

Robot à axe simple RSH1 - Droit



☺ Voir les remarques sur le marquage CE. ☞ P.456

■ Composants : actionneur, contrôleur, câble, (batterie), (filtre de bruit)

■ Accessoire

| Accessoire | Spécifications E/S du contrôleur | | |
|------------|--|---------|-----------|
| | NPN, PNP | CC-Link | DeviceNet |
| | Manuel d'instructions (CD-ROM), connecteur électrique, connecteur EXT, connecteur facile | | |
| | Connecteur CC-Link, Connecteur DeviceNet | | |

■ Matériau du robot/Traitement de surface

| Composants | Châssis | Rail de guide | Glissière | Couvercle latéral |
|-----------------------|-------------|---------------|-------------|-------------------|
| Matériau | Aluminium | Acier | Aluminium | Aluminium |
| Traitement de surface | Anodisation | - | Anodisation | Anodisation |

■ Spécifications générales

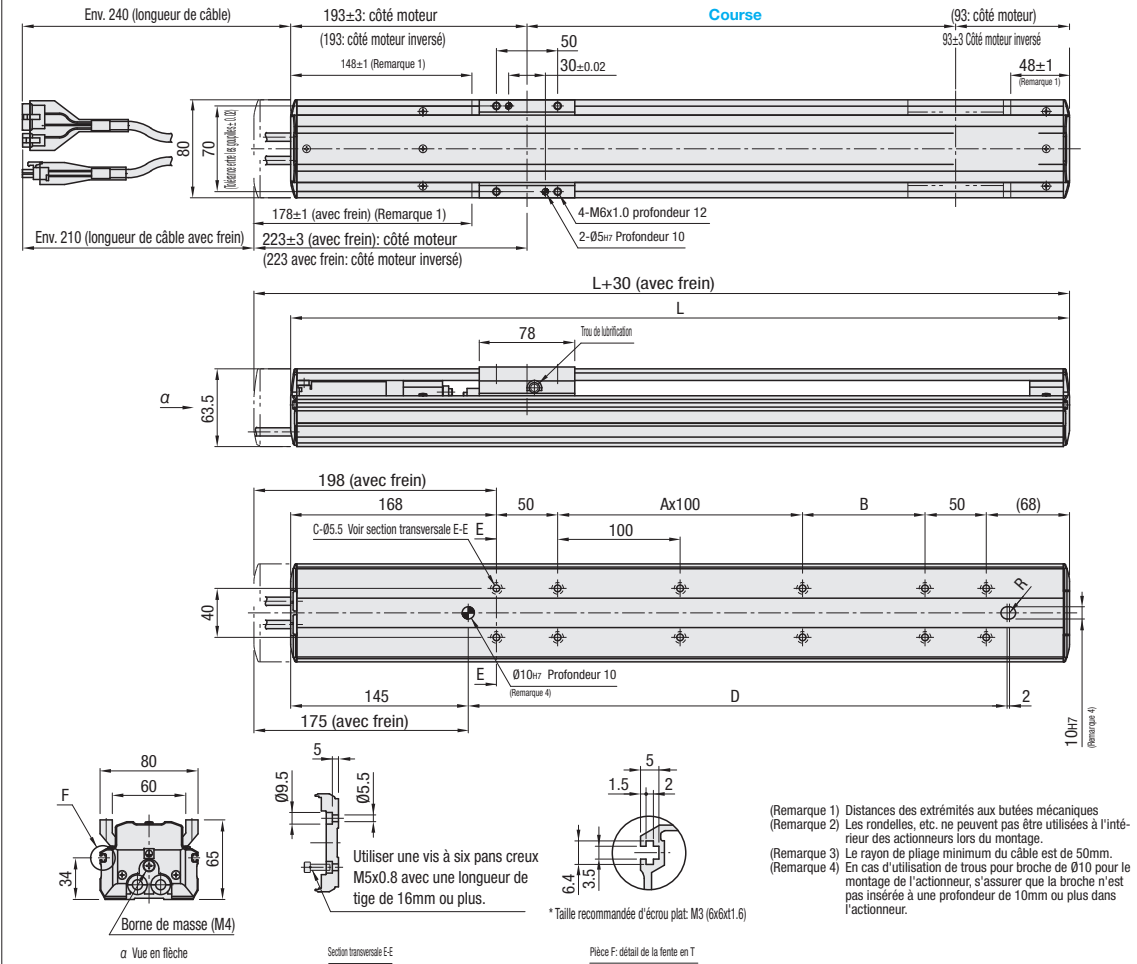
| Vis à billes | Moteur | Détecteur de position | Température ambiante de fonctionnement, humidité |
|--------------------|---------------------|-----------------------|--|
| Ø12 (C10 laminées) | Servomoteur CA 100W | Résolveur | 0-40°C, 35-85%HR (sans condensation) |

Spécifications du contrôleur ☞ P.497-506 Graphique de temps de cycle ☞ P.455 Les spécifications pour salle blanche sont disponibles sur notre site Web.

■ Spécifications standard FAQ ☞ P.504

| Type | Pas réel (mm) | Répétabilité du positionnement (mm) | Capacité de charge max. (kg) | | Force nominale (N) | Vitesse max. (remarque) (mm/s) | Course (mm) | Durée de vie nominale | Alimentation d'entrée | Points de positionnement max. | | |
|------|---------------|-------------------------------------|------------------------------|-----------|--------------------|--------------------------------|---------------------|-----------------------|-------------------------------------|-------------------------------|-----|----------|
| | | | Horizontale | Verticale | | | | | | | | |
| RSH1 | 06 | ±0.02 | 40 | 8 | 283 | 360~180 | 150~800 (pas de 50) | 10000km ou plus | CA monophasé 100-115V 200-230V ±10% | 255 points | | |
| | 12 | | 20 | 4 | | | | | | | 141 | 720~360 |
| | 20 | | 12 | - | | | | | | | 84 | 1200~600 |

(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) | | | | | | | | | | | | | |
|------|------------------|-------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|
| | | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| RSH1 | L(mm) | 436 | 486 | 536 | 586 | 636 | 686 | 736 | 786 | 836 | 886 | 936 | 986 | 1036 | 1086 |
| | A(mm) | 0 | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 |
| | B(mm) | 100 | 150 | 100 | 150 | 100 | 150 | 100 | 150 | 100 | 150 | 100 | 150 | 100 | 150 |
| | C(mm) | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 |
| | D(mm) | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 | 590 | 640 | 690 | 740 | 790 | 840 | 890 |
| | Poids (kg) | 3.6 | 3.9 | 4.2 | 4.4 | 4.7 | 5.0 | 5.3 | 5.6 | 5.9 | 6.2 | 6.4 | 6.7 | 7.0 | 7.3 |

☺ Le frein ajoute 0.3kg au poids.

| Référence pièce | | | Sélection | | | | |
|-----------------|---------------|---------------------------------------|--|--|--|---|-----------------------------|
| Type | Pas réel (mm) | Avec ou sans frein (☺1) | Contrôleur (☺2) | Module E/S | Avec ou sans filtre de bruit (☺3) | Câble | Course (mm) |
| RSH1 | 06 | Sans : ne rien inscrire Inclus : B | Spécifications Source d'alimentation 100-115V CA 200-230V CA C22A C22B | NPN : N PNP : P CC-Link : C DeviceNet : D | Sans : F0 Inclus : F1 Spécifications ☞ P.508 | Standard 3.5m : 3 5m : 5 10m : 10 Flexible 3.5m : R3 5m : R5 10m : R10 | 150~800 (incrément de 50mm) |
| | 12 | | | | | | |
| | 20 | | | | | | |

☺1 Choisir l'option "avec frein" pour les applications verticales. (Le type avec frein n'est pas disponible pour le guide 20) ☺2 Les contrôleurs sont expédiés avec des paramètres prédéfinis pour chaque type. Les batteries de stockage des données sont en dehors du champ de la directive RoHS. ☺3 Un filtre de bruit est requis pour ce produit. Lorsque le client achète le filtre de bruit séparément, sélectionner "sans". Veiller à installer un parasurtenseur du côté primaire du filtre de bruit. Pour plus de détails, se reporter au manuel d'instructions.

Ordering Exemple

Référence pièce - Contrôleur - Module E/S - Avec ou sans filtre de bruit - Câble - Course

RSH106B - C22A - N - F1 - 3 - 400

☚ 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.

■ Prix du corps du robot

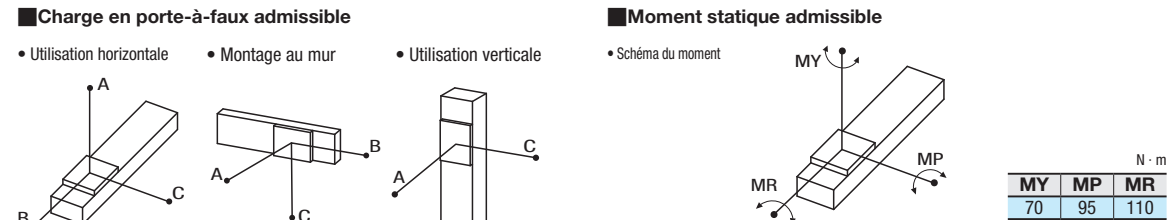
| Référence pièce | Prix unitaire 1 ~ 2 pcs | | | | | |
|-----------------|-------------------------|---------|---------|---------|---------|-----------------|
| | Course (mm) | | | | | |
| | 150/200 | 250/300 | 350/400 | 450/500 | 550/600 | 650/700 750/800 |
| RSH1 ☐☐ | | | | | | |
| RSH1 ☐☐B | | | | | | |

■ Prix du câble

| E/S | Type | Prix unitaire | | Câble (standard) | Prix unitaire | Câble (souple) | Prix unitaire |
|------------------|------|---|------------------------|------------------|---------------|----------------|---------------|
| | | /C22A Codeurs absolus (avec batterie de stockage des données) | /C22B Type incrémental | | | | |
| N P C D | | 3 | | 5 | | R3 | |
| | | 5 | | 10 | | R5 | |
| | | | | | | R10 | |

■ Prix du filtre de bruit

| Avec ou sans filtre de bruit | Prix unitaire |
|------------------------------|---------------|
| Sans : F0 | |
| Inclus : F1 | |



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

| Type | Pas réel (mm) | Course (mm) | | | | | |
|------|---------------|-------------|------|-----|-----|-----|-----|
| | | 150~550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| RSH1 | 06 | 360 | 324 | 270 | 234 | 216 | 180 |
| | 12 | 720 | 648 | 540 | 468 | 432 | 360 |
| | 20 | 780~1200 | 1080 | 900 | 780 | 720 | 600 |

☺ 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 la vitesse de fonctionnement en se référant à la vitesse max. indiquée dans le tableau ci-dessus.

☺ Lorsque le porte-à-faux est égal à 0, utiliser des guides linéaires montés à l'extérieur pour soutenir le poids de la charge.

Alterations

Référence pièce - Contrôleur Type - E/S Type - Présence de filtre de bruit - Câble - Course - (G, œE...etc.)

RSH106B - C22A - N - F1 - 3 - 400 G-E

☞ Exemples de prix- Les prix s'appliquent aux pièces dont la référence est indiquée à gauche. (prix du corps du robot) + (prix du contrôleur) + (prix du filtre de bruit) + (prix du câble) + (prix de modification du type de pose) + (prix de modification de la position de pose) = Prix total

| Modifications | Code | Spéc. |
|---|---------|---|
| Changement du type de graisse | G | La graisse est remplacée par une graisse à faible production de particules. (NSK LG2) |
| Changement de position de base | E | La position de repos est transférée de l'autre côté du moteur. |
| Borne de combiné Spécification standard | H | Borne de combiné La borne de combiné est incluse. Spécifications ☞ P.503, 507 |
| Borne de combiné Avec commutateur d'homme mort | D | Borne de combiné Borne de combiné avec commutateur d'homme mort inclus. Spécifications ☞ P.503, 507 |
| Logiciel d'assistance avec câble de communication USB | S | Logiciel d'assistance avec câble de communication USB inclus. Spécifications ☞ P.503, 507 |
| Logiciel d'assistance avec câble de communication D-sub | R | Logiciel d'assistance avec câble de communication D-Sub inclus. Spécifications ☞ P.507 |
| Câble E/S | T | Le câble E/S est fourni. Requis pour les configurations NPN/PNP. Spécifications ☞ P.507 |
| Câble pour connexion en guirlande | C | Un câble pour connecter plusieurs contrôleurs. Jusqu'à 16 contrôleurs max. peuvent être connectés. Spécifications ☞ P.507 |
| Manuel d'instructions MJ5 : corps KJ3 : contrôleur (C1) | MJ5/KJ3 | Le manuel d'instructions est fourni. Pour l'actionneur MJ5 : Pour le contrôleur KJ3 : |

☺ 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.