

# Robot ad asse singolo RS3 - Attacco motore laterale



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	Rotaa	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%RH (Senza condensa)

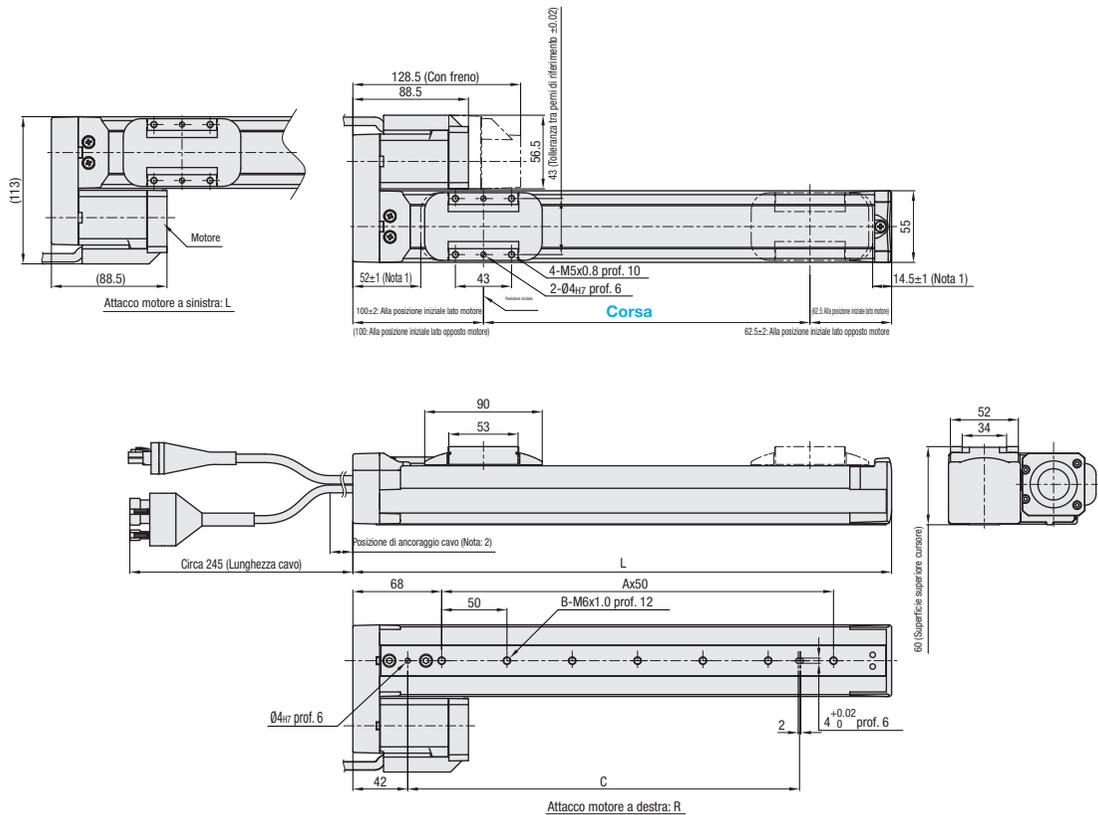
Specifiche del controller P497-506

**Specifiche standard**

Domande frequenti P503

Tipo	Passo (mm)	Ripetibilità di posizionamento (mm)	Max capacità di carico (kg)		Max forza di spinta (N)	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	60	600~380				
	20		6	-	36	1000~633				

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



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 0.2kg.  
 Nota 5. Quando la corsa è 600mm o superiore, le vite a ricircolo di sfere possono risonare a seconda dell'area operativa (velocità critica). In tal caso, ridurre le velocità operative programmate facendo riferimento alle velocità massime indicate in tabella a sinistra.  
 Nota 6. 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	450	500	550	600	650	700	750	800
RS3	L (mm)	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5
	A (mm)	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
	B (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	C (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
	Massa (kg)	1.7	1.9	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

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)
RS3	06	Assente : Lasciare in bianco Incluso : B	Attacco a destra: R Attacco a sinistra: L	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	-	Direzione di attacco motore	-	Controller	-	Modulo I/O	-	Lunghezza cavo	-	Corsa
RS306B	-	L	-	C1	-	N	-	3	-	400
RS306B	-	L	-	P1	-	-	-	3	-	400 (Controller: P1)

**Prezzo corpo del robot**

Codice componente	Prezzo unitario 1 ~ 2 pz.															
	Corsa (mm)															
RS3	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS3																

**Prezzo controller**

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

**Prezzo cavo**

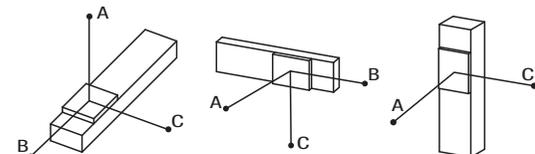
Lungh. cavo (m)	Prezzo unitario
1	
3	
5	
10	



**Nota**  
 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

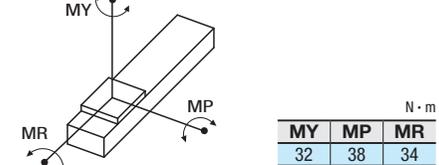
**Sbalzo ammesso**

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



**Momento statico ammesso**

- Schema del momento



**Max velocità (mm/sec)** Confermare i dettagli delle velocità massime in base alle varie corse con il simulatore Web MSJM.

Tipo	Passo (mm)	Corsa (mm)				
		50~600	650	700	750	800
RS3	06	300(250)	280(250)	250	220	190
	12	400-600(500)	560(500)	500	440	380
	20	350-1000	933	833	733	633

I valori ( ) si riferiscono ad applicazioni verticali.  
 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	-	Direzione di attacco motore	-	Tipo controller	-	Tipo I/O	-	Lungh. cavo	-	Corsa	-	(G, E...ecc.)
RS306B	-	L	-	C1	-	N	-	3	-	400	-	G-E

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 Specifiche di comunicazione: RS232C	Software di supporto con cavo di comunicazione D-Sub Specifiche di comunicazione: RS232C	Cavo I/O T: Controller C1 TP: Controller P1	Cavo per collegamento a margherita Lunghezza: 300mm	Manuale di istruzioni MJ5: Corpo KJ3: Controller (C1) KJ4: Controller (P1)	Variante colore plastica del corpo principale	
<b>Codice</b>	<b>G</b>	<b>E</b>	<b>H</b>	<b>D</b>	<b>S</b>	<b>R</b>	<b>T/TP</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.	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 a margherita. 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 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.