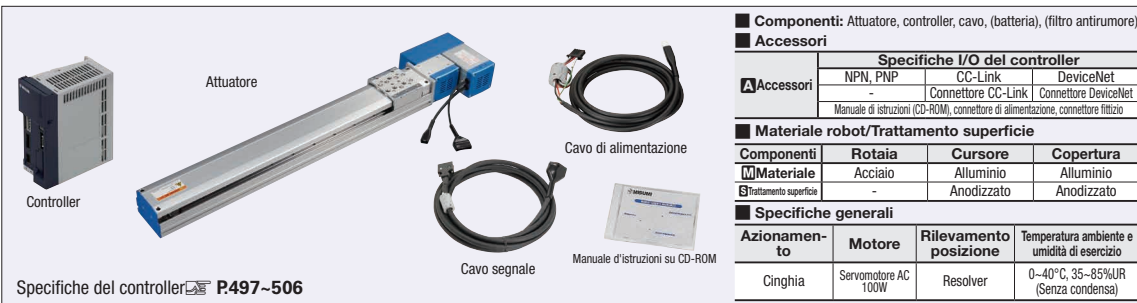


# Robot ad asse singolo RSB1 - A cinghia



Vedere le note sul marchio CE P456



<b>Componenti:</b> Attuatore, controller, cavo, (batteria), (filtro antirumore)			
<b>Accessori</b>			
<b>Specifiche I/O del controller</b>			
Accessori	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
	-	Connettore CC-Link	Connettore DeviceNet
Manuale di istruzioni (CD-ROM), connettore di alimentazione, connettore filizio			
<b>Materiale robot/Trattamento superficie</b>			
Componenti	Rotaia	Cursore	Copertura
Materiale	Acciaio	Alluminio	Alluminio
Trattamento superficie	-	Anodizzato	Anodizzato
<b>Specifiche generali</b>			
Azionamento	Motore	Rilevamento posizione	Temperatura ambiente e umidità di esercizio
Cinghia	Servomotore AC 100W	Resolver	0~40°C, 35~85%UR (Senza condensa)

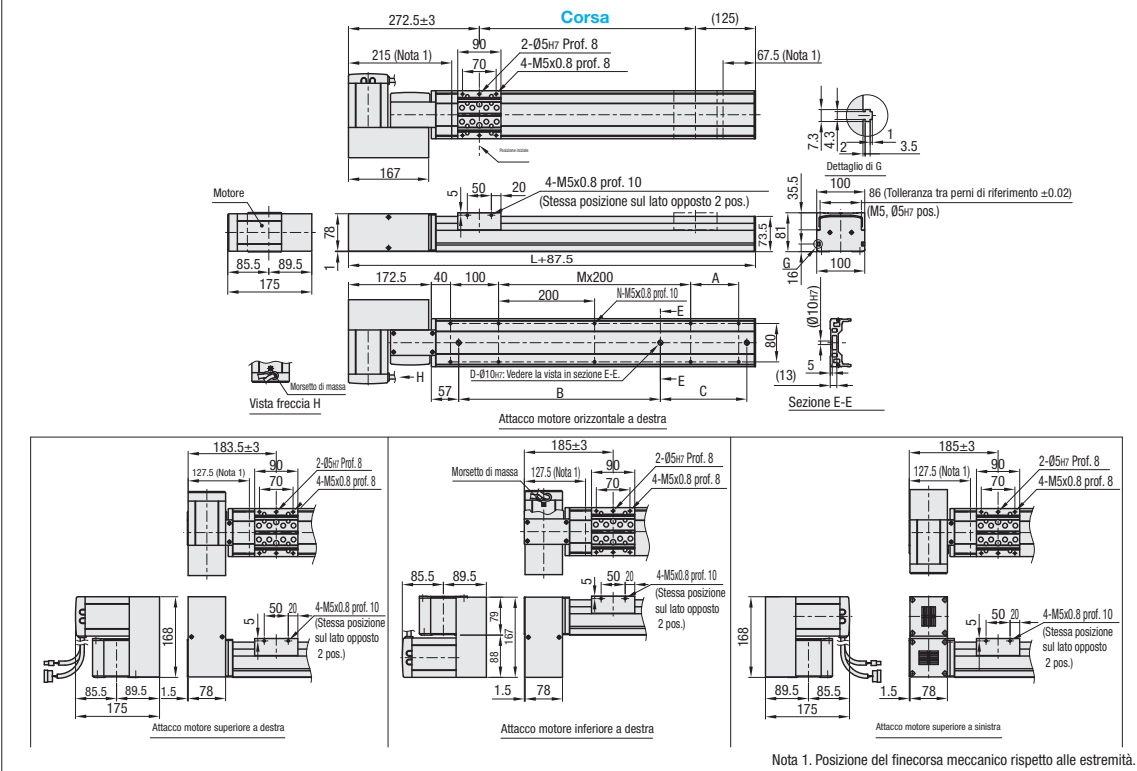
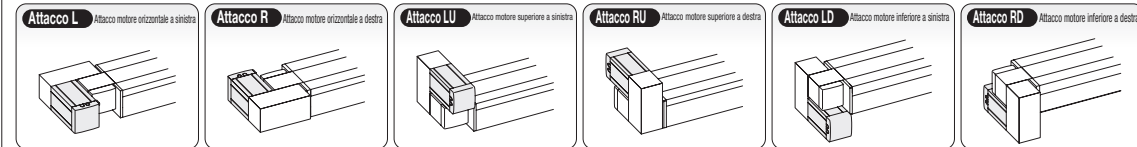
Specifiche del controller P497~506

## Specifiche standard Domande frequenti P504

Tipo	Cinghia (mm)	Ripetibilità di posizionamento (mm)	Max capacità di carico (Solo orizzontale) (kg)	Corsa (mm)	Durata in esercizio nominale (Nota)	Alimentazione di ingresso	N. max punti posizionam.
RSB1	Equiv. passo 25	±0.04	10	150~2550 (Passo 50)	10,000km	AC100V~115V AC200~230V ±10%	255 punti

(Nota) Fare riferimento al valore di durata in esercizio con il massimo sbalzo sulle guide.

## Direzione di attacco motore Selezionare la direzione di attacco del motore tra i sei tipi seguenti.



Nota 1. Posizione del finecorsa meccanico rispetto alle estremità.

## 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	1100	1150	1200	1250	1300	1350
RSB1	L (mm)	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660
	A (mm)	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	B (mm)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	C (mm)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	D (mm)	6	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
	M (mm)	10	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
	N (mm)	14	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
	Massa (kg)	7.4	7.8	8.2	8.6	9	9.4	9.8	10.2	10.5	10.9	11.3	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	13.7	14.1	14.5	14.9	15.3	15.7	16.1	16.5	16.9
	L (mm)	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860	2910
	A (mm)	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	250
B (mm)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
C (mm)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
D (mm)	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
M (mm)	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	
N (mm)	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	20	
Massa (kg)	17.3	17.7	18	18.4	18.8	19.2	19.6	20	20.4	20.8	21.2	21.6	22	22.4	22.8	23.2	23.6	24	24.4	24.8	25.2	25.6	25.9	26.3	26.7	

Codice componente	Tipo	Direzione di attacco motore	Selezione						
			Controller (1)	Modulo I/O	Con o senza filtro antirumore	Cavo	Corsa (mm)		
RSB1		Attacco orizzontale a Sx: L Attacco orizzontale a Dx: R Attacco superiore a Dx: LU Attacco superiore a Sx: LD Attacco inferiore a Sx: LD Attacco inferiore a Dx: RD	Specifiche	Encoder assoluti (con batterie 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	150~2550 (Incrementi di 50mm)
			Alimentazione	AC100V~	AC200~230V				

(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: RSB1 - Direzione di attacco motore: L - Tipo controller: N - Tipo I/O: F1 - Filtro antirumore: 5 - Lunghezza cavo: 2550

### Prezzo corpo del robot

Codice componente	Prezzo unitario 1 ~ 5 pz.												
	Corsa (mm)												
RSB1	150	200/250	300/350	400/450	500/550	600/650	700/750	800/850	900/950	1000/1050	1100/1150	1200/1250	1300/1350
	1400/1450	1500/1550	1600/1650	1700/1750	1800/1850	1900/1950	2000/2050	2100/2150	2200/2250	2300/2350	2400/2450	2500/2550	-

### Prezzo controller

I/O	Tipo	Prezzo unitario 1 ~ 5 pz.	
		/C22A /C22A Encoder assoluti (con batterie dati)	/C22B /C22B Incrementali Specifiche
N			
P			
C			
D			

### Prezzo cavo

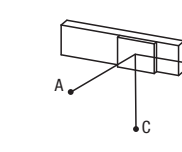
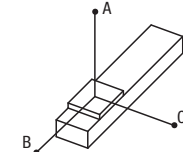
Cavo (Standard)	Prezzo unitario 1 ~ 5 pz.	Cavo (Flessibile)	Prezzo unitario 1 ~ 5 pz.
5		R5	
10		R10	

### Prezzo filtro antirumore

Con o senza filtro antirumore	Prezzo unitario 1 ~ 5 pz.
Assente: F0	
Incluso: F1	

### Sbalzo amnesso

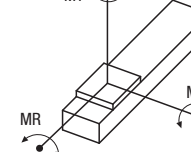
- Montaggio in orizzontale
- Montaggio a parete



	mm			mm		
	A	B	C	A	B	C
3kg	1800	1392	1084	1144	1005	1734
5kg	1574	826	696	724	576	1199
8kg	1221	509	474	493	333	918
10kg	1171	403	407	414	254	869

### Momento statico amnesso

- Schema del momento



	MY	MP	MR
	188	188	165

### Max velocità (mm/sec) Confermare i dettagli delle velocità massime in base alle varie corse con il simulatore Web M5UM1.

Codice componente	Corsa (mm)	
	150~350	450~2250
RSB1	~1750	1875



**Altersations**  
 Codice componente: RSB1 - Direzione di attacco motore: L - Tipo controller: N - Tipo I/O: F1 - Con o senza filtro antirumore: 5 - Lunghezza cavo: 2550

<Esempio di prezzo> I prezzi si riferiscono ai codici componente a sinistra.  
 (Attuatore) + (Controller) + (Cavo) + (Filtro antirumore) + (Iniziale tipo di grasso) + (Modifica posizione iniziale)

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 MJ5: Corpo KJ3: Controller (C21/C22)
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 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: Controller KJ3: Per controller KJ3.

Per gli elementi opzionali, vedere P507. E' 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