

# Robots à axe simple RSDG1 - Type à tige avec guide de support -



☺ 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			
△ 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	Corps	Tige	Cache	Arbre	Manchon à billes
☒ Matériau	Aluminium	Acier	ABS	Acier	Acier
☒ 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 du contrôleur P497-506

Spécifications standard FA0 P504

Type	Pas réel (mm)	Répétabilité du positionnement (mm)	Capacité de charge max. (kg)		Force de poussée max. (N)	Durée de vie nominale (h) ①	Mouvement perdu (mm)	Précision de la tige hors rotation (degrés)	Course (mm)	Vitesse max. (mm/s) ②	Alimentation d'entrée	Points de positionnement max.
			Horizontale	Verticale								
RSDG1	6	±0.02	20	7.5	100	5000km ou plus	0,1 ou inf.	±0.05	50-200 (pas de 50)	à 250 ~500	DC24V ±10%	255 points
	12		10	3.5								

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"

**Course effective +5**

**Course**

**Drroit**

**Support supérieur du moteur**

**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** Le câble doit être fixé sans contrainte excessive.

**Remarque 3** La vis à tête à six pans creux M4 peut être utilisée pour fixer le câble (profondeur effective de la vis : 5mm).

**Remarque 4** Le rayon de pliage minimum du câble est de 30mm.

**Remarque 5** Le frein ajoute 0.2kg au poids.

**Remarque 6** Indique la distance jusqu'à la butée mécanique.

## Dimensions/Poids

Type	Dimensions/Poids	Sens de montage du moteur : droit				Sens de montage du moteur : U			
		Course (mm)				Course (mm)			
RSDG1	L <sub>1</sub> (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 5)	1.5	1.7	1.9	2.1	1.7	1.9	2.1	2.3

☺ 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)
RSDG1	06	Sans : <b>ne rien inscrire</b> Inclus : <b>B</b>	Droit : <b>ne rien inscrire</b> Montage supérieur : <b>U</b>	Point de contrôle : <b>C1</b> Commande d'impulsion : <b>P1</b> (24VCC±10%)	NPN : <b>N</b> PNP : <b>P</b> CC-Link : <b>C</b> DeviceNet : <b>D</b>	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

RSDG106B - U - C1 - N - 3 - 200 (Sens de montage du moteur : U)

RSDG106B - - C1 - N - 3 - 200 (Sens de montage du moteur : droit)

RSDG106B - U - P1 - - 3 - 200 (Sens de montage du moteur : U, contrôleur : P1)

## Prix du corps du robot

Référence pièce	Prix unitaire 1 à 3 pièce(s).			
	Course (mm)			
	50	100	150	200
RSDG1				
RSDG1B				

## Prix du contrôleur

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

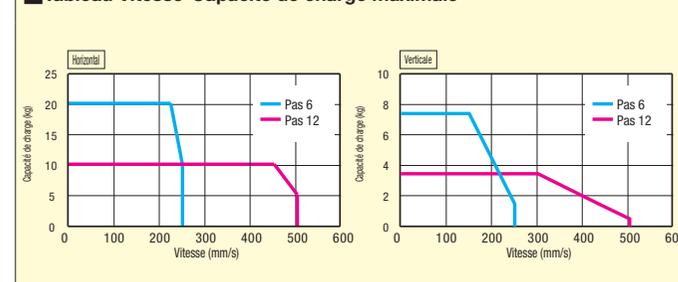
## Prix du câble

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. 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

## Tableau Vitesse-Capacité de charge maximale



## Tableau Durée de vie



**Alterations**

Référence pièce - Sens de montage du moteur - Contrôleur Type - E/S Type - Câble Longueur - Course - (G, E...etc.)

RSDG1B - U - 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	Logiciel d'assistance D-Sub avec câble de communication	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	Repose-pieds de fixation de l'actionneur	Buse de l'arbre pour le graissage
Code	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC	HP	N
Spéc.	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. Requis 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 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 P507	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 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.