

Robots à axe simple RSDG3 - Type à tige avec guide de support -



☺ Voir les remarques sur le marquage CE. P456



Composants : actionneur, contrôleur, câble

Accessoire

Spécifications E/S du contrôleur			
Accessoire	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	Arbre	Manchon à billes
Matériau	Aluminium	Acier	ABS	Acier	Acier
Traitement de surface	Peinture acrylique	-	-	-	-

Spécifications générales

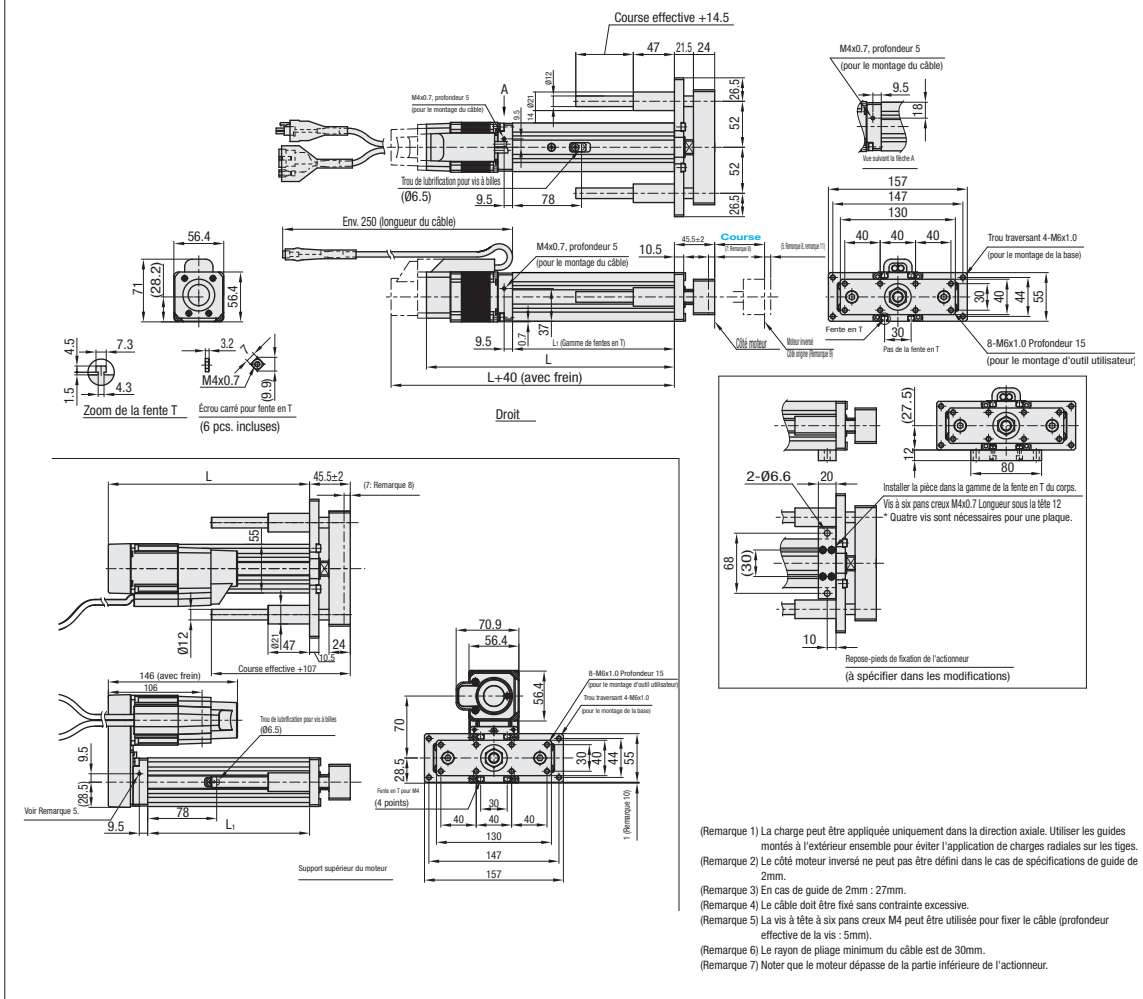
Vis à billes	Moteur	Détecteur de position	Température ambiante de fonctionnement, humidité
Ø12 (C10 laminées)	Pas-à-pas	Résolveur (incrémental)	0-40°C, 35-85%HR (sans condensation)

Spécifications du contrôleur P497-506

Spécifications standard FAO P504

Type	Pas réel (mm)	Répétabilité Précision du positionnement (mm)	Capacité de charge max. (kg)		Forse de poussée max. (N)	Durée de vie nominale	Mouvement perdu (mm)	Précision de la tige hors rotation (degrés)	Course (mm)	Vitesse max. (mm/s)	Alimentation d'entrée	Points de positionnement max.
			Horizontale	Verticale								
RSDG3	02	±0.02	60	28.5	900	5000km ou plus	0,1 ou inf.	±0.05	50-300 (pas de 50)	-50	DC24V ±10%	255 points
	06		55	18.5	550					à 150		
	12		50	8.5	250					à 300		

☺ 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"



Dimensions/Poids

Type	Dimensions / Poids	Sens de montage du moteur : droit					Sens de montage du moteur : U					
		Course (mm)					Course (mm)					
RSDG3	L1 (mm)	183	223	283	333	383	183	223	283	333	383	433
	L (mm)	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	227.5	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5
	Poids (kg)	3.1	3.6	4.1	4.5	5	3.3	3.8	4.3	4.7	5.2	5.7

☺ 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)
RSDG3	02	Sans : ne rien inscrire Inclus : B	Droit : ne rien inscrire Montage supérieur : U	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
RSD306B	U	C1	N	3	200
RSD306B		C1	N	3	200
RSD306B	U	P1		3	200

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

Prix du corps du robot

Référence pièce	Prix unitaire 1 à 3 pièce(s).					
	Course (mm)					
RSDG3	50	100	150	200	250	300
RSDG3						

Prix du contrôleur

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

Prix du câble

Type	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. 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

Tableau Vitesse-Capacité de charge maximale

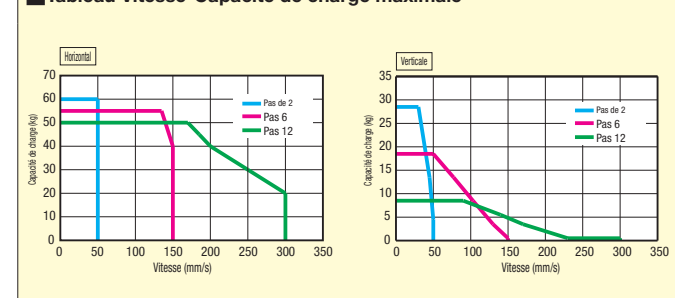
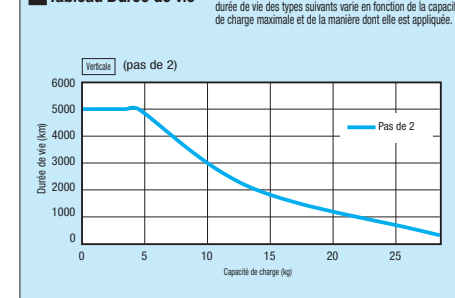


Tableau Durée de vie



Alterations	Référence pièce	Contrôleur Type	E/S Type	Câble Longueur	Course	(G, E-etc.)
RSD306B	C1	N	3	200	G-E	

Modifications	Borne de combiné	Borne de combiné	Logiciel d'assistance	Logiciel d'assistance	Câble E/S	Câble pour connexion en guirlande	Manuel d'instructions	Modifications de la couleur du	Repose-pieds de
	Spécification standard	Avec commutateur d'homme mort	avec câble de communication USB	avec câble de communication D-sub	T : contrôleur C1 TP : contrôleur P1	Longueur : 300mm	MJ5 : corps KJ3 : contrôleur (C1) KJ4 : contrôleur (P1)	plastique du corps principal	fixation de l'actionneur
Code	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC	HP
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 peuvent être connectés. 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 contrôleur KJ3 : KJ4 :	Modifier la couleur des pièces en plastique de l'actionneur par la couleur noire.	2 plaques et 8 écrous sont fournis pour le montage horizontal. 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.