

Robots à axe simple RS2 - Droits



☺ Voir les remarques sur le marquage CE. ☞ P456

Actionneur

Câble

■ 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 rapide		
		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

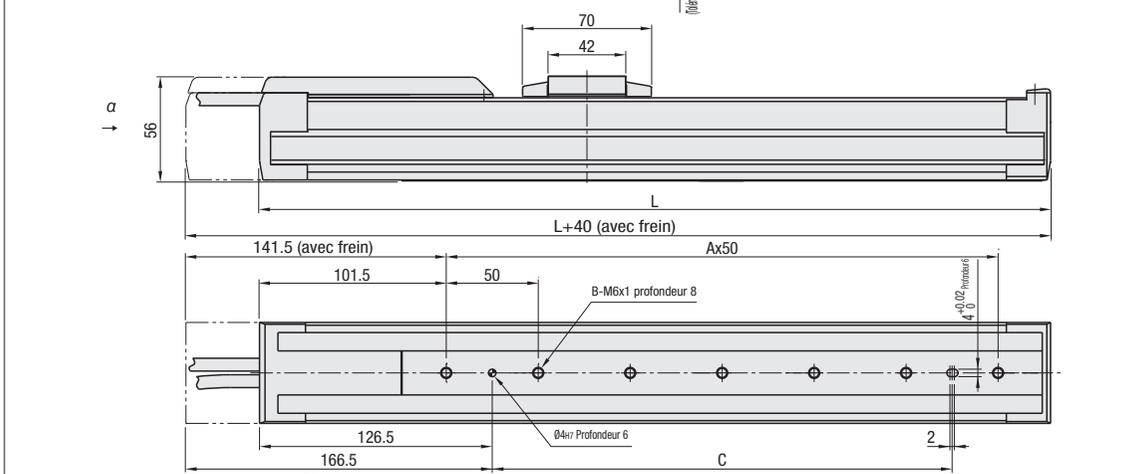
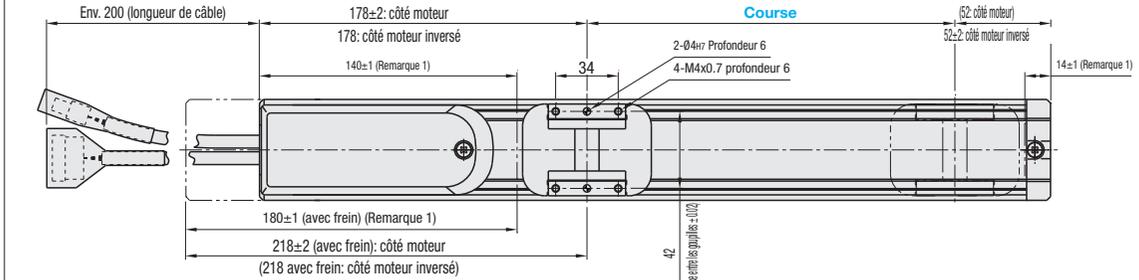
Vis à billes	Moteur	Détecteur de position	Température ambiante de fonctionnement, humidité
Ø12 (C10 laminées)	Pas-à-pas	Résolveur (incrémental)	0-40°C, 35-85%HR (sans condensation)

Spécifications du contrôleur ☞ P497-506 Graphique de durée de cycle ☞ P455 Les spécifications pour salle blanche sont disponibles sur notre site Web.

■ 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					
	20		4	-	27					

(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) Le rayon de pliage minimum du câble est de 30mm.
 (Remarque 3) Serrer le câble à 100mm max. des extrémités de l'actionneur pour ne pas imposer de contrainte sur le câble.
 (Remarque 4) En cas d'utilisation de trous pour broche de Ø4 pour le montage de l'actionneur, s'assurer que la broche n'est pas insérée à une profondeur de 6mm ou plus dans l'actionneur.

■ 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)	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
	A (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	B (mm)	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
	C (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
	Poids (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0

☺ Le frein ajoute 0.2kg au poids total.

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

☺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 - Contrôleur - Module E/S - Longueur des câbles - Course

RS206B - C1 - N - 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☐☐B																

■ Prix du contrôleur

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

■ Prix du câble

Type	Longueur du câble (m)	Prix unitaire
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. 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 ☞ P503.

■ Charge en porte-à-faux admissible

- Utilisation horizontale
- Montage au mur
- Utilisation verticale

■ Moment statique admissible

· Schéma du moment

	MY	MP	MR
	25	33	30

N·m

■ 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)					
		50~600	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.

Alterations

Référence pièce - Contrôleur Type - Module E/S - Câble Longueur - Course - (G, E... etc.)

RS206B - C1 - N - 3 - 400 - G-E

(prix du corps du robot) + (prix du contrôleur) + (prix du câble) + (prix de modification du type de graisse) + (prix de modification de la position de repos) = Prix total

Modifications	Code
Changement du type de graisse	G
Changement de position de base	E
Borne de combiné Spécification standard	H
Borne de combiné avec commutateur d'homme mort	D
Logiciel d'assistance avec câble de communication USB	S
Logiciel d'assistance avec câble de communication D-sub	R
Câble E/S	T/TP
Câble pour connexion en guidage	C
Manuel d'instructions	MJ5/KJ3/KJ4
Modifications de la couleur du plastique du corps principal	BC

☺ 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.
 ☺ Sélectionner le type de câble d'E/S adapté au type de contrôleur approprié.