

Robots à axe simple RSD2 - Type à tige -



☞ Voir les remarques sur le marquage CE. P456

Contrôleur

Actionneur
(droit)

(Moteur monté du côté gauche)

CD-ROM du manuel d'instructions

Câble

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

■ **Accessoire**

Spécifications E/S du contrôleur			
NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet	
Manuel d'instructions (CD-ROM), connecteur électrique, connecteur facile, 6 écrous de montage			
Connecteur CC-Link		Connecteur DeviceNet	

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

Composants	Corps	Tige	Cache
Matériau	Aluminium	Acier	ABS
Traitement de surface	Peinture acrylique	-	-

■ **Spécifications générales**

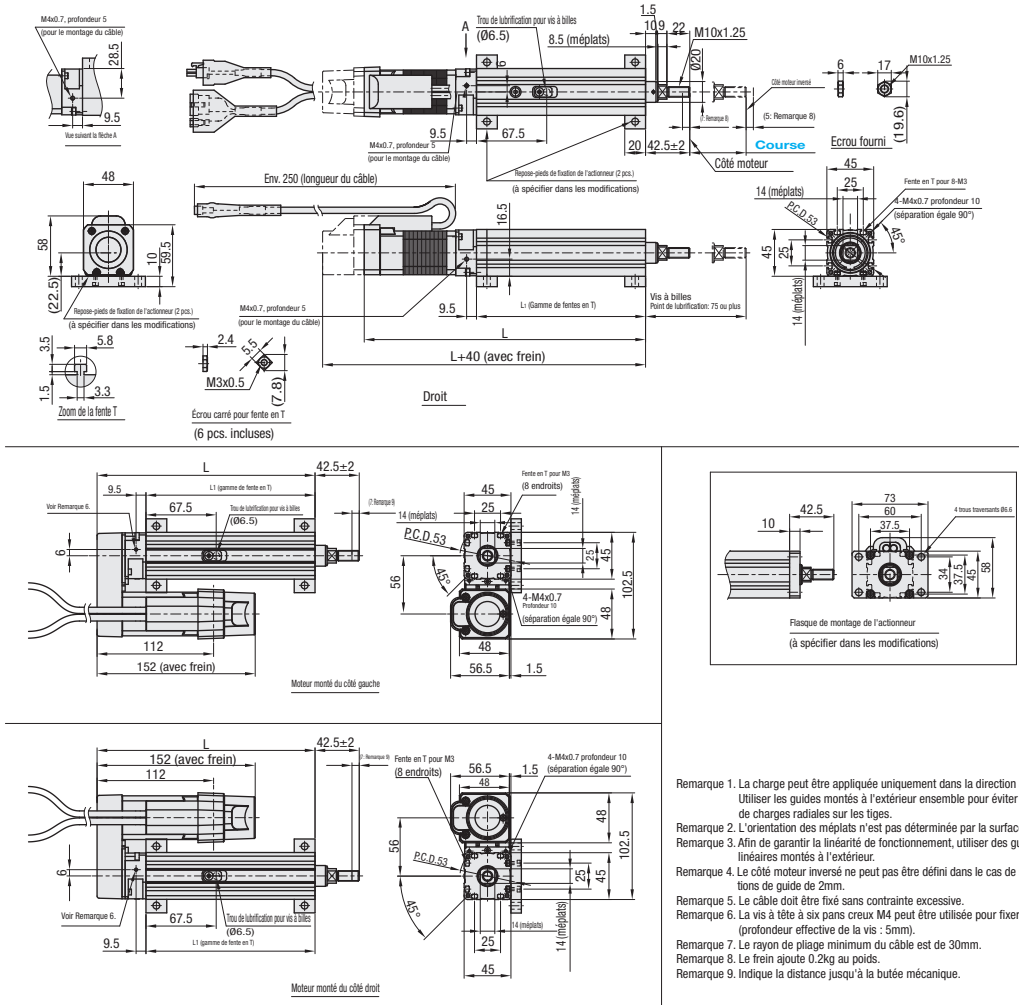
Vis à billes	Moteur	Détecteur de position	Température ambiante de fonctionnement, humidité
Ø8 (C10 laminées)	Pas-à-pas	Résolveur (incrémental)	0-40°C, 35-85%HR (sans condensation)

Spécifications du contrôleur P497-506

■ **Spécifications standard** FAO P503

Type	Pas réel (mm)	Répétabilité du positionnement (mm)	Capacité de charge max. (kg)		Force de poussée max. (N)	Durée de vie nominale	Mouvement perdu (mm)	Précision de la tige hors rotation (degrés)	Course (mm)	Vitesse max. (mm/sec)	Alimentation d'entrée	Points de positionnement max.
			Horizontale	Verticale								
RSD2	02	±0.02	45	25	600	5000km ou plus	0,1 ou inf.	±1.0	50-300 (pas de 50)	~80 à 250 ~500	DC24V ±10%	255 points
	06		40	12								
	12		25	5								

☞ 1. La durée de vie en utilisation verticale peut varier en fonction de la capacité de charge. Se reporter au tableau "Durée de vie". ☞ 2. Les vitesses maximales peuvent varier en fonction de la capacité de charge. Se reporter au tableau "Vitesse-Capacité de charge maximale"



Remarque 1. La charge peut être appliquée uniquement dans la direction axiale. Utiliser les guides montés à l'extérieur ensemble pour éviter l'application de charges radiales sur les tiges.

Remarque 2. L'orientation des méplats n'est pas déterminée par la surface de la base.

Remarque 3. Afin de garantir la linéarité de fonctionnement, utiliser des guides linéaires montés à l'extérieur.

Remarque 4. Le côté moteur inversé ne peut pas être défini dans le cas de spécifications de guide de 2mm.

Remarque 5. Le câble doit être fixé sans contrainte excessive.

Remarque 6. La vis à tête à six pans creux M4 peut être utilisée pour fixer le câble (profondeur effective de la vis : 5mm).

Remarque 7. Le rayon de pliage minimum du câble est de 30mm.

Remarque 8. Le frein ajoute 0.2kg au poids.

Remarque 9. Indique la distance jusqu'à la butée mécanique.

■ **Dimensions/Poids**

Type	Dimensions/Poids	Sens de montage du moteur : droit					Sens de montage du moteur : R/L						
		Course (mm)					Course (mm)						
		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
RSD2	L1 (mm)	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
	L (mm)	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	209.5	259.5	309.5	359.5	409.5	459.5
	Poids (kg) (Remarque 8)	1.4	1.7	1.9	2.2	2.4	2.7	1.6	1.9	2.1	2.4	2.6	2.9

☞ Le frein ajoute 0.2kg au poids total.

Type	Référence pièce		Sélection					
	Pas réel (mm)	Avec ou sans frein (☞1)	Sens de montage du moteur	Contrôleur (☞2)	Module E/S	Longueur du câble (m)	Course (mm)	
RSD2	02	Sans : ne rien inscrire Inclus : B	Droit : ne rien inscrire 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)	50-300 (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
RSD206B	L	C1	N	3	200
RSD206B	-	C1	N	3	200
RSD206B	L	P1	-	3	200

(Sens de montage du moteur : L)
(Sens de montage du moteur : droit)
(Sens de montage du moteur : L, contrôleur : P1)

■ **Prix du corps du robot**

Référence pièce	Prix unitaire 1 à 3 pièce(s).					
	Course (mm)					
RSD2	50	100	150	200	250	300
RSD2	B					

■ **Prix du contrôleur**

Type	Module E/S	Prix unitaire 1 à 3 pièce(s).
C1	N	
	P	
	C	
	D	
P1	-	

■ **Prix du câble**

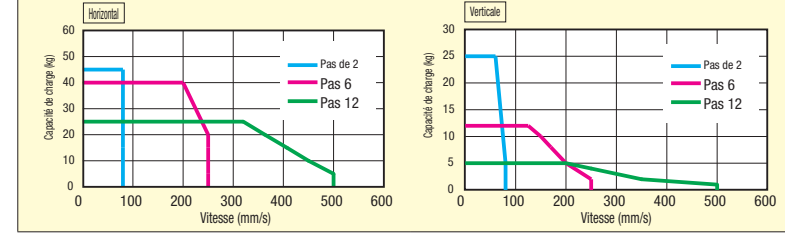
Type	Prix unitaire 1 à 3 pièce(s).	
	Longueur du câble (m)	Prix unitaire 1 à 3 pièce(s).
C1	1	
	3	
	5	
	10	

Remarque

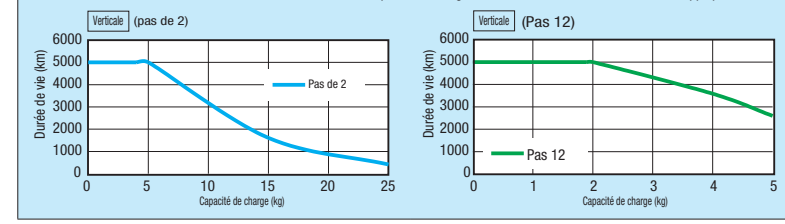
Le circuit d'interruption de l'alimentation n'est pas fourni dans ce contrôleur, permettant ainsi aux clients de bénéficier d'une souplesse maximale pour leur plan de sécurité.

Veuillez 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

■ **Tableau Vitesse-Capacité de charge maximale**



■ **Tableau Durée de vie** ☞ La durée de vie nominale est de 5000km ou plus. Cependant, la durée de vie des types suivants varie en fonction de la capacité de charge maximale et de la manière dont elle est appliquée.



Alterations

Référence pièce	Sens de montage du moteur	Contrôleur Type	E/S Type	Câble Longueur	Course	(G, E...etc.)
RSD2B	L	C1	N	3	200	G-E

Modifications	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 MJ5 : corps KJ3 : contrôleur (C1) KJ4 : contrôleur (P1)	Modifications de la couleur du plastique du corps principal	Repose-pieds de fixation de l'actionneur	Plaque de montage de l'actionneur
Code	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC	HP	VP
Spéc.	La borne de combiné est incluse. Spécifications P503, 507	Borne de combiné avec commutateur d'homme mort inclus. Spécifications P503, 507	Logiciel d'assistance avec câble de communication USB inclus. Spécifications P503, 507	Logiciel d'assistance avec câble de communication D-Sub inclus. Spécifications P507	Le câble E/S est fourni. Requis pour les configurations NPN/PNP. Spécifications P507	Un câble pour connecter plusieurs contrôleurs. Jusqu'à 16 contrôleurs peuvent être connectés. Spécifications P507	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.	2 plaques sont fournies pour le montage horizontal. Spécifications P507	1 plaque est fournie pour le montage vertical. Spécifications P507

☞ 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.