

Robot ad asse singolo RSD3 - A stelo



☎ Vedere le note sul marchio CE. P456



Componenti: Attuatore, controller, cavo

Accessori

Specifiche I/O del controller			
Accessori	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
	Manuale di istruzioni (CD-ROM), connettore di alimentazione, connettore fitto, 6 dadi di montaggio		
	Connettore CC-Link Connettore DeviceNet		

Materiale robot/Trattamento superficie

Componenti	Corpo	Stelo	Copertura
Materiale	Alluminio	Acciaio	ABS
Trattamento superficie	Vernice a base acrilica	-	-

Specifiche generali

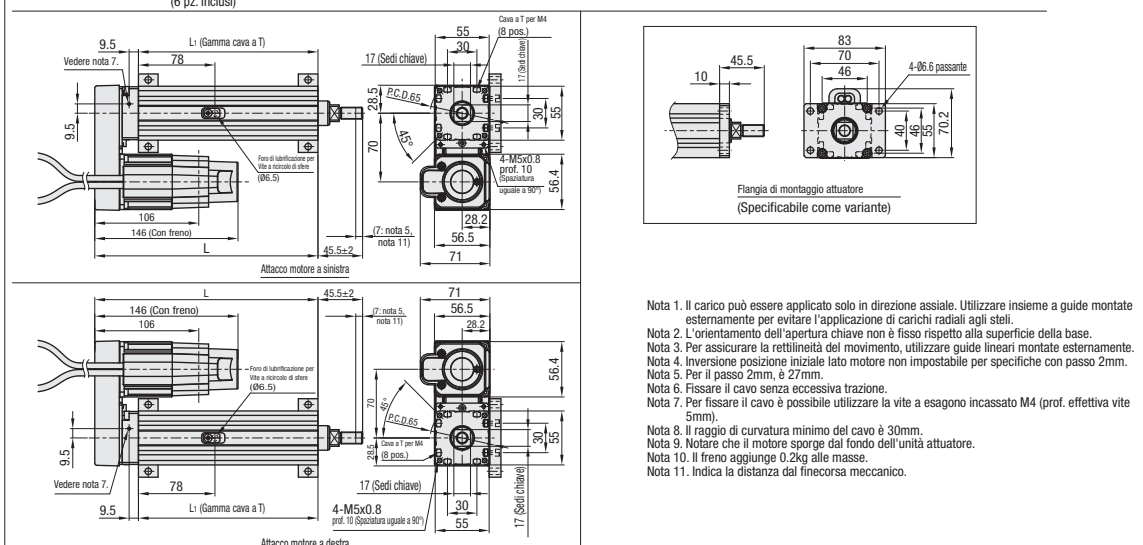
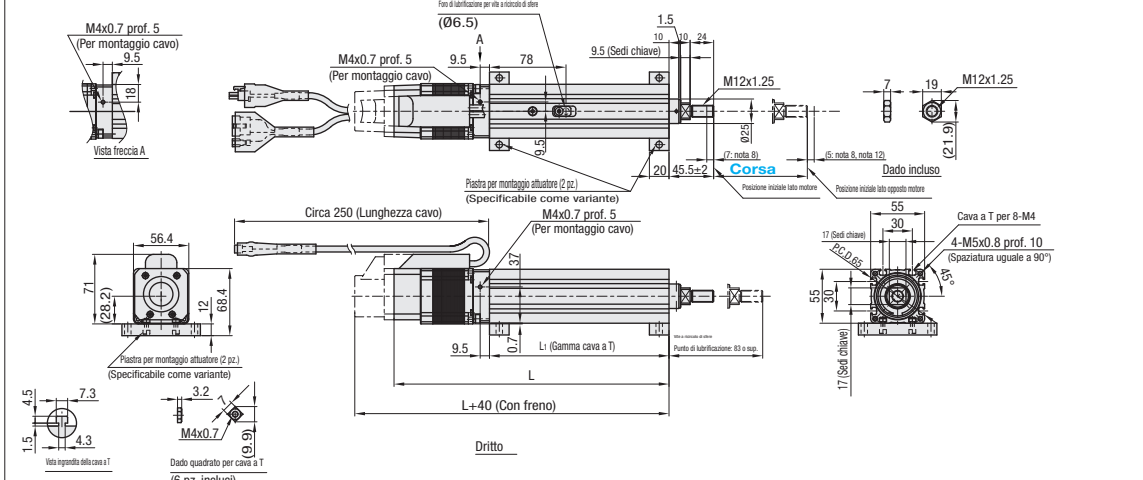
Vite a ricambio di sfere	Motore	Rilevatore di posizione	Temperatura ambiente e umidità di esercizio
Ø12 (C10 rollata)	A passo	Resolver (incrementale)	0-40°C, 35-85%UR (Senza condensa)

Specifiche del controller P497-506

Specifiche standard Domande frequenti P503

Tipo	Passo (mm)	Ripetibilità di posizionamento (mm)	Max capacità di carico (kg) Orizzontale	Max capacità di carico (kg) Verticale	Max forza di spinta (N)	Durata in esercizio nominale	Errore posiz. (mm)	Rigidità di rotazione stelo (gradi)	Corsa (mm)	Max velocità (mm/sec)	Alimentazione di ingresso	N. max punti posizionam.
RSD3	02	±0.02	60	30	900	5,000km o sup.	0.1 o inferiore	±1.0	50-300 (Passo 50)	~ 50	DC24V ±10%	255 punti
	06		55	20	550					~150		
	12		50	10	250					~300		

☎ 1. La vita utile per utilizzi in verticale può variare a seconda della capacità di carico. Fare riferimento a "Grafici sulla vita utile". ☎ 2. Le velocità massime possono variare a seconda della capacità di carico. Fare riferimento a "Grafici sulla velocità/massima capacità di carico".



Nota 1. Il carico può essere applicato solo in direzione assiale. Utilizzare insieme a guide montate esternamente per evitare l'applicazione di carichi radiali agli steli.
 Nota 2. L'orientamento dell'apertura chiave non è fisso rispetto alla superficie della base.
 Nota 3. Per assicurare la rettilineità del movimento, utilizzare guide lineari montate esternamente.
 Nota 4. Invertire la posizione iniziale lato motore non impostabile per specifiche con passo 2mm.
 Nota 5. Per il passo 2mm, è 27mm.
 Nota 6. Fissare il cavo senza eccessiva trazione.
 Nota 7. Per fissare il cavo è possibile utilizzare la vite a esagono incassato M4 (prof. effettiva vite 5mm).
 Nota 8. Il raggio di curvatura minimo del cavo è 30mm.
 Nota 9. Notare che il motore sporge dal fondo dell'unità attuatore.
 Nota 10. Il freno aggiunge 0.2kg alle masse.
 Nota 11. Indica la distanza dal finecorsa meccanico.

Dimensioni/Massa

Tipo	Dimensioni/Massa	Direzione di attacco motore: Dritto						Direzione di attacco motore: R/L					
		Corsa (mm)						Corsa (mm)					
		50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300
RSD3	L1 (mm)	183	223	283	333	383	433	183	223	283	333	383	433
	L (mm)	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	227.5	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5
	Massa (kg)(Nota 10)	2.2	2.6	3.0	3.3	3.7	4.1	2.4	2.8	3.2	3.5	3.9	4.3

☎ Il freno aggiunge 0.2kg alla massa totale.

Codice componente			Selezione				
Tipo	Passo (mm)	Con o senza freno (☎1)	Direzione di attacco motore	Controller (☎2)	Modulo I/O	Lungh. cavo (m)	Corsa (mm)
RSD3	02	Assente: L Incluso: B	Dritto: L 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)	50-300 (Incrementi di 50mm)
	06						
	12						

☎1) Scegliere l'opzione "Freno" per applicazioni in verticale. ☎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
RSD306B	L	C1	N	3	200
RSD306B	L	C1	N	3	200
RSD306B	L	P1	-	3	200

(Direzione di attacco motore: L)
 (Direzione di attacco motore: Dritto)
 Direzione di attacco motore: L, Controller: P1

Prezzo corpo del robot

Codice componente	Prezzo unitario 1 - 3 pz.					
	Corsa (mm)					
	50	100	150	200	250	300
RSD3□□						
RSD3□□B						

Prezzo controller

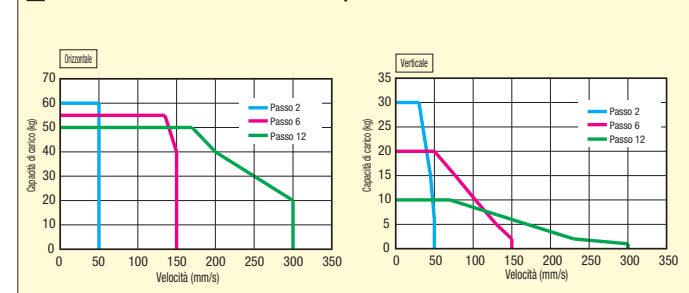
Tipo	Modulo I/O	Prezzo unitario 1 - 3 pz.
C1	N	
	P	
	C	
	D	
P1	-	

Prezzo cavo

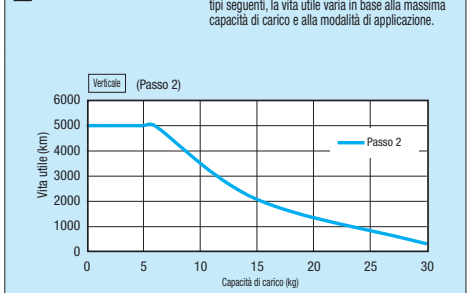
Lungh. cavo (m)	Prezzo unitario 1 - 3 pz.
1	
3	
5	
10	

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 P503

Grafici sulla velocità/massima capacità di carico



Grafici sulla vita utile



Alterations

	Codice componente	Direzione di attacco motore	Tipo controller	Tipo I/O	Lungh. cavo	Corsa	(G, E...ecc.)
	RSD3B	L	C1	N	3	200	G-E

Variante	Terminale di controllo portatile Specifica standard	Terminale di controllo portatile con comando remoto presente	Software di supporto con cavo di comunicazione USB	Software di supporto con cavo di comunicazione D-Sub	Cavo I/O	Cavo per collegamento a margherita	Manuale di istruzioni MJ5: Corpo KJ3: Controller (C1) KJ4: Controller (P1)	Variante colore plastica del corpo principale	Piastra per montaggio attuatore	Flangia di montaggio attuatore
	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC	HP	VP

Spec.	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. Specifiche P507	Include 2 piastre per il montaggio in orizzontale. Specifiche P507	Include 1 piastra per montaggio in verticale. Specifiche P507
-------	--	--	--	---	---	---	---	--	--	---

☎ Per gli elementi opzionali, vedere P507 ☎ 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 P505 ☎ Selezionare il tipo di cavo I/O corretto per il tipo di controller in uso.