Einspindelroboter RSDG1 - Spindel-Ausführung mit Stützführung -

RS
SINGLE AXIS ROBOT

Hinweise zum CE-Zeichen. S.456

Controller-Spezifikationen S.497~506

Bauteile: Aktuator, Controller, Kabel

Zubehör

	Spezifikationen Controller-E/A		
A Zubehör	NPN, PNP	CC-Link	DeviceNet
	Gebrauchsanweisung (CD-ROM), Netzstecker, Blindstecker		
	-	CC-Link-Anschluss	DeviceNet-Anschluss

Roboterwerkstoff/Oberflächenbehandlung

Bauteile	Korpus	Kolbenstange	Abdeckung	Achse	Kugellagerbuchse
M Material	Aluminium	Stahl	ABS	Stahl	Stahl
S Oberflächenbehandlung	Acrylack	-	-	-	-

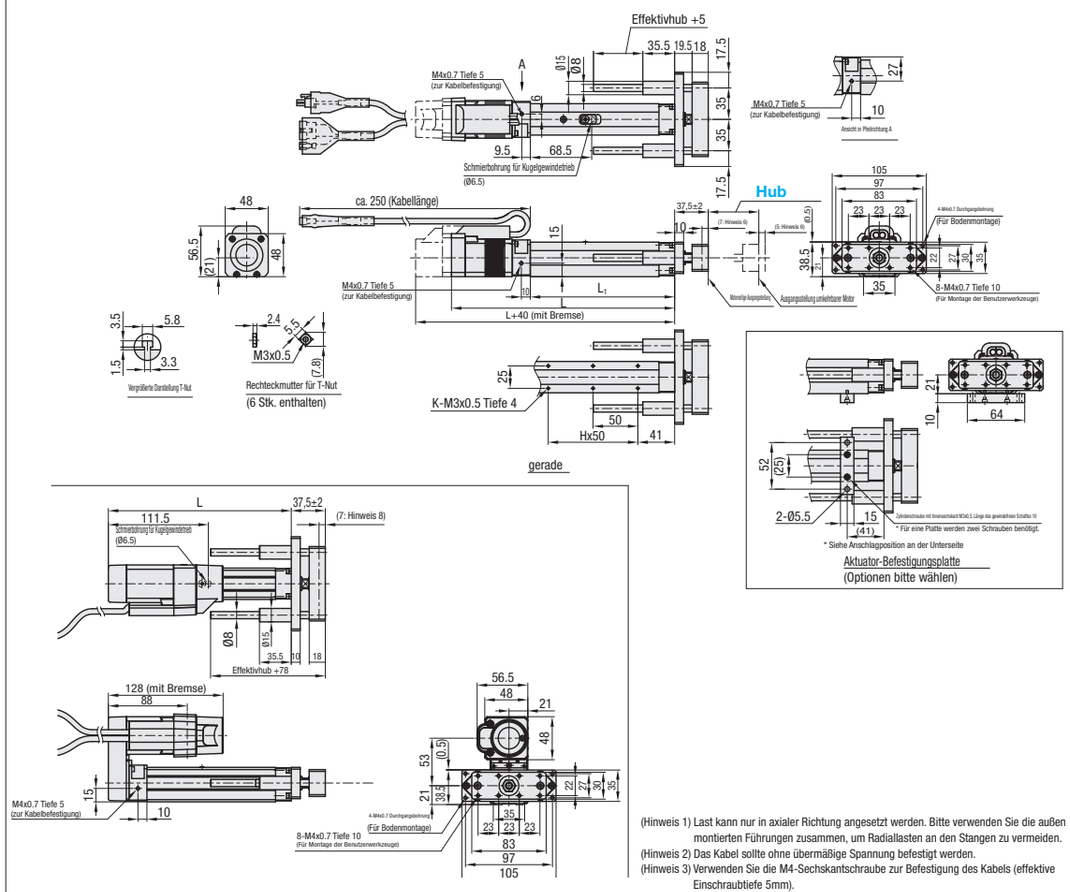
Allgemeine Spezifikationen

Kugelgewindetrieb	Motor	Positionssensor	Betriebsumgebungstemperatur, Luftfeuchtigkeit
Ø8 (C10 gewalzt)	Schrittmotor	Drehmelder (Inkremental)	0~40°C, 35~85%RH (Keine Kondensation)

Standardspezifikationen FAQ S.504

Ausführung	Steigung (mm)	Wiederholgenauigkeit (mm)	Max. Traglast (kg) Horizontal	Max. Traglast (kg) Vertikal	Max. Schubkraft (N)	Nennlebensdauer 1	Toter Gang (mm)	Genauigkeit ohne Stangendrehung (Grad)	Hub (mm)	Max. Geschwindigkeit 2 (mm/Sek.)	Eingangsstromversorgung	Max. Positionierpunkt
RSDG1	6	±0.02	20	7.5	100	min. 5.000 km	max. 0.1	±0.05	50~200 (Abstand 50)	~250	DC24V ±10%	255 Punkte
	12		10	3.5	75					~500		

1. Die Lebenserwartung bis zum Service bei vertikalem Einsatz kann je nach Traglast abweichen. Bitte beachten Sie die Tabelle „Lebenserwartung bis zum Service". 2. Die Maximalgeschwindigkeiten können je nach Traglast abweichen. Bitte beachten Sie die Tabelle „Geschwindigkeit - Maximale Traglast".



(Hinweis 1) Last kann nur in axialer Richtung angesetzt werden. Bitte verwenden Sie die außen montierten Führungen zusammen, um Radiallasten an den Stangen zu vermeiden.
(Hinweis 2) Das Kabel sollte ohne übermäßige Spannung befestigt werden.
(Hinweis 3) Verwenden Sie die M4-Sechskantschraube zur Befestigung des Kabels (effektive Einschraubtiefe 5mm).
(Hinweis 4) Der Mindestbiegeradius des Kabels beträgt 30mm.
(Hinweis 5) Die Masse ist mit Bremse 0.2kg höher.
(Hinweis 6) Gibt den Abstand zum mechanischen Anschlag an.

Abmessungen/Masse

Ausführung	Abmessungen/ Masse	Motormontagerichtung: gerade Hub (mm) 50	100	150	200	Motormontagerichtung: U Hub (mm) 50	100	150	200
RSDG1	L1 (mm)	161	211	261	311	161	211	261	311
	L (mm)	249	299	349	399	204	254	304	354
	H (mm)	2	3	4	5	2	3	4	5
	K (mm)	6	8	10	12	6	8	10	12
	Masse (kg)(Hinweis 5)	1.5	1.7	1.9	2.1	1.7	1.9	2.1	2.3

Die Gesamtmasse ist mit Bremse 0.2kg höher.

Teilenummer: Ausführung	Steigung (mm)	Mit/ohne Bremse (1)	Auswahl: Motormontagerichtung	Controller (2)	E/A-Modul	Kabellänge (m)	Hub (mm)
RSDG1	06	Nicht enthalten: Frei lassen Enthalten: B	Gerade: Frei lassen Aufbaumontage: U	Punktsteuerung: C1 Pulssteuerung: P1 (24VDC ±10%)	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	1 3 5 10 (Flexibles Kabel)	50~200 (50mm-Schritte)
	12						

(1) Wählen Sie die Option „Bremse" für Einsatz in vertikalen Anwendungen. (2) Bei Auswahl des Impulsfolge-Controllers ist die E/A-Typenauswahl nicht erforderlich.

Ordering Example

Teilenummer	-	Motormontagerichtung	-	Controller	-	E/A-Modul	-	Kabellänge	-	Hub	
RSDG106B	-	U	-	C1	-	N	-	3	-	200	(Motormontagerichtung: U)
RSDG106B			-	C1	-	N	-	3	-	200	(Motormontagerichtung: gerade)
RSDG106B	-	U	-	P1			-	3	-	200	(Motormontagerichtung: U, Controller: P1)

Preis Roboterkorpus

Teilenummer	Stückpreis 1~3 Stk. Hub (mm) 50	100	150	200
RSDG1□□				
RSDG1□□B				

Controllerpreis

Ausführung	E/A-Modul	Stückpreis 1~3 Stk.
C1	N	
	P	
	C	
	D	
P1	-	

Kabelpreis

Kabellänge (m)	Stückpreis 1~3 Stk.
1	
3	
5	
10	

Notitz

Der Schaltkreis zur Stromunterbrechung ist in diesem Controller nicht installiert, um eine maximale Flexibilität für ein kundenspezifisches Sicherheitssystem zu ermöglichen. Achten Sie darauf, einen externen Schaltkreis zur Stromunterbrechung und einen Not-Halt-Schaltkreis einzubauen. Schaltungsbeispiele siehe S.503

Tabelle Geschwindigkeit - Maximale Traglast

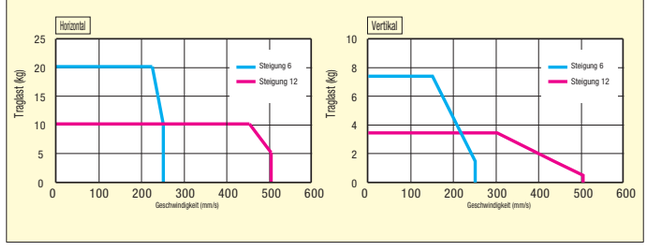
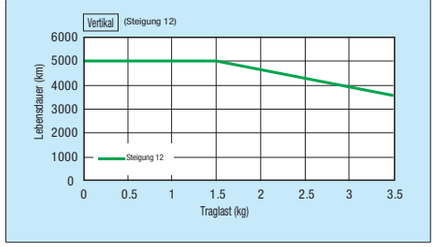


Tabelle Lebenserwartung bis zum Service

Nennlaufzeit ist mindestens 5.000km. Bei folgenden Ausführungen hängt die Lebenserwartung bis zum Service allerdings von der maximalen Traglast und von der Art des Einsatzes ab.



Alterations

Teilenummer	-	Motormontage Richtung	-	Controller Ausführung	-	E/A Ausführung	-	Kabel Länge	-	Hub	-	(G, E···usw.)
RSDG1B	-	U	-	C1	-	N	-	3	-	200	-	G-E

Optionen	Handsteuergerät Standardspezifikationen	Handsteuergerät mit Totmannschalter	Support-Software Mit USB-Verbindungskabel (Kommunikationsspezifikationen RS232C)	Support-Software D-Submit Verbindungskabel (Kommunikationsspezifikationen RS232C)	E/A-Kabel T: Controller C1 TP: Controller P1	Kabel für Kaskadierung Länge: 300mm	Gebrauchsanweisung MJ5: Korpus KJ3:Controller (C1) KJ4:Controller (P1)	Änderung der Kunststofffarbe des Grundkörpers	Aktuatorbefestigung Fußplatte	Wellendüse zum Schmieren
Code	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC	HP	N
Spez.	Handsteuergerät ist inbegriffen. Spezifikationen S.503, 507	Handsteuergerät mit Totmannschalter inbegriffen. Spezifikationen S.503, 507	Support-Software mit USB-Verbindungskabel inbegriffen. Spezifikationen S.503, 507	Support-Software mit D-Sub-Verbindungskabel inbegriffen. Spezifikationen S.507	E/A-Kabel inbegriffen. Erforderlich für NPN/PNP-Konfigurationen. Spezifikationen S.507	Verbindungskabel für mehrere Controller. Zur Verbindung von max. 16 Controller. Spezifikationen S.507	Bedienungsanleitung inbegriffen. Für Aktuator MJ5: Für Controller KJ3: KJ4:	Farbänderung der Aktuator-Kunststoffteile in Schwarz	2 Platten zur horizontalen Montage mitgeliefert. Spezifikationen S.507	Verwenden Sie diese Düse zum Schmieren des Kugelgewindetriebs bei oben montiertem Motor.

Für optionale Teile siehe S.507 Es ist kostengünstiger, diese Teile als Option zu bestellen, als einzeln zu kaufen.
Die Eingabe von Punktdaten erfordert den Handy-Terminal oder die Support-Software. Ein E/A-Kabel ist zur E/A-Steuerung bei paralleler Kommunikation erforderlich.
Details zur Kaskadierung siehe S.505 Bitte wählen Sie den richtigen E/A-Kabeltyp für den entsprechenden Controller-Typ.