

Einspindelroboter RS1 - Motor gefaltet -

RS
SINGLE AXIS ROBOT

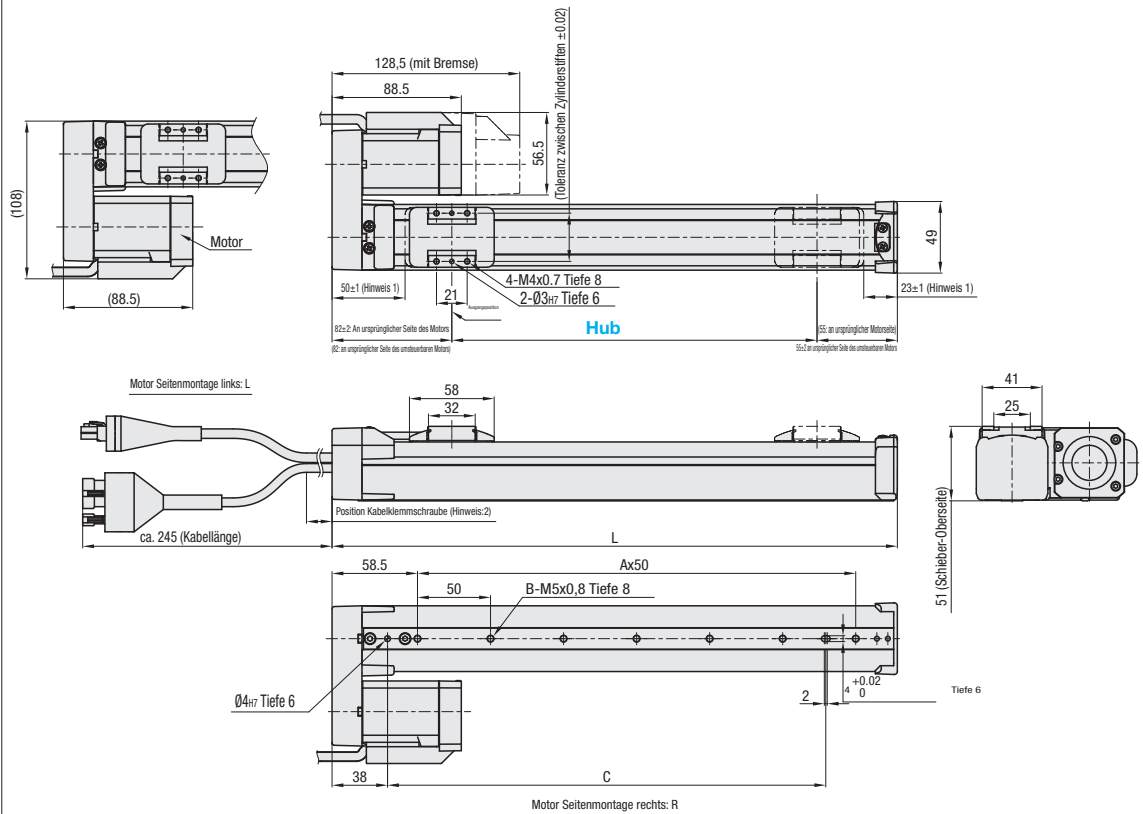
☎ Siehe Hinweise zum CE-Zeichen. S.456



Steuerungs-Spezifikationen S.497~506

Standardspezifikationen FAQ S.504

Ausführung	Steigung (mm)	Wiederholgenauigkeit (mm)	Max. Traglast (kg)		Maximale Schubkraft (N)	Hub (mm)	Max. Geschwindigkeit (mm/s)	Nennlebensdauer	Stromversorgung	Max. Positionierungspunkt
			Horizontal	Vertikal						
RS1	02	±0.02	6	4	150	50~400 (Abstand 50)	100	min. 10.000 km	DC24V ±10%	255 Punkte
	06		4	2	90					
	12		2	1	45					



(Hinweis 1) Abstand von den Enden zum mechanischen Anschlag
(Note 2) Die Kabel müssen zur Entlastung mit weniger als 80mm Abstand zu den Enden der Einheit nach unten gebunden werden.
(Hinweis 3) Der Mindestbiegeradius des Kabels beträgt 30mm.
(Hinweis 4) Diese Gewichtsangaben gelten für Einheiten ohne Bremsen.
Einheiten mit Bremsen wiegen 0.2 kg mehr.
(Hinweis 5) Die Riemenabdeckung ist nicht seitensymmetrisch. Wenn die Befestigungsausrichtung des Motors geändert wird, kann die Riemenabdeckung nicht wieder eingebaut werden.

Maße/Gewicht

Ausführung	Maße/Gewicht	Hub (mm)							
		50	100	150	200	250	300	350	400
RS1	L (mm)	187	237	287	337	387	437	487	537
	A (mm)	2	3	4	5	6	7	8	9
	B (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10
	C (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450
	Gewicht (kg)	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1

☞ Die Bremse fügt 0.2kg zum Gesamtgewicht hinzu.

■ Bauteile: Aktuator, Steuerung, Kabel

■ Zubehör

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

■ Roboterwerkstoff/Oberflächenbehandlung

Bauteile	Führungsschiene	Schlitten	Seitenabdeckung
M Werkstoff	Stahl	Aluminium	Aluminium
B Oberflächenbehandlung	-	-	Eloxiert

■ Allgemeine Spezifikationen

Kugelgewindetrieb	Motor	Positions-sensor	Betriebsumgebungs-temperatur, Feuchte
Ø8 (C10 gewalzt)	Schrittmotor	Drehmelder (Inkremental)	0~40°C, 35~85%RH (Keine Kondensation)

Teilenummer			Auswahl				
Ausführung	Steigung (mm)	Mit/ohne Bremse (☞1)	Motormontagerichtung	Steuerung (☞2)	E/A-Modul	Kabellänge (m)	Hub (mm)
RS1	02	Ohne : Frei lassen Mit: B	Seitenmontage rechts: R Seitenmontage links: L	Punktsteuerung: C1 Impulssteuerung: P1 (24VDC ±10%)	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	1 3 5 10 (Flexibles Kabel)	50~400 (50mm-Schritte)
	06						
	12						

☞1 Wählen Sie für vertikale Anwendungen die Ausführung „mit Bremse“. ☞2 Bei Auswahl der Steuerung in Impulsfolgeausführung ist eine Auswahl der E/A-Ausführung nicht erforderlich.



Ordering Example

Teilenummer	Motormontagerichtung	Steuerung	E/A-Modul	Kabellänge	Hub
RS102B	- L	- C1	- N	- 3	- 400
RS102B	- L	- P1	-	- 3	- 400

(Steuerung: P1)

Preis Roboterkorpus

Teilenummer	Stückpreis 1 ~ 2 Stk.							
	Hub (mm)							
	50	100	150	200	250	300	350	400
RS1□□								
RS1□□B								

Preis der Steuerung

Ausführung	E/A-Modul	Stückpreis
C1	N	
	P	
	C	
	D	
P1	-	

Kabelpreis

Kabellänge (m)	Stückpreis
1	
3	
5	
10	

Notiz

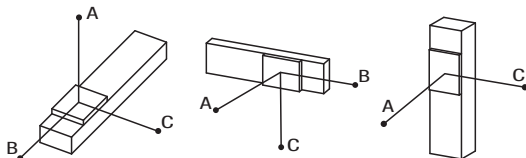
Diese Steuerung enthält keinen Unterbrecherschaltkreis, um maximale Flexibilität für das spezielle Sicherheitsprogramm des Kunden zu gewährleisten. Achten Sie darauf, einen externen Schaltkreis zur Stromunterbrechung und einen Not-Halt-Schaltkreis vorzusehen. Schaltbeispiele siehe S.503

Zulässige Überhanglast

• Horizontaler Einsatz

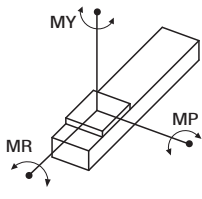
• Wandmontage

• Vertikaler Einsatz



Zulässiges statisches Moment

• Momentendiagramm



	MY	MP	MR
N·m	16	19	17

mm					mm					mm				
Steigung	Gewicht	A	B	C	Steigung	Gewicht	A	B	C	Steigung	Gewicht	A	B	C
02	6kg	863	40	60	02	6kg	39	26	789	02	4kg	53	53	
	4kg	869	61	92		4kg	72	48	829		2kg	118	118	
06	4kg	567	56	84	06	4kg	63	43	507	06	2kg	107	107	
	3kg	556	76	112		3kg	92	62	516		1kg	223	223	
	2kg	687	116	169		2kg	149	102	656		1kg	204	204	
	2kg	667	107	152		2kg	133	93	611		0.5kg	407	408	
12	1kg	807	218	292	12	1kg	274	204	776					

☞ Prüfen Sie die Einzelheiten zu den max. Drehzahlen entsprechend den verschiedenen Hubs anhand des MISUMI Web-Simulators.

Ausführung	Steigung (mm)	Hub (mm)							
		50	100	150	200	250	300	350	400
RS1	02				100				
	06				300				
	12				400~600				

<Preisbeispiel> Die Preise beziehen sich auf die Teilenummern links.
(Aktuator) + (Steuerung) + (Kabel) +

(Wechsel des Schmierstoffs) + (Änderung des Ausgangspunktes) = Gesamtpreis



Alterations



Teilenummer

Motor

Steuerung

E/A

Kabel

Hub

(G, E...usw.)

RS102B

- L

- C1

- N

- 3

- 400

- G-E

Optionen	Wechsel des Schmierstoffs	Änderung des Ausgangspunktes Modell 	Handsteuergesetz Standardspezifikationen	Handsteuergesetz mit Totmannschalter	Support-Software Mit USB-Übertragungs- kabel	Support-Software Mit D-Sub-Übertragungs- kabel	E/A-Kabel	Kabel für Verkettungs- verbindungen	Gebrauchsanwei- sung MJ5: Korpus KJ3-Steuerung (C1) KJ4-Steuerung (P1)	Änderung der Kunststofffarbe des Grundkörpers
	G	E	H	D	S Kommunikationsspezifikationen RS232	R Kommunikationsspezifikationen RS232	T/TP T: Steuerung C1 TP: Steuerung P1	C Länge: 300mm	MJ5/KJ3/KJ4	BC
Spez.	Schmierstoff wird gegen partikelarmen Schmierstoff ausgetauscht. (NSK LG2)	Die Grundposition wird auf die gegenüberliegende Motorseite verlegt.	Einschließlich Handsteuergesetz. Spezifikationen  S.503, 507	Handsteuergesetz mit Totmannschalter ist im Lieferumfang enthalten. Spezifikationen  S.503, 507	Einschließlich Support-Software mit USB-Übertragungskabel. Spezifikationen  S.503, 507	Einschließlich Support-Software mit D-Sub-Übertragungskabel. Spezifikationen  S.507	E/A-Kabel inbegriffen. Erforderlich für NPW PNP-Konfigurationen. Spezifikationen  S.507	Ein Kabel zum Anschluss von mehreren Steuerungen. Es können maximal 16 Steuerungen angeschlossen werden. Spezifikationen  S.507	Einschließlich Gebrauchsanweisung. Aktuator MJ5: Steuerung KJ3: KJ4:	Farbänderung der Aktuator-Kunststoffteile in Schwarz.

☞ Optionale Teile siehe S.507 ☞ Es ist günstiger, die optionalen Teile als Option zu bestellen und nicht einzeln.

☞ Zum Eingeben der Punktdaten ist der praktische Verteiler oder die Support-Software erforderlich. ☞ Für die E/A-Steuerung der parallelen Kommunikation ist ein E/A-Kabel erforderlich.

☞ Einzelheiten zur Verkettung siehe S.507 ☞ Die korrekte E/A-Kabelauführung für die entsprechende Steuerungsausführung auswählen.