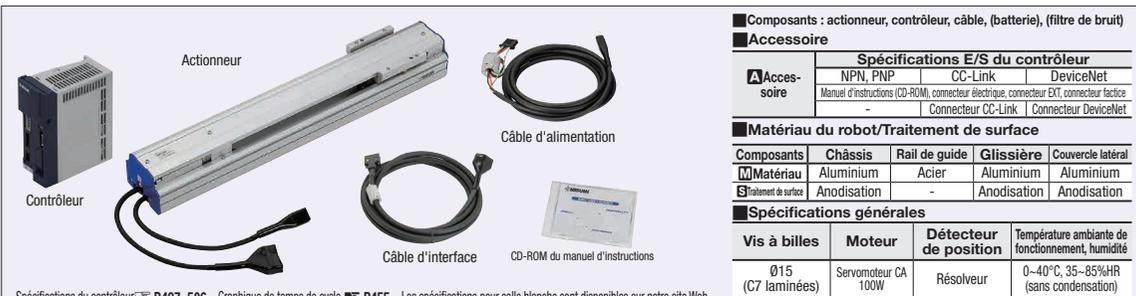


Robot à axe simple RSH3 - Droit



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



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

■ Accessoire

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

■ Matériau du robot/Traitement de surface

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

■ Spécifications générales

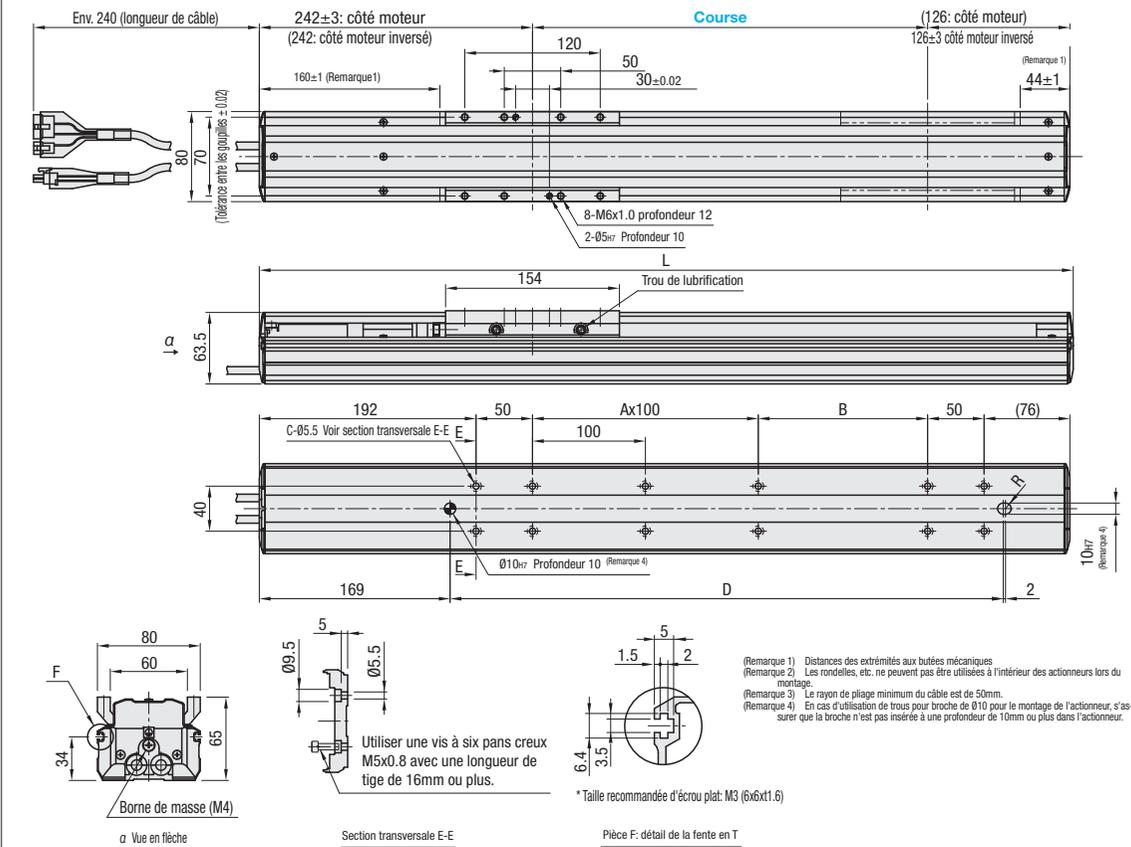
| Vis à billes | Moteur | Détecteur de position | Température ambiante de fonctionnement, humidité |
|-------------------|---------------------|-----------------------|--|
| Ø15 (C7 laminées) | Servomoteur CA 100W | Résolveur | 0-40°C, 35-85%HR (sans condensation) |

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. |
|------|---------------|-------------------------------------|------------------------------|--------------------|--------------------------------|----------------------|-----------------------|---------------------------------|-------------------------------|
| RSH3 | 05 | ±0.01 | Horizontale | 80 | 300~105 | 150~1050 (pas de 50) | 10000km ou plus | 100~115V CA 200~230V CA ±10% | 255 points |
| | 10 | | 60 | 600~210 | | | | | |
| | 20 | | 30 | 1200~420 | | | | | |

(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 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 |
| RSH3 | L(mm) | 518 | 568 | 618 | 668 | 718 | 768 | 818 | 868 | 918 | 968 | 1018 | 1068 | 1118 | 1168 | 1218 | 1268 | 1318 | 1368 | 1418 |
| | A(mm) | 0 | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 |
| | B(mm) | 150 | 100 | 150 | 100 | 150 | 100 | 150 | 100 | 150 | 100 | 150 | 100 | 150 | 100 | 150 | 100 | 150 | 100 | 150 |
| | C(mm) | 8 | 10 | 10 | 12 | 12 | 14 | 14 | 16 | 16 | 18 | 18 | 20 | 20 | 22 | 22 | 24 | 24 | 26 | 26 |
| | D(mm) | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 | 590 | 640 | 690 | 740 | 790 | 840 | 890 | 940 | 990 | 1040 | 1090 | 1140 | 1190 |
| | Poids (kg) | 4.7 | 5.0 | 5.3 | 5.6 | 5.9 | 6.2 | 6.6 | 6.9 | 7.2 | 7.5 | 7.8 | 8.1 | 8.4 | 8.7 | 9.0 | 9.3 | 9.7 | 10.0 | 10.3 |

| Référence pièce | | Sélection | | | | | | | | |
|-----------------|---------------|--|---|------------------|--|--|--|------------------------------|------|------|
| Type | Pas réel (mm) | Contrôleur (☺1) | | | Module E/S | Avec ou sans filtre de bruit (☺2) | Câble | Course (mm) | | |
| RSH3 | 05 | Spécifications Source d'alimentation: 100~115V CA, 200~230V CA | Couleurs absolues avec batterie de stockage des données | Type incrémental | NPN : N PNP : P CC-Link : C DeviceNet : D | Sans : F0 Inclus : F1 Spécifications ☞ P.508 | Standard Flexible 3.5m : R3 5m : R5 10m : R10 | 150~1050 (incrément de 50mm) | | |
| | 10 | | | | | | | | C22A | C22B |
| | 20 | | | | | | | | C22A | C22B |

(☺1) 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.

(☺2) 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

RSH305 - 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 | 850/900 | 950/1000 | 1050 |
| RSH3 | | | | | | | | | | |

Prix du contrôleur

| E/S | Type | Prix unitaire | |
|-----|------|---|------------------------|
| | | /C22A (avec batterie de stockage des données) | /C22B Type incrémental |
| N | | | |
| P | | | |
| C | | | |
| D | | | |

Prix du câble

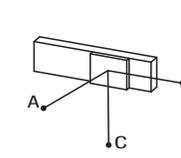
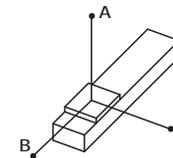
| Câble (standard) | Prix unitaire | Câble (souple) | Prix unitaire |
|------------------|---------------|----------------|---------------|
| | | | |
| 5 | | R5 | |
| 10 | | R10 | |

Prix du filtre de bruit

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

Charge en porte-à-faux admissible

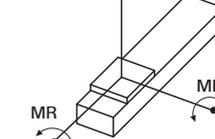
- Utilisation horizontale
- Montage au mur



| Pas | Poids | mm | | |
|-----|-------|------|-----|-----|
| | | A | B | C |
| 05 | 80kg | 601 | 20 | 17 |
| | 60kg | 714 | 34 | 29 |
| | 40kg | 851 | 63 | 54 |
| 10 | 20kg | 1094 | 148 | 127 |
| | 60kg | 382 | 30 | 25 |
| | 40kg | 479 | 57 | 47 |
| 20 | 20kg | 629 | 137 | 111 |
| | 30kg | 279 | 70 | 50 |
| | 20kg | 334 | 116 | 81 |
| | 10kg | 573 | 256 | 176 |

Moment statique admissible

- Schéma du moment



| N · m | | |
|-------|-----|-----|
| MY | MP | MR |
| 128 | 163 | 143 |

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

| Type | Pas réel (mm) | Course (mm) | | | | | | | | | |
|------|---------------|-------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|
| | | 150-800 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 |
| RSH3 | 05 | 300 | 255 | 225 | 195 | 180 | 165 | 150 | 135 | 120 | 105 |
| | 10 | 600 | 510 | 450 | 390 | 360 | 330 | 300 | 270 | 240 | 210 |
| | 20 | 1000~1200 | 1020 | 900 | 780 | 720 | 660 | 600 | 540 | 480 | 420 |

☺ 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.

☺ 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 - E/S Type - Présence de filtre de bruit - Câble - Course - (G, E...etc.)

RSH305 - 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 position) + (prix de modification de la position de repos) = Prix total

| Modifications | Code | Spéc. |
|---|------|---|
| <p>Changement de type de graisse</p> <p>Changement de position de base</p> | G | La graisse est remplacée par une graisse à faible production de particules. (NSK LG2) |
| <p>Borne de combiné</p> <p>Spécification standard</p> <p>Borne de combiné avec commutateur d'homme mort</p> <p>Logiciel d'assistance avec câble de communication USB</p> <p>Logiciel d'assistance avec câble de communication D-Sub</p> | E H | La position de repos est transférée de l'autre côté du moteur. Spécifications ☞ P.503, 507 |
| <p>Câble pour connexion en guirlande</p> <p>Longueur : 300mm</p> | D | Borne de combiné avec commutateur d'homme mort inclus. Pour les spécifications, voir ☞ P.503, 507 |
| <p>Manuel d'instructions MJ5 : corps KJ3 : contrôleur (C1)</p> | S R | Logiciel d'assistance avec câble de communication USB inclus. Spécifications ☞ P.503, 507 |
| <p>Manuel d'instructions MJ5 : corps KJ3 : contrôleur (C1)</p> | T | Logiciel d'assistance avec câble de communication D-Sub inclus. Spécifications ☞ P.507 |
| <p>Le câble E/S est fourni. Requis pour les configurations NPN/PNP. Spécifications ☞ P.507</p> | C | Le câble E/S est fourni. Requis pour les configurations NPN/PNP. Spécifications ☞ P.507 |
| <p>Le manuel d'instructions est fourni. Pour l'actionneur MJ5 : Pour contrôleur KJ3 :</p> | | Un câble pour connecter plusieurs contrôleurs. Jusqu'à 16 contrôleurs max. peuvent être connectés. Spécifications ☞ P.507 |

☺ 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.