Robot ad asse singolo RSDG3 - A stelo con guida di supporto

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, 6 dadi di montaggio		
	-	Connettore CC-Link	Connettore DeviceNet

Materiale robot/Trattamento superficie

Componenti	Corpo	Stelo	Copertura	Albero	Boccola a sfere
M Materiale	Alluminio	Acciaio	ABS	Acciaio	Acciaio
S Trattamento superficie	Vernice a base acrilica	-	-	-	-

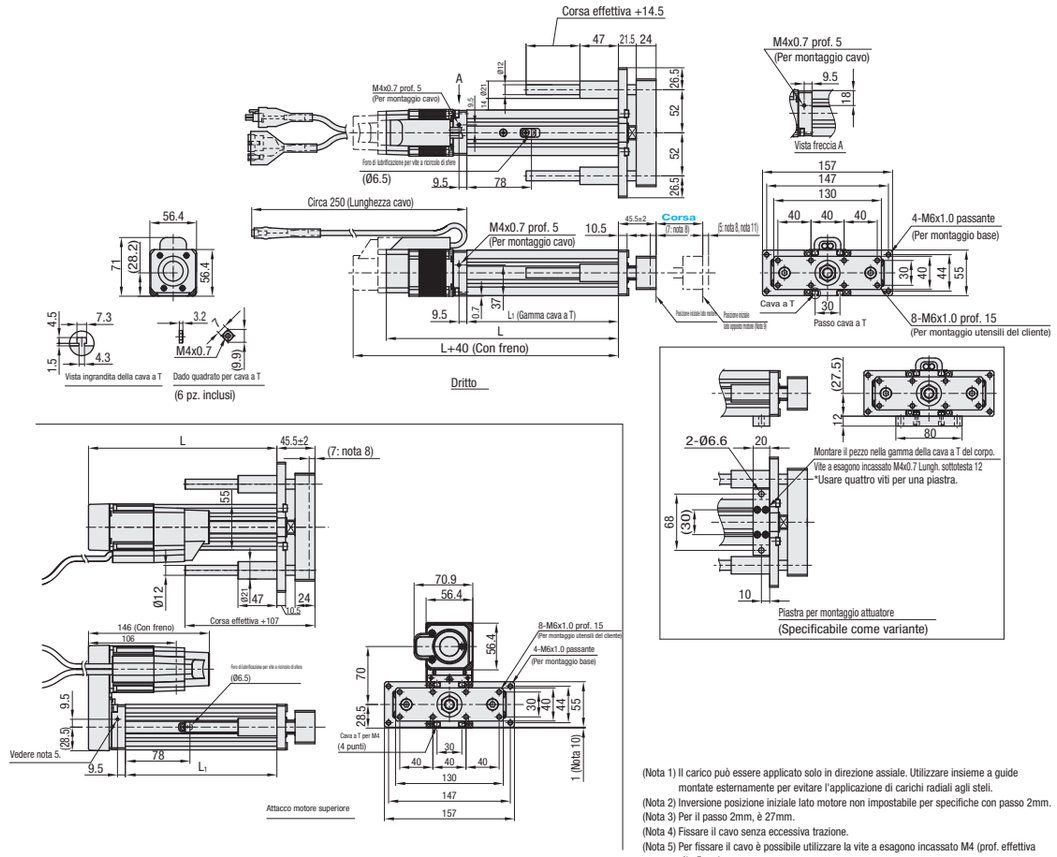
Specifiche generali

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 Precisione di posizionamento (mm)	Max capacità di carico (kg) Orizzontale	Max capacità di carico (kg) Verticale	Max forza di spinta (N)	Durata in esercizio nominale 1	Errore posiz. (mm)	Rigidità di rotazione stelo (gradi)	Corsa (mm)	Max velocità 2 (mm/sec)	Alimentazione di ingresso	N. max punti posizionam.
RSDG3	02	±0.02	60	28.5	900	5,000km o sup.	0.1 o inferiore	±0.05	50~300 (Passo 50)	~50	DC24V ±10%	255 punti
	06		55	18.5	550					~150		
	12		50	8.5	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) Inversione posizione iniziale lato motore non impostabile per specifiche con passo 2mm.
(Nota 3) Per il passo 2mm, è 27mm.
(Nota 4) Fissare il cavo senza eccessiva trazione.
(Nota 5) Per fissare il cavo è possibile utilizzare la vite a esagono incassato M4 (prof. effettiva vite 5mm).
(Nota 6) Il raggio di curvatura minimo del cavo è 30mm.
(Nota 7) Notare che il motore sporge dal fondo dell'unità attuatore.

Dimensioni/Massa

Tipo	Dimensioni/Massa	Direzione di attacco motore: Dritto, Corsa (mm) 50	100	150	200	250	300	Direzione di attacco motore: U, Corsa (mm) 50	100	150	200	250	300
RSDG3	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)	3.1	3.6	4.1	4.5	5	5.5	3.3	3.8	4.3	4.7	5.2	5.7

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)
RSDG3	02	Assente: Lasciare in bianco Incluso: B	Dritto: Lasciare in bianco Attacco superiore: U	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	-	U	-	C1	-	N	-	3	-	200	(Direzione di attacco motore: U)
RSD306B			-	C1	-	N	-	3	-	200	(Direzione di attacco motore: Dritto)
RSD306B	-	U	-	P1			-	3	-	200	(Direzione di attacco motore: U, Controller: P1)

Prezzo corpo del robot

Codice componente	Prezzo unitario 1 ~ 3 pz. Corsa (mm) 50	100	150	200	250	300
RSDG3□□						
RSDG3□□B						

Prezzo controller

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

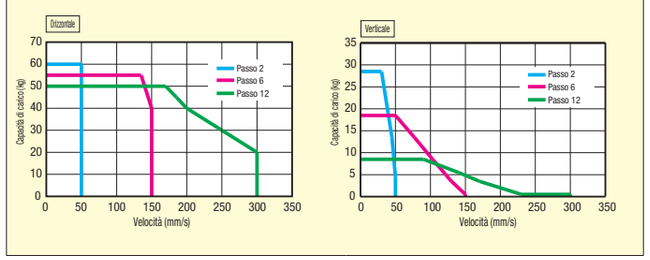
Prezzo cavo

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

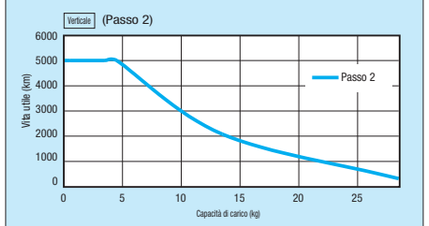
Nota

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 P.503

Grafici sulla velocità/massima capacità di carico



Grafici sulla vita utile Vita utile nominale pari a 5,000km o superiore. Per i tipi seguenti, la vita utile varia in base alla massima capacità di carico e alla modalità di applicazione.



Alterations

Codice componente	-	Tipo controller	-	Tipo I/O	-	Lungh. cavo	-	Corsa	-	(G, E···ecc.)
RSD306B	-	C1	-	N	-	3	-	200	-	G-E

Varianti	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	Piastra per montaggio attuatore
Codice	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC	HP
Spec.	Terminale di controllo portatile incluso. Specifiche P.503, 507	Terminale di controllo portatile con comando a uomo presente incluso. Specifiche P.503, 507	Software di supporto con cavo di comunicazione USB incluso. Specifiche P.503, 507	Software di supporto con cavo di comunicazione D-Sub incluso. Specifiche P.507	Cavo I/O incluso. Richiesto per configurazioni NPN/PNP. Specifiche P.507	Cavo per il collegamento di più controller. Fino a 16 controller collegabili. Specifiche P.507	Manuale di istruzioni incluso. Per attuatore MJ5: Per controller KJ3: KJ4:	Modifica il colore delle parti in plastica dell'attuatore in nero.	Include 2 piastre e 8 dadi per il montaggio in orizzontale. Specifiche P.507

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.