

Robot ad asse singolo RS1 - Dritti



Sito Web dedicato: http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html
Possibilità di scaricare un utile software di selezione e manuali di istruzioni.

Vedere le note sul marchio CE. P456

Caratteristiche: Attuatori piccoli ed economici:

Applicabili a controllo con comandi a distanza, controllo I/O a distanza (Specifica CC-Link/DeviceNet), controllo I/O parallelo e controllo con comandi online (Specifica RS232C).



Specifiche del controller P497~506 Specifiche per ambiente sterile disponibili sul nostro sito Web.

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 fitto		
	-	Connettore CC-Link	Connettore DeviceNet

Materiale robot/Trattamento superficie

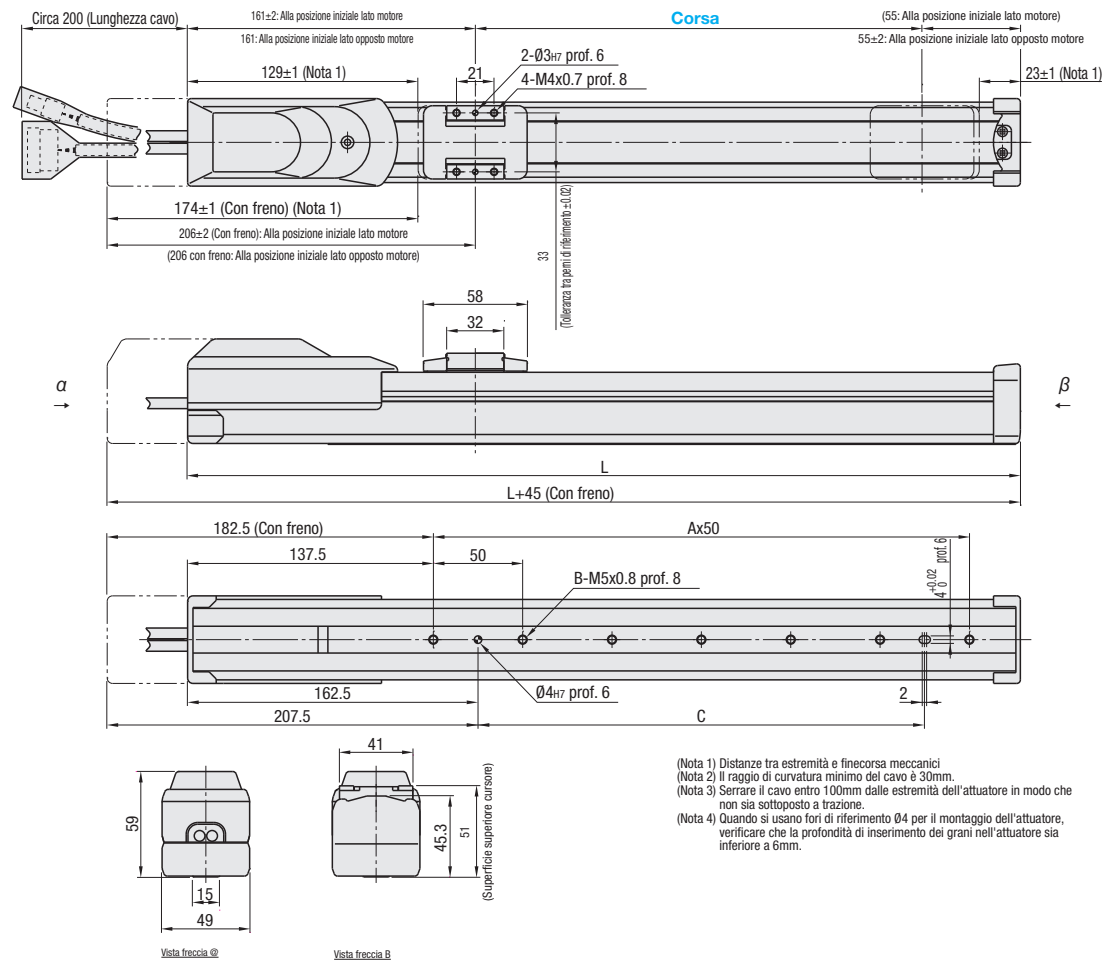
Componenti	Rotaia	Cursore	Copertura laterale
M Materiale	Acciaio	Alluminio	Alluminio
B Trattamento superficie	-	-	Anodizzato

Specifiche generali

Vite a ricambio di sfere	Motore	Rilevatore di posizione	Temperatura ambiente e umidità di esercizio
Ø8 (C10 rullata)	A passo	Resolver (incrementale)	0~40°C, 35~85%LR (Senza condensa)

Specifiche standard Domande frequenti P504

Tipo	Passo (mm)	Ripetibilità di posizionamento (mm)	Max capacità di carico (kg)		Max forza di spinta (N)	Corsa (mm)	Max velocità (mm/sec)	Durata in esercizio nominale	Alimentazione di ingresso	N. max punti posizionam.
			Orizzontale	Verticale						
RS1	02	±0.02	6	4	150	50~400 (Passo 50)	100	10,000km o sup.	DC24V ±10%	255 punti
	06		4	2	90		300			
	12		2	1	45		600			



Dimensioni/Massa

Tipo	Dimensioni/Massa	Corsa (mm)							
		50	100	150	200	250	300	350	400
RS1	L (mm)	266	316	366	416	466	516	566	616
	A (mm)	2	3	4	5	6	7	8	9
	B (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10
	C (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
	Massa (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

Il freno aggiunge 0.2kg alla massa totale.

Tipo	Codice componente			Selezione			
	Passo (mm)	Con o senza freno (1)	Controller (2)	Modulo I/O	Lungh. cavo (m)	Corsa (mm)	
RS1	02	Assente : Lasciare in bianco Incluso : B	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)	50~400 (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 - Controller - Modulo I/O - Lungh. cavo - Corsa
RS102B - C1 - N - 3 - 400
RS102B - P1 - - - 3 - 400 (Controller: P1)

Prezzo corpo del robot

Codice componente	Prezzo unitario 1 ~ 2 pz.							
	Corsa (mm)							
RS1	50	100	150	200	250	300	350	400
RS100B								

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	

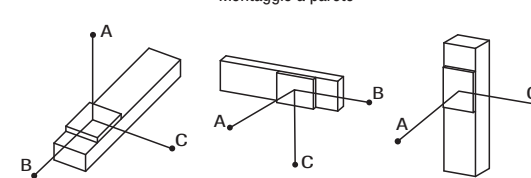


Nota

Nei 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

Sbalzo ammesso

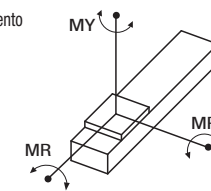
Montaggio in orizzontale
Montaggio a parete
Montaggio in verticale



mm				mm				mm					
Passo	Massa	A	B	C	Passo	Massa	A	B	C	Passo	Massa	A	C
02	6kg	863	40	60	02	6kg	39	26	789	02	4kg	53	53
	4kg	869	61	92		4kg	72	48	829		2kg	107	118
	4kg	567	56	84		4kg	63	43	507		2kg	107	107
06	3kg	556	76	112	06	3kg	92	62	516	06	1kg	223	223
	2kg	687	116	169		2kg	149	102	656		1kg	204	204
	2kg	667	107	152		2kg	133	93	611		1kg	204	204
12	2kg	667	107	152	12	2kg	133	93	611	12	0.5kg	407	408
	1kg	807	218	292		1kg	274	204	776				

Momento statico ammesso

Schema del momento



N · m		
MY	MP	MR
16	19	17

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	100	150	200	250	300	350	400	
RS1	02				100					
	06				300					
	12				400~600					

<Esempio di prezzo> I prezzi si riferiscono ai codici componente a sinistra.

(Prezzo corpo robot) + (Prezzo controller) + (Prezzo cavo) +

(Addobito variante tipo di grasso) + (Addobito variante posizione iniziale) = Prezzo totale



Alterations
Codice componente - Tipo controller - Tipo I/O - Lungh. cavo - Corsa - (G, E...ecc.)
RS102B - C1 - N - 3 - 400 - G-E

Varianti	Varianti 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	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
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 con comando a uomo presente 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 collegati. 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 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. Selezionare il tipo di cavo I/O corretto per il tipo di controller in uso.