

# Robot ad asse singolo RS1 - Attacco motore laterale



Vedere le note sul marchio CE. P456

Controller

Attuatore

Cavo

Manuale d'istruzioni su CD-ROM

**Componenti:** Attuatore, controller, cavo

**Accessori**

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

**Materiale robot/Trattamento superficie**

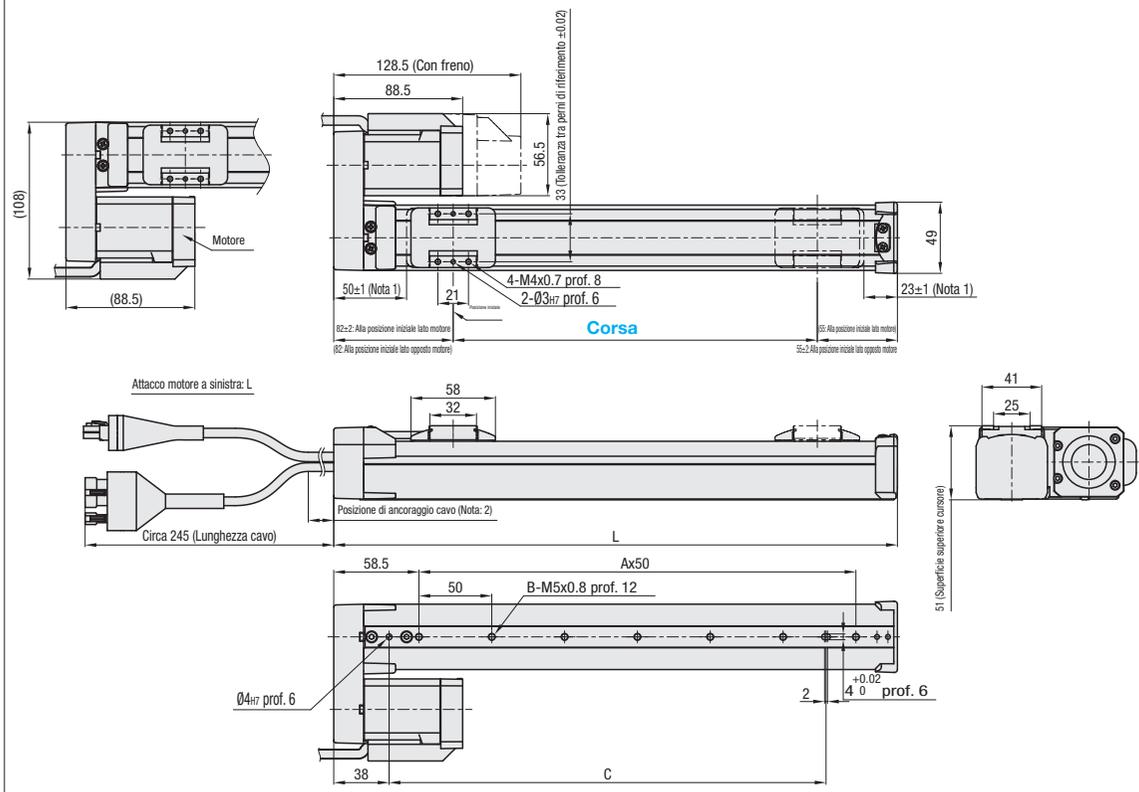
Componenti	Rotaia	Cursore	Copertura laterale
Materiale	Acciaio	Alluminio	Alluminio
Trattamento superficie	-	-	Anodizzato

**Specifiche generali**

Vite a ricambio di sfere (C10 rullata)	Motore	Rilevatore di posizione	Temperatura ambiente e umidità di esercizio
Ø8	A passo	Resolver (incrementale)	0-40°C, 35-85%UR (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.
RS1	02	±0.02	Orizzontale	150	50~400 (Passo 50)	100	10,000km o sup.	DC24V ±10%	255 punti
	06		Verticale	90		300			
	12		Verticale	45		600			



(Nota 1) Distanze tra estremità e finecorsa meccanici  
 (Nota 2) I cavi devono essere fissati entro 80mm dalle estremità dell'unità per evitare sollecitazioni.  
 (Nota 3) Il raggio di curvatura minimo del cavo è 30mm.  
 (Nota 4) Le masse sono per le unità senza freni. Con i freni, il valore aumenta di 0.2 kg.  
 (Nota 5) La copertura della cinghia non è simmetrica tra destra e sinistra. Se si cambia l'orientamento di attacco del motore, non sarà possibile rimontare la copertura della cinghia.

**Dimensioni/Massa**

Tipo	Dimensioni/Massa	Corsa (mm)							
		50	100	150	200	250	300	350	400
RS1	L (mm)	187	237	287	337	387	437	487	537
	A (mm)	2	3	4	5	6	7	8	9
	B (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10
	C (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450
	Massa (kg)	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1

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)
RS1	02	Assente: <b>L</b> bianco Incluso: <b>B</b>	Attacco a destra: <b>R</b> Attacco a sinistra: <b>L</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)	50~400 (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 - Direzione di attacco motore - Controller - Modulo I/O - Lunghezza cavo - Corsa

RS102B - L - C1 - N - 3 - 400  
 RS102B - L - P1 - - 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
RS1□□								
RS1□□B								

**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

**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							

**Alterations**

Codice componente - Direzione di attacco motore - Tipo controller - Tipo I/O - Lungh. cavo - Corsa - (G, E...ecc.)

RS102B - L - C1 - N - 3 - 400 - G-E

(Variante tipo di grasso) + (Modifica posizione iniziale) = Prezzo totale

Varianti	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	
						T: Controller C1 TP: Controller P1	Lunghezza: 300mm			
<b>Codice</b>	<b>G</b>	<b>E</b>	<b>H</b>	<b>D</b>	<b>S</b>	<b>R</b>	<b>C</b>	<b>MJ5/KJ3/KJ4</b>	<b>BC</b>	
<b>Spec.</b>	Modifica il grasso nel tipo a bassa produzione di particolato. (NSK LG2)	Sposta la posizione iniziale sul lato opposto del motore. Specifiche P503, 507	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. Possibilità di collegare fino a 16 controller. 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 acquistarsi 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 P507. Selezionare il tipo di cavo I/O corretto per il tipo di controller in uso.