

Robot ad asse singolo RSDG1 - A stelo con guida di supporto



☺ Vedere le note sul marchio CE. P456

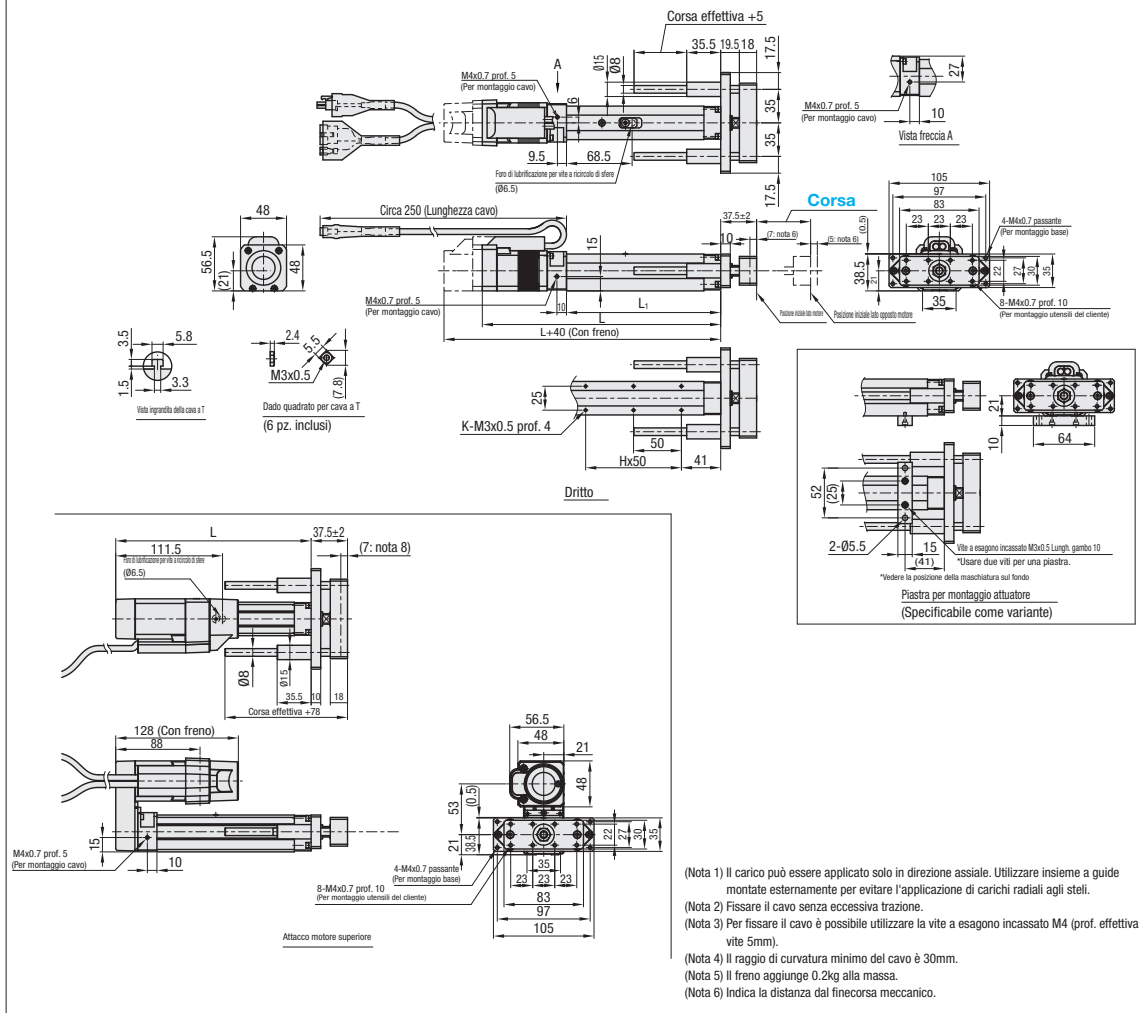


Specifiche del controller P497-506

Specifiche standard Domande frequenti P504

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								
RSDG1	6	±0.02	20	7.5	100	5,000 km o sup.	0.1 o inferiore	±0.05	50-200 (Passo 50)	~250	DC24V ±10%	255 punti
	12		10	3.5	75							

☺ 1. La vita utile in verticale può variare a seconda della capacità di carico. Fare riferimento a "Grafici sulla vita utile". ☺ 2. Le velocità massime 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: U			
		Corsa (mm)				Corsa (mm)			
		50	100	150	200	50	100	150	200
RSDG1	L ₁ (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)(Note 5)	1.5	1.7	1.9	2.1	1.7	1.9	2.1	2.3

☺ 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)
RSDG1	06	Assente: Lasciare in bianco Incluso: B	Dritto: Lasciare in bianco Attacco superiore: U	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)	50-200 (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	-	Lungh. cavo	-	Corsa	
RSDG106B	-	U	-	C1	-	N	-	3	-	200	(Direzione di attacco motore: U)
RSDG106B	-		-	C1	-	N	-	3	-	200	(Direzione di attacco motore: Dritto)
RSDG106B	-	U	-	P1	-		-	3	-	200	(Direzione di attacco motore: U, Controller: P1)

Prezzo corpo del robot

Codice componente	Prezzo unitario 1 - 3 pz.			
	Corsa (mm)			
	50	100	150	200
RSDG1				
RSDG1				

Prezzo controller

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

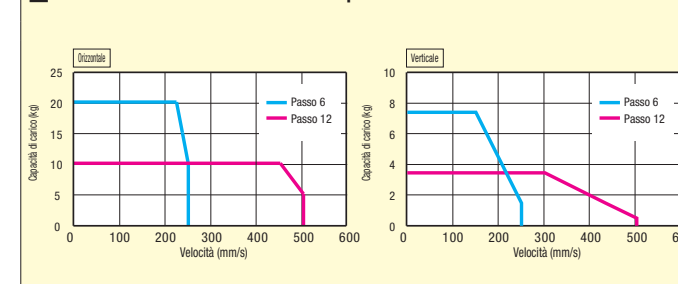
Prezzo cavo

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

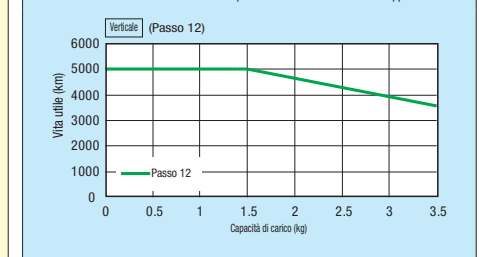
Nota

☺ 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 realizzare 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.)
RSDG1B	-	U	-	C1	-	N	-	3	-	200	-	G-E

Varianti	Terminale di controllo portatile Specifica standard	Terminale di controllo portatile con comando a 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	Piastra per montaggio attuatore	Ugello albero per lubrificazione
Codice	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC	HP	N
Spec.	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 attuatore MJ5: Per controller KJ3: KJ4:	Modifica il colore delle parti in plastica dell'attuatore in nero.	Includere 2 piastre per il montaggio in orizzontale. Specifiche P507	Utilizzare questo ugello per applicare grasso alla vite a ricircolo 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.