

Robot ad asse singolo RSH2 - Dritti



☺ Vedere le note sul marchio CE. 📄 P456

Componenti: Attuatore, controller, cavo, (batteria), (filtro antirumore)

Accessori

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

Materiale robot/Trattamento superficie

Componenti	Profilato base	Rotai	Cursore	Copertura laterale
Materiale	Alluminio	Acciaio	Alluminio	Alluminio
Trattamento superficie	Anodizzato	-	Anodizzato	Anodizzato

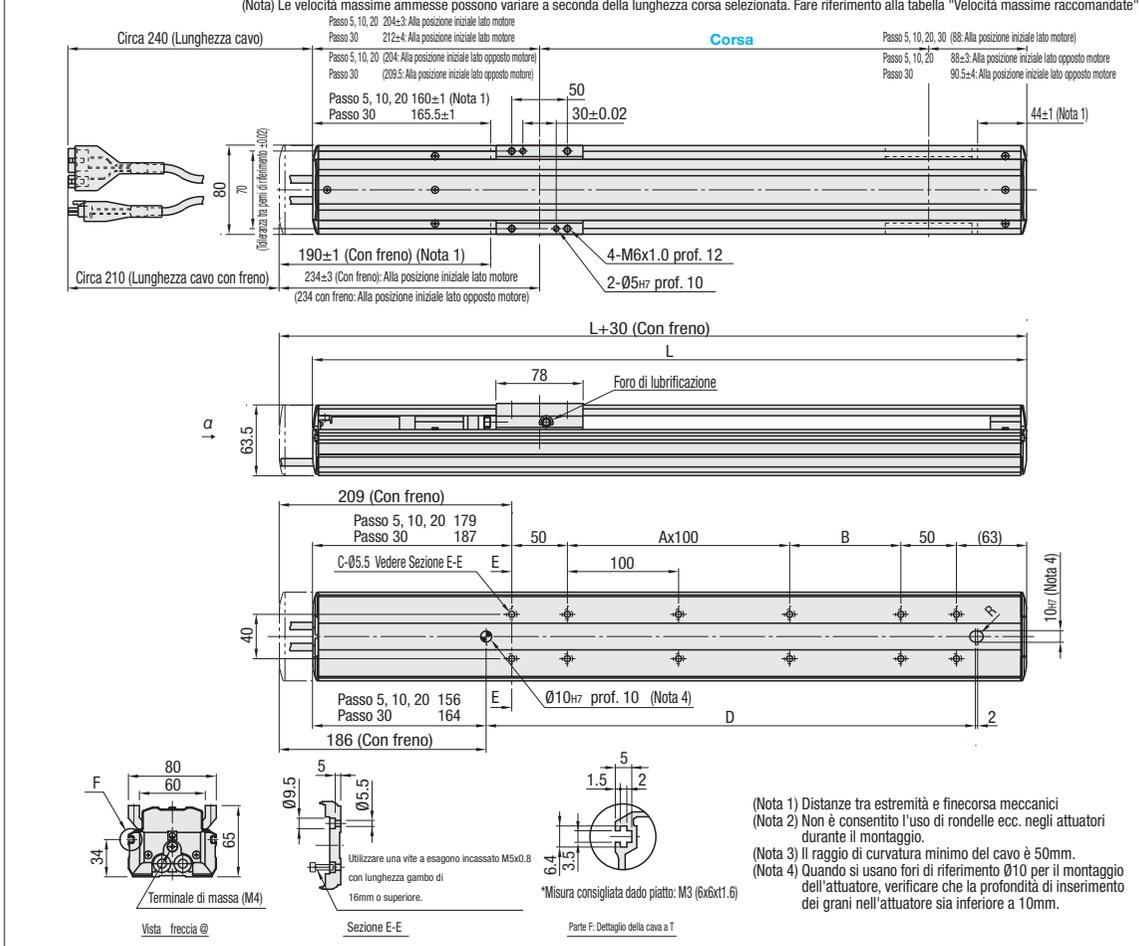
Specifiche generali

Vite a ricambio di sfere	Motore	Rilevatore di posizione	Temperatura ambiente e umidità di esercizio
Ø15 (C7 rullata)	Servomotore AC 100W	Resolver	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)	Forza nominale (N)	Max velocità (Nota) (mm/sec)	Corsa (mm)	Durata in esercizio nominale	Alimentazione di ingresso	N. max punti posizionam.
RSH2	05	±0.01	50	16	300~120	150~1050 (Passo 50)	10,000km o sup.	AC monofase 100~115V 200~230V ±10%	255 punti
	10		40	8	600~240				
	20		20	4	1200~480				
	30		7	-	1800~720				



Dimensioni/Massa

Tipo	Dimensioni/Massa	Corsa (mm)																		
		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSH2	L (Passo 5, 10, 20)	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
	L (Passo 30)	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
	A(mm)	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
	B(mm)	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
	C(mm)	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
	D(mm)	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140
	Massa (kg)	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5

☺ Il freno aggiunge 0.3 kg alla massa.

Codice componente			Selezione				
Tipo	Passo (mm)	Con o senza freno (☺1)	Controller (☺2)	Modulo I/O	Con o senza filtro antirumore (☺3)	Cavo	Corsa (mm)
RSH2	05	Assente: Lasciare in bianco Incluso: B	Specifiche Encoder assoluti (Con batteria dati) Incrementali AC100~115V AC200~230V C22A C22B	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	Assente: F0 Incluso: F1 Specifiche 📄 P508	Standard	150~1050 (Incrementi di 50mm)
	10					Flessibile	
	20					3.5m: R3 5m: R5 10m: R10	
	30						

☺1) Scegliere l'opzione "Freno" per applicazioni in verticale. (Il tipo con freno non è disponibile per il passo 30)
 ☺2) controller vengono forniti con parametri preimpostati per tutti i tipi. Le batterie dati non rientrano nell'ambito della direttiva RoHS.
 ☺3) Questo prodotto richiede un filtro antirumore. Quando il filtro viene acquistato separatamente, selezionare "Assente". Verificare che sia installato un soppressore picchi sul lato primario del filtro antirumore. Per i dettagli, vedere il Manuale d'istruzioni.

Ordering Example: **RSH205B - C22A - N - F1 - 3 - 400**

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.

Prezzo corpo del robot

Codice componente	Prezzo unitario 1 ~ 2 pz.									
	Corsa (mm)									
RSH2	150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800	850/900	950/1000	1050

Prezzo controller

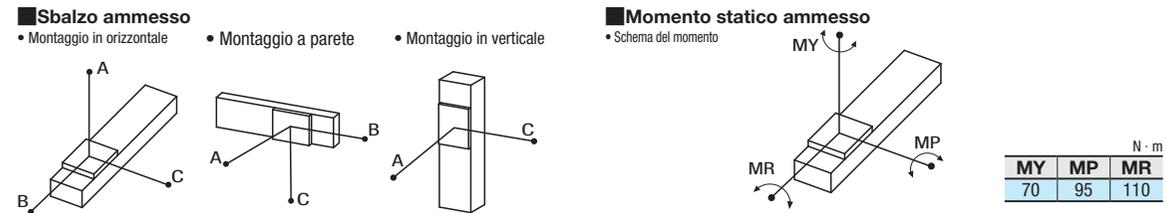
I/O	Tipo	Prezzo unitario	
		/C22A (Encoder assoluti (Con batteria dati))	/C22B (Incrementali)
N			
P			
C			
D			

Prezzo cavo

Cavo (Standard)	Prezzo unitario	Cavo (Flessibile)	Prezzo unitario
3		R3	
5		R5	
10		R10	

Prezzo filtro antirumore

Con o senza filtro antirumore	Prezzo unitario
Assente: F0	
Incluso: F1	



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

Tipo	Passo (mm)	Corsa (mm)									
		150-650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
RSH2	05	300	225	195	195	180	165	150	135	120	
	10	600	510	450	390	360	330	300	270	240	
	20	1020~1200	1020	900	780	720	660	600	540	480	
	30	774~1800	1530	1350	1170	1080	990	900	810	720	

☺ Quando la corsa è 700mm o superiore, le viti a ricambio di sfere possono risonare a seconda dell'area operativa (velocità critica). In tal caso, ridurre la velocità operativa facendo riferimento alla velocità massima indicata in tabella sopra.

☺ Quando lo sbalzo equivale a 0, utilizzare guide lineari montate esternamente per sostenere la massa del carico.

Alterations: **RSH205B - C22A - N - F1 - 3 - 400 - (G, E...ecc.)**

☺ Esempio di prezzo: I prezzi si riferiscono ai codici componente a sinistra.
 (Prezzo corpo robot) + (Prezzo controller) + (Prezzo filtro antirumore) +
 (Prezzo cavo) + (Addobito variante tipo di grasso) + (Addobito 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 D-Sub	Cavo I/O	Cavo per collegamento a margherita	Manuale di istruzioni
Varianti	Modifica il grasso nel tipo a bassa produzione di particolato. (NSK LG2)	Terminale di controllo portatile	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 📄 P503, 507	Cavo I/O incluso. Richiesto per configurazioni NPN/PNP. Specifiche 📄 P507	Cavo per collegamento a margherita di lunghezza: 300m	MJ5: Corpo KJ3-Controller (C1)
Codice	G	E	H	D	S	R	T	C
Spec.	Modifica il grasso nel tipo a bassa produzione di particolato. (NSK LG2)	Terminale di controllo portatile	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 📄 P503, 507	Cavo I/O incluso. Richiesto per configurazioni NPN/PNP. Specifiche 📄 P507	Cavo per collegamento di più controller. Possibilità di collegare fino a 16 controller. Specifiche 📄 P507	Manuale di istruzioni incluso. Per attuatore MJ5: Corpo KJ3-Controller (C1)

☺ Per gli elementi opzionali, vedere **P 507**. ☺ 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.