

Robots à axe simple RS2 - Moteur plié -



☺ Voir les remarques sur le marquage CE. P456

Actionneur

Contrôleur

Câble

CD-ROM du manuel d'instructions

■ 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 tactice	
	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

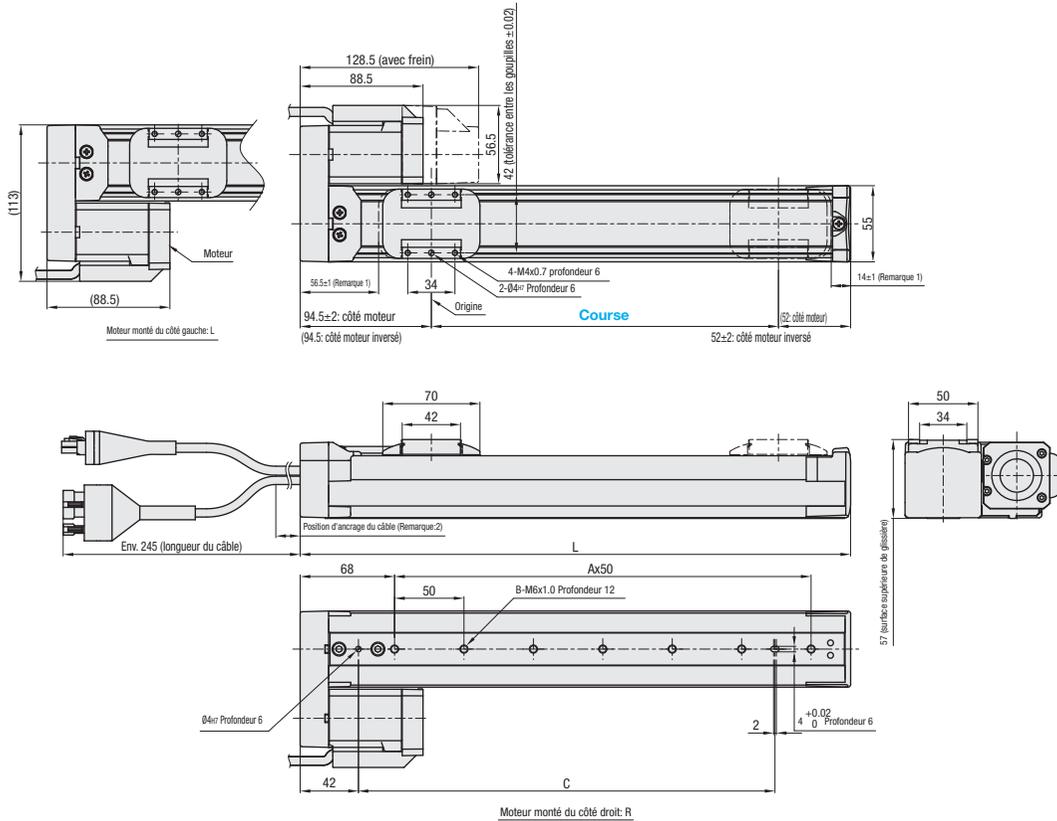
Vis à billes	Moteur	Détecteur de position	Température ambiante de fonctionnement, humidité
Ø12 (C10 laminées)	Pas-à-pas	Résolveur (incrémental)	0-40°C, 35-85%HR (sans condensation)

Spécifications du contrôleur P497~506

■ Spécifications standard FAQ P504

Type	Pas réel (mm)	Répétabilité du positionnement (mm)	Capacité de charge max. (kg)		Force de poussée max. (N)	Course (mm)	Vitesse max. (remarque) (mm/s)	Durée de vie nominale	Alimentation d'entrée	Points de positionnement max.
			Horizontale	Verticale						
RS2	06	±0.02	10	2	90	50~800 (pas de 50)	300~190	10000km ou plus	DC24V ±10%	255 points
	12		6	1	45	600~380				
	20		4	-	27	1000~633				

(Remarque) Les vitesses maximales autorisées peuvent varier en fonction de la longueur de la course sélectionnée. Se reporter au tableau relatif aux vitesses maximales recommandées.



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. Lorsque la course est de 600mm ou plus, la résonance des vis à billes peut survenir en fonction de la zone de fonctionnement (vitesse critique). Dans ce cas, réduire les vitesses de fonctionnement programmées en se référant aux vitesses max. indiquées dans le tableau de gauche.
Remarque 6. 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	450	500	550	600	650	700	750	800	
RS2	L (mm)	196.5	246.5	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5	696.5	746.5	796.5	846.5	896.5	946.5	
	A (mm)	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	
	B (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	
	C (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500	500
	Poids (kg)	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6	3.8	4	4.1	4.3	4.5	

☺ Le frein ajoute 0.2kg au poids total.

Référence pièce			Sélection				
Type	Pas réel (mm)	Avec ou sans frein (☺1)	Sens de montage du moteur	Contrôleur (☺2)	Module E/S	Longueur du câble (m)	Course (mm)
RS2	06	Sans	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)	50~800 (incrément de 50mm)
	12	Inscrire					
	20	Inclus					

(☺1) Choisir l'option "avec frein" pour les applications verticales. L'option avec frein n'est pas disponible pour le guide 20. (☺2) Lorsque le contrôleur de type train d'impulsions est sélectionné, la sélection du type d'E/S n'est pas requise.



Ordering Exemple

Référence pièce	Sens de montage du moteur	Contrôleur	Module E/S	Longueur des câbles	Course
RS206B	L	C1	N	3	400
RS206B	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	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2																
RS2																

■ Prix du contrôleur

Type	Module E/S	Prix unitaire	Longueur du câble (m)	Prix unitaire
C1	N		1	
	P		3	
	C		5	
	D		10	
P1	-			

■ Prix du câble

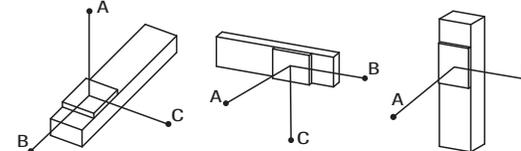
Type	Module E/S	Prix unitaire	Longueur du câble (m)	Prix unitaire
C1	N		1	
	P		3	
	C		5	
	D		10	
P1	-			

▲ 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. Veillez 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 P503.

■ Charge en porte-à-faux admissible

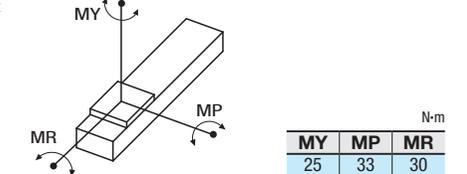
- Utilisation horizontale
- Montage au mur
- Utilisation verticale



Pas	Poids	mm			mm			mm					
		A	B	C	A	B	C	A	B	C			
06	10kg	344	29	62	8kg	47	22	355	06	2kg	148	148	
	8kg	332	37	79	6kg	76	35	377		1kg	312	312	
	4kg	503	78	165	4kg	134	63	496		0.5kg	578	579	
12	4kg	335	47	95	6kg	63	31	263	12	4kg	109	57	300
	6kg	347	72	139	4kg	109	57	300		4kg	92	51	265
	4kg	334	67	120	2kg	192	123	372		2kg	192	123	372
20	4kg	334	67	120	4kg	92	51	265	20	2kg	192	123	372
	2kg	413	139	218									

■ Moment statique admissible

- Schéma du moment



■ Vitesse max. (mm/s)

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

Type	Pas réel (mm)	Course (mm)				
		50~600	650	700	750	800
RS2	06	300	280	250	220	190
	12	400~600	560	500	440	380
	20	350~1000	933	833	733	633

☺ En cas de plages de courses supérieures à 650mm, des vis à billes peuvent résonner dans certaines zones (vitesse critique). Dans ce cas, réduire la vitesse de fonctionnement en se référant à la vitesse max. indiquée dans le tableau ci-dessus.

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

(prix du corps du robot) + (prix du contrôleur) + (prix du câble) +

Alterations

Référence pièce	Sens de montage du moteur	Contrôleur	Module E/S	Câble	Course	(G, E-etc.)
RS206B	L	C1	N	3	400	G-E

(prix de modification du type de graisse) + (prix de modification de la position de repos) = Prix total

Modifications	Code	Spéc.
Changement du type de graisse	G	La graisse est remplacée par une graisse à faible production de particules. (NSK LG2)
Changement de position de repos	E	La position de repos est transférée de l'autre côté du moteur.
Borne de combiné Spécification standard	H	La borne de combiné est incluse. Spécifications P503, 507
Borne de combiné Avec commutateur d'homme mort	D	Borne de combiné avec commutateur d'homme mort inclus. Spécifications P503, 507
Logiciel d'assistance avec câble de communication USB	S	Logiciel d'assistance avec câble de communication USB inclus. Spécifications P503, 507
Logiciel d'assistance avec câble de communication D-sub	R	Logiciel d'assistance avec câble de communication D-sub inclus. Spécifications P507
Câble E/S	T/TP	Le câble E/S est fourni. Requis pour les configurations NPN/PNP. Spécifications P507
Câble pour connexion en guirlande	C	Un câble pour connecter plusieurs contrôleurs. Jusqu'à 16 contrôleurs peuvent être connectés. Spécifications P507
Manuel d'instructions	MJ5/KJ3/KJ4	Le manuel d'instructions est fourni. Pour l'actionneur MJ5: Pour le contrôleur KJ3: Pour le contrôleur KJ4: Spécifications P507
Modifications de la couleur du plastique du corps principal	BC	Modifier la couleur des pièces en plastique de l'actionneur par la couleur noire.

☺ Pour les éléments en option, voir P507. ☺ 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 P505. ☺ Sélectionner le type de câble d'E/S adapté au type de contrôleur approprié.