Robots à axe simple RS1 - Moteur plié -

RS
SINGLE AXIS ROBOT

Voir les remarques sur le marquage CE. P.456

Spécifications du contrôleur P.497~506

■ **Composants :** actionneur, contrôleur, câble

■ **Accessoire**

	Spécifications E/S du contrôleur		
A Accessoire	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
	Manuel d'instructions (CD-ROM), connecteur électrique, connecteur factice		
	-	Connecteur CC-Link	Connecteur DeviceNet

■ **Matériau du robot/Traitement de surface**

Composants	Rail de guide	Glissière	Couvercle latéral
M Matériau	Acier	Aluminium	Aluminium
S Traitement de surface	-	-	Anodisation

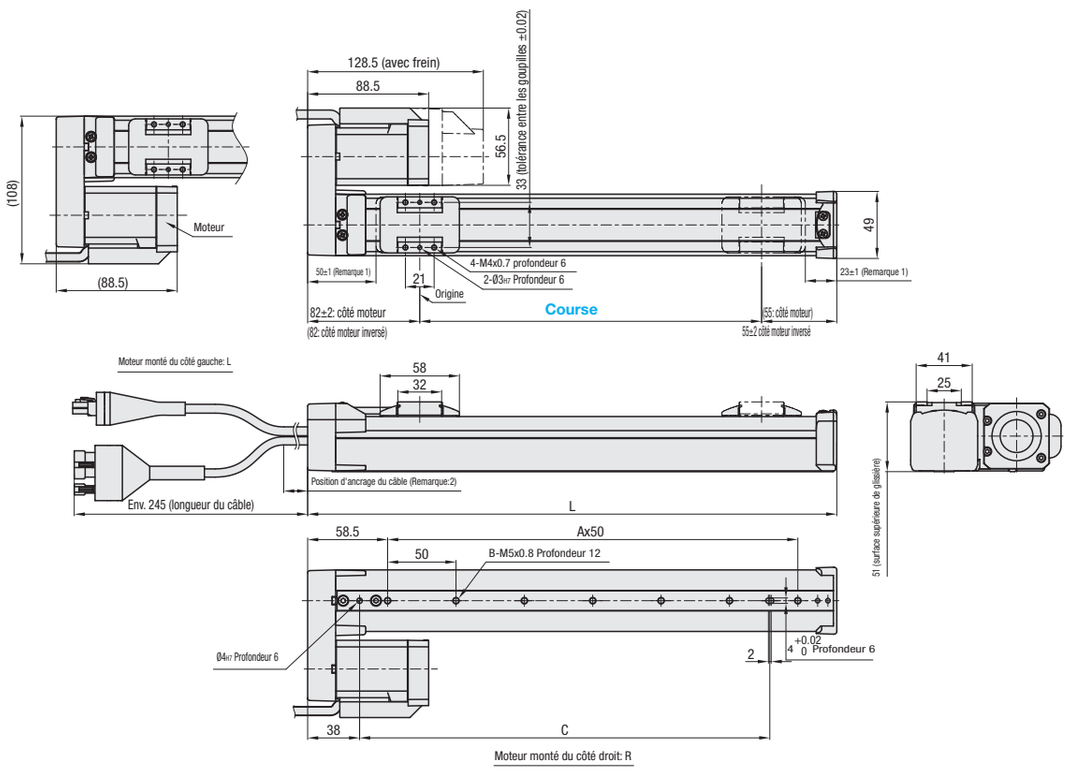
■ **Spécifications générales**

Vis à billes	Moteur	Détecteur de position	Température ambiante de fonctionnement, humidité
Ø8 (C10 laminées)	Pas-à-pas	Résolveur (incrémental)	0~40°C, 35~85%HR (sans condensation)

■Spécifications standard

FAQ P.504

Type	Pas réel (mm)	Répétabilité du positionnement (mm)	Capacité de charge max. (kg) Horizontale	Capacité de charge max. (kg) Verticale	Force de poussée max. (N)	Course (mm)	Vitesse max (mm/s)	Durée de vie nominale	Alimentation d'entrée	Points de positionnement max.
RS1	02	±0.02	6	4	150	50~400 (pas de 50)	100	10000km ou plus	DC24V ±10%	255 points
	06		4	2	90		300			
	12		2	1	45		600			



(Remarque 1) Distances des extrémités aux butées mécaniques
(Remarque 2) Les câbles doivent être attachés à 80mm max. des extrémités de l'unité pour éviter toute contrainte sur les câbles.
(Remarque 3) Le rayon de pliage minimum du câble est de 30mm.
(Remarque 4) Ces poids correspondent aux unités sans freins. Avec les freins, elles pèsent 0.2kg de plus.
(Remarque 5) Le cache de la courroie n'est pas symétrique côtés gauche et droit. Si le sens de montage du moteur est modifié, le cache de la courroie ne peut pas être réinstallé.

■Dimensions/Poids

Type	Dimensions/ Poids	Course (mm) 50	100	150	200	250	300	350	400
RS1	L (mm)	187	237	287	337	387	437	487	537
	A (mm)	2	3	4	5	6	7	8	9
	B (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10
	C (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450
	Poids (kg)	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1

Le frein ajoute 0.2kg au poids total.

Référence pièce: Type	Pas réel (mm)	Avec ou sans frein (1)	Sélection: Sens de montage du moteur	Contrôleur (2)	Module E/S	Longueur du câble (m)	Course (mm)
RS1	02	Sans : ne rien inscrire Inclus : B	Montage côté droit : R Montage côté gauche : L	Point de contrôle : C1 Commande d'impulsion : P1 (24VCC±10%)	NPN : N PNP : P CC-Link : C DeviceNet : D	1 3 5 10 (Câble flexible)	50~400 (incrément de 50mm)
	06						
	12						

(1) Choisir l'option "avec frein" pour les applications verticales. (2) Lorsque le contrôleur de type train d'impulsions est sélectionné, la sélection du type d'E/S n'est pas requise.

Ordering Example

Référence pièce	Sens de montage du moteur	Contrôleur	Module E/S	Longueur des câbles	Course
RS102B	L	C1	N	3	400
RS102B	L	P1		3	400

(Contrôleur : P1)

■Prix du corps du robot

Référence pièce	Prix unitaire 1 ~ 2 pcs — Course (mm) 50	100	150	200	250	300	350	400
RS1□□								
RS1□□B								

■Prix du contrôleur

Type	Module E/S	Prix unitaire
C1	N	
	P	
	C	
	D	
P1	-	

■Prix du câble

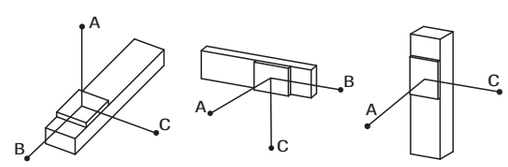
Longueur du câble (m)	Prix unitaire
1	
3	
5	
10	

Remarque

Le circuit d'interruption de l'alimentation n'est pas fourni dans ce contrôleur, permettant ainsi aux clients de bénéficier d'une souplesse maximale pour leur plan de sécurité. Veiller à fournir un circuit d'interruption de l'alimentation externe et à installer un circuit d'arrêt d'urgence. Pour obtenir des exemples de circuits, voir P.503

■Charge en porte-à-faux admissible

• Utilisation horizontale • Montage au mur • Utilisation verticale



mm

Pas	Poids	A	B	C
02	6kg	863	40	60
	4kg	869	61	92
06	4kg	567	56	84
	3kg	556	76	112
	2kg	687	116	169
12	2kg	667	107	152
	1kg	807	218	292

mm

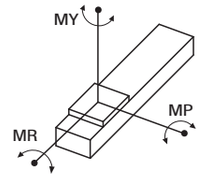
Pas	Poids	A	B	C
02	6kg	39	26	789
	4kg	72	48	829
06	4kg	63	43	507
	3kg	92	62	516
	2kg	149	102	656
12	2kg	133	93	611
	1kg	274	204	776

mm

Pas	Poids	A	C
02	4kg	53	53
	2kg	118	118
06	2kg	107	107
	1kg	223	223
12	1kg	204	204
	0.5kg	407	408

■Moment statique admissible

• Schéma du moment



N·m

MY	MP	MR
16	19	17

■Vitesse max (mm/s)

Vérifier les valeurs des vitesses max. en fonction des diverses courses à l'aide du simulateur Web MISUMI.

Type	Pas réel (mm)	Course (mm) 50	100	150	200	250	300	350	400
RS1	02	100							
	06	300							
	12	400~600							

Alterations

Référence pièce	Moteur Direction de montage	Contrôleur Type	E/S Type	Câble Longueur	Course	(G, E…etc.)
RS102B	L	C1	N	3	400	G-E

<Exemples de prix> Les prix s'appliquent aux pièces dont la référence est indiquée à gauche.

(Actionneur) + (Contrôleur) + (Câble) + (Changement du type de graisse) + (Changement de position d'origine) = Prix total

Modifications	Changement du type de graisse	Changement de position de base	Borne de combiné Spécification standard	Borne de combiné Avec commutateur d'homme mort	Logiciel d'assistance avec câble de communication USB	Logiciel d'assistance Avec câble de communication D-Sub	Câble E/S	Câble pour connexion en guirlande	Manuel d'instructions	Modifications de la couleur du plastique du corps principal
					Spécifications de communication : RS232C	Spécifications de communication : RS232C	T : contrôleur C1 TP : contrôleur P1	Longueur : 300mm	MJ5 : corps KJ3 : contrôleur (C1) KJ4 :contrôleur (P1)	
Code	G	E	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC
Spéc.	La graisse est remplacée par une graisse à faible production de particules. (NSK LG2)	La position de repos est transférée de l'autre côté du moteur.	La borne de combiné est incluse. Spécifications P.503, 507	Borne de combiné avec commutateur d'homme mort inclus. Spécifications P.503, 507	Logiciel d'assistance avec câble de communication USB inclus. Spécifications P.503, 507	Logiciel d'assistance avec câble de communication D-Sub. Câble inclus. Spécifications P.507	Le câble E/S est fourni. Requis pour les configurations NPN/PNP. Spécifications P.507	Un câble pour connecter plusieurs contrôleurs. Il peut connecter 16 contrôleurs maximum. Spécifications P.507	Le manuel d'instructions est fourni. Pour l'actionneur MJ5 : Pour le contrôleur KJ3 : KJ4 :	Modifier la couleur des pièces en plastique de l'actionneur par la couleur noire.

Pour les éléments en option, voir P.507 Il est plus économique de commander les éléments en option en tant que modifications que de les acheter individuellement.
La saisie des données de point nécessite le bornier portatif ou le logiciel d'assistance. Un câble d'E/S est requis pour la commande E/S parallèles de communication.
Pour plus de détails sur la guirlande, voir P.507 Sélectionner le type de câble d'E/S adapté au type de contrôleur approprié.