

Controller specifici per robot ad asse singolo

Dimensioni compatte, funzionalità multiple e alte prestazioni

RS
SINGLE AXIS ROBOT

☺ Vedere le note sul marchio CE. P456

EXRS-C1

Controller di posizione dedicato per serie RS/RSD/RSDG con motore a passo

Nuova dotazione come standard
Funzione collegamento a margherita

A prescindere dal tipo di controller, è possibile collegare in linea fino a 16 controller con collegamento a margherita!



Controller di posizione EXRS-C1

EXRS-P1

Controller ingresso a impulsi esclusivamente per la serie RS/RSD/RSDG con motore a passo

NOVITÀ
Ingresso impulsi

I robot ad asse singolo MISUMI esistenti possono essere azionati con ingresso segnale a impulsi!

Caratteristica standard
Funzione collegamento a margherita
Per i dettagli, vedere P505.



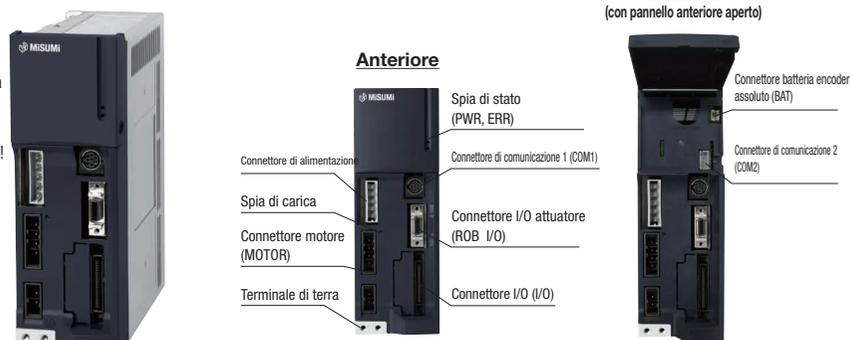
Controller EXRS-P1 per ingresso a impulsi

EXRS-C2

Controller di posizione dedicato per serie RSH/RSF/RSB con servomotore AC

Nuova dotazione come standard
Funzione collegamento a margherita

A prescindere dal tipo di controller, è possibile collegare in linea fino a 16 controller con collegamento a margherita!



Controller di posizione EXRS-C2

EXRS-C1/EXRS-P1 - Informazioni di base comuni

Numero di assi controllati	1 asse (Punti: 225 punti)
Robot controllabili	Serie RSDG con motore a passo, serie RSD, serie RSDG, per controllo del corpo principale robot del tipo RS per ambiente sterile (illustrato sul Web).
Max consumo di corrente	70VA~110VA
Alimentazione di ingresso	Alimentatore esterno DC24V±10% (richiesta fonte di alimentazione esterna) raccomandato: cod. comp. MISUMI ESP20-100-24
Dimensione esterna/Massa corpo	W 30 (Larghezza) mm x H 162 (Altezza) mm x D 82 (Profondità) mm/Circa 200g
Metodo di controllo	Metodo di controllo vettore a circuito chiuso
Metodo di rilevamento posizione	Sensore di rotazione/angolo con resolver (Risoluzione 20480 impulsi/rotante)
Metodo di rilevamento costante posizione originale	Metodo di arresto istantaneo (Nessun altro metodo di ritorno alla posizione iniziale disponibile)
Metodo di comunicazione esterno	COM1 con porta di comunicazione RS-232C. COM2 con porta di comunicazione per coll. a margherita.
Temp./Umidità di esercizio	0~40°C/35~85%UR (Senza condensa)
Temp./Umidità di stoccaggio	-10~65°C/10~85%UR (Senza condensa)
Ambiente	In interni senza luce solare diretta. In assenza di gas corrosivi e infiammabili, nebbia d'olio e polveri.
Resistenza alle vibrazioni	In ciascuna direzione X, Y e Z 10 ~ 57Hz semiampiezza 0.075mm 57 ~ 150Hz 9.8m/s ²
Metodo di puntamento/modifica traccia/esecuzione	RS-Manager : cod. comp. MISUMI EXRS-ST1 o EXRS-ST2 Terminale di controllo portatile : cod. comp. MISUMI EXRS-H1 o EXRS-HD1

EXRS-P1 - Specifiche

Ingresso comando a impulsi RS-P1	Driver di linea: 500kpps o inf. Collettore aperto: 100kpps o inf. (DC5~24V±10%)
Metodo di puntamento/modifica traccia/esecuzione	RS-Manager: cod. comp. MISUMI EXRS-ST1 o EXRS-ST2 ☺ EXRS-P1 non utilizzabile nel terminale di controllo portatile.

EXRS-C2 - Informazioni di base

Numero di assi controllati	1 asse (Punti: 225 punti)
Robot controllabili	Serie RSH, serie RSF, serie RSB con servomotore AC, per il controllo del corpo principale del tipo per ambiente sterile RSH (illustrato sul Web)
Capacità di potenza interna	400VA
Alimentazione di ingresso	Monofase AC100~115V±10%(50/60Hz): cod. comp. applicabile EXRS-C21A/B Monofase AC200~220V±10%(50/60Hz): cod. comp. applicabile EXRS-C22A/B (Per i robot ad asse singolo dotati di freni è richiesta un'alimentazione esterna DC24V separata.)
Dimensione esterna/Massa corpo	W 58 (Larghezza) mm x H 162 (Altezza) mm x D 131 (Profondità) mm/Circa 900g
Metodo di controllo	Metodo di controllo vettore a circuito chiuso
Metodo di rilevamento posizione	Sensore di rotazione/angolo con resolver (Risoluzione 16384 impulsi/rotante)
Metodo di rilevamento costante posizione originale	Metodo di arresto istantaneo (metodo sensore disponibile come opzione speciale)
Metodo di comunicazione esterno	COM1 con porta di comunicazione RS-232C. COM2 con porta di comunicazione per coll. a margherita. Porta dedicata selezionabile tra comunicazione parallela I/O, CC-LINK o DeviceNet.
Temp./Umidità di esercizio	0~40°C/35~85%UR (Senza condensa)
Temp./Umidità di stoccaggio	-10~65°C/10~85%UR (Senza condensa)
Ambiente	In interni senza luce solare diretta. In assenza di gas corrosivi e infiammabili, nebbia d'olio e polveri.
Resistenza alle vibrazioni	In ciascuna direzione X, Y e Z 10 ~ 57Hz semiampiezza 0.075mm 57 ~ 150Hz 9.8m/s ²
Metodo di puntamento/modifica traccia/esecuzione	RS-Manager : cod. comp. MISUMI EXRS-ST1 o EXRS-ST2 Terminale di controllo portatile : cod. comp. MISUMI EXRS-H1 o EXRS-HD1

Tabella dei modelli di robot supportati

EXRS-C1	RS1	RS2	RS3	RSD1	RSD2	RSD3	RSDG1	RSDG2	RSDG3
EXRS-P1	(Supporta tutti i modelli della serie RS con motore a passo e attacco motore laterale)								
EXRS-C21A/B	RSH1	RSH2	RSH3	RSH4	RSH5	RSF4	RSB1	RSB2	
EXRS-C22A/B	(I modelli di controller a 100V o 200V sono compatibili con robot ad asse singolo dotati di servomotore AC)								

Avvertenze

È possibile modificare le impostazioni predefinite dei controller per renderli compatibili con vari robot ad asse singolo. La modifica delle impostazioni predefinite richiede il software di supporto. I parametri CC-LINK, come l'indirizzo richiesto per le impostazioni della rete di campo, possono essere modificati solo tramite il software di supporto o il terminale portatile. Non è possibile controllare robot con servomotore AC mediante i controller per motore a passo (EXRS-C1 ed EXRS-P1). Non è possibile controllare robot con motore a passo mediante i controller per servomotore AC (tutti i tipi di EXRS-C2).