

# Robots à axe simple RS1 - Droits -



Site Web dédié : [http://download.misumi.jp/mol/fa\\_soft.html](http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html)  
Un logiciel de sélection et des manuels d'instructions utiles peuvent être téléchargés.

☺ Voir les remarques sur le marquage CE. P456

## Caractéristiques : actionneurs compacts et économiques

Applicables à la commande à distance, à la commande d'E/S à distance (spécifications CC-Link/DeviceNet), à la commande d'E/S parallèles et à la commande en ligne (spécifications RS232C).



**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		
	-	Connecteur CC-Link	Connecteur DeviceNet

**Matériau du robot/Traitement de surface**

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

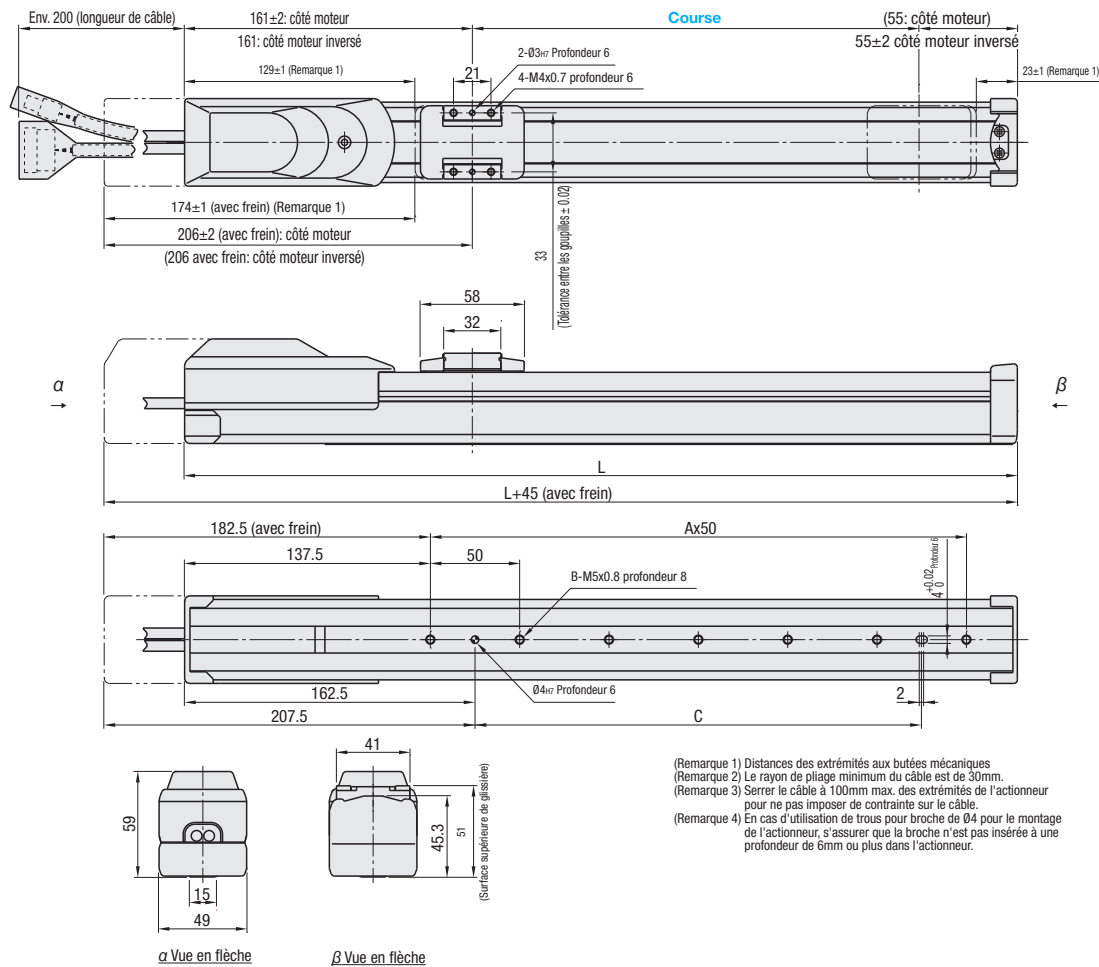
**Spécifications générales**

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 du contrôleur P.497-506 Les spécifications pour salle blanche sont disponibles sur notre site Web.

## Spécifications standard FAQ P.504

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



## Dimensions/Masse

Type	Dimensions/Poids	Course (mm)							
		50	100	150	200	250	300	350	400
RS1	L (mm)	266	316	366	416	466	516	566	616
	A (mm)	2	3	4	5	6	7	8	9
	B (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10
	C (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
	Poids (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

☺ Le frein ajoute 0.2kg au poids total.

Référence pièce			Sélection			
Type	Pas réel (mm)	Avec ou sans frein (☺1)	Contrôleur (☺2)	Module E/S	Longueur du câble (m)	Course (mm)
RS1	02	Sans : ne rien inscrire Inclus : B	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	Contrôleur	Module E/S	Longueur des câbles	Course
RS102B	C1	N	3	400
RS102B	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

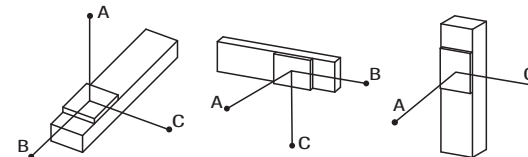
Longueur du câble (m)	Prix unitaire
1	
3	
5	
10	

## 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. 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 P.503

## Charge en porte-à-faux admissible

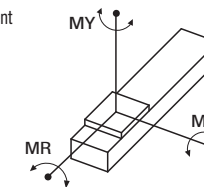
Utilisation horizontale Montage au mur Utilisation verticale



mm				mm				mm					
Pas	Poids	A	B	C	Pas	Poids	A	B	C	Pas	Poids	A	C
02	6kg	863	40	60	02	6kg	39	26	789	02	4kg	53	53
	4kg	869	61	92		4kg	72	48	829		2kg	118	118
	4kg	567	56	84		4kg	63	43	507		2kg	107	107
06	3kg	556	76	112	06	3kg	92	62	516	06	1kg	223	223
	2kg	687	116	169		2kg	149	102	656		1kg	204	204
	2kg	667	107	152		2kg	133	93	611		0.5kg	407	408
12	2kg	807	218	292	12	1kg	274	204	776				

## Moment statique admissible

Schéma du moment



N · m		
MY	MP	MR
16	19	17

## Max. Vitesse max. (mm/s) ☺ Vérifier les valeurs des vitesses max. en fonction des diverses courses à l'aide du simulateur Web MSJM.

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

<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) +

(frais de modification du type de gris) + (frais de modification de la position de repos) = Prix total



**Alterations**

Référence pièce	Contrôleur	E/S	Câble	Course	G, E-etc.
RS102B	C1	N	3	400	G-E

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 base	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 P.503, 507
Borne de combiné Avec commutateur d'homme mort	D	Borne de combiné avec commutateur d'homme mort inclus. Spécifications P.503, 507
Logiciel d'assistance avec câble de communication USB	S	Logiciel d'assistance avec câble de communication USB inclus. Spécifications P.503, 507
Logiciel d'assistance D-Sub avec câble de communication	R	Logiciel d'assistance avec câble de communication D-Sub inclus. Spécifications P.507
Câble E/S	T/TP	Le câble ES est fourni. Requis pour les configurations NPN/PNP. Spécifications P.507
Câble pour connexion en guirlande	C	Un câble pour connecter plusieurs contrôleurs. Jusqu'à 16 contrôleurs peuvent être connectés. Spécifications P.507
Manuel d'instructions	MJ5/KJ3/KJ4	Le manuel d'instructions est fourni. Pour l'actionneur MJ5 : pour le contrôleur C1 ; KJ4 : pour le contrôleur P1
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 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. ☺ Sélectionner le type de câble d'E/S adapté au type de contrôleur approprié.