

Robot ad asse singolo RSH3 - 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 filtro		
		Connettore CC-Link	Connettore DeviceNet

Materiale robot/Trattamento superficie

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

Specifiche generali

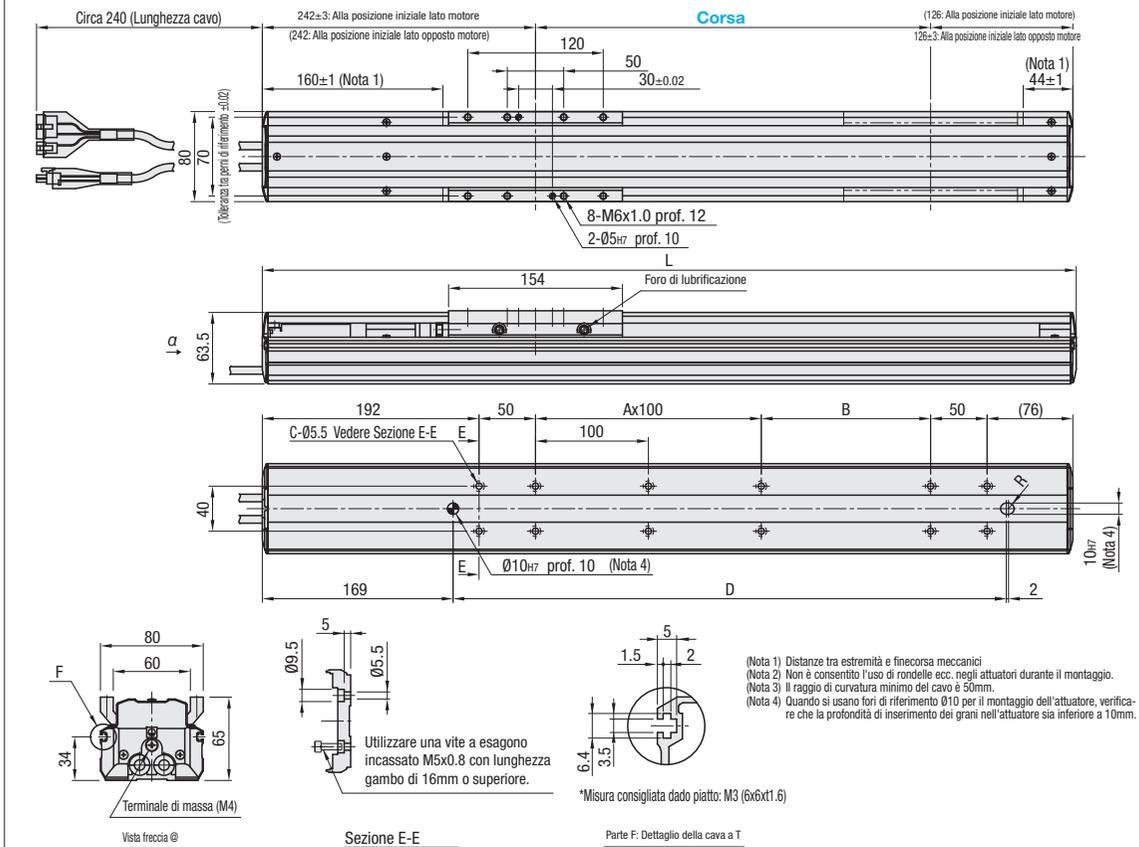
Vite a riciccolo di sfere	Motore	Rilevatore di posizione	Temperatura ambiente e umidità di esercizio
Ø15 (C7 rullata)	Servomotore AC 100W	Resolver	0~40°C, 35~85%UR (Senza condensa)

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) Orizzontale	Forza nominale (N)	Max velocità (Nota) (mm/sec)	Corsa (mm)	Durata in esercizio nominale	Alimentazione di ingresso	N. max punti posizionam.
RSH3	05	±0.01	80	339	300~105	150~1050 (Passo 50)	10,000km o sup.	AC100~115V AC200~230V ±10%	255 punti
	10		60	169	600~210				
	20		30	84	1200~420				

(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)																		
		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSH3	L(mm)	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418
	A(mm)	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
	B(mm)	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
	C(mm)	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
	D(mm)	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190
	Massa (kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3

Codice componente	Selezione								
	Tipo	Passo (mm)	Controller (1)	Modulo I/O	Con o senza filtro antirumore (2)	Cavo	Corsa (mm)		
RSH3		05	Specifiche Alimentazione: AC100~115V AC200~230V	Encoder assoluti (Con batteria dati) Incrementali	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	Assente: F0 Incluso: F1 Specifiche 📄 P508	Standard 3.5m:R3 5m:R5 10m:R10	Flessibile 3.5m:R3 5m:R5 10m:R10	150~1050 (Incrementi di 50mm)
		10							
		20							

(1) I controller vengono forniti con parametri preimpostati per tutti i tipi. Le batterie dati non rientrano nell'ambito della direttiva RoHS.
 (2) 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

Codice componente - Controller - Modulo I/O - Con o senza filtro antirumore - Cavo - Corsa

RSH305 - 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)									
	150/200	250/300	350/400	450/500	550/600	650/700	750/800	850/900	950/1000	1050
RSH3										

Prezzo controller

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

Prezzo cavo

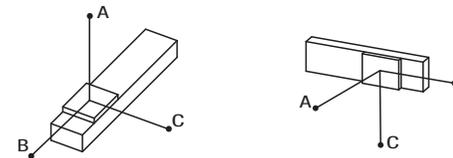
Cavo (Standard)	Prezzo unitario	
	Cavo (Flessibile)	Prezzo unitario
3		R3
5		R5
10		R10

Prezzo filtro antirumore

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

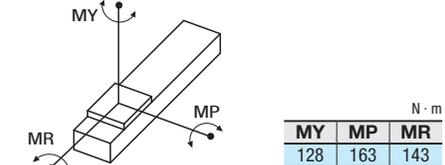
Sbalzo ammesso

- Montaggio in orizzontale
- Montaggio a parete



Momento statico ammesso

- Schema del momento



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

Passo	Massa	Corsa (mm)			
		A	B	C	
05	80kg	601	20	17	
	60kg	714	34	29	
	40kg	851	63	54	
10	20kg	1094	148	127	
	60kg	382	30	25	
	40kg	479	57	47	
20	20kg	629	137	111	
	30kg	279	70	50	
	10kg	573	256	176	

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

Tipo	Passo (mm)	Corsa (mm)																		
		150-200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
RSH3	05	300	255	225	195	180	165	150	135	120	105									
	10	600	510	450	390	360	330	300	270	240	210									
	20	1020~1200	1020	900	780	720	660	600	540	480	420									

Quando lo sbalzo equivale a 0, utilizzare guide lineari montate esternamente per sostenere la massa del carico.
 (Esempio di prezzo) I prezzi si riferiscono ai codici componente a sinistra.
 (Prezzo corpo robot) + (Prezzo controller) + (Prezzo filtro antirumore) + (Prezzo cavo) + (Adebiito variante tipo di grasso) + (Adebiito variante posizione iniziale) = Prezzo totale

Varianti	Alterations	Codice componente	Tipo controller	Tipo I/O	Presenza filtro antirumore	Cavo	Corsa	(G, E...ecc.)	
Varianti tipo di grasso	Modifica posizione iniziale	RSH305	C22A	N	F1	3	400	G-E	
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 incluso. Per attuatore 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)	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. Per le specifiche, vedere 📄 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. Fino a max 16 controller collegabili. Specifiche 📄 P507	Manuale di istruzioni incluso. Per attuatore MJ5: Corpo KJ3: Per controller KJ3.

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.