Robot ad asse singolo RSB2 - A cinghia

RS
SINGLE AXIS ROBOT

Vedere le note sul marchio CE. P.456

Specifiche del controller P.497~506

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

■ **Accessori**

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

■ **Materiale robot/Trattamento superficie**

Componenti	Rotaia	Cursore	Copertura
M Materiale	Acciaio	Alluminio	Alluminio
S Trattamento superficie	-	Anodizzato	Anodizzato

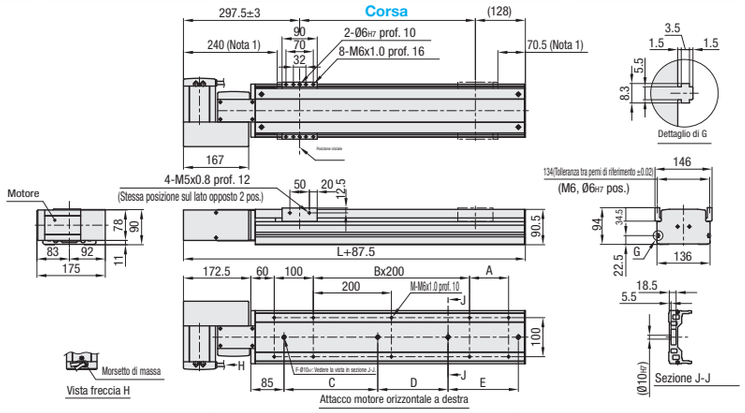
■ **Per usi generici**

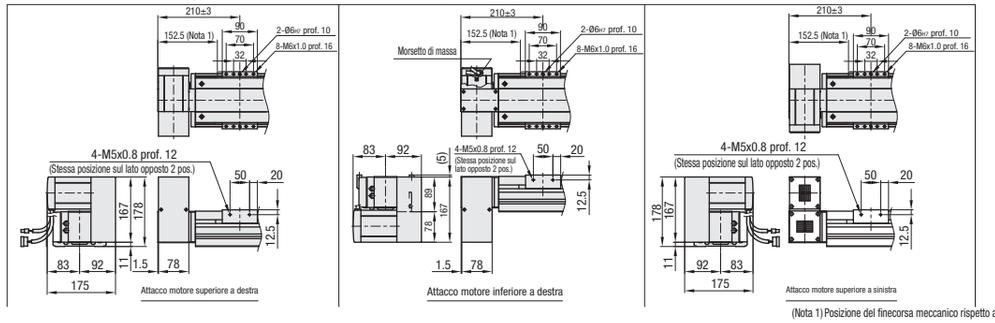
Azionamento	Motore	Rilevamento posizione	Temperatura ambiente e umidità di esercizio
Cinghia	Servomotore AC 100W	Resolver	0~40°C/35~85%UR (Senza condensa)

■ **Specifiche standard** Domande frequenti P.504

Tipo	Cinghia (mm)	Ripetibilità	Max capacità di carico (kg) (Solo orizzontale)	Corsa (mm)	Durata in esercizio nominale (Nota)	Controller Alimentazione di ingresso	N. max punti posizionam.
RSB2	Equiv. passo 25	±0.04	20	150~3050 (Passo 100)	10,000km	AC100V~115V AC200~230V ±10%	255 punti

■ **Direzione di attacco motore** Selezionare la direzione di attacco del motore tra i sei tipi seguenti: (Nota) Fare riferimento al valore di durata in esercizio con il massimo sbalzo sulle guide.





(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	1400	1450	1500	1550	1600
RSB2	L (mm)	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938
	M (mm)	6	8				10				12				14				16					18				20			22
	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	50	100	150	200	50
	B (mm)	1					2				3				4				5					6				7			8
	C (mm)	240			420				600				780				960							1140							
	D (mm)	-																						240				420			600
	E (mm)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	F (mm)	2																						3							
	Massa (kg)	9.6	10.2	10.8	11.4	12	12.5	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16	16.6	17.2	17.8	18.4	19	19.5	20.2	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1	23.7	24.2	24.8	25.4	26	26.6

RSB2		1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050
	L (mm)	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988	3038	3088	3138	3188	3238	3288	3338	3388
	M (mm)	22				24				26				28				30				32				34			36	
	A (mm)	100	150	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	50	100
	B (mm)	8			9				10				11				12				13				14				15	
	C (mm)	1140																												
	D (mm)	600			780				960										1140											
	E (mm)	-															240				420				600				780	
	F (mm)	3																			4									
	Massa (kg)	27.2	27.7	28.3	28.9	29.5	30.1	30.7	31.3	31.9	32.4	33	33.6	34.2	34.8	35.4	35.9	36.5	37.1	37.7	38.3	38.9	39.4	40	40.6	41.2	41.8	42.4	43	43.6

Codice componente		Selezione						
Tipo	Direzione di attacco motore	Controller (1)		Modulo I/O	Con o senza filtro antirumore (2)	Cavo		Corsa (mm)
		Specifiche / Alimentazione	Encoder assoluti (Con batteria dati)	Incrementali Specifiche				
RSB2	Attacco orizzontale a Sx: L Attacco orizzontale a Dx: R Attacco superiore a Sx: LU Attacco superiore a Dx: RU Attacco inferiore a Sx: LD Attacco inferiore a Dx: RD	AC100V~			NPN: N PNP: P CC-LINK: C DeviceNet: D	Assente: F0 Incluso: F1 Specifiche P.508	Standard / Flessibile 3.5m: 3 / 3.5m: R3 5m: 5 / 5m: R5 10m: 10 / 10m: R10	150~3050 (Incrementi di 100mm)
		AC200~230V	C22A	C22B				

(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	-	Direzione di attacco motore	-	Tipo controller	-	Tipo I/O	-	Filtro antirumore	-	Lungh. cavo	-	Corsa
RSB2	-	L	-	-	-	N	-	F1	-	5	-	2550

■ **Prezzo corpo del robot**

Codice componente	Prezzo unitario 1 ~ 5 pz. Corsa (mm)									
RSB2	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	2600/2650	2700/2750	2800/2850	2900/2950	3000/3050

■ **Prezzo controller**

I/O \ Tipo	Prezzo unitario 1 ~ 5 pz. /C22A Encoder assoluti (Con batteria dati)	/C22B Incrementali
N		
P		
C		
D		

■ **Prezzo cavo**

Cavo (Standard)	Prezzo unitario 1 ~ 5 pz.	Cavo (Flessibile)	Prezzo unitario 1 ~ 5 pz.
3		R3	
5		R5	
10		R10	

■ **Prezzo filtro antirumore**

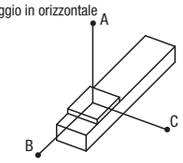
Con o senza filtro antirumore	Prezzo unitario 1 ~ 5 pz.
Assente: F0	
Incluso: F1	

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. È richiesta la predisposizione di un circuito di interruzione dell'alimentazione esterno per formare un circuito di arresto di emergenza. Per esempi di circuiti, vedere P.503

■ **Sbalzo ammesso**

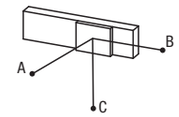
・Montaggio in orizzontale



mm

	A	B	C
5kg	2159	1228	943
10kg	1389	623	548
20kg	1102	320	348

・Montaggio a parete

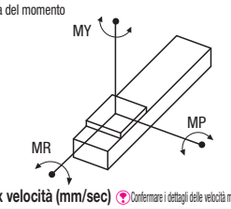


mm

	A	B	C
5kg	1064	816	1468
10kg	564	377	888
20kg	305	156	615

■ **Momento statico ammesso**

・Schema del momento



N・m

MY	MP	MR
226	227	199

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

Codice componente	Corsa (mm) 150~350	450~3050
RSB2	~1750	1875

Alterations

Codice componente	-	Direzione di attacco motore	-	Tipo controller	-	Tipo I/O	-	Filtro antirumore	-	Lungh. cavo	-	Corsa
RSB2	-	L	-	-	-	N	-	F1	-	5	-	2550

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

Varianti	Variante tipo di grasso	Modifica posizione iniziale (Motore)	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	Cavo per collegamento a margherita Lunghezza: 300mm	Manuale di istruzioni MJ5: Corpo KJ3:Controller (C21/C22)
Codice	G	E	H	D	S	R	T	C	MJ5/KJ3
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 P.503, 507	Terminale di controllo portatile con comando a uomo presente incluso. Specifiche P.503, 507	Software di supporto con cavo di comunicazione USB incluso. Specifiche P.503, 507	Software di supporto con cavo di comunicazione D-Sub incluso. Specifiche P.507	Cavo I/O incluso. Richiesto per configurazioni NPN/PNP. Specifiche P.507	Cavo per il collegamento di più controller. Possibilità di collegare fino a 16 controller. Specifiche P.507	Manuale di istruzioni incluso. Per attuatore MJ5: 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.
Per i dettagli del collegamento a margherita, vedere P.505