

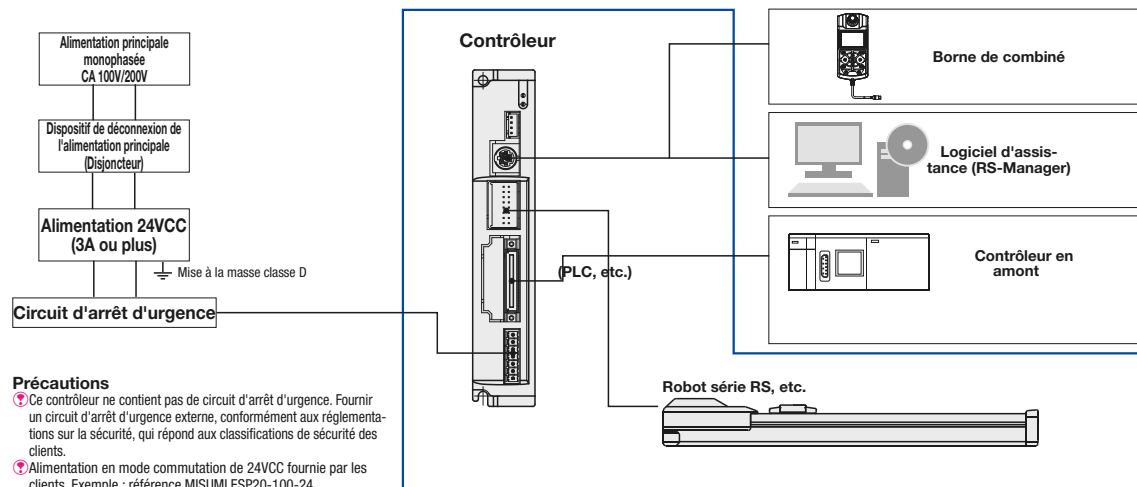
# Contrôleur de robot à axe simple dédié - Exemple de configuration/FAQ

Compact, multifonctions et performances élevées



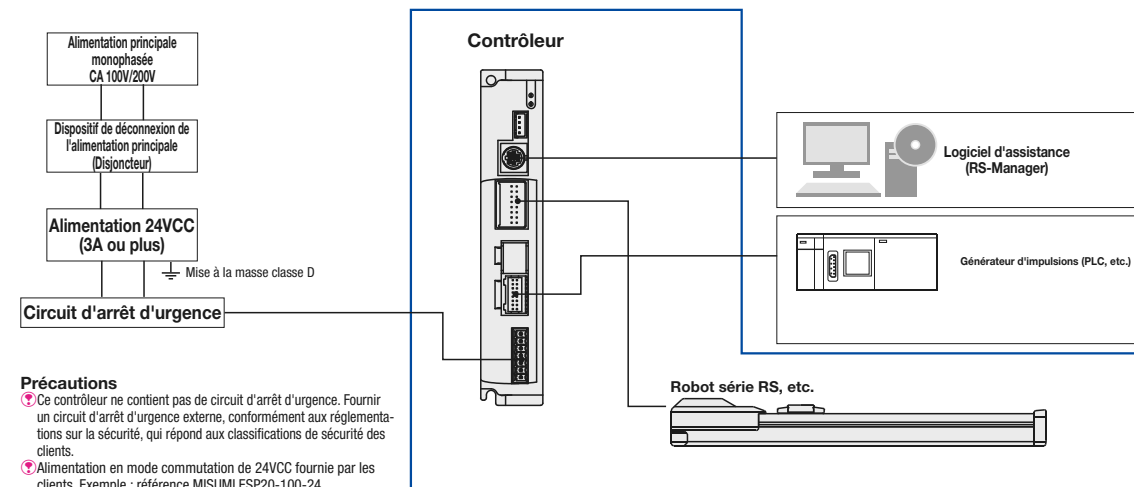
Voir les remarques sur le marquage CE. P.456

## Exemple de configuration système du contrôleur EXRS-C1



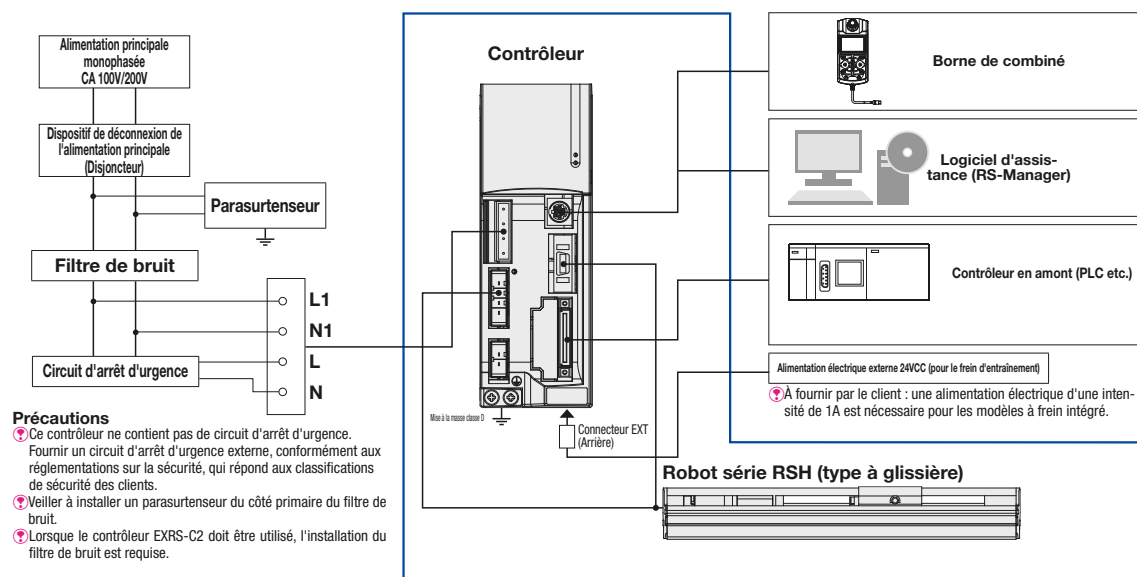
**Précautions**  
 Ce contrôleur ne contient pas de circuit d'arrêt d'urgence. Fournir un circuit d'arrêt d'urgence externe, conformément aux réglementations sur la sécurité, qui répond aux classifications de sécurité des clients.  
 Alimentation en mode commutation de 24VCC fournie par les clients. Exemple : référence MISUMI ESP20-100-24

## Exemple de configuration système du contrôleur EXRS-P1



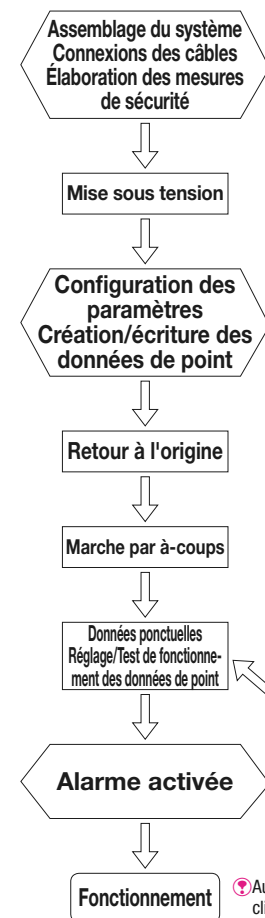
**Précautions**  
 Ce contrôleur ne contient pas de circuit d'arrêt d'urgence. Fournir un circuit d'arrêt d'urgence externe, conformément aux réglementations sur la sécurité, qui répond aux classifications de sécurité des clients.  
 Alimentation en mode commutation de 24VCC fournie par les clients. Exemple : référence MISUMI ESP20-100-24

## Exemple de configuration système du contrôleur EXRS-C2



**Précautions**  
 Ce contrôleur ne contient pas de circuit d'arrêt d'urgence. Fournir un circuit d'arrêt d'urgence externe, conformément aux réglementations sur la sécurité, qui répond aux classifications de sécurité des clients.  
 Veiller à installer un parasurtenseur du côté primaire du filtre de bruit.  
 Lorsque le contrôleur EXRS-C2 doit être utilisé, l'installation du filtre de bruit est requise.

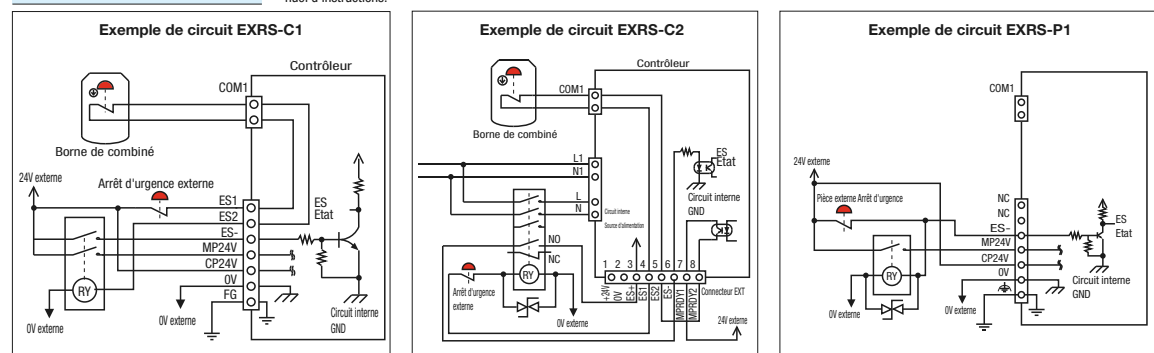
## Consignes d'utilisation



## FAQ MISUMI (numéro dédié d'assistance technique pour robot à axe simple MISUMI RS : 03-5805-7088)

- Je n'ai pas clairement compris la technique de câblage du circuit d'arrêt d'urgence. Je souhaiterais essayer d'effectuer cette opération sans construire un circuit d'arrêt d'urgence.  
 R1. Contacter notre représentant de l'assistance RS. Des conseils techniques de câblage sont fournis, ainsi qu'une méthode en cas d'absence de circuit d'arrêt d'urgence.
- Les témoins bleu et rouge du contrôleur clignotent à tour de rôle lorsqu'il est alimenté.  
 R2. Il s'agit d'un état d'arrêt d'urgence : rien n'a été inséré dans COM1. Insérer le câble de communication, le bornier portatif ou la fiche sans résistance de charge. Tourner le bouton rouge verrouillé (bouton d'arrêt d'urgence) sur le bornier portatif dans le sens horaire.
- Impossible de revenir à la position d'origine à cause d'une erreur d'interverrouillage "NG1=45 Interlock Error".  
 R3. Définir le paramètre d'option sur "désactiver" en utilisant le logiciel d'assistance ou la borne de combiné.
- Je ne comprends pas comment faire fonctionner le mode par à-coups.  
 R4. Dans le cas d'un bornier portatif, "apprentissage de point". Dans le cas du logiciel d'assistance, cliquer sur l'icône sur l'écran.
- Ne semble pas atteindre la vitesse maximale comme indiqué dans le catalogue.  
 R5. La vitesse atteinte peut être inférieure à la valeur théorique en raison de divers facteurs.
- Une erreur de surcharge entraîne l'arrêt du fonctionnement.  
 R6. Examiner la charge de travail ou les sens de montage.
- Une erreur de surtension entraîne l'arrêt.  
 R7. Examiner l'alimentation principale du contrôleur.

Exemple de structure de circuit d'arrêt d'urgence Pour obtenir des exemples de circuits avec commutateur d'homme mort et borne de combiné, voir le manuel d'instructions.



Au cours de cette opération, le fonctionnement peut s'interrompre en raison de divers facteurs. Nous recommandons à nos clients qui utilisent des robots à axe simple pour la première fois d'acheter le logiciel d'assistance, très utile pour le dépannage.