Robot ad asse singolo RS2 - Attacco motore laterale

RS
SINGLE AXIS ROBOT

Vedere le note sul marchio CE. P.456

Specifiche del controller P.497~506

Componenti: Attuatore, controller, cavo

Accessori

	Specifiche I/O del controller		
A Accessori	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
	Manuale di istruzioni (CD-ROM), connettore di alimentazione, connettore fittizio		
	-	Connettore CC-Link	Connettore DeviceNet

Materiale robot/Trattamento superficie

Componenti	Rotaia	Cursore	Copertura laterale
M Materiale	Acciaio	Alluminio	Alluminio
S Trattamento superficie	-	-	Anodizzato

Specifiche generali

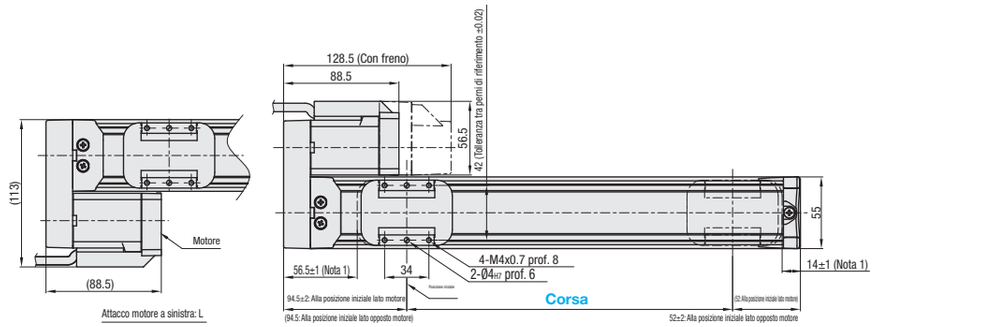
Vite a ricircolo di sfere	Motore	Rilevatore di posizione	Temperatura ambiente e umidità di esercizio
Ø12 (C10 rullata)	A passo	Resolver (incrementale)	0~40°C, 35~85%UR (Senza condensa)

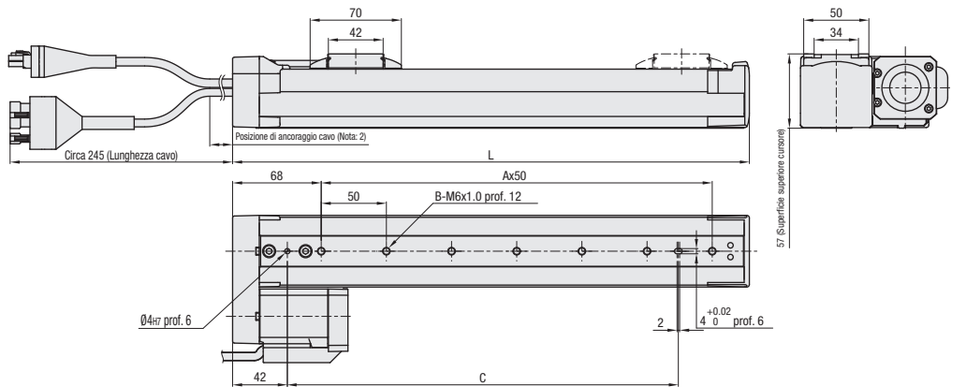
Specifiche standard

Domande frequenti P504

Tipo	Passo (mm)	Ripetibilità di posizionamento (mm)	Max capacità di carico (kg) Orizzontale	Max capacità di carico (kg) Verticale	Max forza di spinta (N)	Corsa (mm)	Max velocità (Nota) (mm/sec)	Durata in esercizio nominale	Alimentazione di ingresso	N. max punti posizionam.
RS2	06	±0.02	10	2	90	50~800 (Passo 50)	300~190	10,000km o sup.	DC24V ±10%	255 punti
	12		6	1	45		600~380			
	20		4	-	27		1000~633			

(Nota) Le velocità massime ammesse possono variare a seconda della lunghezza corsa selezionata. Fare riferimento alla tabella "Velocità massime raccomandate".





Nota 1. Distanze tra estremità e finecorsa meccanici
Nota 2. I cavi devono essere fissati entro 80mm dalle estremità dell'unità per evitare sollecitazioni.
Nota 3. Il raggio di curvatura minimo del cavo è 30mm.
Nota 4. Le masse sono per le unità senza freni. Con i freni, il valore aumenta di 0.2kg.
Nota 5. Quando la corsa è 600mm o superiore, le viti a ricircolo di sfere possono risuonare a seconda dell'area operativa (velocità critica). In tal caso, ridurre le velocità operative programmate facendo riferimento alle velocità massime indicate in tabella a sinistra.
Nota 6. La copertura della cinghia non è simmetrica tra destra e sinistra. Se si cambia l'orientamento di attacco del motore, non sarà possibile rimontare la copertura della cinghia.

Dimensioni/Massa

Tipo	Dimensioni/Massa	Corsa (mm) 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2	L (mm)	196.5	246.5	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5	696.5	746.5	796.5	846.5	896.5	946.5
	A (mm)	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
	B (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	C (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
	Massa (kg)	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6	3.8	4	4.1	4.3	4.5

Il freno aggiunge 0.2kg alla massa totale.

Codice componente: Tipo	Passo (mm)	Con o senza freno (1)	Selezione: Direzione di attacco motore	Controller (2)	Modulo I/O	Lungh. cavo (m)	Corsa (mm)
RS2	06	Assente : Lasciare in bianco Incluso : B	Attacco a destra: R Attacco a sinistra: L	Controllo a punti: C1 Controllo a impulsi: P1 (DC24V ±10%)	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	1 3 5 10 (Cavo flessibile)	50~800 (Incrementi di 50mm)
	12						
	20						

(1) Scegliere l'opzione "Freno" per applicazioni in verticale. (Opzione freno non disponibile per Passo 20) (2) Quando è selezionato il controller a treno di impulsi, la selezione del tipo di I/O non è richiesta.

Ordering Example

Codice componente	-	Direzione di attacco motore	-	Controller	-	Modulo I/O	-	Lunghezza cavo	-	Corsa	
RS206B	-	L	-	C1	-	N	-	3	-	400	
RS206B	-	L	-	P1			-	3	-	400	(Controller: P1)

Prezzo corpo del robot

Codice componente	Prezzo unitario 1 ~ 2 pz. Corsa (mm) 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2□□																
RS2□□B																

Prezzo controller

Tipo	Modulo I/O	Prezzo unitario
C1	N	
	P	
	C	
	D	
P1	-	

Prezzo cavo

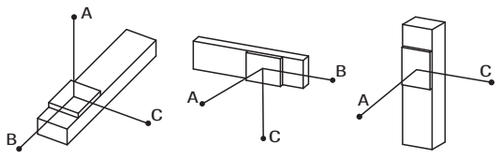
Lungh. cavo (m)	Prezzo unitario
1	
3	
5	
10	

Nota

Nel controller non è integrato un circuito di interruzione dell'alimentazione al fine di offrire la massima flessibilità per lo schema di sicurezza specifico del cliente.
Accertarsi di predisporre un circuito esterno di interruzione dell'alimentazione e realizzare un circuito di arresto d'emergenza. Per esempi di circuiti, vedere P.503.

Sbalzo ammesso

· Montaggio in orizzontale · Montaggio a parete · Montaggio in verticale



mm

Passo	Massa	A	B	C
06	10kg	344	29	62
	8kg	332	37	79
	4kg	503	78	165
12	6kg	335	47	95
	4kg	347	72	139
20	4kg	334	67	120
	2kg	413	139	218

mm

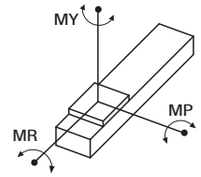
Passo	Massa	A	B	C
06	8kg	47	22	355
	6kg	76	35	377
	4kg	134	63	496
12	6kg	63	31	263
	4kg	109	57	300
20	4kg	92	51	265
	2kg	192	123	372

mm

Passo	Massa	A	C
06	2kg	148	148
	1kg	312	312
12	1kg	286	286
	0.5kg	578	579

Momento statico ammesso

· Schema del momento



N·m

MY	MP	MR
25	33	30

Max velocità (mm/sec)

Confermare i dettagli delle velocità massime in base alle varie corse con il simulatore Web MISUMI.

Tipo	Passo (mm)	Corsa (mm) 50~600	650	700	750	800
RS2	06	300	280	250	220	190
	12	400~600	560	500	440	380
	20	350~1000	933	833	733	633

Per intervalli di corsa di 650mm o superiori, le viti a ricircolo di sfere possono risuonare in determinate aree operative (velocità critica). In tal caso, ridurre la velocità operativa facendo riferimento alla velocità massima indicata in tabella sopra.

Alterations

<Esempio di prezzo> I prezzi si riferiscono ai codici componente a sinistra.
(Prezzo corpo robot) + (Prezzo controller) + (Prezzo cavo) + (Addebito variante tipo di grasso) + (Addebito variante posizione iniziale) = Prezzo totale

Codice componente	-	Direzione di attacco motore	-	Tipo controller	-	Modulo I/O	-	Lungh. cavo	-	Corsa	-	(G, E···ecc.)
RS206B	-	L	-	C1	-	N	-	3	-	400	-	G-E

Varianti	Variante tipo di grasso	Modifica posizione iniziale	Terminale di controllo portatile Specifica standard	Terminale di controllo portatile con comando a uomo presente	Software di supporto con cavo di comunicazione USB Specifiche di comunicazione RS232C	Software di supporto con cavo di comunicazione D-Sub Specifiche di comunicazione RS232C	Cavo I/O T: Controller C1 TP: Controller P1	Cavo per collegamento a margherita Lunghezza: 300mm	Manuale di istruzioni MJ5: Corpo KJ3: Controller (C1) KJ4: Controller (P1)	Variante colore plastica del corpo principale
Codice	G	E	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC
Spec.	Modifica il grasso nel tipo a bassa produzione di particolato. (NSK LG2)	Sposta la posizione iniziale sul lato opposto del motore.	Terminale di controllo portatile incluso. Specifiche P503, 507	Terminale di controllo portatile con comando a uomo presente incluso. Specifiche P503, 507	Software di supporto con cavo di comunicazione USB incluso. Specifiche P503, 507	Software di supporto con cavo di comunicazione D-Sub incluso. Specifiche P507	Cavo I/O incluso. Richiesto per configurazioni NPN/PNP. Specifiche P507	Cavo per il collegamento di più controller. Fino a 16 controller collegabili. Specifiche P507	Manuale di istruzioni incluso. Per l'attuatore MJ5: Per il controller KJ3: KJ4:	Modifica il colore delle parti in plastica dell'attuatore in nero.

Per gli elementi opzionali, vedere P.507. È più conveniente ordinare gli elementi opzionali come varianti che acquistarli singolarmente.
Per l'immissione di dati punto è richiesto il terminale portatile o il software di supporto. Per il controllo I/O con comunicazione parallela è richiesto un cavo I/O.
Per i dettagli del collegamento a margherita, vedere P.505 Selezionare il tipo di cavo I/O corretto per il tipo di controller in uso.