

Einspindelroboter RSF4 - Gerade mit platzsparender Breite



Hinweise zum CE-Zeichen. S.456



Controller-Spezifikationen S.497-506

Bauteile: Aktuator, Controller, Kabel, (Batterie), (Entstörfilter)
Zubehör

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

Roboterwerkstoff/Oberflächenbehandlung

Bauteile	Grundrahmen	Führungsschiene	Schlitten	Seitenabdeckung
Werkstoff	Aluminium	Stahl	Aluminium	Aluminium
Oberflächenbehandlung	Eloxiert	-	Eloxiert	Eloxiert

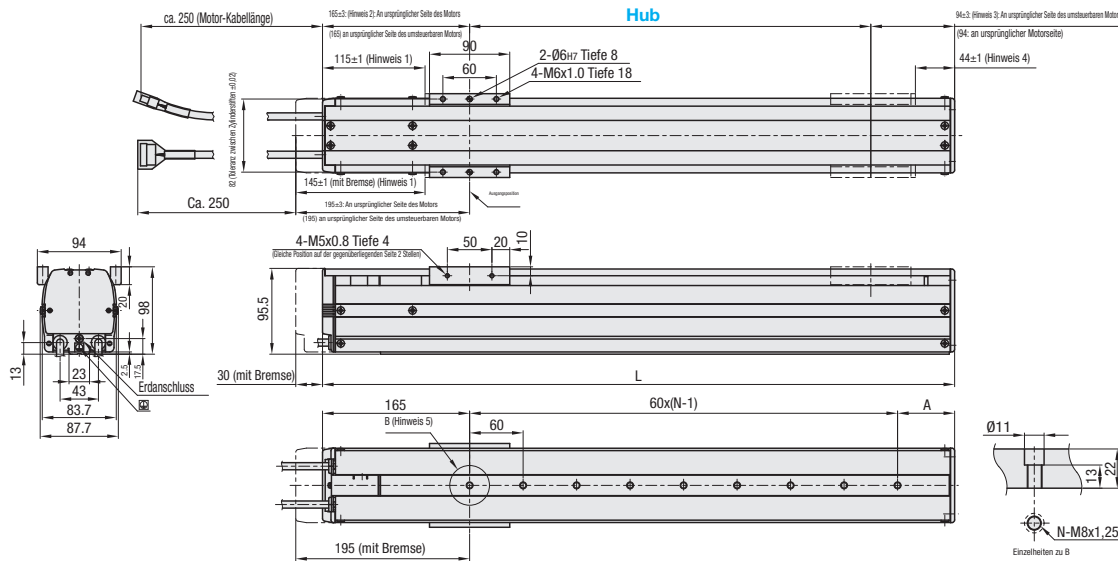
Allgemeine Spezifikationen

Kugelgewindtrieb	Motor	Positionssensor	Betriebsumgebungstemperatur, Luftfeuchtigkeit
Ø15 (C7 gewalzt)	Wechselstrommotor 100W	Drehmelder	0-40°C, 35-85%RH (Keine Kondensation)

Standardspezifikationen FAQ S.504

Ausführung	Steigung (mm)	Wiederholbarkeit (mm)	Max. Traglast (kg)		Nennkraft (N)	Max. Geschwindigkeit (mm/Sek.)	Hub (mm)	Nennlebensdauer	Controller Eingangstromversorgung	Max. Positionierpunkt
			Horizontal	Vertikal						
RSF4	05	±0.01	80	20	339	~ 300	150~1050 (Abstand 50)	min. 10.000km	1-phasiger Wechselstrom 100-115V 200-230V ±10%	255 Punkte
	10		55	10	169	~ 600				
	20		30	4	84	~ 1200				
	30		15	-	56	~ 1800				

(Hinweis) Zulässige Maximalgeschwindigkeiten können je nach gewählter Hublänge abweichen. Bitte beachten Sie die Tabelle „Empfohlene Maximalgeschwindigkeiten“.



Hinweis 1. Mechanische Anschlagposition von den Enden.
 Hinweis 2. Für große Steigungsausführung (Steigung 30), 167,5±4.
 Hinweis 3. Für große Steigungsausführung (Steigung 30), 94±4.
 Hinweis 4. Für große Steigungsausführung (Steigung 30), 41,5±1.
 Hinweis 5. Beim Einbau können Scheiben in Senkbohrungen von Ø11 nicht verwendet werden.
 Hinweis 6. Der Mindestbiegeradius des Motorkabels beträgt 50mm.

Abmessungen/Masse

Ausführung	Abmessung/Masse	Hub (mm)																		
		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSF4	L (mm)	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309
	A (mm)	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64
	N (mm)	4	5	6	6	7	8	9	10	11	11	12	13	14	15	16	16	17	18	19
	Masse (kg)	5.5	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.0	10.3	10.7	11.0	11.4	11.7

Die Masse ist mit Bremse 0.2kg höher.

Teilenummer	Auswahl									
	Ausführung	Steigung (mm)	Mit/ohne Bremse (1)	Controller	E/A-Modul	Mit Entstörfilter (3)	Kabellänge (m)	Hub (mm)	Rückspiseinheit	
RSF4	05	Nicht enthalten: Frei lassen Enthalten: B	Spezifikationen Stromversorgung AC100-115V AC200-230V	Absolute Encoder (mit Datenspeicherbatterie) C22A C22B	Inkrementelle Ausführung Spezifikationen	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	Standard 3.5m: 3 5m: 5 10m: 10	Flexibler Arm 3.5m: R3 5m: R5 10m: R10	150~1050 (50mm-Schritte)	RGT Wählen Sie immer diese Option bei Huben von mindestens 700mm in vertikalen Anwendungen.
	10									
	20									
	30									

(1) Wählen Sie die Option „Bremse“ für Einsatz in vertikalen Anwendungen. (Ausführung mit Bremse nicht für Steigung 30 verfügbar) (2) Controller werden werksseitig mit Parametern für jede Ausführung voreingestellt. Die Datenspeicherbatterien sind nicht RoHS-konform. (3) Für diesen Artikel ist ein Entstörfilter erforderlich. Wenn der Kunde den Entstörfilter getrennt einkauft, wählen Sie bitte „keinen“. Achten Sie darauf, dass an der Hauptseite eines Entstörfilters ein Überspannungsschutz installiert ist. Bzgl. Einzelheiten siehe Bedienungsanleitung.

Ordering Example

Teilenummer - Controller - E/A-Modul - mit/ohne Entstörfilter - Kabel - Hub

RSF420B - C22A - N - F1 - 3 - 200

Für Bestellungen von Aktuatoren mit Rückspiseinheit hängen Sie bitte -RGT an Hub.

Preis Roboterkorpus

Teilenummer	Stückpreis 1 ~ 5 Stk.									
	Hub (mm)									
	150	200/250	300/350	400/450	500/550	600/650	700/750	800/850	900/950	1000/1050
RSF4										
RSF4										

Controllerpreis

Ausführung E/A	Stückpreis 1 ~ 5 Stk.	
	/C22A Absolute-Encoder (mit Datenspeicherbatterie)	/C22B Inkrementelle Ausführung
N		
P		
C		
D		

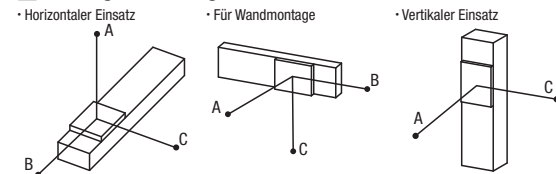
Kabelpreis

Kabel (Standard)	Stückpreis 1 ~ 5 Stk.	Kabel (flexibel)	Stückpreis 1 ~ 5 Stk.
5			
10			

Preis Entstörfilter

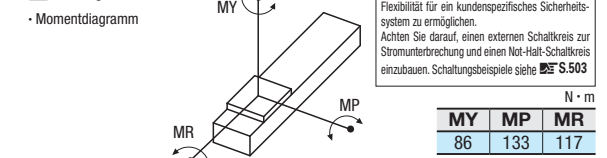
mit/ohne Entstörfilter	Stückpreis 1 ~ 5 Stk.
Nicht enthalten: F0	
Enthalten: F1	

Zulässige Überhangslast



Steigung	Masse	mm		
		A	B	C
05	50kg	722	42	47
	60kg	657	33	37
	80kg	577	23	25
10	40kg	617	119	127
	20kg	422	53	59
	55kg	420	36	40
20	5kg	1292	505	462
	15kg	572	158	151
	30kg	455	73	75
30	5kg	864	501	383
	15kg	491	156	140

Zulässiges statisches Moment



Notiz
 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

N · m		
MY	MP	MR
86	133	117

Max. Geschwindigkeit (mm/s) Bitte bestätigen Sie Details von max. Geschwindigkeiten basierend auf verschiedenen Höhen mit MSJM Web Simulator

Ausführung	Steigung (mm)	Hub (mm)							
		150-700	750	800	850	900	950	1000	1050
RSF4	05	300	240	195	150	135			
	10	600	480	390	300	270			
	20	1100~1200	960	780	600	540			
	30	800~1800	1440	1170	900	810			

Bei Hubbereichen von 650mm oder mehr können Kugelgewindtriebe in bestimmten Betriebsbereichen mitschwingen (kritische Geschwindigkeit). Verringern Sie in diesem Fall die Betriebsgeschwindigkeit gemäß der in der Tabelle oben angegebenen max. Geschwindigkeit.

Wenn der Überhang gleich 0 ist, verwenden Sie außen montierte Profilschiene für die Stützung der Gewichtslast.

Alterations Teilenummer - Controller Ausführung - E/A Ausführung - Entstörfilter vorhanden - Kabel Länge - Hub - (G, E... usw.)

RSF420B - C22A - N - F1 - 3 - 200 - G-E

<Preisbeispiel> Die Preise beziehen sich auf die Teilenummern links.
 (Aktuator) + (Controller) + (Kabel) + (Entstörfilter) + (Wechsel des Schmierstoffs) + Änderung des Ausgangspunktes = Gesamtpreis

Optionen	Wechsel des Schmierstoffs	Änderung des Ausgangspunktes	Handsteuergerät Standardspezifikationen	Handsteuergerät mit Totmannschalter	Support-Software Mit USB-Verbindungskabel	Support-Software Mit D-Sub-Verbindungskabel	E/A-Kabel	Kabel für Kaskadierung	Gebrauchsanweisung
Code	G	E	H	D	S	R	T	C	MJ5/KJ3
Spez.	Schmierstoff wird gegen partikelarmen austauscht. (NSK LG2)	Die Grundposition wird auf die gegenüberliegende Motorseite verlegt.	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. Bis zu 16 Controller können verbunden werden. Spezifikationen S.507	Bedienungsanleitung inbegriffen. Für Aktuator MJ5: Korpus KJ3: Controller (C21/C22)

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