
: Z-axis base

M (kg/m)	Ix (cm ⁴)	Iy (cm ⁴)
14.42	772.07	857.39

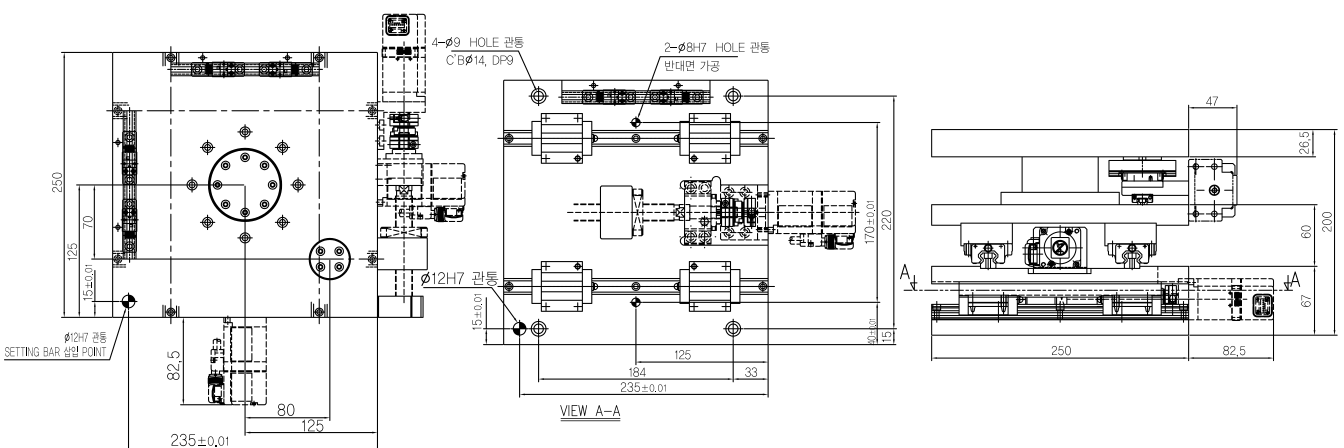
- RM Series
- RM Series (Clean)
- RS Series (Tap 취부)
- RC Series (Clean)
- RJ Series (핀너트 취부)
- Belt-RK Series
- Belt-RS Series
- Belt-RJ Series
- ZW Unit
- Combination Bracket
- Linear Robot
- Gantry Robot**
- Stage
- SCARA Robot
- Desktop Robot
- Servo Press
- Parallel Robot
- Controller
- Accessory

UVW STAGE(250x250)

UVW STAGE 조합예



UVW STAGE(250X250)

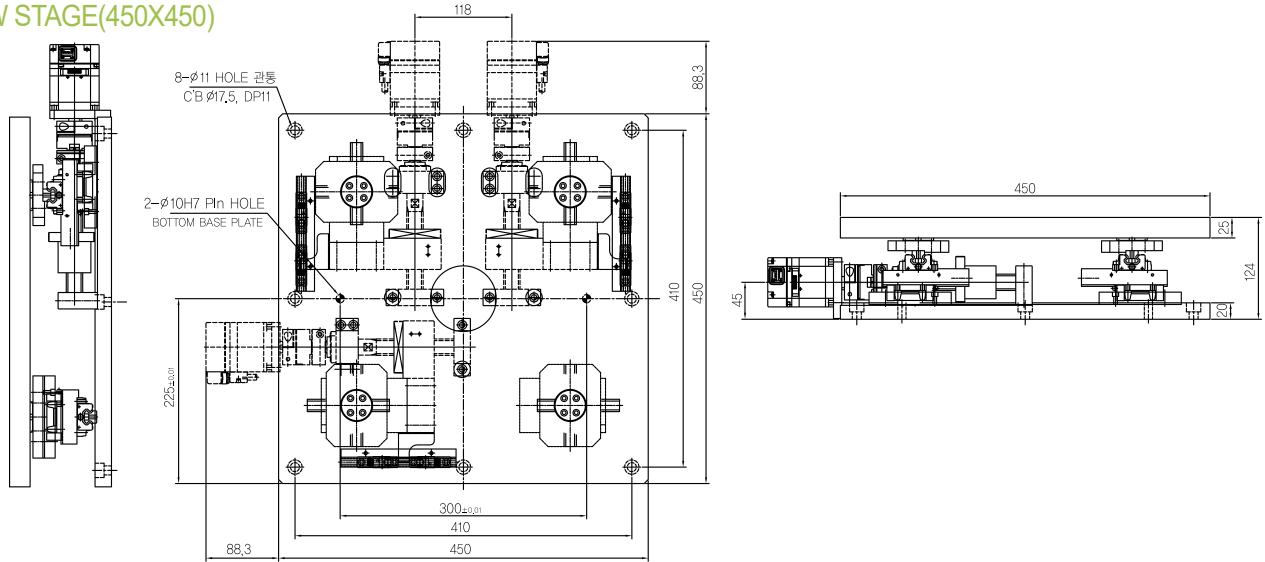


Specifications (기본 사항)

Model	상판 평탄도	LM 평행도	LM 직각도	Repeatability	Stroke	Motor (Servo)	Payload	Ball Screw	LM guide	Sensor
UVW STAGE (250x250)	+/- 10 μ	+/- 5 μ	+/- 10 μ	+/- 5 μ	X-Y Axis : ± 10 mm, $\theta : \pm 5^\circ$	100W	Set 조합시 200Kgf	$\Phi 16 \times 2$ Lead (C5)-THK, NSK	THK, NSK, IKO	EE-SX674 (OMRON)

UVW STAGE(450x450) UVW STAGE(500x620)

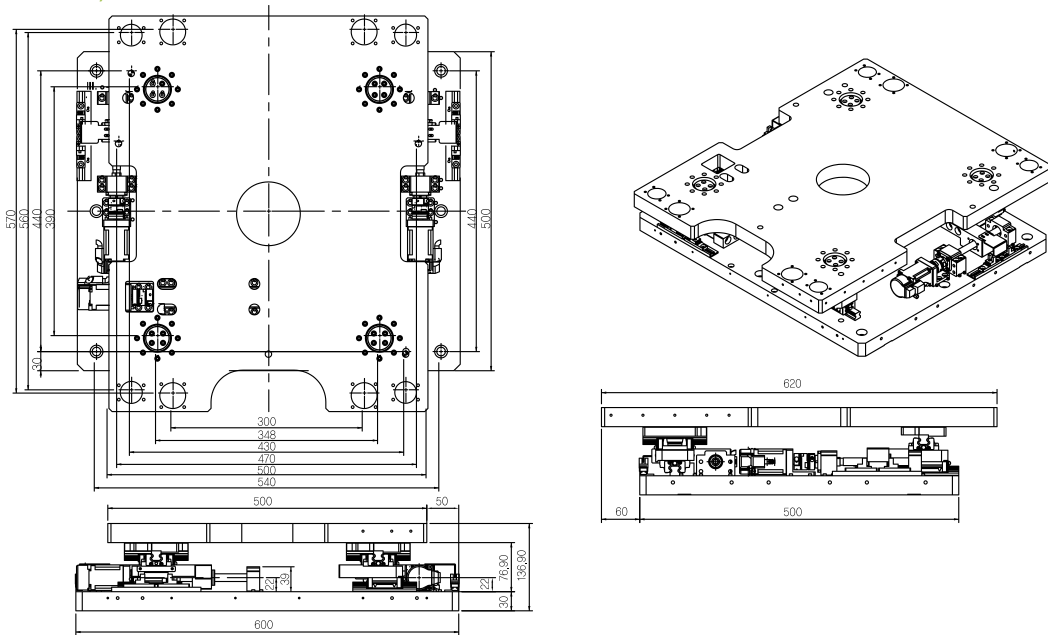
UVW STAGE(450X450)



Specifications (기본 사항)

Model	상판 평탄도	LM 평행도	LM 직각도	Repeatability	Stroke	Motor (Servo)	Payload	Ball Screw	LM guide	Sensor
UVW STAGE (450x450)	+/- 10 μ	+/- 5 μ	+/- 10 μ	+/- 5 μ	X-Y Axis : $\pm 20\text{mm}$, $\theta : \pm 5^\circ$	200W	Set 조합시 300Kgf	$\Phi 20 \times 4$ Lead (C5)-THK, NSK	THK, NSK	EE-SX674 (OMRON)

UVW STAGE(500X620)



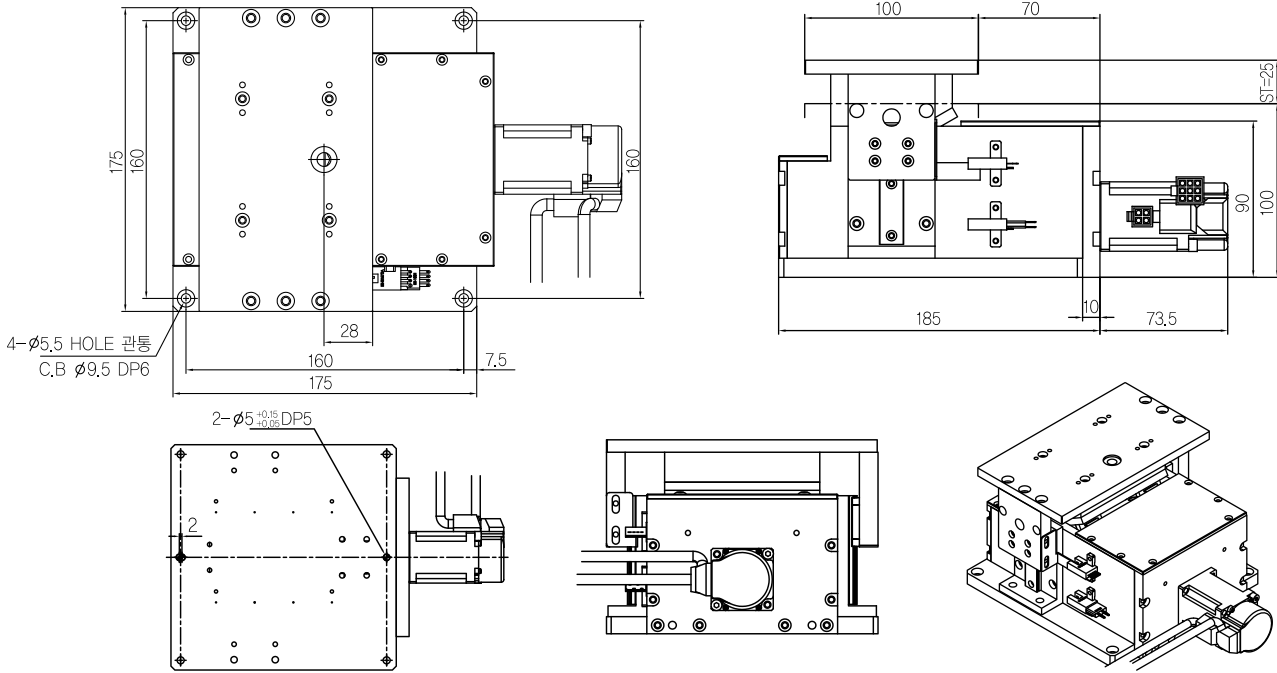
Specifications (기본 사항)

Model	위치정도 (X-Y-Theta)	반복정도 (X-Y-Theta)	행정거리 (Center기준)	상판 평탄도	주행 직각도	주행 형행도	지지점 처짐량 (159Kg 부하)	편심 처짐량 (25Kg 부하)	Motor (Servo)	Ball Screw	LM guide	Sensor
UVW STAGE (500x620)	+/- 5 μ	+/- 2.5 μ	X= $\pm 15\text{mm}$ Y= $\pm 5\text{mm}$	+/- 10 μ	+/- 5 μ	+/- 5 μ	20 μ 이하	20 μ 이하	100W	$\Phi 12 \times 2$ Lead (C3)-THK, NSK	THK, NSK, IKO	EE-SX674 (OMRON)

- RM Series
- RM Series (Clean)
- RS Series (Tap 취부)
- RC Series (Clean)
- RJ Series (핀너트 취부)
- Belt-RK Series
- Belt-RS Series
- Belt-RJ Series
- ZW Unit
- Combination Bracket
- Linear Robot
- Gantry Robot
- Stage
- SCARA Robot
- Desktop Robot
- Servo Press
- Parallel Robot
- Controller
- Accessory

소형UP & DOWN STAGE SINE-TABLE ASSY-1

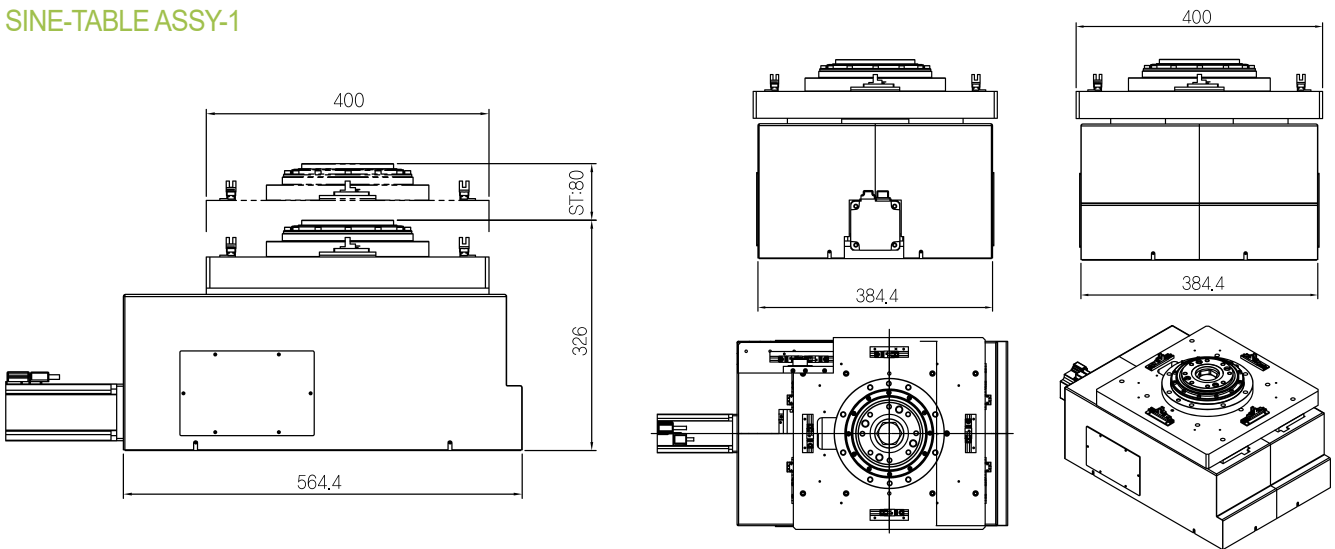
소형UP & DOWN STAGE



Specifications (기본 사항)

Model	상판 평탄도	Repeatability	Stroke (Z-Axis)	Motor (Servo)	Payload	Ball Screw	LM guide	Sensor
소형UP&DOWN STAGE	+/- 10 μ (조정TYPE)	+/- 5 μ	25mm	100W	10Kgf	Φ 8x1 Lead (C3)-THK, NSK	IKO	EE-SX672 (OMRON)

SINE-TABLE ASSY-1

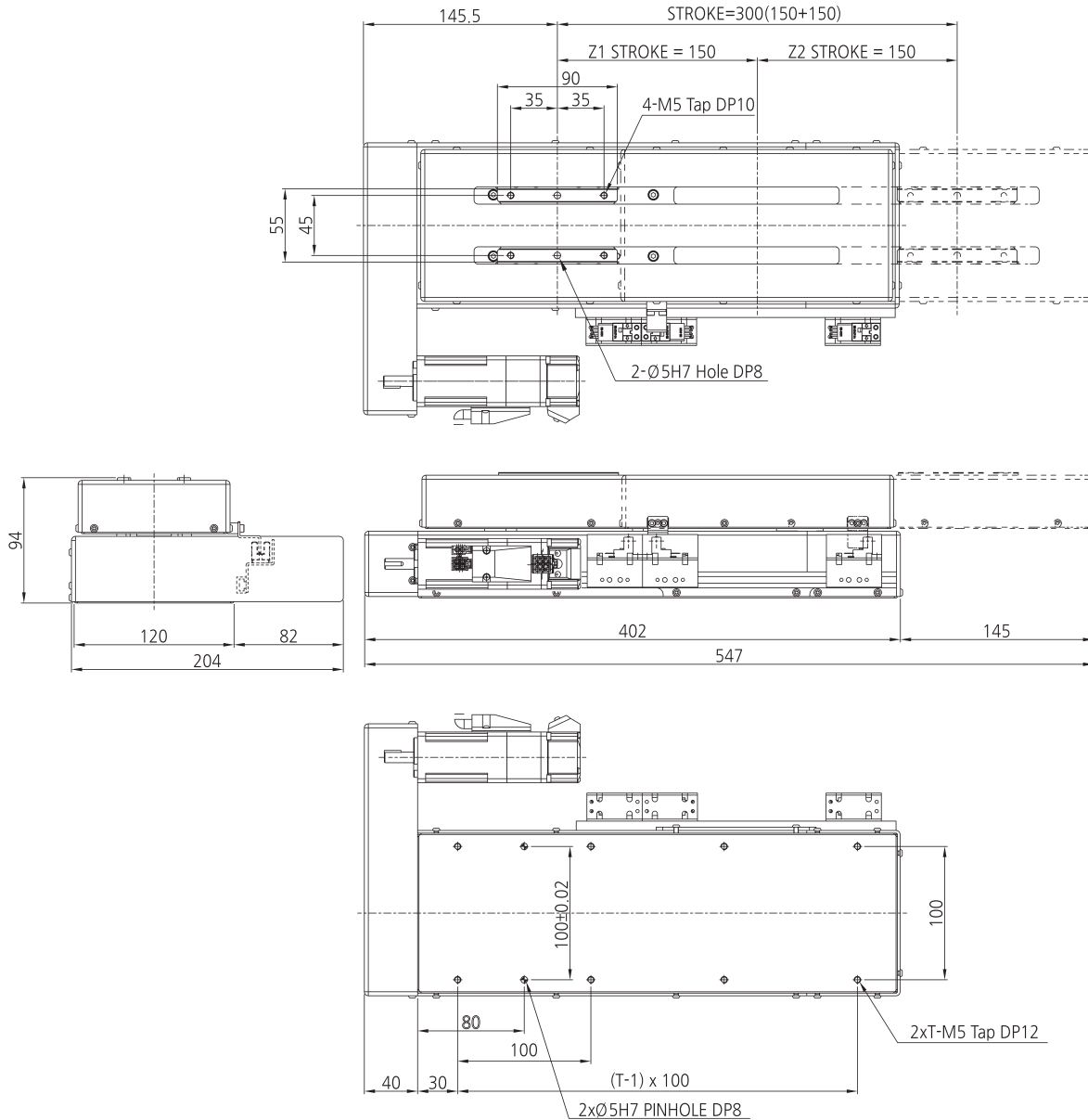


Specifications (기본 사항)

Model	형명	Stroke	최대속도	각 축별 정격 가반 무게	위치반복 정밀도	Motor (미쓰비시 J3)	Ball Screw	LM guide	조합용 Bracket	조합시 가반 무게
SINE-TABLE ASSY-1	Z- θ UNIT	80mm	250mm/s	50kgf(수직)	+/- 0.01mm	AC Servo 750W +BRK	Φ 20x Lead05-C7	No15, 8R, 18B	-	50kgf이하

2단 TELESCOPE

120T (BASE 폭 120mm)



Specifications (기본 사항)

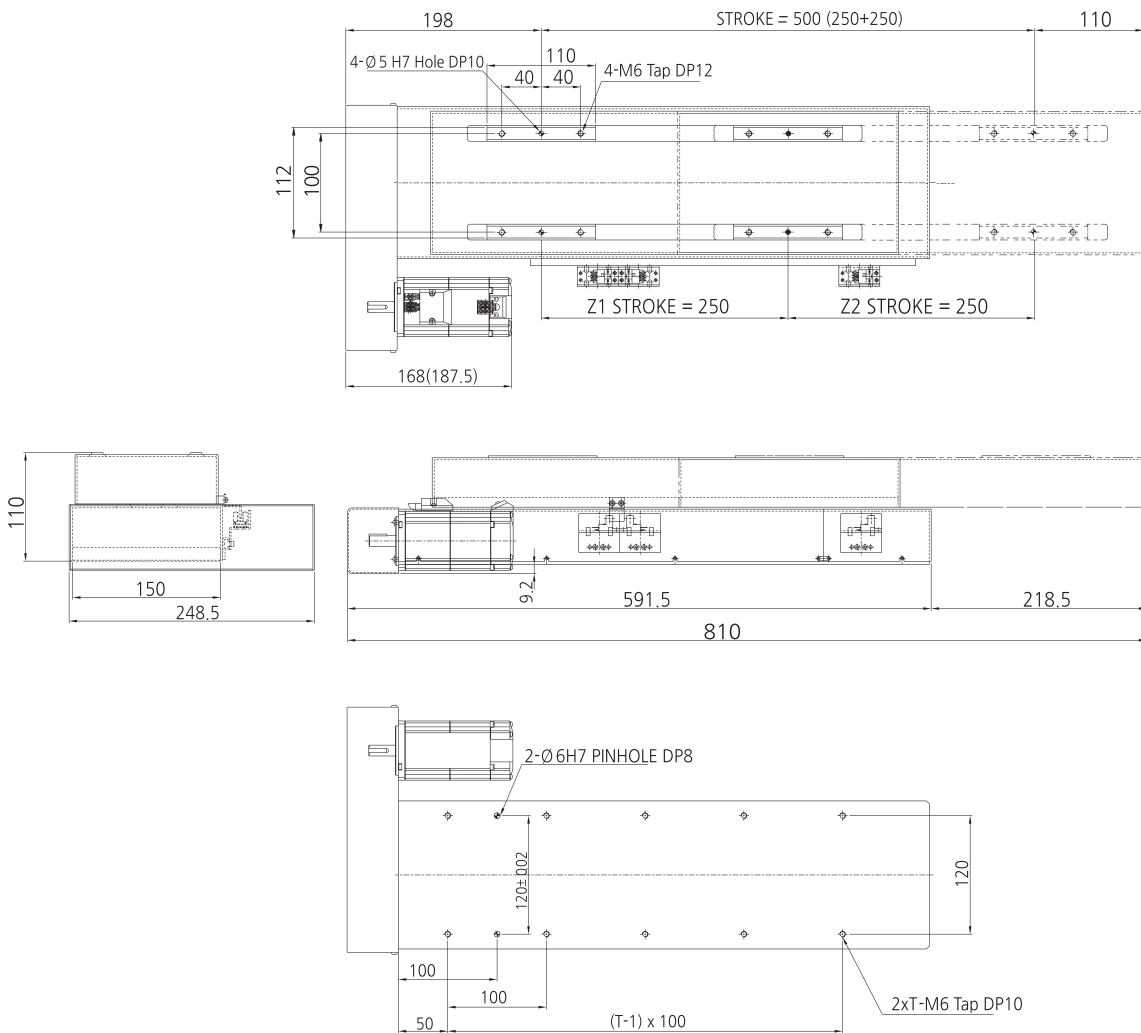
Model	AC Servo Motor(w)	Ball Screw	Stroke (mm)	Max. Speed (mm/S)	Repeatability (mm)	Max. Payload(kgf)		Encoder
						0.3G	0.5G	
120T	100(Brake)	Φ12 x 05 (C7S)	100 ~ 600	250	±0.02	10	10	2500p/r, 5V Line Drive
		Φ12 x 10 (C7S)		500		5	5	

※ NOTE

- 1) Stroke 300mm는 Z1+Z2 합계임 (ex : Z1_Axis Stroke 150mm + Z2_Axis Stroke 150mm)
- 2) Sensor : EE-SX674(Omron) 외장형
- 3) 제작시 반드시 당사로 문의 바랍니다.

2단 TELESCOPE

150T (BASE 폭 150mm)



Specifications (기본 사항)

Model	AC Servo Motor(w)	Ball Screw	Stroke (mm)	Max. Speed (mm/S)	Repeatability (mm)	Max. Payload(kgf)		Encoder
						0.3G	0.5G	
150T	200(Brake)	Φ15 x 05 (C7S)	100 ~ 600	250	± 0.02	15	15	2500p/r, 5V Line Drive
		Φ15 x 10 (C7S)		500				
	400(Brake)	Φ15 x 05 (C7S)	100 ~ 600	250	± 0.02	25	25	
		Φ15 x 10 (C7S)		500				

※ NOTE

- 1) Stroke 500mm는 Z1+Z2 합계임 (ex : Z1_Axis Stroke 250mm + Z2_Axis Stroke 250mm)
- 2) Sensor : EE-SX674(Omron) 외장형
- 3) 제작시 반드시 당사로 문의 바랍니다.

SCARA Robot 주요 특징



- 최대속도 및 최대 가반무게
 - : RSA - 최대속도 5870mm/s의 고속 및 최대 10kg의 가반 무게를 실현
 - : RGA - 최대속도 5460mm/s의 고속 및 최대 20kg의 가반 무게를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 적용 용도
 - : 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용

Model Designation

RS	A	40	4	200
표준타입	Encoder Type A : Absolute Type	Arm length 40 : 400mm 50 : 500mm 60 : 600mm 70 : 700mm	Degree of freedom	Z-Axis Stroke 200 : 200mm 300 : 300mm 400 : 400mm
RG	A	80	4	200
고 가반하중 타입	Encoder Type A : Absolute Type	Arm length 80 : 800mm 100 : 1000mm 110 : 1100mm	Degree of freedom	Z-Axis Stroke 200 : 200mm 300 : 300mm 400 : 400mm
RH	A	90	4	200
고속형 타입	Encoder Type A : Absolute Type	Arm length 90 : 900mm 100 : 1000mm	Degree of freedom	Z-Axis Stroke 200 : 200mm 300 : 300mm 400 : 400mm

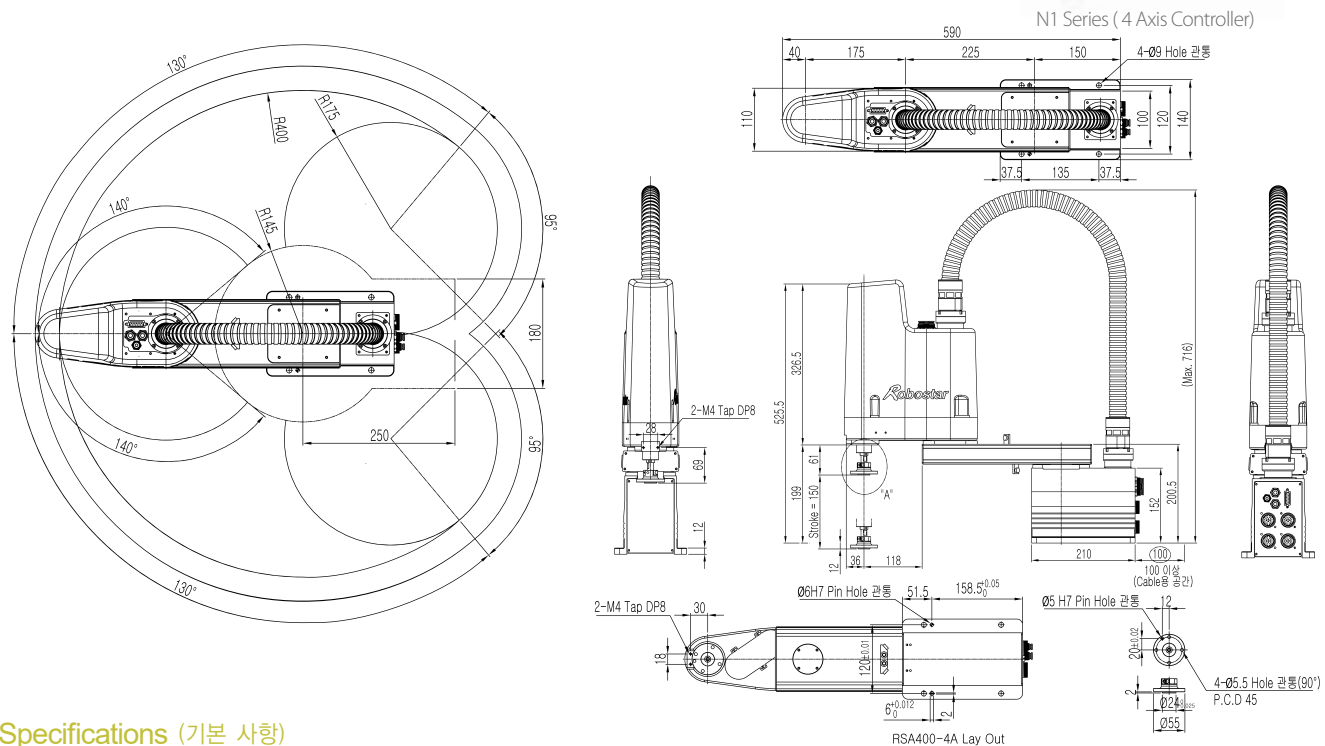
RSA40-4A

- 합성속도 6000mm/s의 고속 및 최대 3kg의 가반 무게를 실현
- 동력전달기구의 효율적인 배치 및 Arm의 경량화를 통한 로봇의 Low Inertia화, 고강성화를 실현
- AC Servo Motor, 고강성 정밀감속기, Ball Screw등을 사용해 고속 및 고 정도를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 로봇 Arm 외부 전장의 1배선처리에 의해 외관이 미려함
- 동력전달기구 및 부품의 효율적인 배치에 의해 유지·보수가 편리한 구조로 설계
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용



Dimension (치수)

※()괄호 안의 치수는 Z축 Stroke가 300mm일 경우의 값



Specifications (기본 사항)

형명		RSA40-4A
축수		AC, Absolute(Incremental) / 4 Axis
동작범위 / 감속비율	A축	± 130 ° / 1:50
	B축	± 140 ° / 1:50
	Z축	150mm, 100mm
	W축	± 180 °
최대동작속도	A, B축 합성	6000mm/s
	Z축	1000mm/s
	W축	1000 °/s
가반하중	정격	1kg
	최대	3kg
반복위치정밀도	A, B축 합성	± 0.03mm
	Z축	± 0.02mm
	W축	± 0.03 °
Arm 길이	A-arm	225mm
	B-arm	175mm
W축 허용 Inertia	정격	-
	최대	-
사용자용 배선		15Pin(D-SUB)
공압배관		Ø6 x 2EA, Ø4 x 1EA
본체중량		15kg
Controller 사양		N1-2111

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RSA50-4A

- 합성속도 5180mm/s의 고속 및 최대 5kg의 가반 무게를 실현
- 동력전달기구의 효율적인 배치 및 Arm의 경량화를 통한 로봇의 Low Inertia화, 고강성화를 실현
- AC Servo Motor, 고강성 정밀감속기, Ball Screw등을 사용해 고속 및 고 정도를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 로봇 Arm 외부 전장의 1배선처리에 의해 외관이 미려함
- 동력전달기구 및 부품의 효율적인 배치에 의해 유지·보수가 편리한 구조로 설계
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용

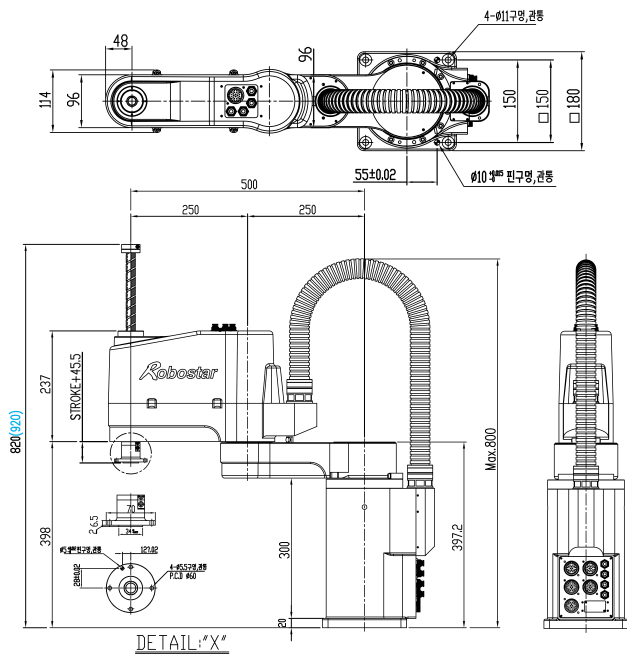
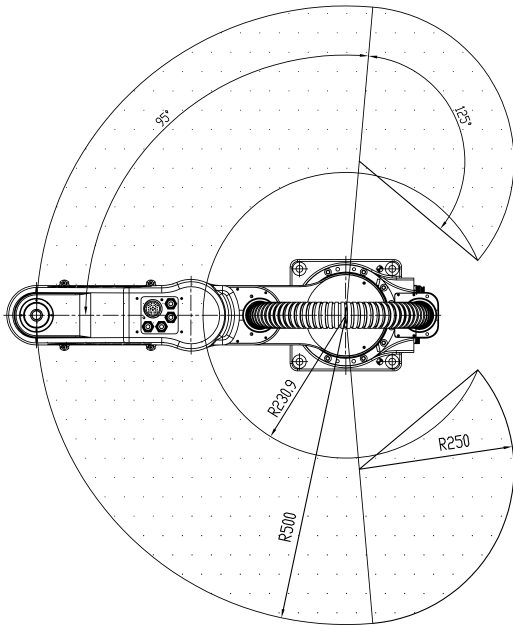


Dimension (치수)

※()괄호 안의 치수는 Z축 Stroke가 300mm일 경우의 값



N1 Series (4 Axis Controller)



Specifications (기본 사양)

형명		RSA50-4A
축수		AC, Absolute(Incremental) / 4 Axis
동작범위 / 감속비율	A축	± 95 ° / 1:50
	B축	± 125 ° / 1:50
	Z축	200mm, 300mm
	W축	± 180 °
최대동작속도	A, B축 합성	5180mm/s
	Z축	1000mm/s
	W축	900 °/s
가반하중	정격	2kg
	최대	5kg
반복위치정밀도	A, B축 합성	± 0.02mm
	Z축	± 0.01mm
	W축	± 0.03 °
Arm 길이	A-arm	250mm
	B-arm	250mm
W축 허용 Inertia	정격	0.158kgf · cm · S ²
	최대	0.268kgf · cm · S ²
사용자용 배선		24Pin
공압배관		Ø6 x 4EA
본체중량		45kg
Controller 사양		N1-4221

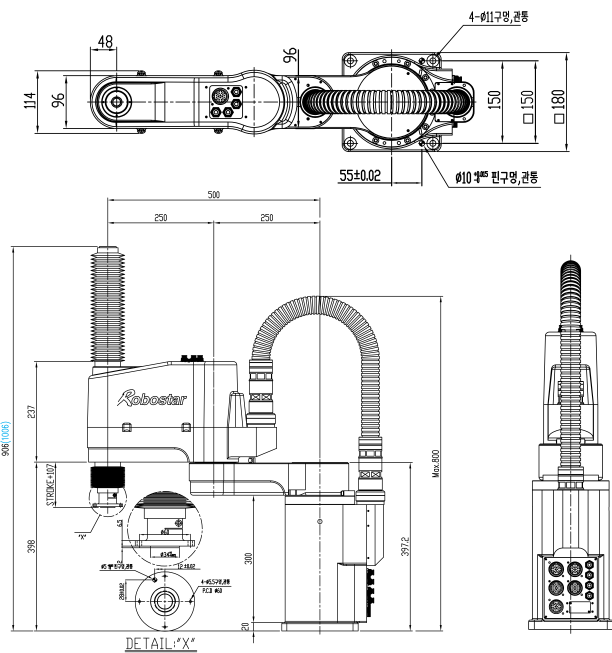
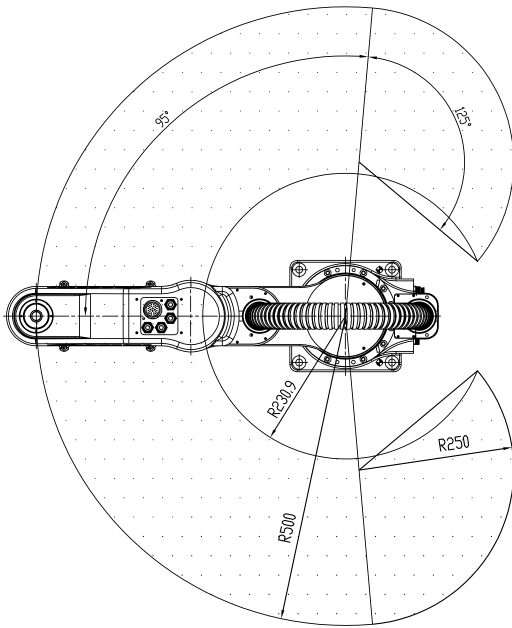
RSA50-4A-CL

- 합성속도 5180mm/s의 고속 및 최대 5kg의 가반 무게를 실현
- 동력전달기구의 효율적인 배치 및 Arm의 경량화를 통한 로봇의 Low Inertia화, 고강성화를 실현
- AC Servo Motor, 고강성 정밀감속기, Ball Screw등을 사용해 고속 및 고 정도를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 로봇 Arm 외부 전장의 1배선처리에 의해 외관이 미려함
- 동력전달기구 및 부품의 효율적인 배치에 의해 유지·보수가 편리한 구조로 설계
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용



Dimension (치수)

※()괄호 안의 치수는 Z축 Stroke가 300mm일 경우의 값



N1 Series (4 Axis Controller)

Specifications (기본 사항)

형명		RSA50-4A-CL
축수		AC, Absolute(Incremental) / 4 Axis
동작범위 / 감속비율	A축	± 95° / 1:50
	B축	± 125° / 1:50
	Z축	200mm, 300mm
	W축	± 180°
최대동작속도	A, B축 합성	5180mm/s
	Z축	1000mm/s
	W축	900°/s
가반하중	정격	2kg
	최대	5kg
반복위치정밀도	A, B축 합성	± 0.02mm
	Z축	± 0.01mm
	W축	± 0.03°
Arm 길이	A-arm	250mm
	B-arm	250mm
W축 허용 Inertia	정격	0.158kgf·cm·S ²
	최대	0.268kgf·cm·S ²
사용자용 배선		24Pin
공압배관		Ø6 x 4EA, Ø8 x 1EA
본체중량		45kg
Controller 사양		N1-4221

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RSA60-4A

- 합성속도 5870mm/s의 고속 및 최대 5kg의 가반 무게를 실현
- 동력전달기구의 효율적인 배치 및 Arm의 경량화를 통한 로봇의 Low Inertia화, 고강성화를 실현
- AC Servo Motor, 고강성 정밀감속기, Ball Screw등을 사용해 고속 및 고 정도를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 로봇 Arm 외부 전장의 1배선처리에 의해 외관이 미려함
- 동력전달기구 및 부품의 효율적인 배치에 의해 유지·보수가 편리한 구조로 설계
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용

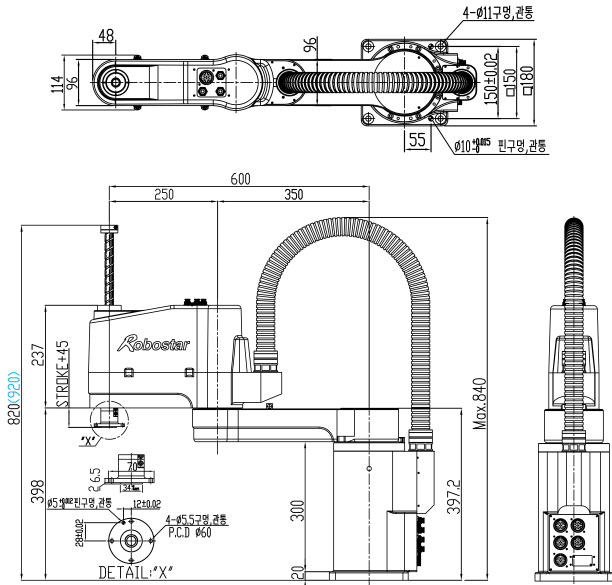
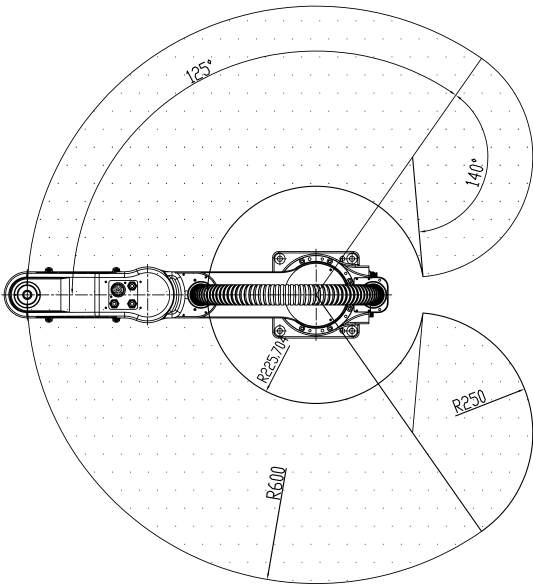


Dimension (치수)

※()괄호 안의 치수는 Z축 Stroke가 300mm일 경우의 값



N1 Series (4 Axis Controller)



Specifications (기본 사항)

형명		RSA60-4A
축수		AC, Absolute(Incremental) / 4 Axis
동작범위 / 감속비율	A축	± 125° / 1:50
	B축	± 140° / 1:50
	Z축	200mm, 300mm
	W축	± 180°
최대동작속도	A, B축 합성	5870mm/s
	Z축	1000mm/s
	W축	900°/s
가반하중	정격	2kg
	최대	5kg
반복위치정밀도	A, B축 합성	± 0.02mm
	Z축	± 0.01mm
	W축	± 0.03°
Arm 길이	A-arm	350mm
	B-arm	250mm
W축 허용 Inertia	정격	0.158kgf · cm · S ²
	최대	0.268kgf · cm · S ²
사용자용 배선		24Pin
공압배관		Ø6 x 4EA
본체중량		46kg
Controller 사양		N1-4221

RPA70-4A

- 합성속도 5690mm/s의 고속 및 최대 10kg의 가반 무게를 실현
- 동력전달기구의 효율적인 배치 및 Arm의 경량화를 통한 로봇의 Low Inertia화, 고강성화를 실현
- AC Servo Motor, 고강성 정밀감속기, Ball Screw등을 사용해 고속 및 고 정도를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 로봇 Arm 외부 전장의 1배선처리에 의해 외관이 미려함
- 동력전달기구 및 부품의 효율적인 배치에 의해 유지·보수가 편리한 구조로 설계
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용

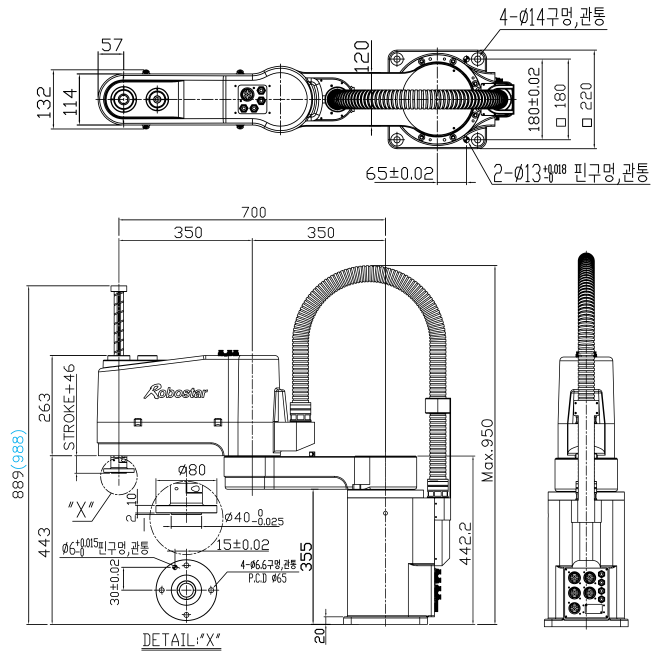
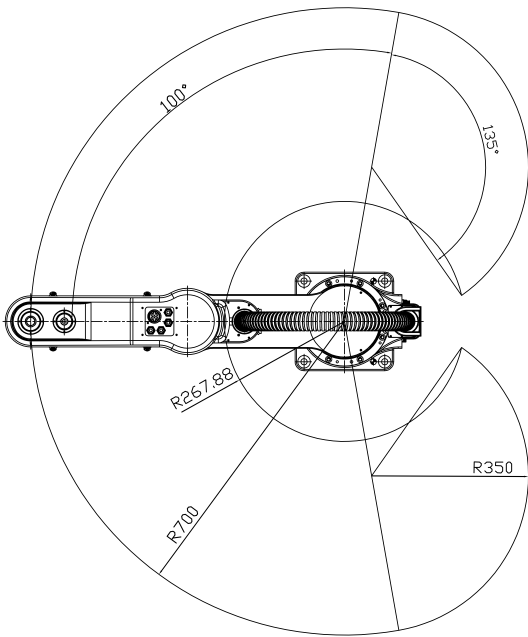


Dimension (치수)

※()괄호 안의 치수는 Z축 Stroke가 300mm일 경우의 값



N1 Series (4 Axis Controller)



Specifications (기본 사항)

형명		RPA70-4A
축수		AC, Absolute(Incremental) / 4 Axis
동작범위 / 감속비율	A축	± 100 ° / 1:50
	B축	± 135 ° / 1:50
	Z축	200mm, 300mm
	W축	± 180 °
최대동작속도	A, B축 합성	4460mm/s
	Z축	1000mm/s
	W축	720 °/s
가반하중	정격	5kg
	최대	10kg
반복위치정밀도	A, B축 합성	± 0.02mm
	Z축	± 0.01mm
	W축	± 0.03 °
Arm 길이	A-arm	350mm
	B-arm	350mm
W축 허용 Inertia	정격	0.349kgf · cm · S ²
	최대	0.573kgf · cm · S ²
사용자용 배선		24Pin
공압배관		Ø6 x 4EA
본체중량		63.5kg
Controller 사양		N1-8442

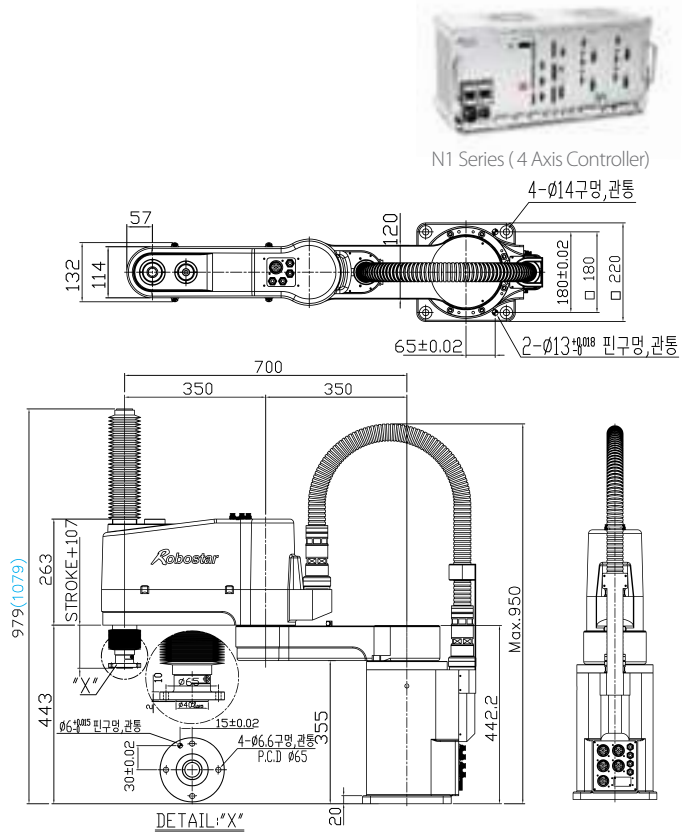
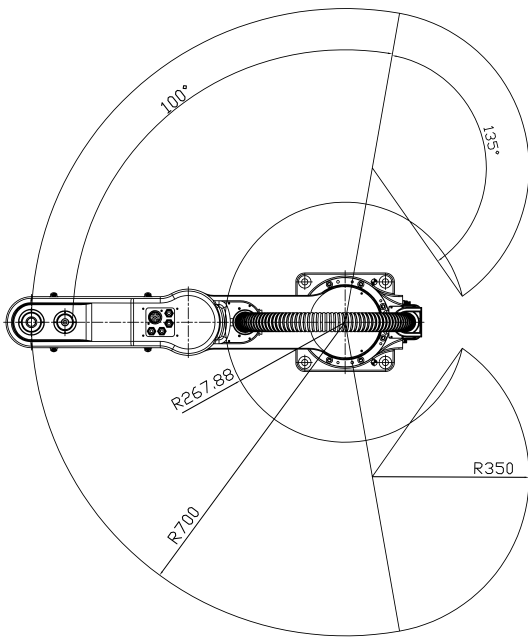
RPA70-4A -CL

- 합성속도 5690mm/s의 고속 및 최대 10kg의 가반 무게를 실현
- 동력전달기구의 효율적인 배치 및 Arm의 경량화를 통한 로봇의 Low Inertia화, 고강성화를 실현
- AC Servo Motor, 고강성 정밀감속기, Ball Screw등을 사용해 고속 및 고 정도를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 로봇 Arm 외부 전장의 1배선처리에 의해 외관이 미려함
- 동력전달기구 및 부품의 효율적인 배치에 의해 유지·보수가 편리한 구조로 설계
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용
- 자바라를 이용한 클린형



Dimension (치수)

※()괄호 안의 치수는 Z축 Stroke가 300mm일 경우의 값



Specifications (기본 사항)

형명		RPA70-4A-CL
축수		AC, Absolute(Incremental) / 4 Axis
동작범위 / 감속비율	A축	± 100 ° / 1:50
	B축	± 135 ° / 1:50
	Z축	200mm, 300mm
	W축	± 180 °
최대동작속도	A, B축 합성	4460mm/s
	Z축	1000mm/s
	W축	720 °/s
가반하중	정격	5kg
	최대	10kg
반복위치정밀도	A, B축 합성	± 0.02mm
	Z축	± 0.01mm
	W축	± 0.03 °
Arm 길이	A-arm	350mm
	B-arm	350mm
W축 허용 Inertia	정격	0.349kgf · cm · S ²
	최대	0.573kgf · cm · S ²
사용자용 배선		24Pin
공압배관		Ø6 x 3EA, Ø8 x 1EA
본체중량		63.5kg
Controller 사양		N1-8442

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RPA70-4B

- 합성속도 5935mm/s의 고속 및 최대 20kg의 가반 무게를 실현
- 동력전달기구의 효율적인 배치 및 Arm의 경량화를 통한 로봇의 Low Inertia화, 고강성화를 실현
- AC Servo Motor, 고강성 정밀감속기, Ball Screw등을 사용해 고속 및 고 정도를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 로봇 Arm 외부 전장의 1배선처리에 의해 외관이 미려함
- 동력전달기구 및 부품의 효율적인 배치에 의해 유지·보수가 편리한 구조로 설계
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용

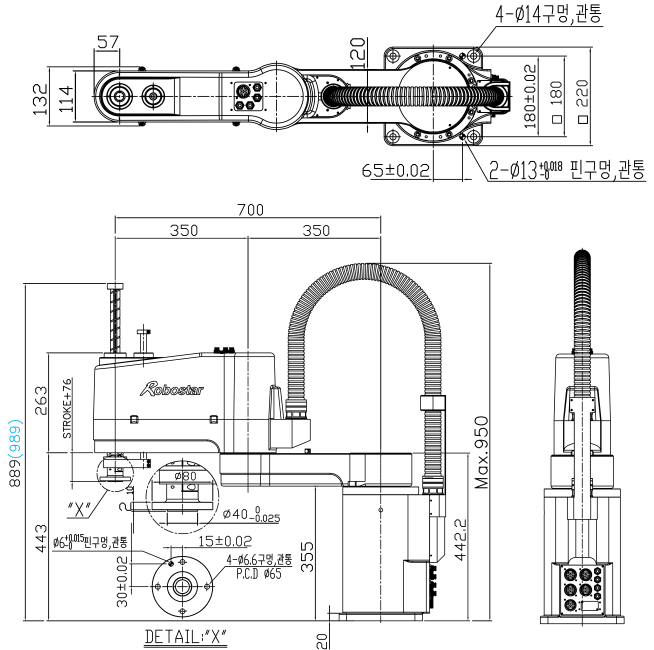
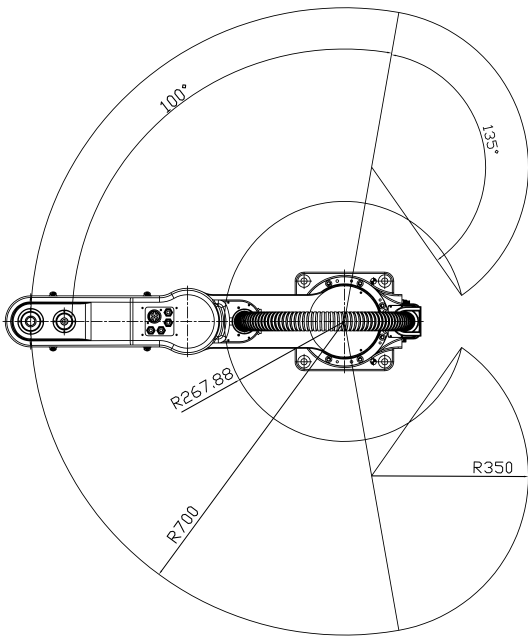


Dimension (치수)

※()괄호 안의 치수는 Z축 Stroke가 300mm일 경우의 값



N1 Series (4 Axis Controller)



Specifications (기본 사양)

형명		RPA70-4B
축수		AC, Absolute(Incremental) / 4 Axis
동작범위 / 감속비율	A축	± 100 ° / 1:50
	B축	± 135 ° / 1:50
	Z축	300mm
	W축	± 180 °
최대동작속도	A, B축 합성	4460mm/s
	Z축	750mm/s
	W축	600 °/s
가반하중	정격	10kg
	최대	20kg
반복위치정밀도	A, B축 합성	± 0.03mm
	Z축	± 0.01mm
	W축	± 0.04 °
Arm 길이	A-arm	350mm
	B-arm	350mm
W축 허용 Inertia	정격	0.573kgf · cm · S ²
	최대	3.130kgf · cm · S ²
사용자용 배선		24Pin
공압배관		Ø6 x 4EA
본체중량		63.5kg
Controller 사양		N1-8442

RPA80-4B

- 합성속도 5150mm/s의 고속 및 최대 20kg의 가반 무게를 실현
- 동력전달기구의 효율적인 배치 및 Arm의 경량화를 통한 로봇의 Low Inertia화, 고강성화를 실현
- AC Servo Motor, 고강성 정밀감속기, Ball Screw등을 사용해 고속 및 고 정도를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 로봇 Arm 외부 전장의 1배선처리에 의해 외관이 미려함
- 동력전달기구 및 부품의 효율적인 배치에 의해 유지·보수가 편리한 구조로 설계
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용

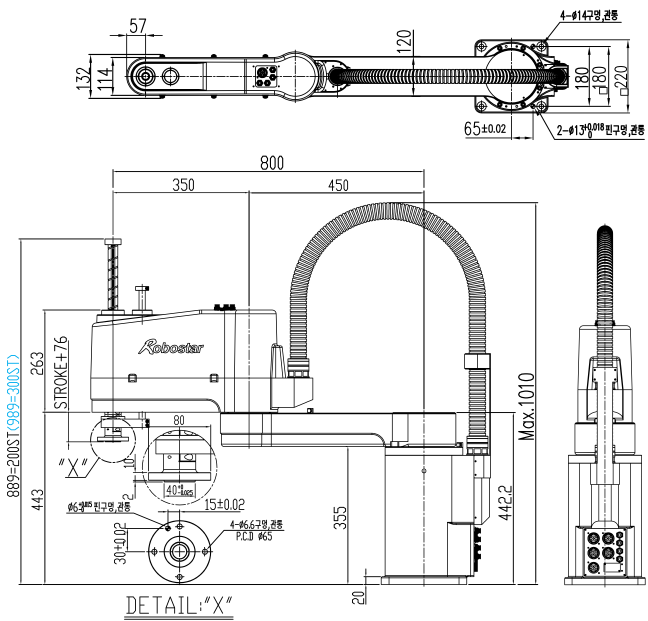
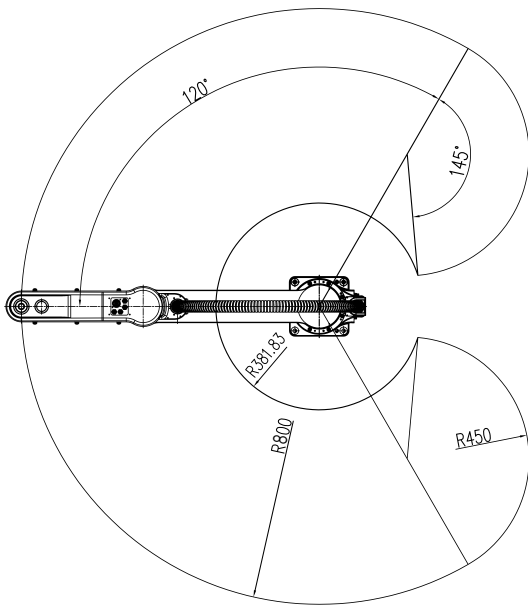


Dimension (치수)

※ () 괄호 안의 치수는 Z축 Stroke가 300mm일 경우의 값



N1 Series (4 Axis Controller)



Specifications (기본 사항)

형명		RPA80-4B
축수		AC, Absolute(Incremental) / 4 Axis
동작범위 / 감속비율	A축	± 125 ° / 1:89
	B축	± 145 ° / 1:59
	Z축	200mm, 300mm
	W축	± 180 °
최대동작속도	A, B축 합성	4846mm/s
	Z축	1000mm/s
	W축	600 °/s
가반하중	정격	10kg
	최대	20kg
반복위치정밀도	A, B축 합성	± 0.04mm
	Z축	± 0.01mm
	W축	± 0.04 °
Arm 길이	A-arm	450mm
	B-arm	350mm
W축 허용 Inertia	정격	0.573kgf · cm · S ²
	최대	3.130kgf · cm · S ²
사용자용 배선		24Pin
공압배관		Ø6 x 4EA
본체중량		74.5kg
Controller 사양		N1-8442

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RPA100-4B

- 합성속도 5110mm/s의 고속 및 최대 20kg의 가반 무게를 실현
- 동력전달기구의 효율적인 배치 및 Arm의 경량화를 통한 로봇의 Low Inertia화, 고강성화를 실현
- AC Servo Motor, 고강성 정밀감속기, Ball Screw등을 사용해 고속 및 고 정도를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 로봇 Arm 외부 전장의 1배선처리에 의해 외관이 미려함
- 동력전달기구 및 부품의 효율적인 배치에 의해 유지·보수가 편리한 구조로 설계
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용

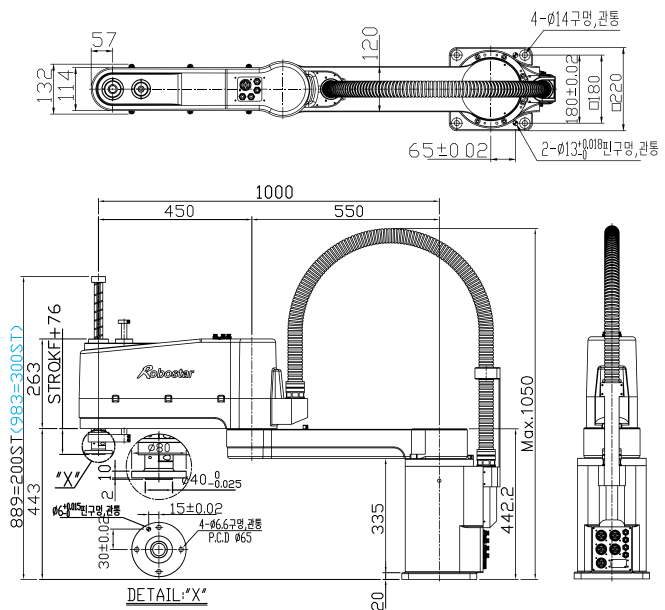
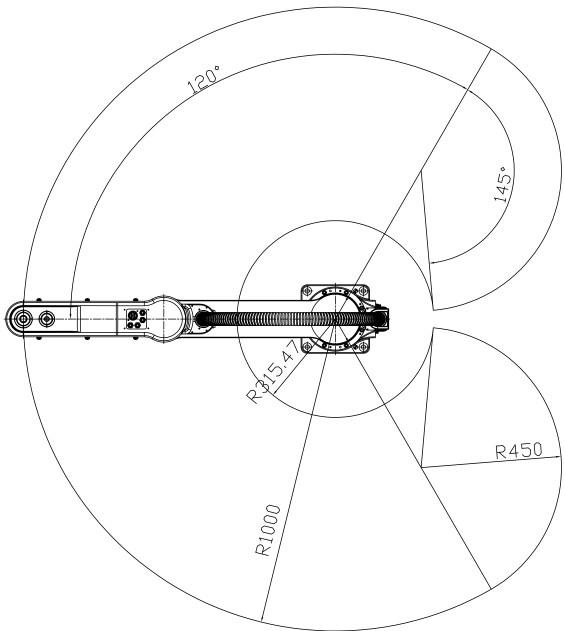


Dimension (치수)

※()괄호 안의 치수는 Z축 Stroke가 300mm일 경우의 값



N1 Series (4 Axis Controller)



Specifications (기본 사항)

형명		RPA100-4B
축수		AC, Absolute(Incremental) / 4 Axis
동작범위 / 감속비율	A축	± 120° / 1:89
	B축	± 145° / 1:89
	Z축	200mm, 300mm
	W축	± 180°
최대동작속도	A, B축 합성	5120mm/s
	Z축	1000mm/s
	W축	600°/s
가반하중	정격	10kg
	최대	20kg
반복위치정밀도	A, B축 합성	± 0.04mm
	Z축	± 0.01mm
	W축	± 0.04°
Arm 길이	A-arm	550mm
	B-arm	450mm
W축 허용 Inertia	정격	0.573kgf · cm · S ²
	최대	3.130kgf · cm · S ²
사용자용 배선		24Pin
공압배관		Ø6 x 4EA
본체중량		75.5kg
Controller 사양		N1-8442

RPA110-4B

- 합성속도 5460mm/s의 고속 및 최대 20kg의 가반 무게를 실현
- 동력전달기구의 효율적인 배치 및 Arm의 경량화를 통한 로봇의 Low Inertia화, 고강성화를 실현
- AC Servo Motor, 고강성 정밀감속기, Ball Screw등을 사용해 고속 및 고 정도를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 로봇 Arm 외부 전장의 1배선처리에 의해 외관이 미려함
- 동력전달기구 및 부품의 효율적인 배치에 의해 유지·보수가 편리한 구조로 설계
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용

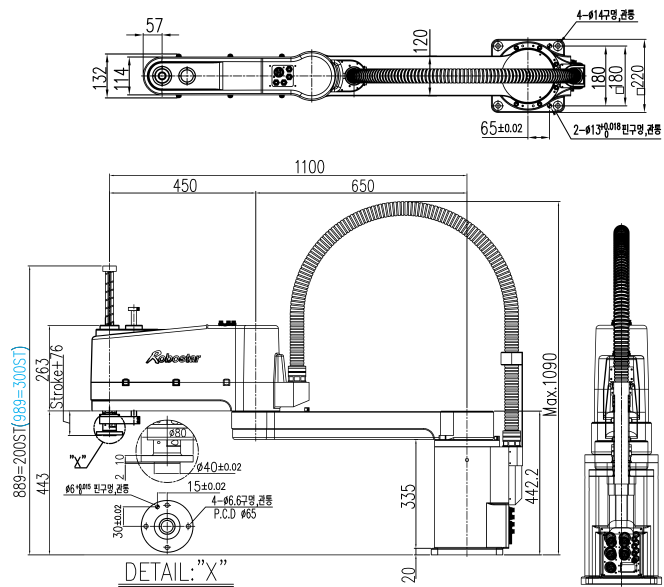
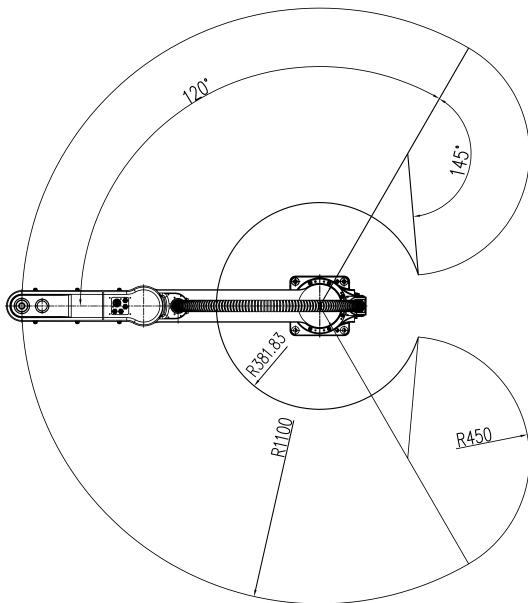


Dimension (치수)

※()괄호 안의 치수는 Z축 Stroke가 300mm일 경우의 값



N1 Series (4 Axis Controller)



Specifications (기본 사항)

형명		RPA110-4B
축수		AC, Absolute(Incremental) / 4 Axis
동작범위 / 감속비율	A축	± 120° / 1:89
	B축	± 145° / 1:89
	Z축	200mm, 300mm
	W축	± 180°
최대동작속도	A, B축 합성	4846mm/s
	Z축	1000mm/s
	W축	600°/s
가반하중	정격	10kg
	최대	20kg
반복위치정밀도	A, B축 합성	± 0.04mm
	Z축	± 0.01mm
	W축	± 0.04°
Arm 길이	A-arm	650mm
	B-arm	450mm
W축 허용 Inertia	정격	0.573kgf·cm·S ²
	최대	3.130kgf·cm·S ²
사용자용 배선		24Pin
공압배관		Ø6 x 4EA
본체중량		82kg
Controller 사양		N1-8442

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RHA80-4A

고속형

- 합성속도 9110mm/s의 고속 및 최대 20kg의 가반 무게를 실현
- 동력전달기구의 효율적인 배치 및 Arm의 경량화를 통한 로봇의 Low Inertia화, 고강성화를 실현
- AC Servo Motor, 고강성 정밀감속기, Ball Screw등을 사용해 고속 및 고 정도를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 로봇 Arm 외부 전장의 1배선처리에 의해 외관이 미려함
- 동력전달기구 및 부품의 효율적인 배치에 의해 유지·보수가 편리한 구조로 설계
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용
- GEAR 감속비를 적용하여 고속구현

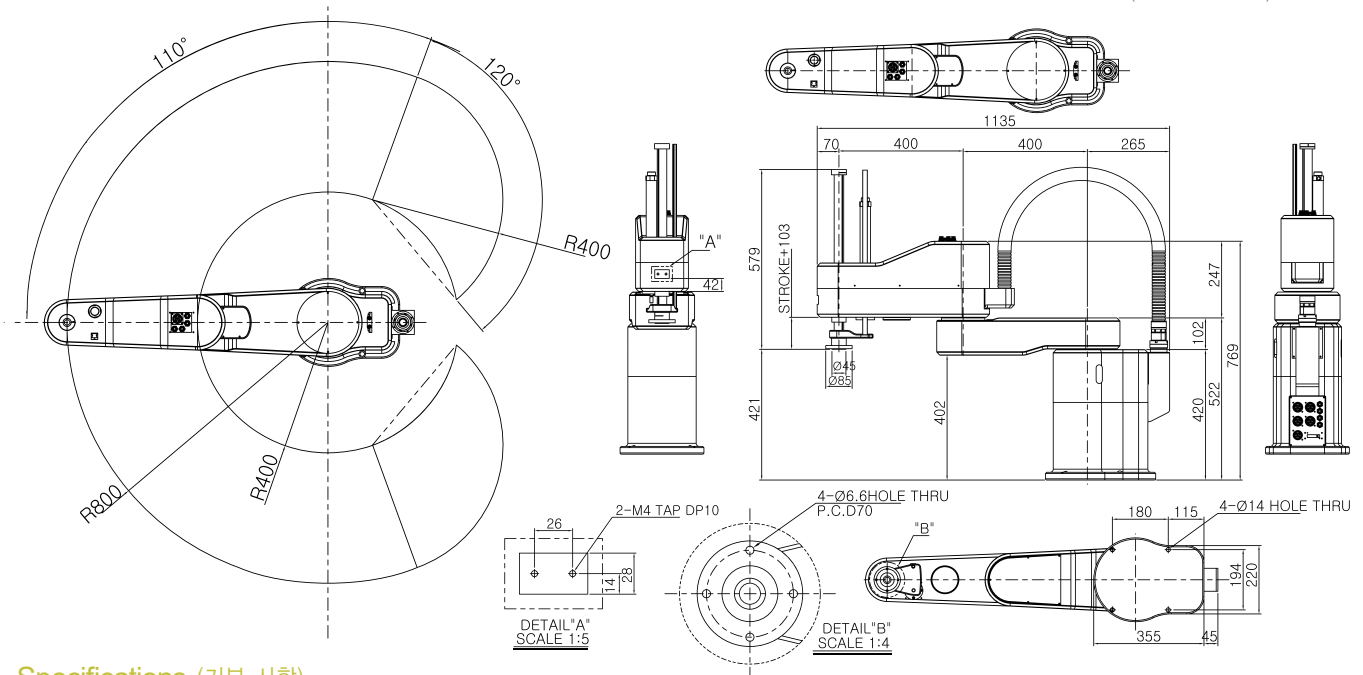


Dimension (치수)

※ () 괄호 안의 치수는 Z축 Stroke가 300mm일 경우의 값



N1 Series (4 Axis Controller)



Specifications (기본 사항)

형명		RHA80-4A
축수		AC, Absolute(Incremental) / 4 Axis
동작범위 / 감속비율	A축	± 110° / 1:80
	B축	± 120° / 1:54
	Z축	200mm, 300mm
	W축	± 180°
최대동작속도	A, B축 합성	9110mm/s
	Z축	2200mm/s
	W축	1250°/s
가반하중	정격	10kg
	최대	20kg
반복위치정밀도	A, B축 합성	± 0.04mm
	Z축	± 0.01mm
	W축	± 0.04°
Arm 길이	A-arm	400mm
	B-arm	400mm
W축 허용 Inertia	정격	-
	최대	-
사용자용 배선		24Pin
공압배관		Ø6 x 4EA
본체중량		75.5kg
Controller 사양		N1-A844

RHA90-4A

고속형

- 합성속도 9764mm/s의 고속 및 최대 20kg의 가반 무게를 실현
- 동력전달기구의 효율적인 배치 및 Arm의 경량화를 통한 로봇의 Low Inertia화, 고강성화를 실현
- AC Servo Motor, 고강성 정밀감속기, Ball Screw등을 사용해 고속 및 고 정도를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 로봇 Arm 외부 전장의 1배선처리에 의해 외관이 미려함
- 동력전달기구 및 부품의 효율적인 배치에 의해 유지·보수가 편리한 구조로 설계
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용
- GEAR 감속비를 적용하여 고속구현

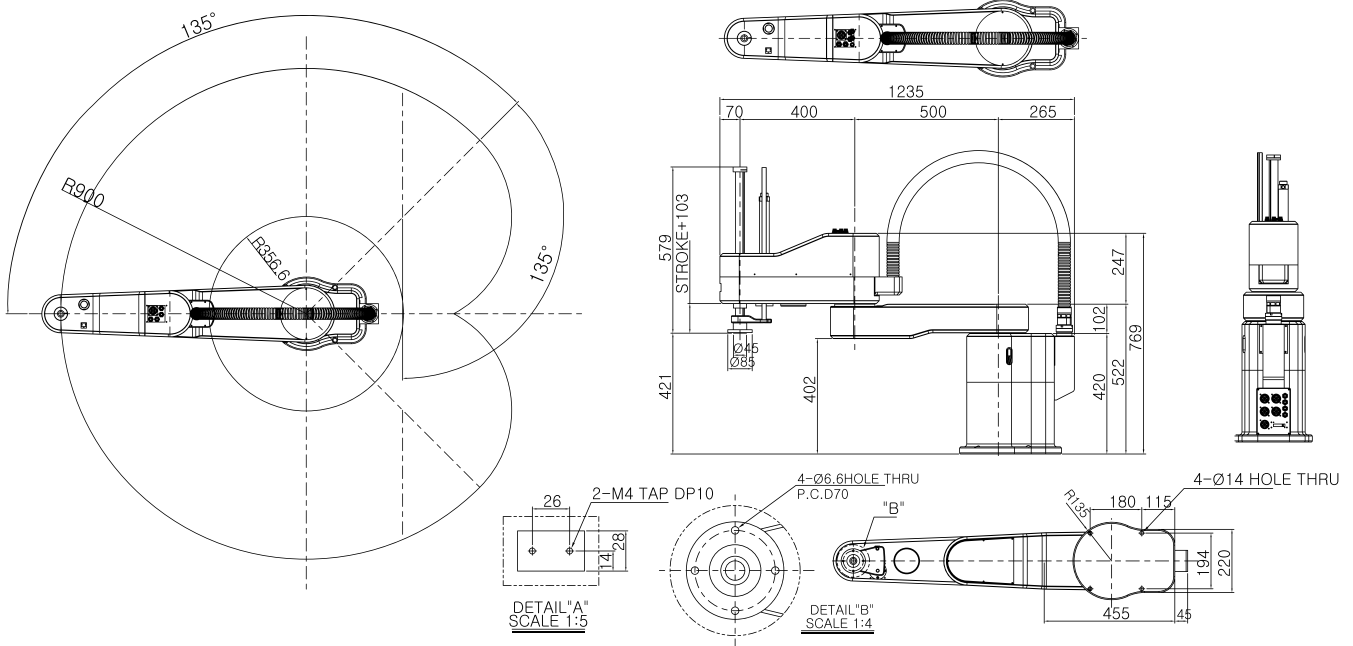


Dimension (치수)

※ () 괄호 안의 치수는 Z축 Stroke가 300mm일 경우의 값



N1 Series (4 Axis Controller)



Specifications (기본 사항)

형명		RHA90-4A
축수		AC, Absolute(Incremental) / 4 Axis
동작범위 / 감속비율	A축	± 135° / 1:80
	B축	± 135° / 1:54
	Z축	200mm, 300mm
	W축	± 180°
최대동작속도	A, B축 합성	9764mm/s
	Z축	2200mm/s
	W축	1250°/s
가반하중	정격	10kg
	최대	20kg
반복위치정밀도	A, B축 합성	± 0.04mm
	Z축	± 0.01mm
	W축	± 0.04°
Arm 길이	A-arm	500mm
	B-arm	400mm
W축 허용 Inertia	정격	-
	최대	-
사용자용 배선		24Pin
공압배관		Ø6 x 4EA
본체중량		78kg
Controller 사양		N1-A844

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RHA100-4A

고속형

- 합성속도 11000mm/s의 고속 및 최대 20kg의 가반 무게를 실현
- 동력전달기구의 효율적인 배치 및 Arm의 경량화를 통한 로봇의 Low Inertia화, 고강성화를 실현
- AC Servo Motor, 고강성 정밀감속기, Ball Screw등을 사용해 고속 및 고 정도를 실현
- 고강성의 Compact한 구조로 고 가반무게의 적용
- 모든 축에 Absolute Encoder가 장착된 AC Servo Motor를 적용하여 원점 복귀 동작이 불 필요
- 로봇 Arm 외부 전장의 1배선처리에 의해 외관이 미려함
- 동력전달기구 및 부품의 효율적인 배치에 의해 유지·보수가 편리한 구조로 설계
- 조립용, 이재용, 디스펜싱, 나사체결, 소형부품 Pick& Place, Sealing, Palletizing 등에 적용
- GEAR 감속비를 적용하여 고속구현

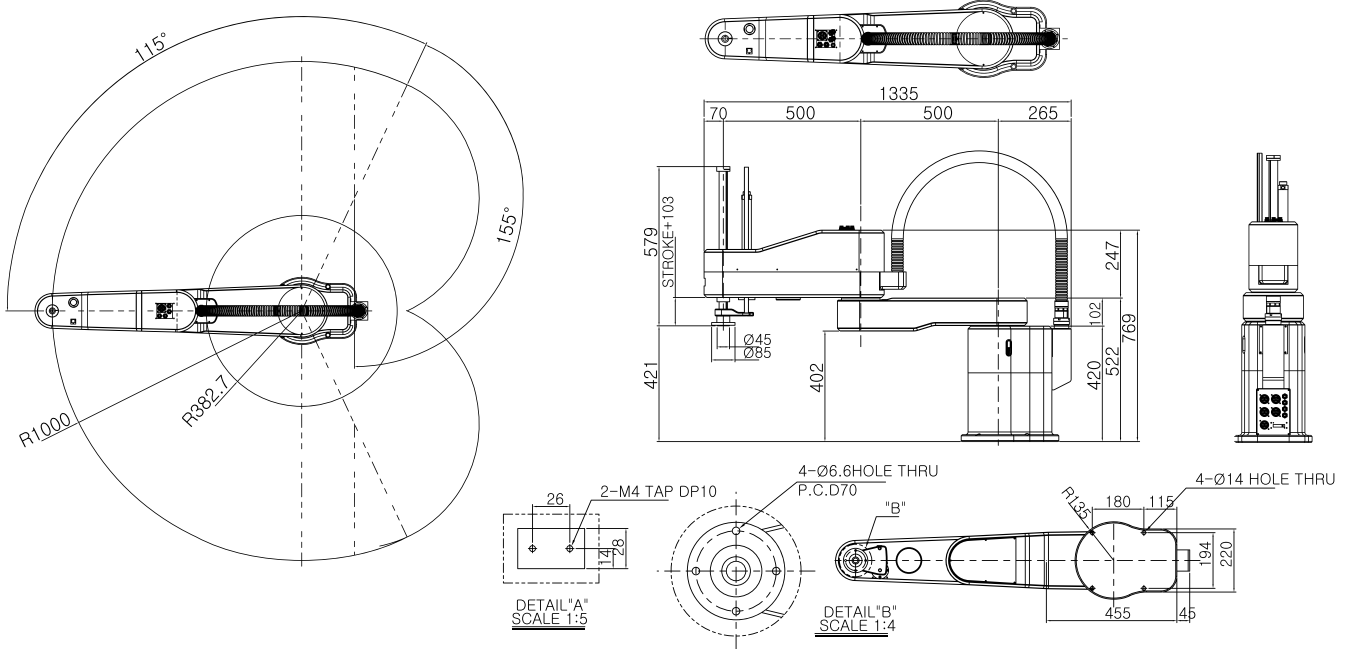


Dimension (치수)

※ () 괄호 안의 치수는 Z축 Stroke가 300mm일 경우의 값



N1 Series (4 Axis Controller)



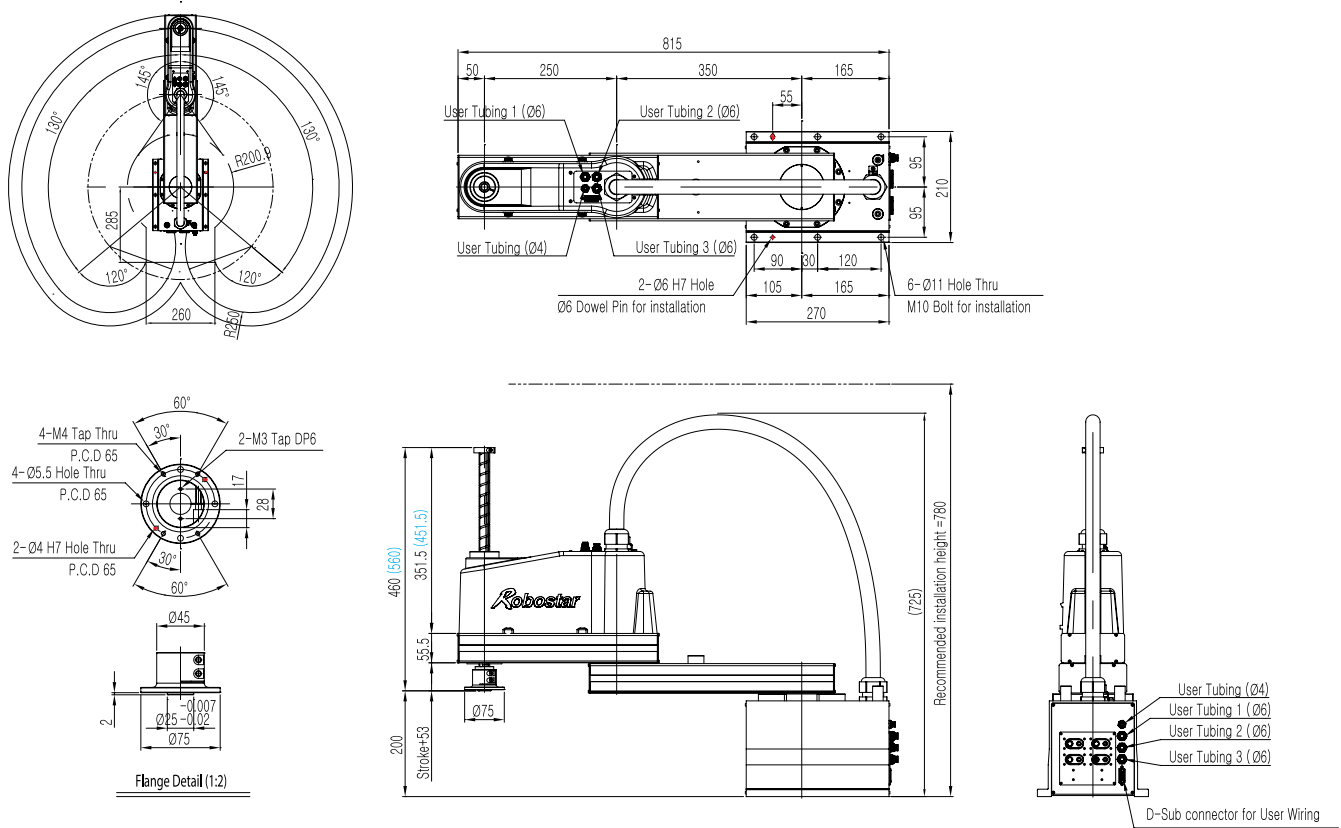
Specifications (기본 사항)

형명		RHA100-4A
축수		AC, Absolute(Incremental) / 4 Axis
동작범위 / 감속비율	A축	± 115° / 1:80
	B축	± 155° / 1:54
	Z축	200mm, 300mm
	W축	± 180°
최대동작속도	A, B축 합성	11000mm/s
	Z축	2200mm/s
	W축	1250°/s
가반하중	정격	10kg
	최대	20kg
반복위치정밀도	A, B축 합성	± 0.04mm
	Z축	± 0.01mm
	W축	± 0.04°
Arm 길이	A-arm	500mm
	B-arm	500mm
W축 허용 Inertia	정격	-
	최대	-
사용자용 배선		24Pin
공압배관		Ø6 x 4EA
본체중량		80kg
Controller 사양		N1-A844

SD-SA60



Dimension (치수)



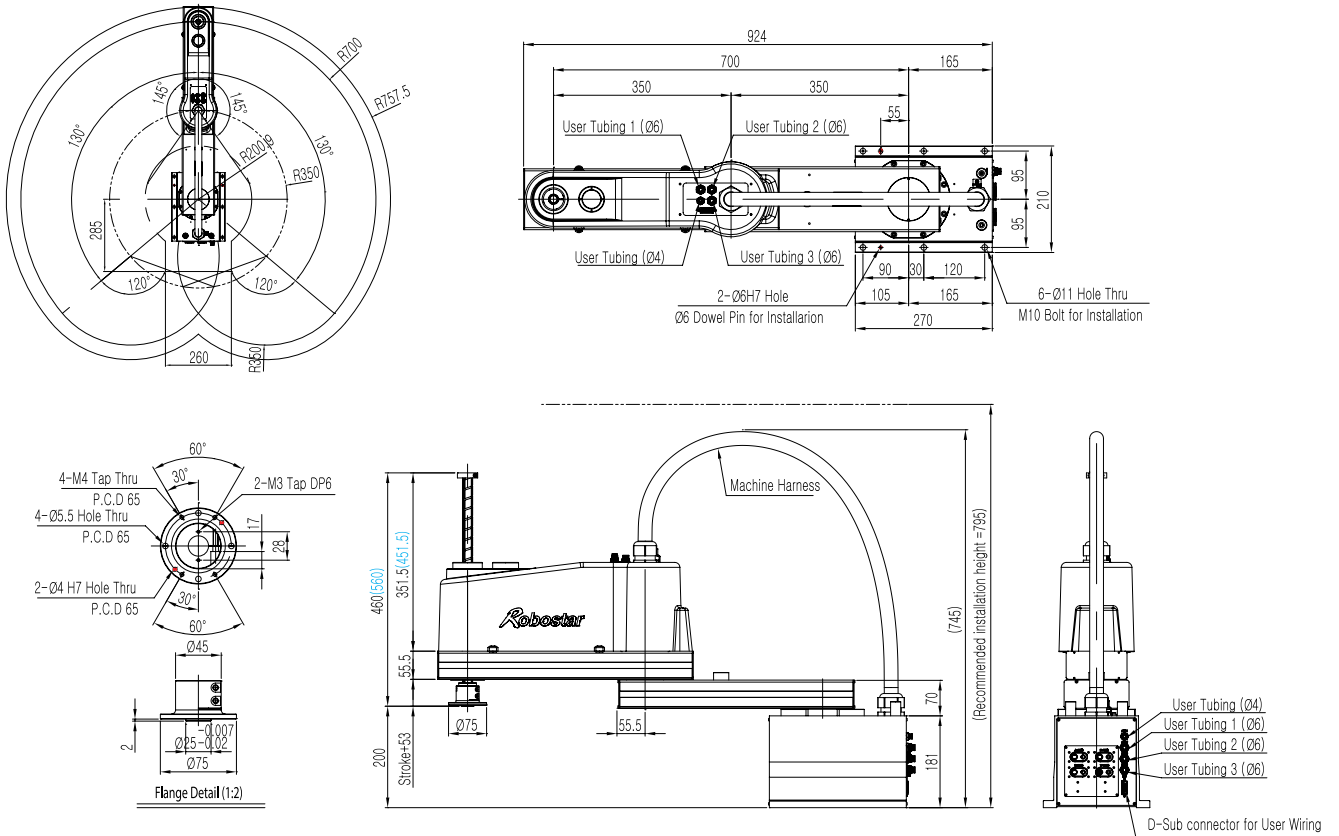
Specifications (기본 사항) ※()의 치수는 Z-Axis Stroke가 300mm일 경우의 값임.

형명	SD-SA600	SD-SA60A	SA-SA60B	
공통사항				
AC Servo Motor, Absolute / 4 Axis				
동작범위/ 감속비율	A-arm	±130° / 1:50		
	B-arm	±145° / 1:50		
	Z-axis	200mm	200mm, 300mm	
	W-axis	A-Arm		
Maximum Payload		2kg	3kg	5kg
Arm Length	A-arm	350mm		
	B-arm	250mm		
Motor Capacity	A-arm	AC 400W	AC 400W	AC 750W
	B-arm	AC 200W	AC 200W	AC 400W
	Z-axis	AC 100W + BRK	AC 200W + BRK	AC 200W + BRK
	W-axis	AC 100W	AC 100W	AC 100W
User I/O		15 Pin (D-Sub)		
User tubing (Outer diameter)		Ø6 x 2ea		
Controller		N1 (4211)	N1 (4221)	N1 (8421)

SD-SA70



Dimension (치수)



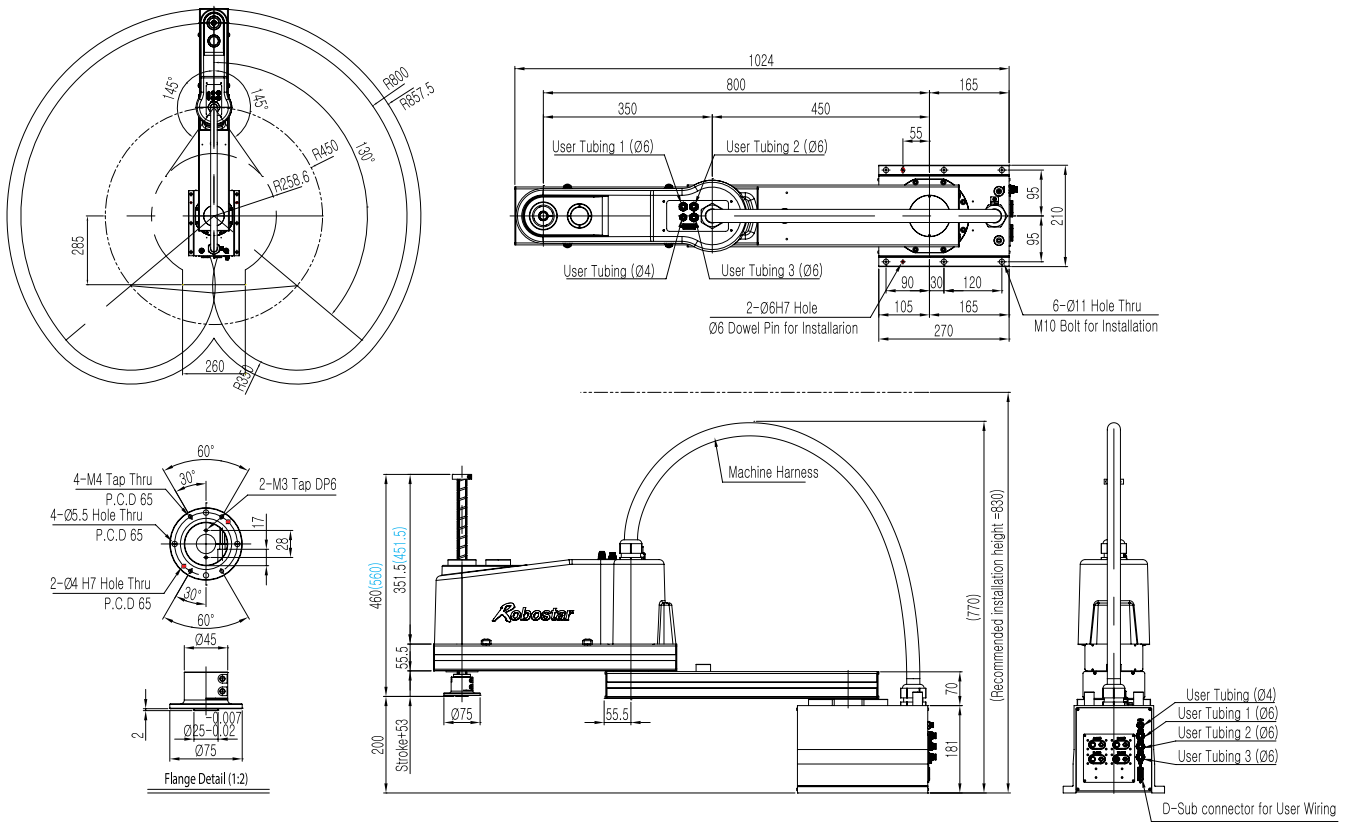
Specifications (기본 사항) ※ ()의 치수는 Z-Axis Stroke가 300mm일 경우의 값임.

형명		SD-SA70A	SD-SA70B
공통사항		AC Servo Motor, Absolute / 4 Axis	
동작범위 / 감속비율	A-arm	±130° / 1:50	
	B-arm	±145° / 1:50	
	Z-axis	200mm, 300mm	
	W-axis	±180°	
Maximum Payload		3kg	5kg
Arm Length	A-arm	350mm	
	B-arm	350mm	
Motor Capacity	A-arm	AC 400W	AC 750W
	B-arm	AC 200W	AC 400W
	Z-axis	AC 200W + BRK	AC 200W + BRK
	W-axis	AC 100W	AC 100W
User I/O		15 Pin (D-Sub)	
User tubing (Outer diameter)		Ø6 x 2ea	
Controller		N1 (4221)	N1 (8421)

SD-SA80B



Dimension (치수)



Specifications (기본 사항) ※()의 치수는 Z-Axis Stroke가 300mm일 경우의 값임.

형명		SD-SA80B
공통사항		AC Servo Motor, Absolute / 4 Axis
동작범위/ 감속비율	A-arm	±130° / 1:50
	B-arm	±145° / 1:50
	Z-axis	200mm, 300mm
	W-axis	±180°
Maximum Payload		5kg
Arm Length	A-arm	450mm
	B-arm	350mm
Motor Capacity	A-arm	AC 750W
	B-arm	AC 400W
	Z-axis	AC 200W + BRK
	W-axis	AC 100W
User I/O		15 Pin (D-Sub)
User tubing (Outer diameter)		Φ6 x 2ea
Controller		N1 (8421)

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 부분)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 부분)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

DeskTop Robot 주요 특징

- 고정밀 / 고가반하중 실현
: ±0.02mm / Z축 최대 15kg의 고가반하중 실현
- 고도의 작업성능
: 고성능의 32bit CPU와 제어 알고리즘에 의해 고속, 고정도의 모션제어가 가능
Semi PLC기능 및 Sequence 기능을 내장하여 System 구성이 용이
- 적용분야
: 디스펜싱, 나사체결기, 솔더링, 라우터, 검사용, 교육용 등



Model Designation

RD	T	4	4	O
New Desktop Robot	Series S : Single Table T : Twin Table	Size(Y-Axis Stroke) 3:300mm 4:430mm	Controller 2:2Axis 3:3Axis 4:4Axis	Version

Specification(Control Part)



N1 Series (4 Axis Controller)

Item	Unit	AC 3-Axis	AC 4-Axis
Motor		AC Servo Motor	
Motor Power	KW	each-Axis Max 1Kw	
Power	V	AC 220V, Single-Phase, (+10% ~ -15%), 50~60Hz	
Power Capacity	KVA	3.5(3-Axis Max) / 4.5(4-Axis Max)	
Encoder		Incremental Line Driver(+5V) Max.2500Pulse	
Programming		Teach pendant(MDI, Direct teaching), PC(IBM compatible)	
External I/O		SYS I/O : 15/17, User I/O : 16/6	
Protection Storage		100 Programming / 100 Job(1Job=1000Step+1000Point)	
Program Function		Over Current, Over Voltage, Over Load Error, IPM Error EMG stop, Encoder Error, Error Recovery, State Monitoring	
Running Temp/Humidity		0~45°C, 20~65%RH(Non-Condensing)	
Installing Temp/Humidity		-15~60°C, 10~90%RH(Non-Condensing)	
Function		PTP, CP, Linear and Circular, Palletizing, Sealing, Gate Motion, Arch Motion, Semi-PLC	
Teach Pendant		RTM-9100T	



<p>Dispense on an LCD panel</p>	<p>Put grease on miniature bearings</p>	<p>Dotting fluid on test paper</p>	<p>Seal gasket</p>
<p>Fill solution on a button battery</p>	<p>Attach using a conductive adhesive agent</p>	<p>Put adhesive on a portable phone speaker</p>	<p>Dotting/dripping resin</p>
			<p>Fill CSP & BGA packages</p>

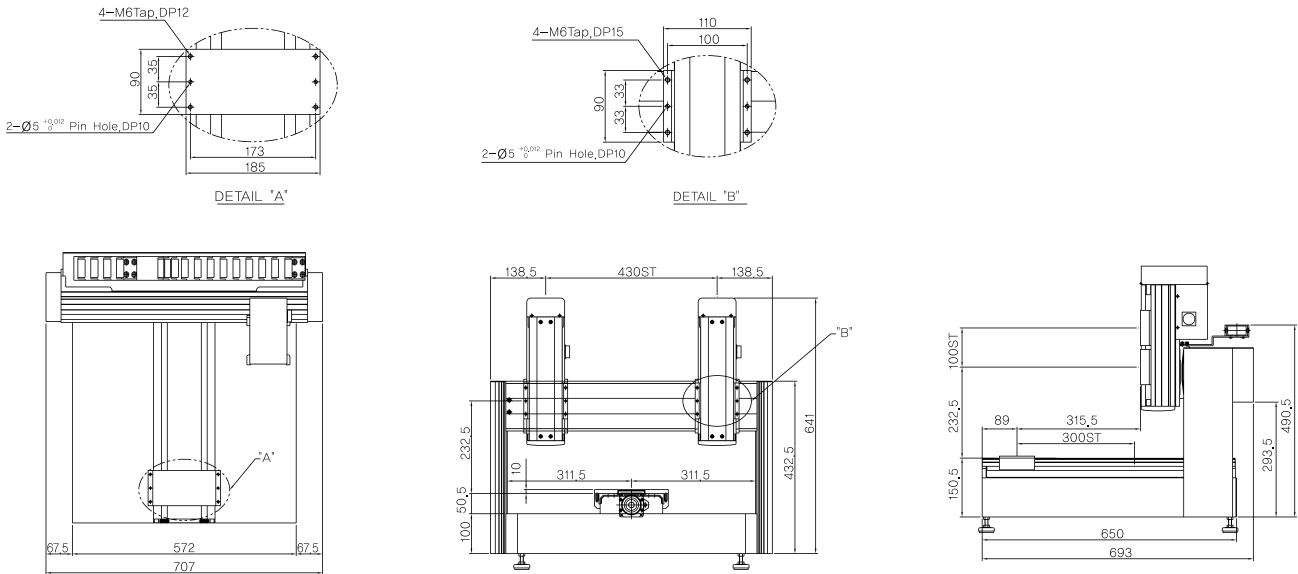
RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀니트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combina-tion Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
DeskTop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

RDS-430F

- 고정밀 / 고가반하중 실현**
 : ±0,02mm / Z축 최대 15kg의 고가반하중 실현
- 고도의 작업성능**
 고성능의 32bit CPU와 제어 알고리즘에 의해 고속, 고정도의 모션제어가 가능
 Semi PLC기능 및 Sequence 기능을 내장하여 System 구성이 용이
- 적용분야**
 디스펜싱, 나사체결기, 솔더링, 라우터, 검사용, 교육용 등

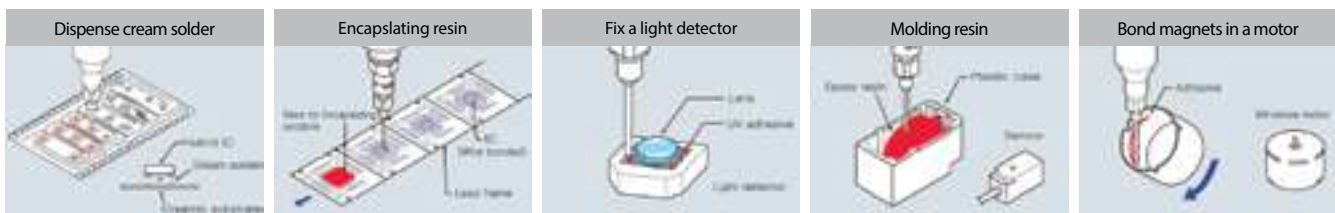


Dimension (치수)



Specification(Mechanical Part)

Item	Unit	1-Axis(X)	1-Axis(Y)	1-Axis(Z)	1-Axis(H)
Stroke(mm)	RDS430F	300mm	430mm	100mm	
Rated Speed(mm/s)	RDS430F	500(1000)mm/s	500(1000)mm/s	250(500)mm/s	
Composited Speed (X+Y-Axis)(mm/s)	RDS430F	707(1414)mm/s			
Payload for each Axis(kgf)	RDS430F	20(15)kgf(Horizontal)	20(15)kgf(Horizontal)	15(7)kgf(Horizontal)	
Repetitive Position Accuracy(mm)		±0.02mm			
motor		AC Servo 200W	AC Servo 200W	AC Servo 100W(+Brake)	
Encoder		Inc 2500p/r, 5V	Inc 2500p/r, 5V	Inc 2500p/r, 5V	
Ball Screw		ø15xLead10(20)-C7M	ø15xLead10(20)-C7M	ø15xLead10(20)-C7M	
LM Guide		12, 2Rail, 4Block	15, 2Rail, 4Block	20, 2Rail, 4Block	
Controller	RDS430F	N1-221			

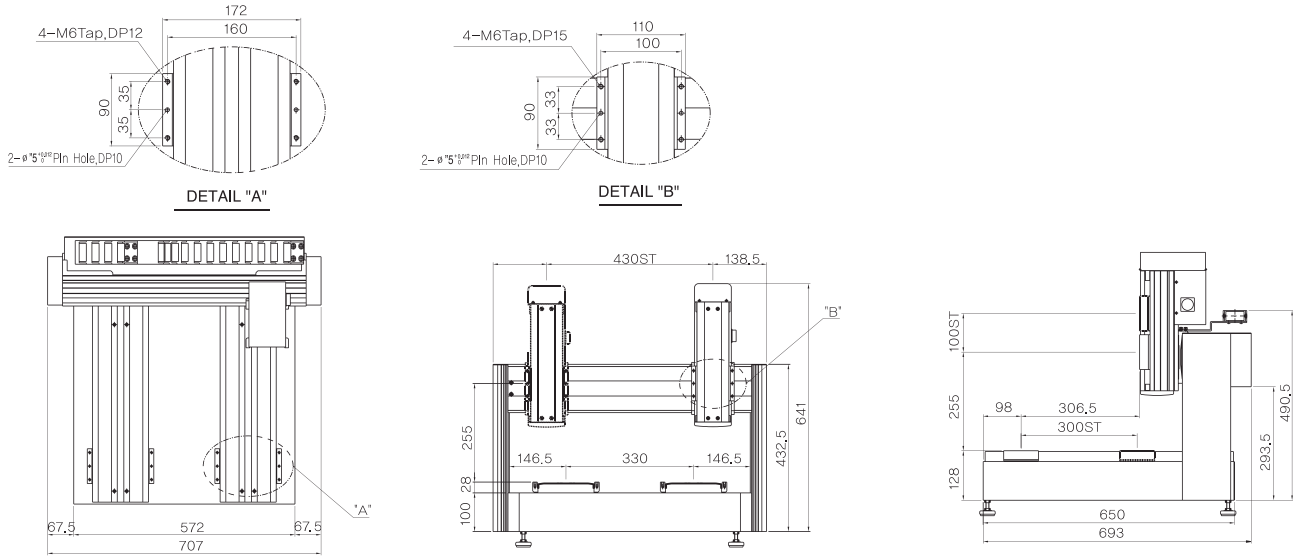


RDT-440F

- 고정밀 / 고가반하중 실현**
 : ±0.02mm / Z축 최대 15kg의 고가반하중 실현
- 고도의 작업성능**
 고성능의 32bit CPU와 제어 알고리즘에 의해 고속, 고정도의 모션제어가 가능
 Semi PLC기능 및 Sequence 기능을 내장하여 System 구성이 용이
- 적용분야**
 디스펜싱, 나사체결기, 솔더링, 라우터, 검사용, 교육용 등

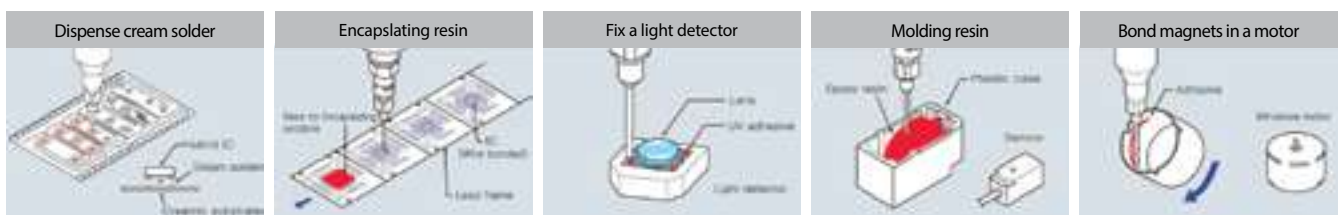


Dimension (치수)



Specification(Mechanical Part)

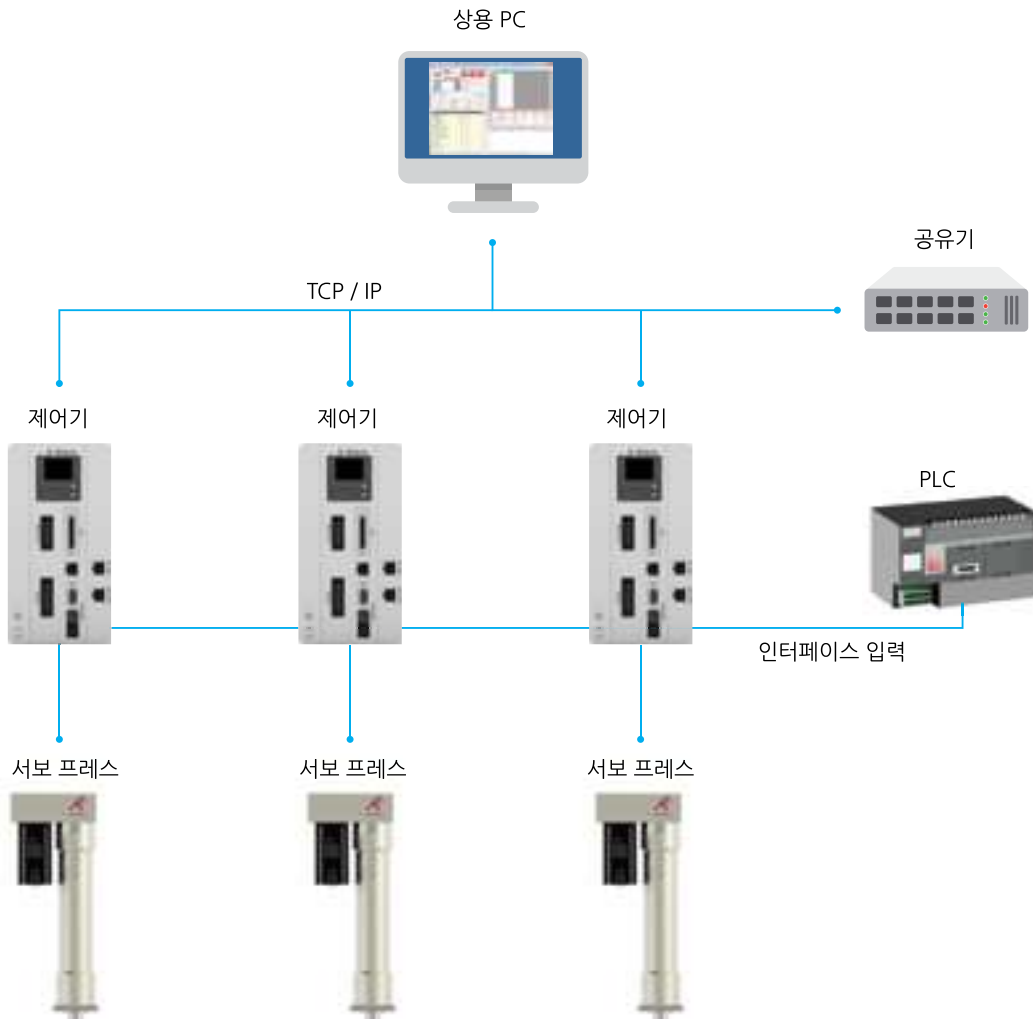
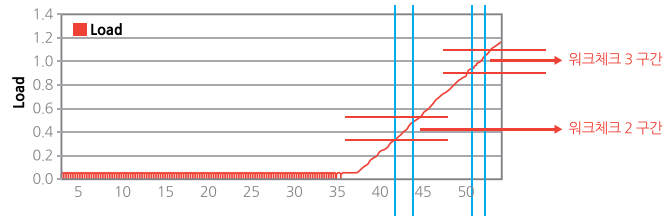
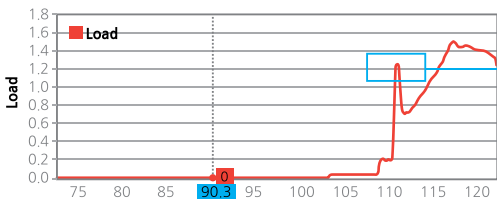
Item	Unit	1-Axis(X)	1-Axis(Y)	1-Axis(Z)	1-Axis(H)
Stroke(mm)	RDT440F	300mm	430mm	100mm	300mm
Rated Speed(mm/s)	RDT440F	500(1000)mm/s	500(1000)mm/s	250(500)mm/s	500(1000)mm/s
Composited Speed (X+Y-Axis)(mm/s)	RDT440F	707(1414)mm/s			
Payload for each Axis(kgf)	RDT440F	20(15)kgf(Horizontal)	20(15)kgf(Horizontal)	15(7)kgf(Horizontal)	20(15)kgf(Horizontal)
Repetitive Position Accuracy(mm)		±0.02mm			
motor		AC Servo 200W	AC Servo 200W	AC Servo 100W(+Brake)	AC Servo 200W
Encoder		Inc 2500p/r, 5V	Inc 2500p/r, 5V	Inc 2500p/r, 5V	Inc 2500p/r, 5V
Ball Screw		ø15xLead10(20)-C7M	ø15xLead10(20)-C7M	ø15xLead10(20)-C7M	ø15xLead10(20)-C7M
LM Guide		12, 2Rail, 4Block	15, 4Rail, 4Block	20, 2Rail, 4Block	12, 2Rail, 4Block
Controller	RDT440F	N1-2212			



RM Series
 RM Series (Clean)
 RS Series (Tap 취부)
 RC Series (Clean)
 RJ Series (핀너트 취부)
 Belt-RK Series
 Belt-RS Series
 Belt-RJ Series
 ZW Unit
 Combination Bracket
 Linear Robot
 Gantry Robot
 Stage
 SCARA Robot
 Desktop Robot
 Servo Press
 Parallel Robot
 Controller
 Accessory

SERVO PRESS system 구성

- 실시간으로 서보 프레스의 상태 확인 가능
(인터페이스 입력 상태, 현재 위치, 현재 전류, 선택된 워크와 판정, 최근 진행한 워크의 결과)
- 압입의 주요 내용을 PC 프로그램의 파라미터를 통하여 간단하게 입력하며, 최대 24개의 워크를 저장하여 사용할 수 있음.
- 구간별 하중 및 거리, 최종 결과에 대한 하중법 및 거리법 등 다양한 판정 가능.
- 옵션보드로 다양한 인터페이스 가능 (CC-Link, DeviceNet, Profibus, CAN 등)
- 기구와 워크, 서보 프레스 간의 오차를 줄일 수 있는 외부 리니어 커넥터 연결 가능
- 워크의 결과를 한눈에 볼 수 있는 차트 제공하며, 결과 데이터는 엑셀에서 쉽게 확인 가능함.

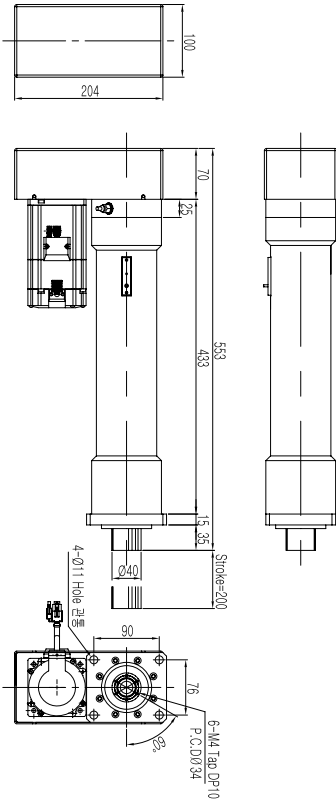


RSP Series

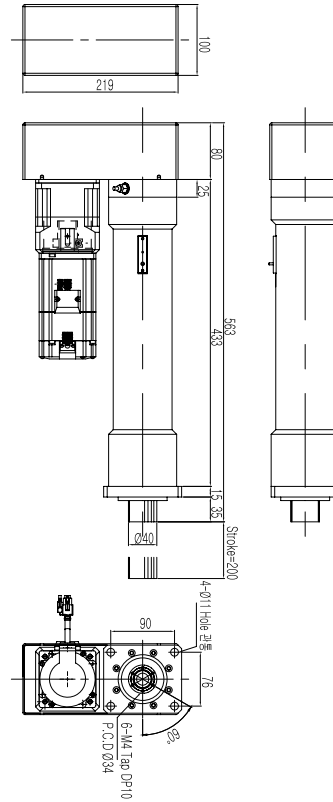


Dimension (치수)

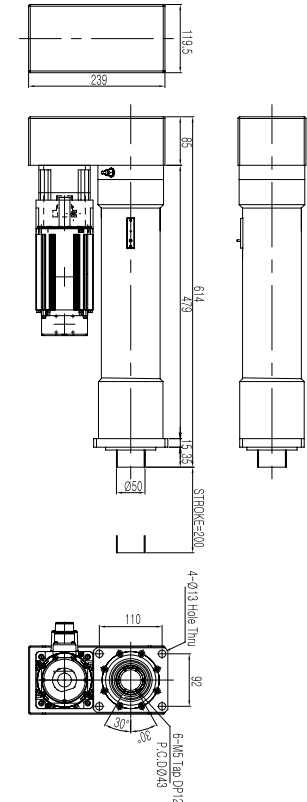
RSP-010-SS (1Ton/200ST)



RSP-020-SS (2Ton/200ST)



RSP-030-SS 3Ton/200ST

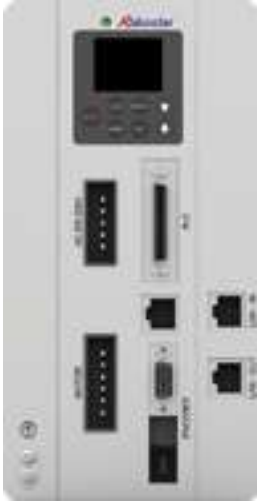


Specifications

항목	사양	사양	사양
Model	RSP-010-SS	RSP-020-SS	RSP-030-SS
Pressing Capacity	10KN	20KN	30KN
Ram Stroke		200mm	
Max. Speed	200mm/s	100mm/s	100mm/s
Repeatability		±0.01mm	
Max. Jig Weight	10kg	20kg	30kg
Power Consumption	750W	750W	1.5kW
Temperature		0~40°C	
Relative Humidity		20~90% (Without Condensation)	
IP Protection Rating		IP20	

- RM Series
- RM Series (Clean)
- RS Series (Tap 취부)
- RC Series (Clean)
- RJ Series (핀니트 취부)
- Belt-RK Series
- Belt-RS Series
- Belt-RJ Series
- ZW Unit
- Combination Bracket
- Linear Robot
- Gantry Robot
- Stage
- SCARA Robot
- Desktop Robot
- Servo Press
- Parallel Robot
- Controller
- Accessory

Servo Press Controller spec.



RCP - 010 - N - X

RCP	<table border="1"> <tr> <th colspan="2">톤수</th> </tr> <tr> <td>010</td> <td>1톤</td> </tr> <tr> <td>030</td> <td>3톤</td> </tr> <tr> <td>060</td> <td>5톤</td> </tr> </table>	톤수		010	1톤	030	3톤	060	5톤	<table border="1"> <tr> <th colspan="2">입출력 타입</th> </tr> <tr> <td>N</td> <td>NPN</td> </tr> <tr> <td>P</td> <td>PNP</td> </tr> </table>	입출력 타입		N	NPN	P	PNP	<table border="1"> <tr> <th colspan="2">통신타입</th> </tr> <tr> <td>X</td> <td>없음</td> </tr> <tr> <td>C</td> <td>CC-Link</td> </tr> <tr> <td>P</td> <td>Profibus</td> </tr> <tr> <td>D</td> <td>DeviceNet</td> </tr> <tr> <td>E</td> <td>EtherCAT</td> </tr> </table>	통신타입		X	없음	C	CC-Link	P	Profibus	D	DeviceNet	E	EtherCAT
톤수																													
010	1톤																												
030	3톤																												
060	5톤																												
입출력 타입																													
N	NPN																												
P	PNP																												
통신타입																													
X	없음																												
C	CC-Link																												
P	Profibus																												
D	DeviceNet																												
E	EtherCAT																												

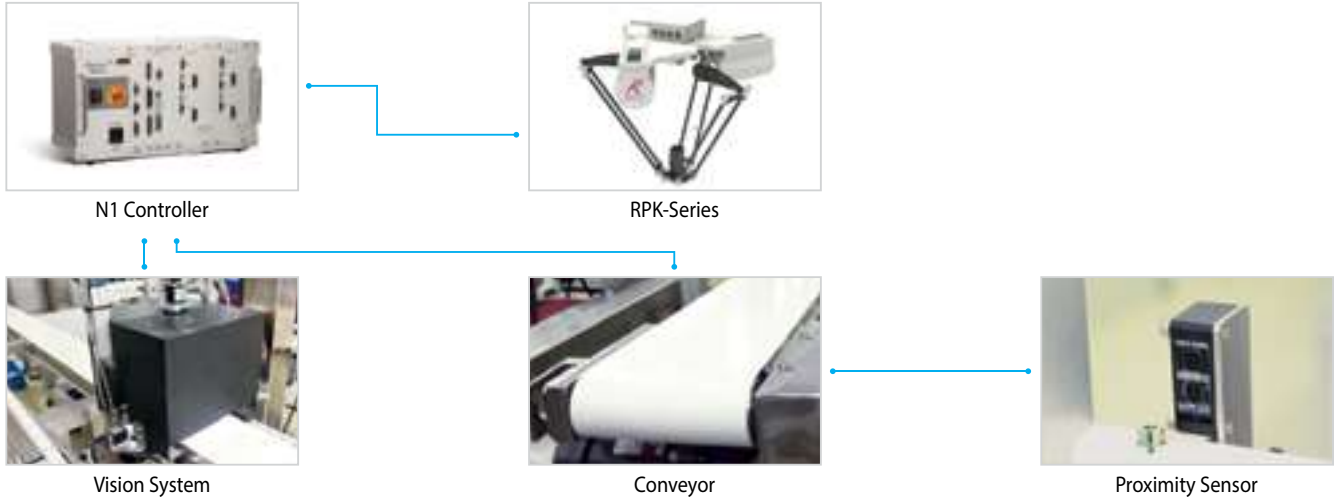
• Size : 109 x 212 x 179 mm (W x H x T)

항목	내용	
모터 용량 (W)	1 KW, 3KW, 5KW (Panasonic)	
전원	주 전원	삼상, 단상 200VAC ~ 230VA
	제어 전원	단상 200AVC ~ 230AVC
CPU	Main Control	ST社 STM32F407VET6
	Main Control	ST社 STM32F407VET6
	Motion	NPM社 PCL6113
모터 제어 방식	PWM 정현파 전류제어 방식	
보호 기능	과전류, 과부하, 과전압, 과속도, 저전압, RST 결상 체크, 서브 모터 과열 보호 등	
DISPLAY	7-SEG, LED	
엔코더 인터페이스	RS-485	
시리얼 인터페이스	RS-232 (1ch)	디버그 용
	LAN (1ch)	HMI, PC
	Ether_CAT (1ch)	PLC
로드셀		
입출력	입력 24개 / 출력 24개	
환경	주위온도	0°C ~ +45°C (동결이 없을 것)
	주위습도	85% RH 이하 (결로가 없을 것)
	보존온도	-15°C ~ +65°C (동결이 없을 것)
	보존습도	90% RH 이하 (결로가 없을 것)
	주위상태	실내 (직사광선이 닿지 않는 곳), 부식성 가스, 인화성 가스, 오일 미스트, 먼지가 없는 곳
진동	0.6 G	

PARALLEL ROBOT RPK Series



Picking System Configuration



RPK Series

MODEL		RPK-080	RPK-130
Control Axis		4 Axis	
Payload		3 kg	
Motion Range		800mm(dia.) x 350mm(H)	1300mm(dia.) x 350mm(H)
Repeatative accuracy		± 0.1mm	
Speed (25x300x25)		180 times/min	170 times/min
Weight		97 kg	100 kg
Circumstances	Temperature	0 ~ 35°C	
	Humidity	No condensation	
	Vibration	below 0.5 G	
IP Class		IP65	
Controller		N1	

RPK - 130 - SS

RPK	ROBOSTAR PICKER
-----	-----------------

SYMBOL	WORKSPACE
080	800 x 350
130	1300 x 350

SYMBOL	AXIS
S	4

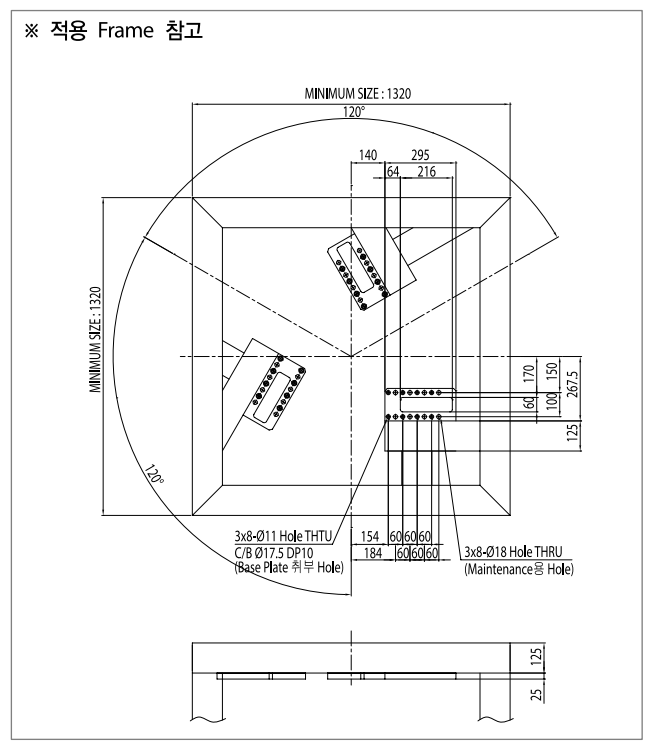
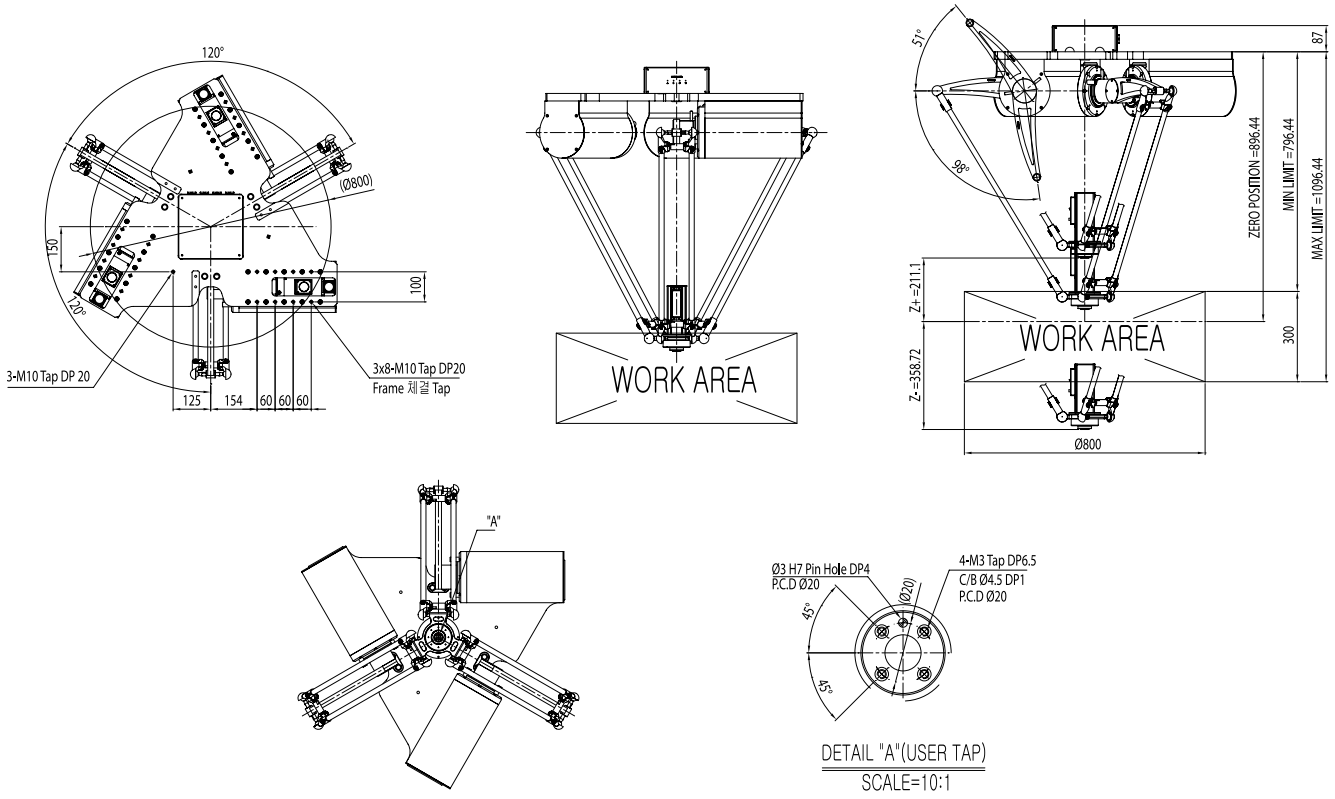
SYMBOL	TYPE
S	Standard type
C	Custom ized type

RM Series
 RM Series (Clean)
 RS Series (Tap 취부)
 RC Series (Clean)
 RJ Series (핀니트 취부)
 Belt-RK Series
 Belt-RS Series
 Belt-RJ Series
 ZW Unit
 Combi-nation Bracket
 Linear Robot
 Gantry Robot
 Stage
 SCARA Robot
 Desktop Robot
 Servo Press
 Parallel Robot
 Controller
 Accessory

RPK-080-SS



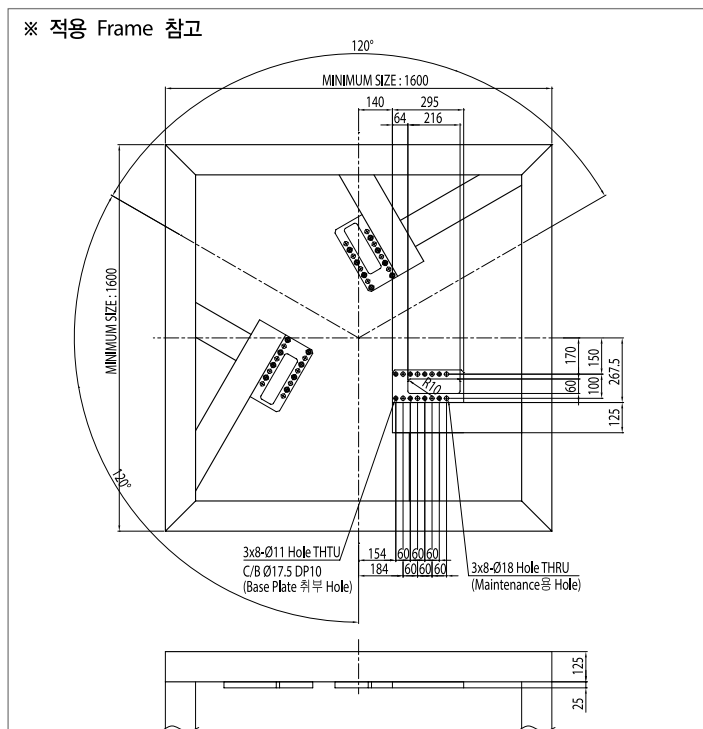
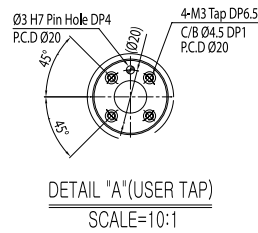
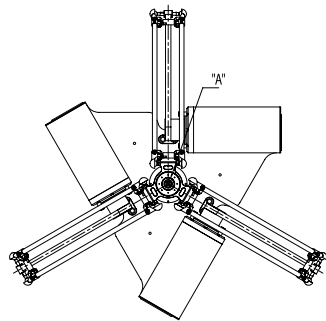
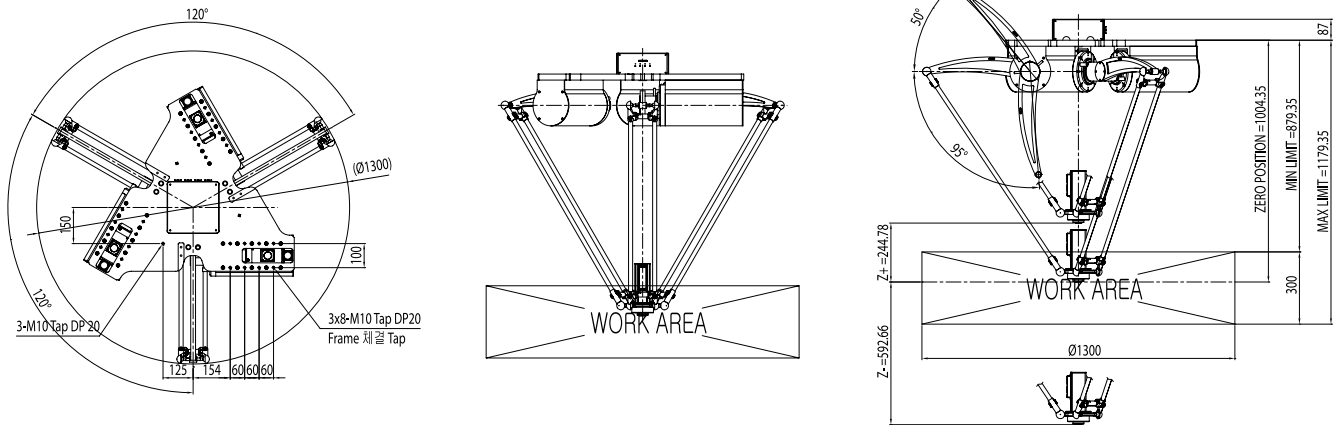
Dimension (치수)



RPK-130-SS



Dimension (치수)



RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

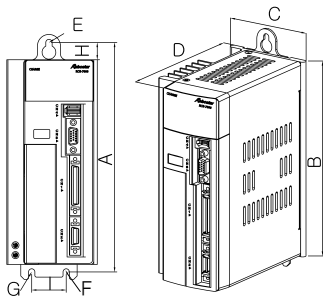
1-Axis Linear Controller Servo Driver TÜV CE

RCS7000D Series 주요 특징

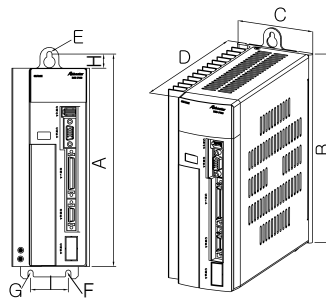
- 32Bit 고속 DSP를 채용한 고성능 고기능의 AC Servo Drive
- 최대 0.05um 고분해능의 리니어 엔코더 사용으로 고정밀 제어가 가능
- 자극 센서가 없는 모터의 Sensorless 제어가 가능
- 초소형, 초경량 전원 일체형 디자인으로 최상의 시스템 구성이 가능합니다

Model Designation

RCS	-	70	01	D	-	L	S	N	N	S
Single Axis Robot Controller		7000 Series	Motor Capa 01 : 100W 02 : 200W 04 : 400W 05 : 500W 08 : 750W 10 : 1KW	Drive		Motor L : Linear Motor R : Rotary Motor S : Serial Rotary Motor X : Sensorless Linear Motor	S : Standard C : Position control only	N : N Common	N : Standard	S : Standard E : CE



Small Capacity
(RCS-7001D~7004D)



Middle Capacity
(RCS-7005D~7010D)



Small Capacity
(RCS-7001D~7004D)



Middle Capacity
(RCS-7005D~7010D)

Model	A	B	C	D	E	F	G	H	I
RCS-7001D-7004D	199.5	178	73	134	R2.75	R2.75	R2.75	15	30
RCS-7005D-7010D	231.5	210	81	195	R2.75	R2.75	R2.75	15	40

Specifications (기본 사항)

Item	Model	RCS-7000D Series				
		7001D / 7002D	7004D	7005D	7008D	7010D
Input power	Power	단상 AC220-230V, 50~60Hz			단상/3상 AC220-230V, 50~60Hz	
	Power Capa.(KVA)	0.8	1.3	1.5	1.8	2.1
Weight(kg)		1.2	1.4	2.0	2.2	2.4
Regenerative resistor(W/Ω)		-	50W / 50Ω	140W / 50Ω	140W / 50Ω	140W / 50Ω
Cooling System		Natural Convection Cooling				
Control System		Sine wave pwm system				
Position Feedback		Differential line receive (Position, Magnetic pole)				
Output Signal		Differential line drive				
Monitor Accuracy		5μm, 1μm, 0.5μm, 0.1μm, 0.05μm				
Monitor output		DC 5[V], under 0.3[A]				
7-Segment		Servo State Display, Alarm, Parameter Editing, Variables Monitoring				
Protection Function	Protection Function	Over current, Over load, Over voltage, Under voltage, Over speed, Follow error, Encoder error				
	Dymatic Bake	Available(operation condition settable)				
	Regenerative Resistor	Possible to attach Eternal regenerative resistor for 400W motor				
DA Output(option)		position / Speed / Torque command and feedback error, etc. (max, ±5V)				



1. Linear scale (A, \bar{A} , B, \bar{B}) / Incremental Converter with Hall sensor

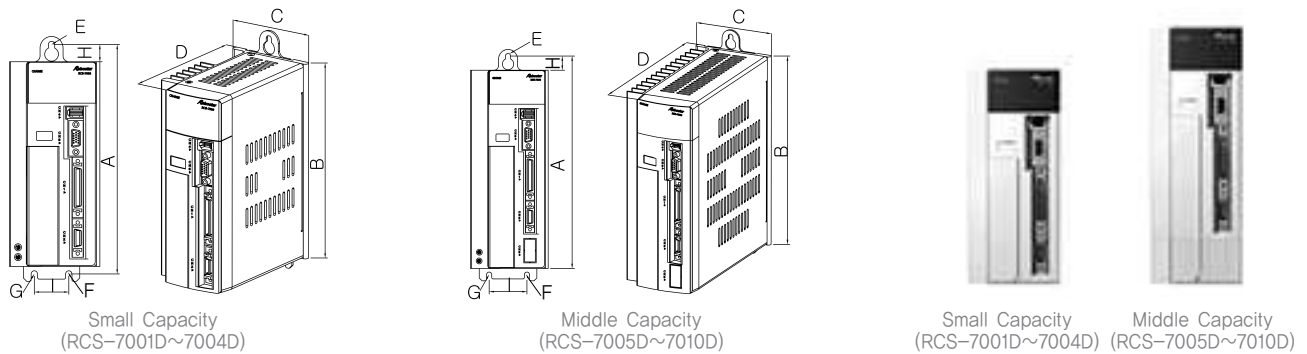
1-Axis Linear Controller Servo Driver TÜV CE

RCS7000D Series 주요 특징

- 32Bit 고속 DSP를 채용한 고성능 고기능의 AC Servo Drive
- 최대 0.05um 고분해능의 리니어 엔코더 사용으로 고정밀 제어가 가능
- 자극 센서가 없는 모터의 Sensorless 제어가 가능
- 초소형, 초경량 전원 일체형 디자인으로 최상의 시스템 구성이 가능합니다

Model Designation

RCS	-	70	01	D	-	L	S	N	N	S
Single Axis Robot Controller		7000 Series	Motor Capa 01 : 100W 02 : 200W 04 : 400W 05 : 500W 08 : 750W 10 : 1KW	Drive		Motor L : Linear Motor R : Rotary Motor S : Serial Rotary Motor X : Sensorless Linear Motor	S : Standard C : Position control only	N : N Common	N : Standard	S : Standard E : CE



Model	A	B	C	D	E	F	G	H	I
RCS-7001D-7004D	199.5	178	73	134	R2.75	R2.75	R2.75	15	30
RCS-7005D-7010D	231.5	210	81	195	R2.75	R2.75	R2.75	15	40

Specifications (기본 사항)

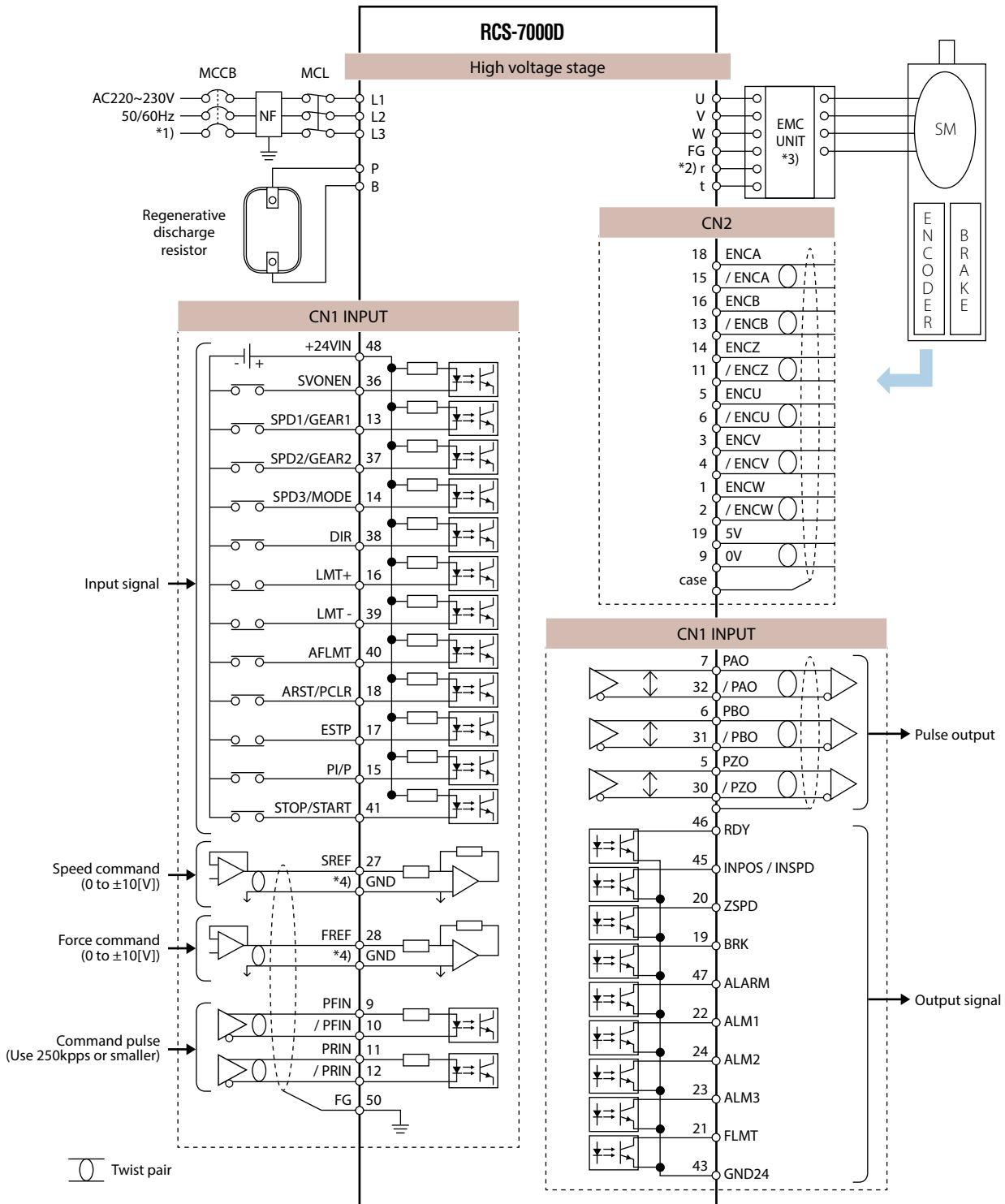
Item	Model	RCS-7000D Series				
		7001D / 7002D	7004D	7005D	7008D	7010D
Input power	Power	단상 AC220-230V, 50~60Hz			단상/3상 AC220-230V, 50~60Hz	
	Power Capa.(KVA)	0.8	1.3	1.5	1.8	2.1
Weight(kg)		1.2	1.4	2.0	2.2	2.4
Regenerative resistor(W/Ω)		-	50W / 50Ω	140W / 50Ω	140W / 50Ω	140W / 50Ω
Cooling System		Natural Convection Cooling				
Control System		Sine wave pwm system				
Position Feedback		Differential line receive (Position, Magnetic pole)				
Output Signal		Differential line drive				
Monitor Accuracy		5μm, 1μm, 0.5μm, 0.1μm, 0.05μm				
Monitor output		DC 5[V], under 0.3[A]				
7-Segment		Servo State Display, Alarm, Parameter Editing, Variables Monitoring				
Protection Function	Protection Function	Over current, Over load, Over voltage, Under voltage, Over speed, Follow error, Encoder error				
	Dymatic Bake	Available(operation condition settable)				
	Regenerative Resistor	Possible to attach Eternal regenerative resistor for 400W motor				
DA Output(option)		position / Speed / Torque command and feedback error, etc. (max, ±5V)				



1. Linear scale (A, \bar{A} , B, \bar{B}) / Incremental Converter with Hall sensor

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

1 Axis Linear Servo Driver RCS-7000D Series Wiring Diagram



Note

- *1) Under RCS-7004D is prohibited to use L3 terminal.
- *2) For under RCS-7004D, there is no r, t terminal.
- *3) It is used only for CE type.
- *4) Use one of 1, 3, 8, 26, 34 to use GND terminal.



1. When using the 200V single-phase, use under 400W connected to the L1, L2 terminal.
2. Connect ZNR(DIODE) to each sides of the brake, for brakes other than 24V use external relays.

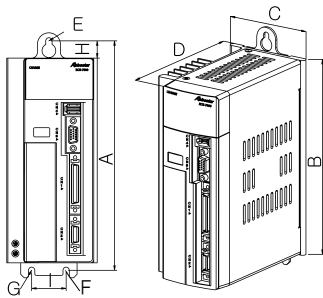
1-Axis Servo Controller

RCS7000C Series 주요 특징

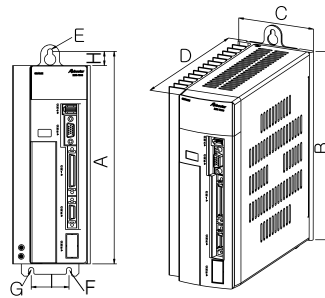
- Full Digital 제어
- 로봇 프로그램 실행 중 프로그램 및 파라미터 확인 가능
- 이동 중 위치, 속도, 토크 제어 가능
- RS-485 Multipoint 통신운전, CC-link
- 미쯔비시 PLC에 직접연결하여 PLC I/O공유, PLC Ladder 프로그램에 의한 운전

Model Designation

RCS	-	70	01	C	-	R	S	N	N	S
Single Axis Robot Controller		7000 Series	Motor Capa 01 : 100W 02 : 200W 04 : 400W 05 : 500W 08 : 750W	Controller		I : Incremental Motor A : Absolute Motor	S : Standard L : Line Drive	N : N Common P : P Common	N : 표준_선택품목 없음 C : CC-Link (V2.0) F : CC-Link (V3.0) B : Profibus D : DeviceNet E : EX I/O B/D P : Pulse Counter	S : Standard E : CE



Small Capacity (RCS-7001C~7004C)



Middle Capacity (RCS-7005C~7008C)



CC-LINK CARD installed



RTS-9100(A)

Model	A	B	C	D	E	F	G	H	I
RCS-7001-7004	199.5	178	73(97)	134	R2.75	R2.75	R2.75	15	30
RCS-7005-7010	231.5	210	81(108)	195	R2.75	R2.75	R2.75	15	40

※ () CC-Link B/D 부착 시

Specifications (기본 사항)

Item	Model	RCS-7000 Series			
		7001C / 7002C	7004C	7005C	7008C
Motor(W)		100W / 200W	400W	500W	750W
power		단상 AC220-230V, 50~60Hz		단상/3상 AC 220-230V, 50~60Hz	
Power Capacity(KVA)		0.8	0.9	1.1	1.8
Regenerative resistor(W/Ω)		-	50W / 50Ω	-	140W / 50Ω
Weight(kg)		1.44	1.48	2.34	2.38
Encoder		Optical Incremental Encoder(15Line, 9Line)			
Programming		Teach pendent, PC communication program			
I/O		Input 16 / Output 16			
Program Storage		Robot Program 8EA, PLC program 4EA : 1000 Step for each Program			
Protection Function		Over Current, Overheat Voltage, Over Load, Following error, IPM error			
Cooling System		EMG stop, Line error, Program error, Memory error etc.			
		Natural Convention Cooling			
Running Temp / Humidity		0~45℃, 85%RH (Non-condensing)			
Storage Temp / Humidity		-15~65℃, 90%RH (Non-condensing)			
Teach Pendant		RTS-9100 (㉠)			

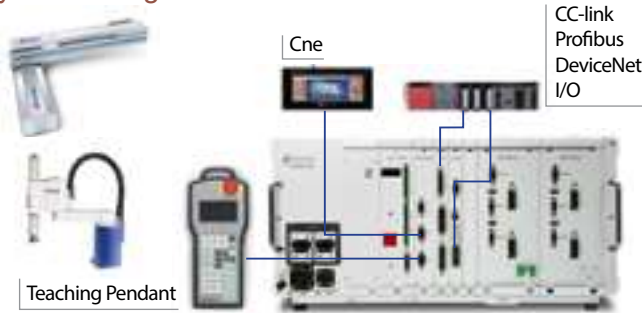


1. Encoder 15Line use Panasonic MINAS AC servo motor Standards, also compatable for Panasonic 10 line type

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

N1 Controller Series

System Configuration



Accessory

- Standard
 1. T/P 더미
 2. 표준 I/O 커넥터
(System 1ea, User Input 1ea, User Output 1ea)
 3. 전원 케이블
- Option
 1. Teach Pendant
 2. I/O 단자대, I/O 단자대 케이블

Feature

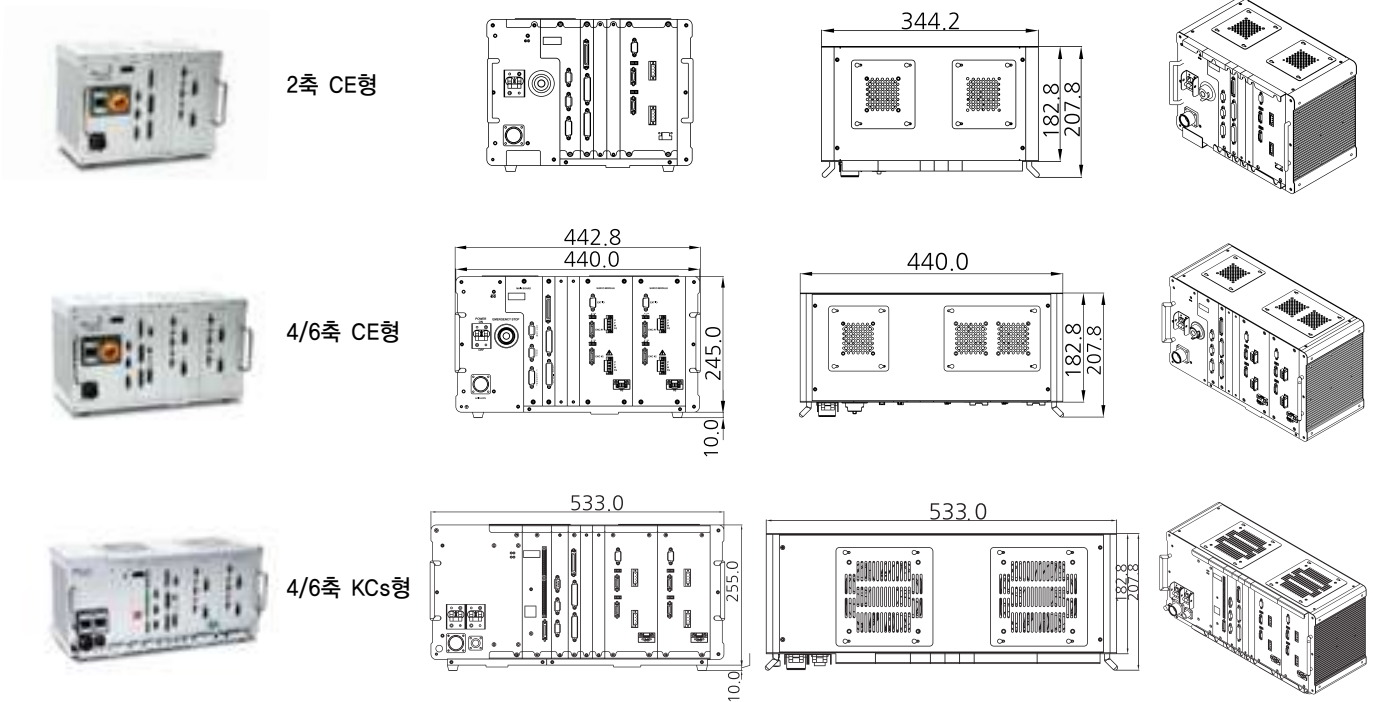
- Part별 모듈화 설계로 착탈이 가능하여 Slot 단위 A/S 가능
- 19" Rack 타입 설계로 Panel 부착 용이 (일반 4축 기준)
- RTOS를 통한 실시간 Multi Tasking 제어
- Full Digital 방식의 Servo 제어 Driver 적용
- Servo 제어용 Process를 별도 적용하여 제어 성능 향상
- 17Bit Encoder 채용에 따른 위치 정밀도 향상
- 다채널 분리 (로봇2채널+제어용1채널)로 멀티 로봇 구동 가능
- Job, Point 저장 공간 확장 및 안정성 향상
- 다양한 Fieldbus 채용 (CC-Link, Profibus, Device-Net, Cnet)

Controller Specification

Item	N1 CE	N1 KCs
CPU spec	300MHz, 1,800MIPS, 64Bit	
Task Processing Method	Max 3channel (Robot 2ch + I/O 1ch)	
Controllable Axis	Up to 6 Axis	
Control System	PTP, CP, ARC, Sealing, Palletizing, Linear, Circular, Semi-PLC	
Drive System	Digital AC servo / 1 Board : 2 Axis	
Max motor capacity per axis	750W (1Kw - under development)	
Controllable Motor	Panasonic A4 Series (Abs) 17Bit, (Inc) 2500PPR, A5 Series (Abs) 17Bit Sewoo Linear Motor, Yaskawa Linear Motor (Under development)	
Encoder Protocol	Panasonic, Tamagawa Protocol Linear/Digital Encoder (Under development)	
Program (JOB / Step)	200program / 2000step	
Point (Local / Global)	2000point / 1024point	
Data Backup	Uni-Host	
Teaching Method	Remote, Direct, MDI	
Error Display	7-Segment / Teaching pendant	
Protection Function	O.C, O.L, O.V, U.V, Position Error, Encoder Error, IPM Error	
Standard I/O	System + User	Input : 24, Output : 12 / Input : 16, Output : 16
	Robot	Limit±, Origin (Per axis) Position Latch 2ea (Per 2axis)
Communication Interface	RS-232C	C-NET, Uni-Host (115200bps)
Option Slots (Max 2slots)	Digital I/O (Input 64, Output 64), CC-LINK, DeviceNet, Profibus-dp	
Temperature	Storage / Running	-15~60°C / 0~45°C
Humidity	Storage / Running	10~90% / 20~65% RH less (No condensation)
Safety Category	Safety category 1	
Power Source	Main Control	Safety category 4
		Single-phase AC 220V(±10%, 50/60Hz) Single-phase AC 220V(±10%, 50/60Hz)
Degree of Protection	IP20 (CE)	
Dimension (W X H X D) / Weight	2 axis : 344 X 245 X 183 / 10Kg	4 axis : 583 X 255 X 208 / 12Kg 6 axis : 676 X 255 X 208 / 14Kg
	4 axis : 440 X 245 X 183 / 12Kg	
	6 axis : 536 X 245 X 183 / 15Kg	
Available Robots	Cartesian, Scara Robot	

RM Series
RM Series (Clean)
RS Series (Tap 취부)
RC Series (Clean)
RJ Series (핀너트 취부)
Belt-RK Series
Belt-RS Series
Belt-RJ Series
ZW Unit
Combination Bracket
Linear Robot
Gantry Robot
Stage
SCARA Robot
Desktop Robot
Servo Press
Parallel Robot
Controller
Accessory

Controller



ROBOT Ordering method

1. Series	2. Motor	3. I/O	4. Option1	5. Option2	6. Case	7. MAIN	8. Power	9. Safety	10. Version
N1	8442XX	N	C	X	Q	X	G	C1	S11

1	N1	Series	Model 명
2	8442XX	Motor cap acity	S:50W 1:100W 2:200W 4:400W 8:750W A:1kW B:2kW C:2kW D:3kW E:5kW
3	N	I/O	N:NCOM P:PCOM
4	C	Option1	I:확장 I/O NCOM C:CCLINK D:DEVICENET P:PROFIBUS R:RTEX A:AIO X:없음
5	7X	Option2	I:확장 I/O NCOM C:CCLINK D:DEVICENET P:PROFIBUS R:RTEX A:AIO X:없음
6	Q	Case	Q:4축 CASE H:6축 CASE R:RTEX
7	X	Main BD	E:ETHERNET U:USB F:ETHERNET+USB X:없음
8	G	Power	G:단일전원 U:전원분리
9	C1	Safety	C1:안전등급1 C3:안전등급4
10	C1	Version	S11:CE S12:KCs

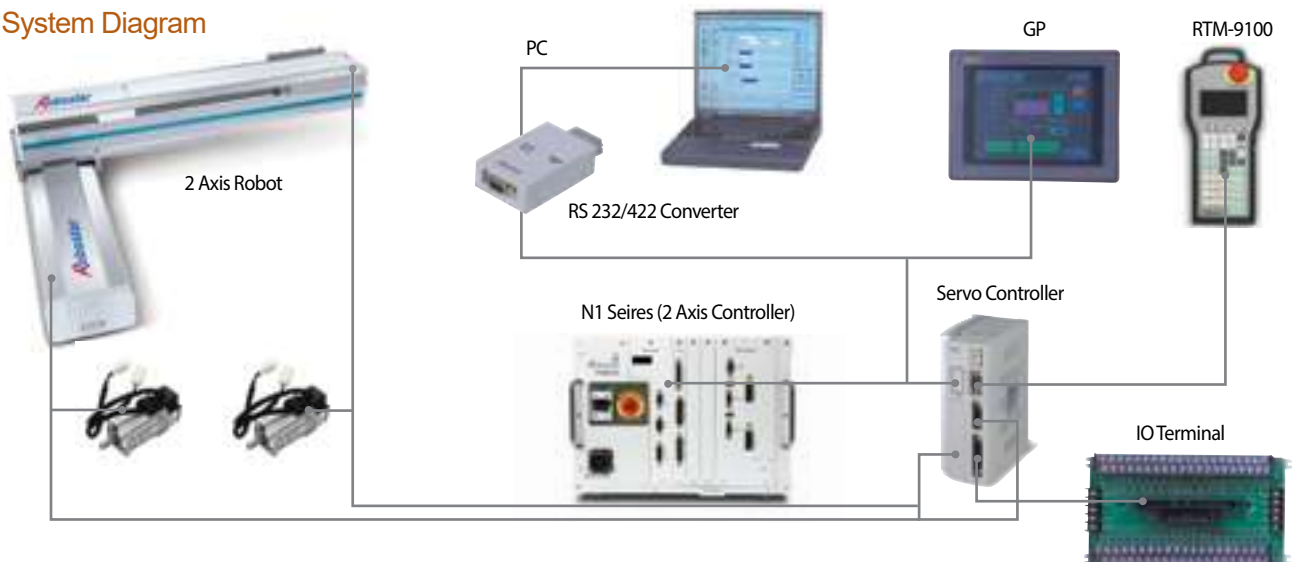
Teach Pendant



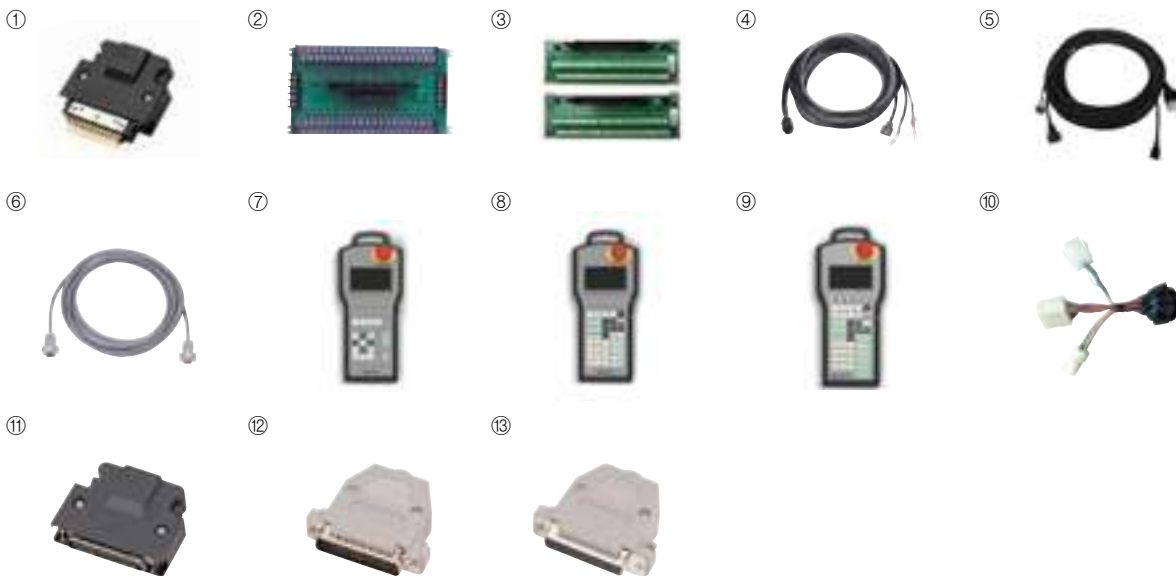
- RTM-9100
 - 적용 제어기 : N1
 - 지원 언어 : 영어
 - 오른손 잡이 전용으로 제작 팬던트입니다
- Teaching Method
 - Remote Teaching JOG KEY로 목적 위치까지 이동시켜 티칭
 - Direct Teaching : 서보 오프 상태에서 로봇을 손으로 움직여 티칭
 - MDI(man data input) Teaching : 좌표값을 수치 입력하여 티칭
- Teaching 기능
 - Teaching Point, Integer, Float 편집 및 저장
 - Job Program, Parameter 편집 및 저장
 - I/O, Task Monitoring, I/O Output On/Off

System Diagram & Accessory

System Diagram



Accessory



Specifications

NO	Product Description	NO	Product Description
1	RCS, N1 공용 System I/O Connector	10	BODY HARNESS : 일반 표준 MSMR용
2	RCS용 I/O Terminal	11	RCS 1축 USER INPUT 19점, OUTPUT 16점(혼합) Connector
3	N1용 System+User I/O Terminal	12	N1용 USER INPUT 16점 Connector
4	1축 비가동 케이블 (5M~10M) : RCS-7000C Series용	13	N1용 USER OUTPUT 16점 Connector
5	1~6축 가동 케이블 (5M~10M) : N1용		
6	RS-232 통신 케이블		
7	RCS 1축 TEACH PENDANT : RTS-9100		
8	N1_CE형 2/4축 TEACH PENDANT : RTM-9100		
9	N1_KCs형 4/6축 TEACH PENDANT : RT6-9000		

Robostar

2019 ROBOT CATALOGUE