

Robots à axe simple RS3 - Droits



☺ Voir les remarques sur le marquage CE. P456

Contrôleur

La spécification plastique noir s'applique au corps principal. (à spécifier dans les modifications)

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

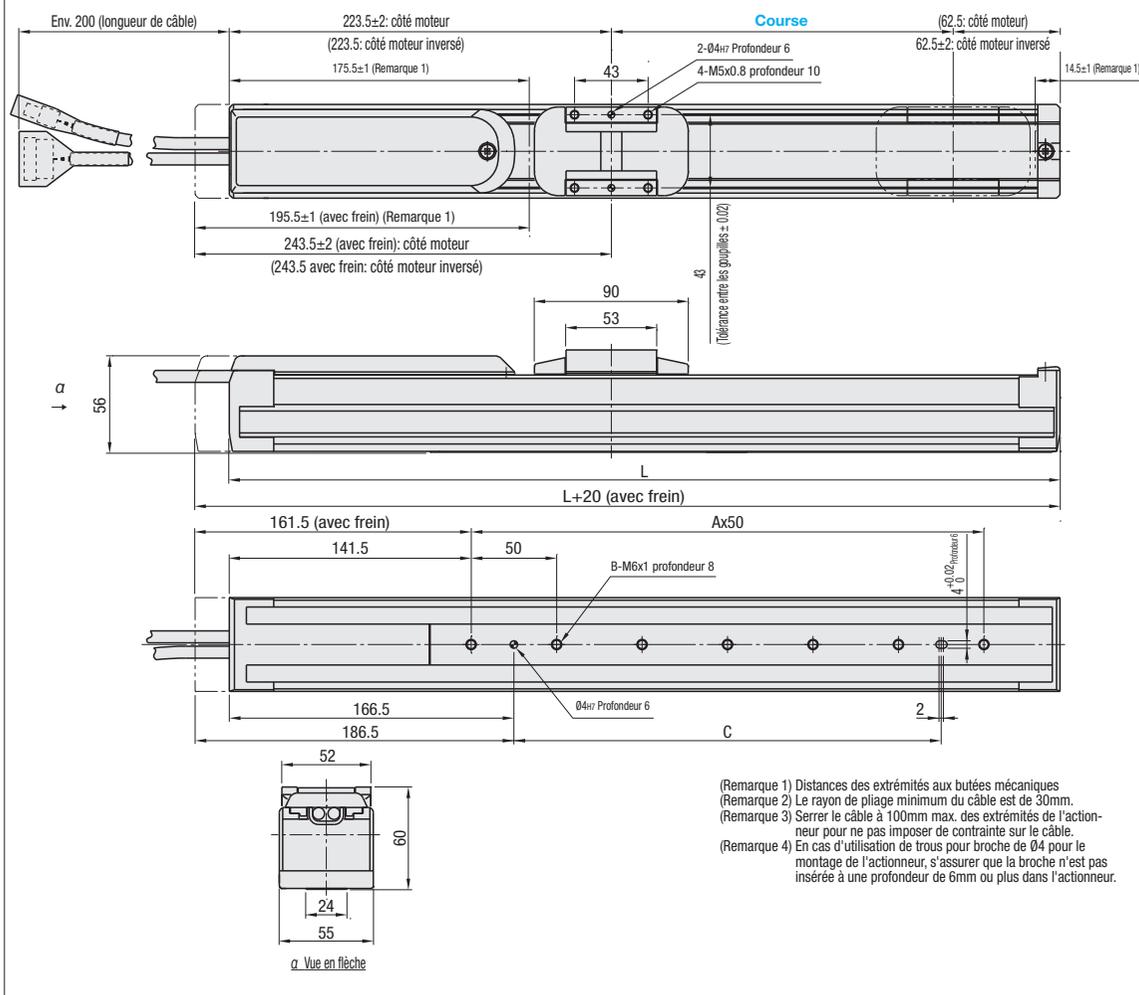
Vis à billes	Moteur	Détecteur de position	Température ambiante de fonctionnement, humidité
Ø12 (C10 laminées)	Pas-à-pas	Résolveur (incrémental)	0-40°C, 35-85%HR (sans condensation)

Spécifications du contrôleur P497-506 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)		Course (mm)	Vitesse max. (remarque) (mm/s)	Durée de vie nominale	Alimentation d'entrée	Points de positionnement max.
			Horizontale	Verticale					
RS3	06	±0.02	12	4	50~800 (pas de 50)	300~190 600~380 1000~633	10000km ou plus	DC24V ±10%	255 points
	12		8	2					
	20		6	-					

(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.



■ Dimensions/Poids

Type	Dimensions/Poids	Course (mm)															
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS3	L (mm)	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
	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)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3

☺ 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)
RS3	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

RS306B - C1 - N - 3 - 400

RS306B - P1 - - 3 - 400

■ 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
RS3□□																
RS3□□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. 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

N·m			
MY	MP	MR	
32	38	34	

■ Vitesse max. (mm/s) ☺ Vérifier les valeurs des vitesses max. en fonction des diverses courses à l'aide du simulateur de cycle.

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

☺ Les valeurs entre parenthèses s'appliquent aux applications verticales.
☺ 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 - E/S Type - Câble Longueur - Course - (G, E... etc.)

RS306B - C1 - N - 3 - 400 - G-E

(prix du corps du robot) + (prix du contrôleur) + (prix du câble) + (frais de modification du type de graine) + (frais 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 girlande	C
Manuel d'instructions MJ5 : corps KJ3 : contrôleur (C1) KJ4 : contrôleur (P1)	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.