

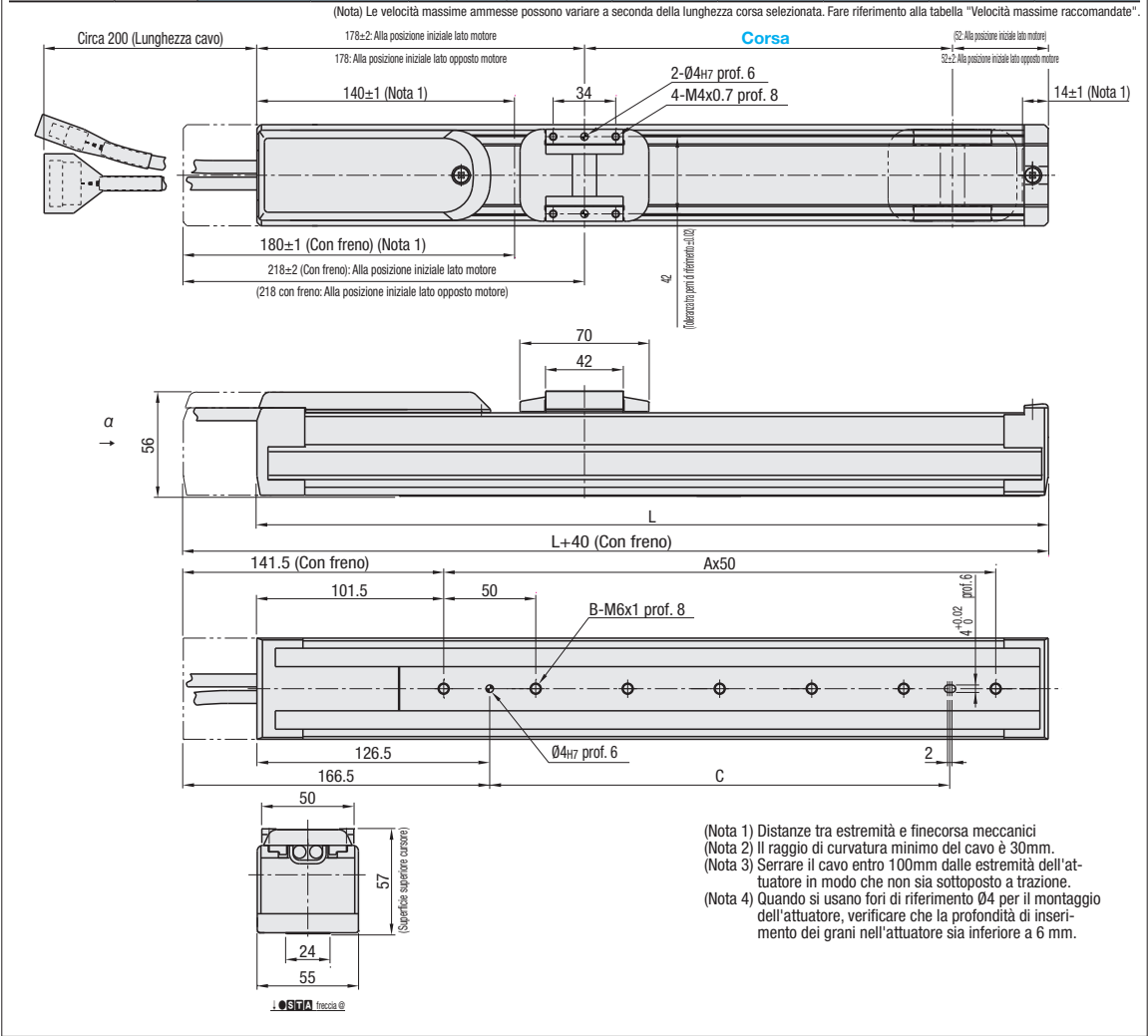
Robot ad asse singolo RS2 - Dritti

RS
SINGLE AXIS ROBOT

☎ Vedere le note sul marchio CE. 📄 P456



Specifiche standard		Domande frequenti		P504	
Tipo	Passo (mm)	Ripetibilità di posizionamento (mm)	Max capacità di carico (kg)	Max forza di spinta (N)	Corsa (mm)
RS2	06	±0.02	10	90	50~800 (Passo 50)
	12		6	45	300~190 (600~380)
	20		4	27	1000~633



Dimensioni/Massa		Corsa (mm)															
Tipo	Dimensioni/Massa	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2	L (mm)	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
	A (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	B (mm)	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
	C (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
	Massa (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0

☎ Il freno aggiunge 0.2 kg alla massa totale.

Codice componente			Selezione			
Tipo	Passo (mm)	Con o senza freno (1)	Controller (2)	Modulo I/O	Lungh. cavo (m)	Corsa (mm)
RS2	06	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)	50~800 (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	-	Controller	-	Modulo I/O	-	Lunghezza cavo	-	Corsa
RS206B	-	C1	-	N	-	3	-	400
RS206B	-	P1	-	N	-	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																

Prezzo controller

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

Prezzo cavo

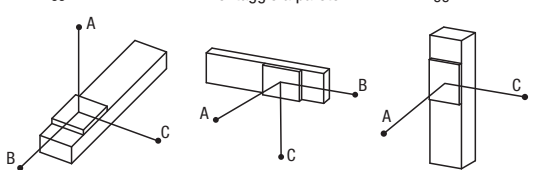
Lungh. cavo (m)	Prezzo unitario
1	
3	
5	
10	

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 P503.

Sbalzo ammesso

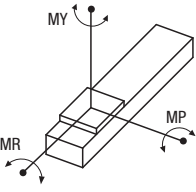
- Montaggio in orizzontale
- Montaggio a parete
- Montaggio in verticale



mm					mm					mm				
Passo	Massa	A	B	C	Passo	Massa	A	B	C	Passo	Massa	A	B	C
06	10kg	344	29	62	06	8kg	47	22	355	06	2kg	148	148	
	8kg	332	37	79		6kg	76	35	377		1kg	312	312	
	4kg	503	78	165		4kg	134	63	496		1kg	286	286	
	4kg	347	72	139		4kg	109	57	300		0.5kg	578	579	
12	6kg	335	47	95	12	6kg	63	31	263	12	4kg	92	51	265
	4kg	347	72	139		4kg	109	57	300		2kg	192	123	372
20	4kg	334	67	120	20	4kg	92	51	265	20	2kg	192	123	372
	2kg	413	139	218		2kg	192	123	372		2kg	192	123	372

Momento statico ammesso

- Schema del momento



Max velocità (mm/sec)

Tipo	Passo (mm)	Corsa (mm)					
		50~600	650	700	750	800	
		300	280	250	220	190	
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 vite a ricircolo di sfere possono risonare in determinate aree operative (velocità critica). In tal caso, ridurre la velocità operativa facendo riferimento alla velocità massima indicata in tabella sopra.

<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



Alterations



Codice componente	-	Tipo controller	-	Modulo I/O	-	Lungh. cavo	-	Corsa	-	(G, E...ecc.)
RS206B	-	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 matherita	Manuale di istruzioni MJ5: Corpo KJ3: Controller (C1) KJ4: Controller (P1)	Varianti 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 MJ5: Per attuatori MJ5: Per 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.

☎ Selezionare il tipo di cavo I/O corretto per il tipo di controller in uso.

☎ Per il controllo I/O con comunicazione parallela è richiesto un cavo I/O.