Robots à axe simple RSD1 - Type à tige -

RS
SINGLE AXIS ROBOT

Voir les remarques sur le marquage CE. P.456

Spécifications du contrôleur P.497~506

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 factice		
	-	Connecteur CC-Link	Connecteur DeviceNet

Matériau du robot/Traitement de surface

Composants	Corps	Tige	Cache
M Matériau	Aluminium	Acier	ABS
S Traitement de surface	Peinture acrylique	-	-

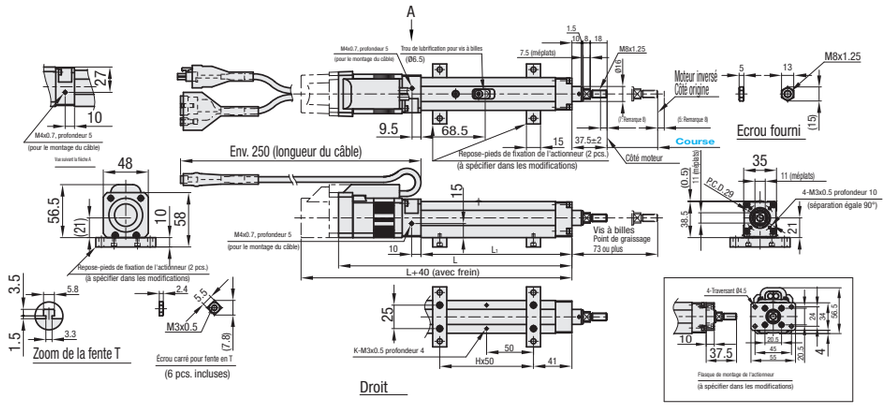
Spécifications générales

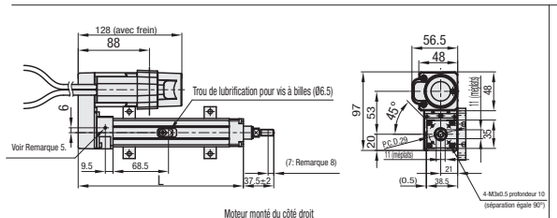
Vis à billes	Moteur	Détecteur de position	Température ambiante de fonctionnement, humidité
Ø8 (C10 laminées)	Pas-à-pas	Résolveur (incrémental)	0~40°C, 35~85%HR (sans condensation)

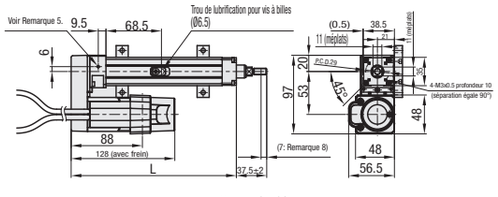
Spécifications standard FAQ P.503

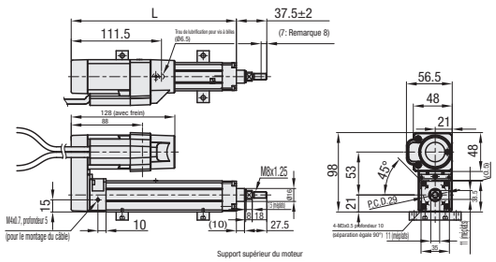
Type	Pas réel (mm)	Répétabilité du positionnement (mm)	Capacité de charge max. (kg) Horizontale	Capacité de charge max. (kg) Verticale	Force de poussée max. (N)	Durée de vie nominale 1	Mouvement perdu (mm)	Précision de la tige hors rotation (degrés)	Course (mm)	Vitesse max. 2 (mm/s)	Alimentation d'entrée	Points de positionnement max.
RSD1	6	±0.02	~20	~8	100	5000km ou plus	0,1 ou inf.	±1.0	50~200 (pas de 50)	à 250	DC24V ±10%	255 points
	12		~10	~4	75					~500		

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"









Remarque 1.La charge peut être appliquée uniquement dans la direction axiale. Utiliser les guides montés à l'extérieur ensemble pour éviter l'application de charges radiales sur les tiges.
Remarque 2.L'orientation des méplats n'est pas déterminée par la surface de la base.
Remarque 3.Afin de garantir la linéarité de fonctionnement, utiliser des guides linéaires montés à l'extérieur.
Remarque 4.Le câble doit être fixé sans contrainte excessive.
Remarque 5.La vis à tête à six pans creux M4 peut être utilisée pour fixer le câble (profondeur effective de la vis : 5mm).
Remarque 6.Le rayon de pliage minimum du câble est de 30mm.
Remarque 7.Le frein ajoute 0.2kg au poids.
Remarque 8.Indique la distance jusqu'à la butée mécanique.

Dimensions/Poids

Type	Dimensions/Poids	Sens de montage du moteur : droit — Course (mm) 50	100	150	200	Sens de montage du moteur : R/L/U — Course (mm) 50	100	150	200
RSD1	L1 (mm)	161	211	261	311	161	211	261	311
	L (mm)	249	299	349	399	204	254	304	354
	H (mm)	2	3	4	5	2	3	4	5
	K (mm)	6	8	10	12	6	8	10	12
	Poids (kg)(Remarque 7)	1.1	1.3	1.4	1.6	1.3	1.5	1.6	1.8

Le frein ajoute 0.2kg au poids total.

Référence pièce — Type	Pas réel (mm)	Avec ou sans frein (1)	Sélection — Sens de montage du moteur	Contrôleur (2)	Module E/S	Longueur du câble (m)	Course (mm)
RSD1	06	Sans : ne rien inscrire Inclus : B	Droit : ne rien inscrire Montage côté droit : R Montage côté gauche : L 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)	50~200 (incrément de 50mm)
	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	
RSD106B	L	C1	N	3	200	(Sens de montage du moteur : L)
RSD106B		C1	N	3	200	(Sens de montage du moteur : droit)
RSD106B	L	P1		3	200	(Sens de montage du moteur : L, contrôleur : P1)

Prix du corps du robot

Référence pièce	Prix unitaire 1 à 3 pièce(s). Course (mm) 50	100	150	200
RSD1□□				
RSD1□□B				

Prix du contrôleur

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

Prix du câble

Longueur du câble (m)	Prix unitaire 1 à 3 pièce(s).
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 P.503

Tableau Vitesse-Capacité de charge maximale

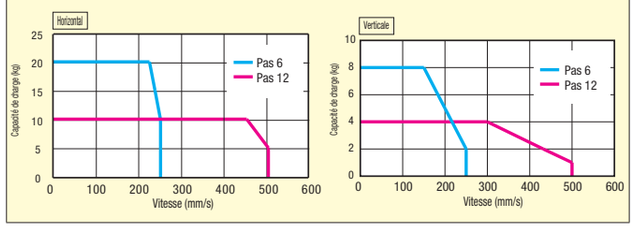
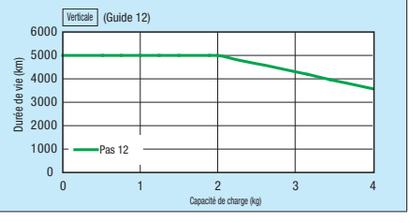


Tableau Durée de vie

La durée de vie nominale est de 5000km ou plus. Cependant, la durée de vie des types suivants varie en fonction de la capacité de charge maximale et de la manière dont elle est appliquée.



Alterations

Référence pièce	Sens de montage du moteur	Contrôleur Type	E/S Type	Câble Longueur	Course	(G, E…etc.)
RSD1B	L	C1	N	3	200	G-E

Modifications	Borne de combiné Spécification standard	Borne de combiné Avec commutateur d'homme mort	Logiciel d'assistance avec câble de communication USB Spécifications de communication : RS232C	Logiciel d'assistance avec câble de communication D-sub Spécifications de communication : RS232C	Câble E/S T : contrôleur C1 TP : contrôleur P1	Câble pour connexion en guirlande Longueur : 300mm	Manuel d'instructions MJ5 : corps KJ3 : contrôleur (C1) KJ4 :contrôleur (P1)	Modifications de la couleur du plastique du corps principal	Repose-pieds de fixation de l'actionneur	Flasque de montage de l'actionneur	Buse de l'arbre pour le graissage
Code	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC	HP	VP	N
Spéc.	La borne de combiné est incluse. Spécifications P.503, 507	Borne de combiné avec commutateur d'homme mort inclus. Spécifications P.503, 507	Logiciel d'assistance avec câble de communication USB inclus. Spécifications P.503, 507	Logiciel d'assistance avec câble de communication D-Sub inclus. Spécifications P.507	Le câble E/S est fourni. Requis pour les configurations NPN/PNP. Spécifications P.507	Un câble pour connecter plusieurs contrôleurs. Jusqu'à 16 contrôleurs peuvent être connectés. Spécifications P.507	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 sont fournies pour le montage horizontal. Spécifications P.507	1 plaque est fournie pour le montage vertical. Spécifications P.507	Utiliser cette buse pour appliquer de la graisse sur la vis à billes du type moteur monté en haut.

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.
Pour plus de détails sur la guirlande, voir **P.505** Sélectionner le type de câble d'E/S adapté au type de contrôleur approprié.