

# Robot ad asse singolo RSD1 - 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		
	-	Connettore CC-Link	Connettore DeviceNet

**Materiale robot/Trattamento superficiale**

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

**Specifiche generali**

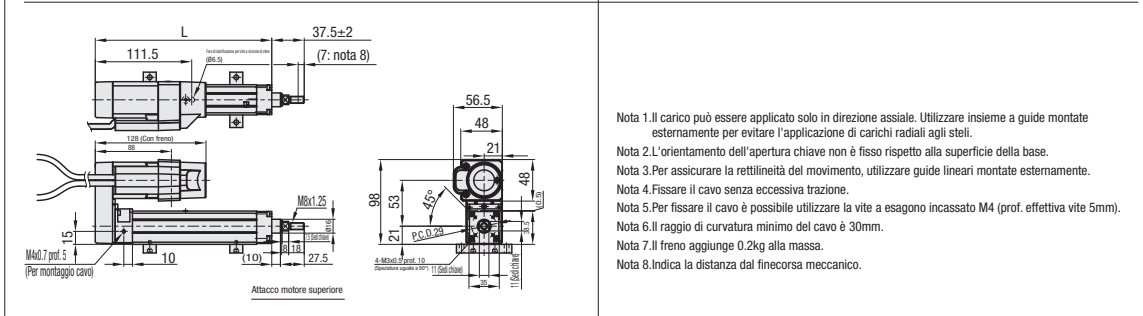
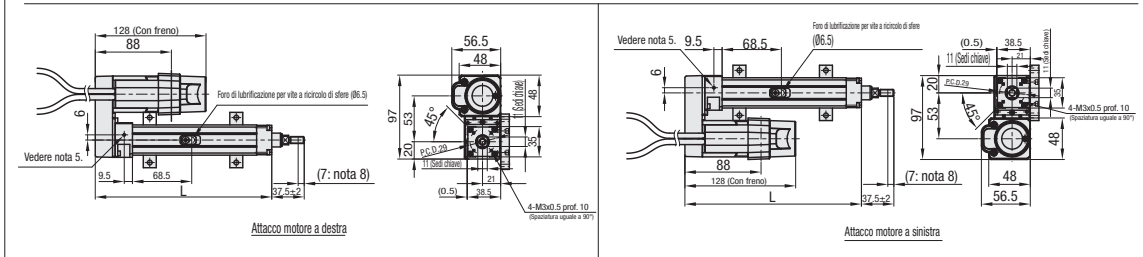
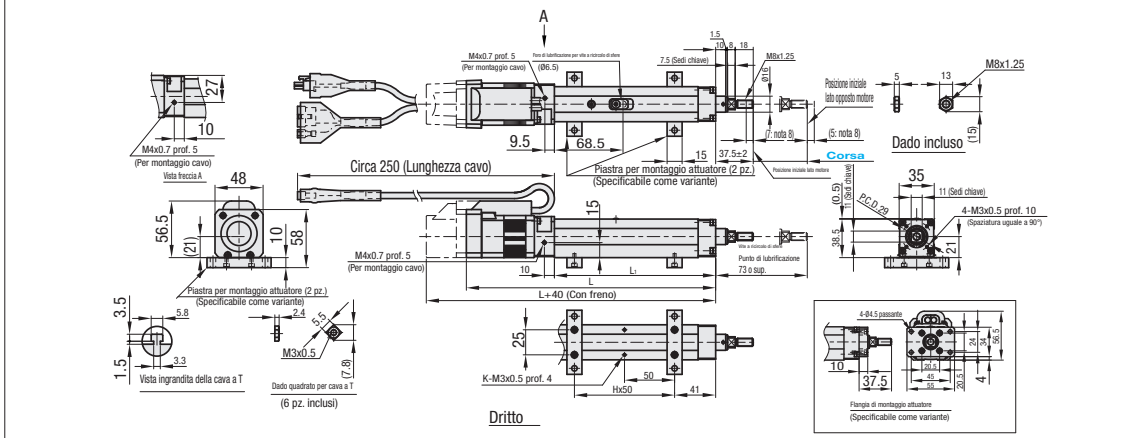
Vite a riciccolo di sfere	Motore	Rilevatore di posizione	Temperatura ambiente e umidità di esercizio
Ø8 (C10 rullata)	A passo	Resolver (incrementale)	0-40°C, 35-85%UR (Senza condensa)

Specifiche del controller P497-506

**Specifiche standard** Domande frequenti P503

Tipo	Passo (mm)	Ripetibilità di posizionamento (mm)	Max capacità di carico (kg)		Max forza di spinta (N)	Durata in esercizio nominale (h)	Errore posiz. (mm)	Rigidità di rotazione stelo (gradi)	Corsa (mm)	Max velocità (mm/sec)	Alimentazione di ingresso	N. max punti posizionam.
			Orizzontale	Verticale								
RSD1	6	±0.02	~20	~8	100	5,000km o sup.	0.1 o inferiore	±1.0	50-200 (Passo 50)	~250	DC24V ±10%	255 punti
	12		~10	~4								

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



**Dimensioni/Massa**

Tipo	Dimensioni/Massa	Direzione di attacco motore: Dritto				Direzione di attacco motore: R/L/U			
		Corsa (mm)							
		50	100	150	200	50	100	150	200
RSD1	L <sub>1</sub> (mm)	161	211	261	311	161	211	261	311
	L (mm)	249	299	349	399	204	254	304	354
	H (mm)	2	3	4	5	2	3	4	5
	K (mm)	6	8	10	12	6	8	10	12
	Massa (kg)(Nota 7)	1.1	1.3	1.4	1.6	1.3	1.5	1.6	1.8

☎ 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)
RSD1	06	Assente: <b>L</b> asciare in <b>B</b> ianco Incluso: <b>B</b>	Dritto: <b>L</b> asciare in <b>B</b> ianco Attacco a destra: <b>R</b> Attacco a sinistra: <b>L</b> Attacco superiore: <b>U</b>	Controllo a punti: <b>C1</b> Controllo a impulsi: <b>P1</b> (DC24V ±10%)	NPN: <b>N</b> PNP: <b>P</b> CC-Link: <b>C</b> DeviceNet: <b>D</b>	1 3 5 10 (Cavo flessibile)	50-200 (Incrementi di 50mm)
	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
RSD106B	-	L	-	C1	-	N	-	3	-	200
RSD106B	-	L	-	C1	-	N	-	3	-	200
RSD106B	-	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
RSD1				
RSD1				

### Prezzo controller

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

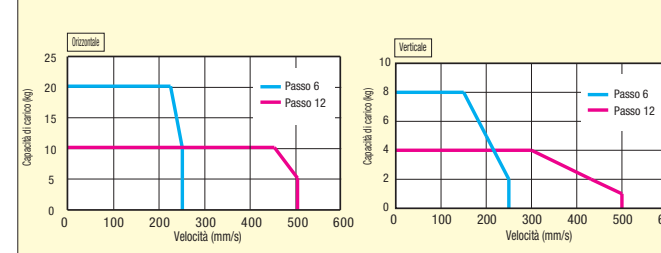
### Prezzo cavo

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

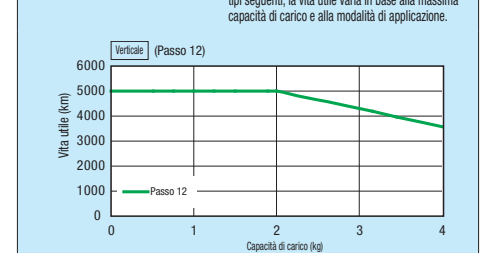
### Nota

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 re-azionare 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.)
RSD1B	L	C1	N	3	200	G-E

Variante	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 Cavo per collegamento a margherita Specifiche di comunicazione: T: Controller C1 TP: Controller P1 Lunghezza: 300mm	Manuale di istruzioni MJS: Corpo KJ3: Controller (C1) KJ4: Controller (P1)	Variante colore plastica del corpo principale	Piastra per montaggio attuatore	Flangia di montaggio attuatore	Ugello albero per lubrificazione	
<b>Code</b>	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC	HP	VP	N
<b>Spec.</b>	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 attuatore MJS: Per controller KJ3: KJ4:	Modifica il colore delle parti in plastica dell'attuatore in nero	Includi 2 piastre per il montaggio in orizzontale. Specifiche P507	Includi 1 piastra per montaggio in verticale. Specifiche P507	Utilizzare questo ugello per applicare grasso alla vite a riciccolo di sfere del tipo con attacco motore superiore.

☎ 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.