

Robot ad asse singolo RS3 - Dritti



☎ 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 superficie

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

Specifiche generali

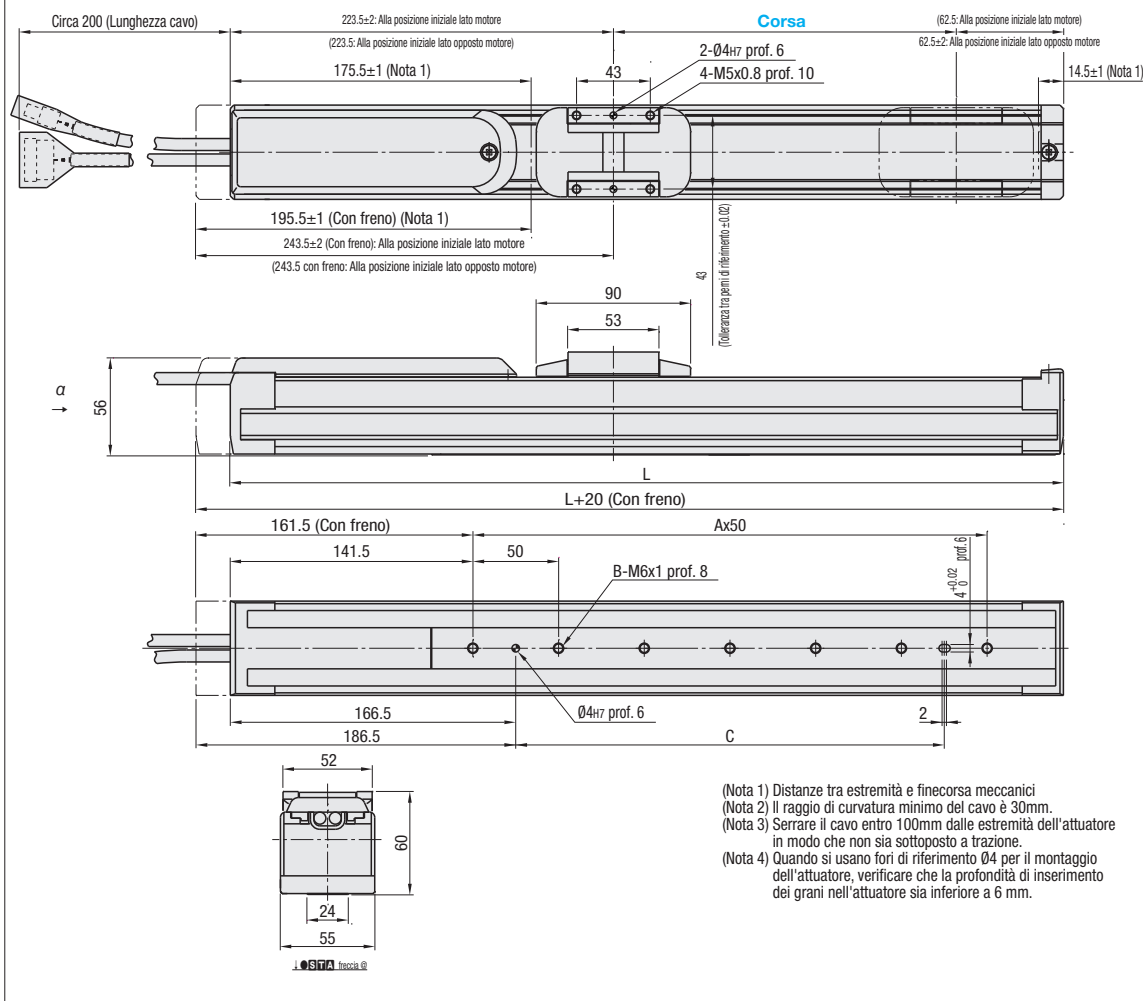
| Vite a ricircolo di sfere | Motore | Rilevatore di posizione | Temperatura ambiente e umidità di esercizio |
|---------------------------|---------|-------------------------|---|
| Ø12 (C10 rullata) | A passo | Resolver (incrementale) | 0-40°C, 35-85%UR (Senza condensa) |

Specifiche del controller 📄 P497-506 Grafico del tempo di ciclo 📄 P455 Specifiche per ambiente sterile disponibili sul nostro sito Web.

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 (Nota) (mm/sec) | Durata in esercizio nominale | Alimentazione di ingresso | N. max punti posizionam. |
|------|------------|-------------------------------------|-----------------------------|-----------|-------------------------|-------------------|------------------------------|------------------------------|---------------------------|--------------------------|
| | | | Orizzontale | Verticale | | | | | | |
| RS3 | 06 | ±0.02 | 12 | 4 | 120 | 50~800 (Passo 50) | 300~190 | 10,000km o sup. | DC24V ±10% | 255 punti |
| | 12 | | 8 | 2 | | | | | | |
| | 20 | | 6 | - | | | | | | |

(Nota) Le velocità massime ammesse possono variare a seconda della lunghezza corsa selezionata. Fare riferimento alla tabella "Velocità massime raccomandate".



Dimensioni/Massa

| Tipo | Dimensioni/Massa | Corsa (mm) | | | | | | | | | | | | | | | | |
|------|------------------|------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|-----|
| | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | |
| RS3 | L (mm) | 336 | 386 | 436 | 486 | 536 | 586 | 636 | 686 | 736 | 786 | 836 | 886 | 936 | 986 | 1036 | 1086 | |
| | 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 | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 |
| | Massa (kg) | 2.4 | 2.6 | 2.8 | 3.0 | 3.2 | 3.4 | 3.6 | 3.8 | 4.0 | 4.2 | 4.4 | 4.5 | 4.7 | 4.9 | 5.1 | 5.3 | |

☎ 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) |
| RS3 | 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 - Lungh. cavo - Corsa

RS306B - C1 - N - 3 - 400

RS306B - P1 - - - 3 - 400

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 |
| RS3 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| RS3 | | | | | | | | | | | | | | | | |

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

Momento statico ammesso

Schema del momento

| N-m | | |
|-----|----|----|
| MY | MP | MR |
| 32 | 38 | 34 |

Max velocità (mm/sec) ☑ Confermare i dettagli delle velocità massime in base alle varie corse con il simulatore di ciclo.

| Tipo | Passo (mm) | Corsa (mm) | | | |
|------|------------|---------------|-----------|-----|-----|
| | | 50~600 | 650 | 700 | 800 |
| RS2 | 06 | 300 (250) | 280 (250) | 250 | 190 |
| | 12 | 400~600 (500) | 560 (500) | 500 | 380 |
| | 20 | 350~1000 | 933 | 833 | 633 |

☑ Valori tra () per applicazioni in verticale.
 ☑ Per intervalli di corsa di 650mm o superiori, le vite a ricircolo di sfere possono risultare in determinate aree operative (velocità critica). In tal caso, ridurre la velocità operativa facendosi riferimento alla velocità massima indicata in tabella sopra.

Alterations

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

RS306B - C1 - N - 3 - 400 - G-E

(Prezzo corpo robot) + (Prezzo controller) + (Prezzo cavo) + (Addetto variante tipo di grasso) + (Addetto variante 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 I-Sub | Cavo I/O | Cavo per collegamento a margherita | Manuale di istruzioni MJ5: Corpo KJ3: Controller (C1) KJ4: Controller (P1) | Varianti colore plastica del corpo principale |
|-------------------------|--|--|--|--|---|---|---|--|--|
| Varianti tipo di grasso | Modifica posizione iniziale | 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 I-Sub incluso. Specifiche 📄 P507 | T: Controller C1 TP: Controller P1 | Lungh. cavo: 300mm | | |
| Spec. | Modifica il grasso nel tipo a bassa produzione di particolato. (NSK LG2) | 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 I-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 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. ☑ 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.