

Robots à axe simple RS5 - Moteur plié



☺ Voir les remarques sur le marquage CE. P456

Contrôleur

Actionneur

Câble

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 facile		
	-	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

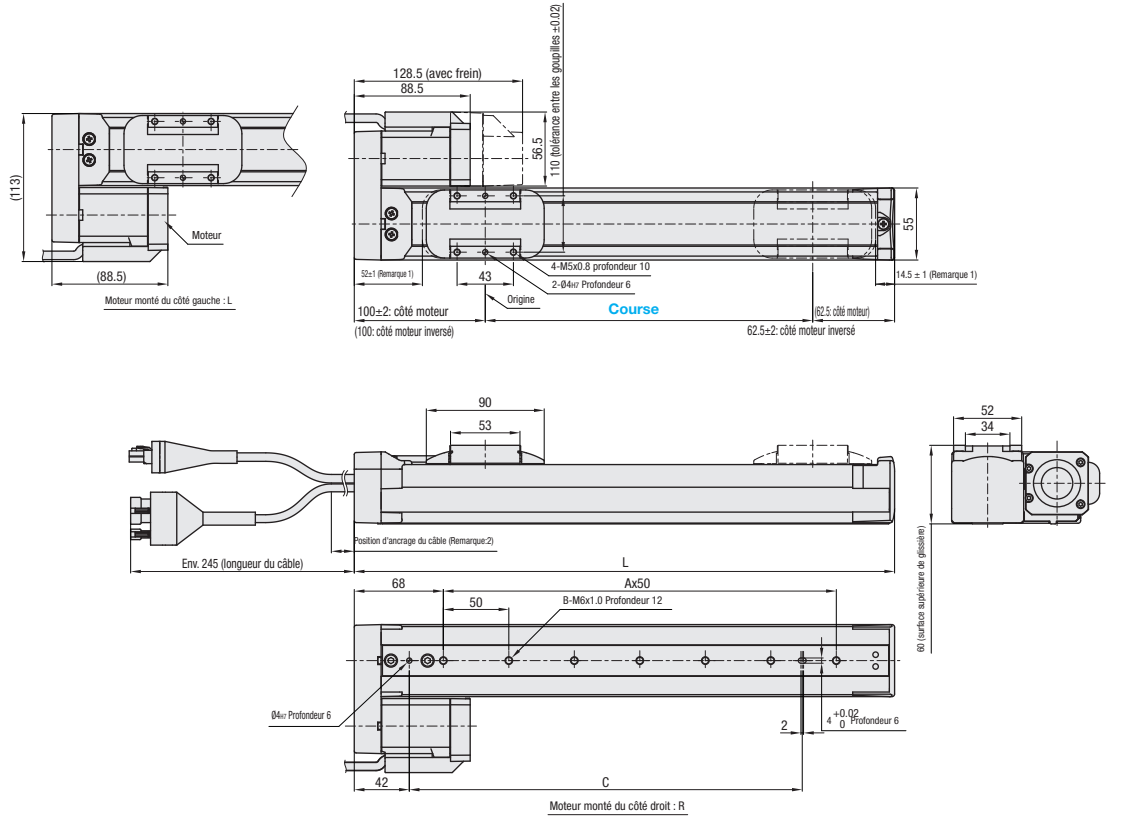
Vis à billes	Moteur	Détecteur de position	Température ambiante de fonctionnement, humidité
Ø12 (C10 laminées)	Pas-à-pas	Résolveur (incrémental)	0-40°C, 35-85%HR (sans condensation)

Spécifications du contrôleur P497~506

■ Spécifications standard FAQ P503

Type	Pas réel (mm)	Répétabilité du positionnement (mm)	Capacité de charge max. (kg)		Force de poussée max. (N)	Course (mm)	Vitesse max. (re-marque) (mm/sec)	Durée de vie nominale	Alimentation d'entrée	Points de positionnement max.
			Horizontale	Verticale						
RS3	06	±0.02	12	4	120	50~800 (pas de 50)	300~190	10000km ou plus	DC24V ±10%	255 points
	12		8	2	60					
	20		6	-	36					

(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. Les câbles doivent être attachés à 80mm max. des extrémités de l'unité pour éviter toute contrainte sur les câbles.
Remarque 3. Le rayon de pliage minimum du câble est de 30mm.
Remarque 4. Ces poids correspondent aux unités sans freins. Avec les freins, elles pèsent 0.2kg de plus.
Remarque 5. Lorsque la course est de 600mm ou plus, la résonance des vis à billes peut survenir en fonction de la zone de fonctionnement (vitesse critique). Dans ce cas, réduire les vitesses de fonctionnement programmées en se référant aux vitesses max. indiquées dans le tableau de gauche.
Remarque 6. Le cache de la courroie n'est pas symétrique côtés gauche et droit. Si le sens de montage du moteur est modifié, le cache de la courroie ne peut pas être réinstallé.

■ 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)	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	
	A (mm)	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	
	B (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	
	C (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500	500
	Poids (kg)	1.7	1.9	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	

☺ 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)
RS3	06	Sans frein : ne rien inscrire Inclus : B	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)	50~800 (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 Example

Référence pièce - Sens de montage du moteur - Contrôleur - Module E/S - Longueur des câbles - Course

RS306B - L - C1 - N - 3 - 400

RS306B - L - P1 - - 3 - 400 (Contrôleur : P1)

■ Prix du corps du robot

Référence pièce	Prix unitaire 1 ~ 2 pcs															
	Course (mm)															
RS3	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS3																

■ 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 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 Web MSJM.

Type	Pas réel (mm)	Course (mm)			
		50~600	650	700	800
RS3	06	300(250)	280(250)	250	220
	12	400-600(500)	560(500)	500	440
	20	350-1000	933	833	733

☺ Les valeurs entre () concernent les 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 - Sens de montage du moteur - Contrôleur Type - E/S Type - Câble Longueur - Course - (G, E...etc.)

RS306B - L - 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	Changement de position de base	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	
Code	G	E	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC
Spéc.	La graisse est remplacée par une graisse à faible production de particules (NSK LG2)	La position de repos est transférée de l'autre côté du moteur.	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. Requête pour les configurations NPN/PNP. Spécifications P507	Un câble pour connecter plusieurs contrôleurs. Il peut connecter 16 contrôleurs maximum. Spécifications P507	Le manuel d'instructions est fourni. Pour l'actionneur MJ5 : Pour le contrôleur KJ3 : Pour le contrôleur KJ4 :	Modifier la couleur des pièces en plastique de l'actionneur par la couleur noire.

☺ 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.