

Einspindelroboter RS2 - gerade Ausführung



☺ Siehe Hinweise zum CE-Zeichen. ☞ S.456



Steuerung

Aktuator

Spezifikationen für schwarze Kunststoffausführung beziehen sich auf Grundkörper (Optionen siehe wählen)

Gebrauchsanweisung (CD-ROM)

■ Bauteile: Aktuator/Steuerung/Kabel

■ Zubehör

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

■ Roboterwerkstoff/Oberflächenbehandlung

Bauteile	Führungsschiene	Schlitzen	Seitenabdeckung
Werkstoff	Stahl	Aluminium	Aluminium
Oberflächenbehandlung	-	-	Eloxiert

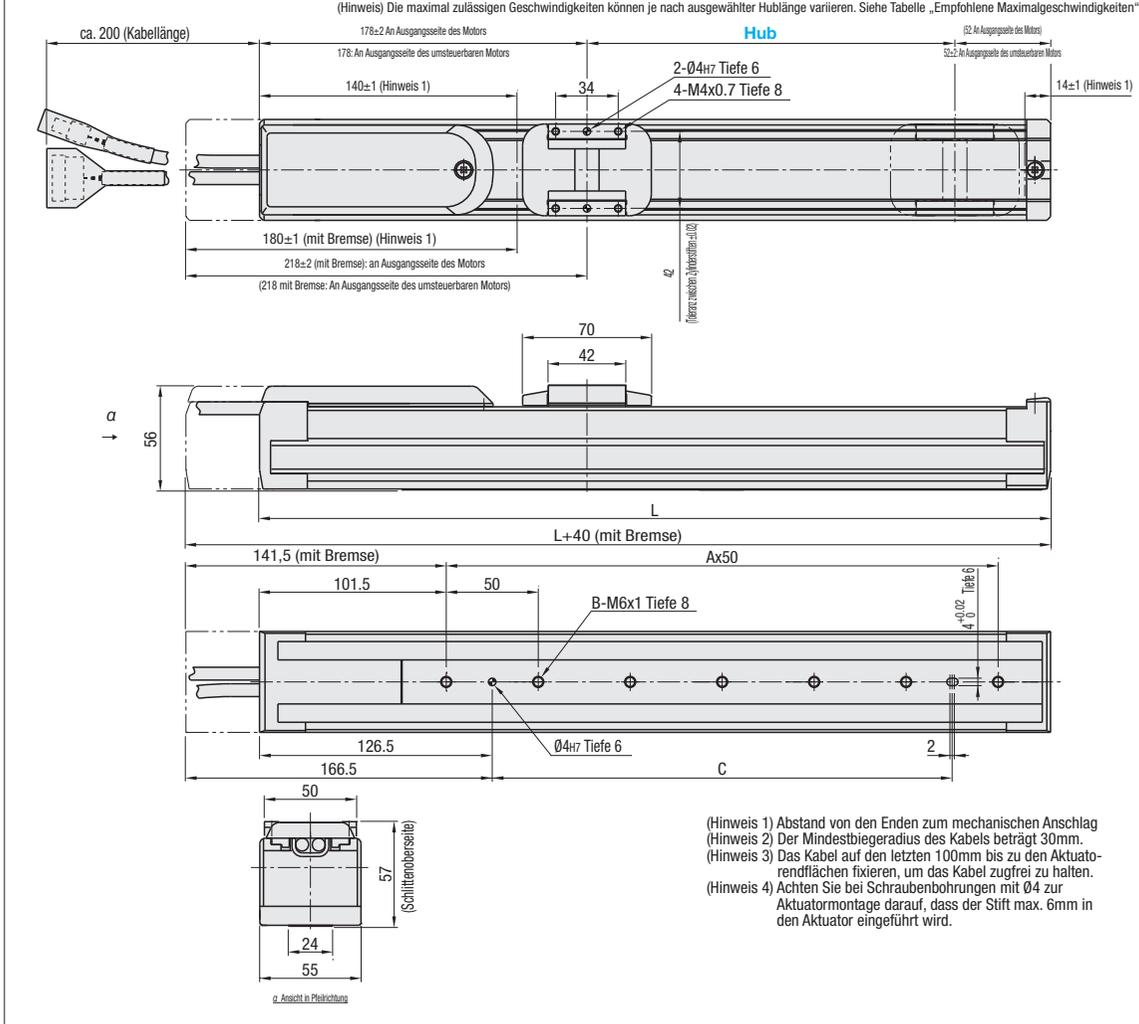
■ Allgemeine Spezifikationen

Kugelwindertrieb	Motor	Positionssensor	Betriebsumgebungs-temperatur, Feuchte
Ø12 (C10 gewalzt)	Schrittmotor	Drehmelder (Inkremental)	0~40°C, 35~85%RF (Keine Kondensation)

Steuerungs-Spezifikationen ☞ S.497-506 Diagramm der Zykluszeit ☞ S.455 Reinraumspezifikationen sind auf unserer Website zu finden.

■ Standardspezifikationen FAQ ☞ S.504

Ausführung	Steigung (mm)	Wiederholgenauigkeit (mm)	Max. Traglast (kg)		Max. Schubkraft (N)	Hub (mm)	Max. Geschwindigkeit (Hinweis) (mm/Sek)	Nennlebensdauer	Stromversorgung	Max. Positionierungspunkt
			Horizontal	Vertikal						
RS2	06	±0.02	10	2	90	50~800 (Abstand 50)	300~190	min. 10.000 km	DC24V ±10%	255 Punkte
	12		6	1	45		600~380			
	20		4	-	27		1000~633			



■ Maße/Gewicht

Ausführung	Maße/Gewicht	Hub (mm)																
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
RS2	L (mm)	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	
	A (mm)	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	
	B (mm)	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	
	C (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500	500
	Gewicht (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0	

☞ Die Bremse fügt 0.2 kg zum Gesamtgewicht hinzu.

Ausführung	Teilenummer		Auswahl			
	Steigung (mm)	Mit/ohne Bremse (☺1)	Steuerung (☺2)	E/A-Modul	Kabellänge (m)	Hub (mm)
RS2	06	Ohne: Frei lassen Mit: B	Punktsteuerung: C1 Impulssteuerung: P1 (24VDC ±10%)	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	1 3 5 10 (Flexibles Kabel)	50~800 (50mm-Schritte)
	12					
	20					

(☺1) Wählen Sie für vertikale Anwendungen die Ausführung „mit Bremse“. (Die Bremsenoption ist nicht für Steigung 20 erhältlich) (☺2) Bei Auswahl der Steuerungen in Impulssteuerung ist keine Auswahl der E/A-Ausführung erforderlich.

Ordering Example

Teilenummer - Steuerung - E/A-Modul - Kabellänge - Hub

RS206B - C1 - N - 3 - 400 (Steuerung: P1)

RS206B - P1 - - - 3 - 400

■ Preis Roboterkorpus

Teilenummer	Stückpreis 1 ~ 2 Stk.															
	Hub (mm)															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2☐☐																
RS2☐☐B																

■ Preis der Steuerung

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

■ Kabelpreis

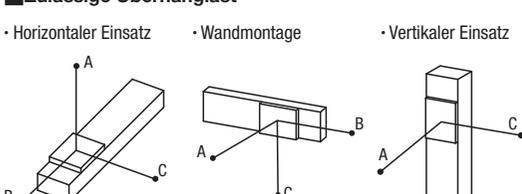
Ausführung	E/A-Modul	Stückpreis
C1	N	
	P	
	C	
	D	
P1	-	

! 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.

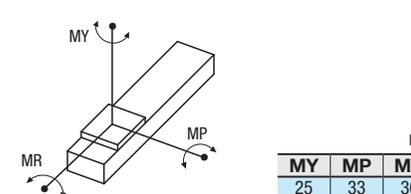
■ Zulässige Überhanglast

- Horizontaler Einsatz
- Wandmontage
- Vertikaler Einsatz



■ Zulässiges statisches Moment

• Momentendiagramm



	MY	MP	MR
	25	33	30

■ Max. Geschwindigkeit (mm/s) ☞ Prüfen Sie die Einzelheiten zu den max. Drehzahlen entsprechend den verschiedenen Höhen anhand der MSCM Web-Simulatoren.

Ausführung	Steigung (mm)	Hub (mm)					
		50~600	650	700	750	800	
RS2	06	300	280	250	220	190	
	12	400~600	560	500	440	380	
	20	350~1000	933	833	733	633	

☞ Bei Hubbereichen von 650mm oder darüber können in bestimmten Betriebsbereichen die Kugelgewindetriebe mitschwingen (kritische Geschwindigkeit). Ist das der Fall, die Betriebsgeschwindigkeit reduzieren, siehe Max. Geschwindigkeit in der Tabelle oben.

<Preisbeispiel> Die Preise beziehen sich auf die Teilenummern links.

(Preis Roboterkörper) + (Controllerpreis) + (Kabelpreis) + (Aufpreis für alternativen Schmierstoff) + (Aufpreis für alternativen Anschlagpunkt) = Gesamtpreis

Alterations

Teilenummer - Steuerung Ausführung - E/A-Modul - Kabel Länge - Hub - (G, E... usw.)

RS206B - C1 - N - 3 - 400 - G-E

Optionen	Handsteuergerät mit Totmansschalter	Handsteuergerät mit Totmansschalter	Support-Software mit USB-Übertragungskabel	Support-Software mit D-SUB-Übertragungskabel	E/A-Kabel	Kabel für Verkettungsverbindungen	Gebrauchsanweisung	Änderung der Kunststofffarbe des Grundkörpers
Wechsel des Schmierstoffs	Änderung des Ausgangspunktes	Handsteuergerät mit Totmansschalter	Support-Software mit USB-Übertragungskabel	Support-Software mit D-SUB-Übertragungskabel	T-Steuerung C1 TP-Steuerung P1	Länge: 300mm	MJ5; Korpus KJ3-Steuerung (C1) KJ4-Steuerung (P1)	Farbänderung der Aktuator-Kunststoffteile in Schwarz.
G	E	H	D	S	R	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC

☞ 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.

☞ Die korrekte E/A-Kabelauführung für die entsprechende Steuerungsausführung auswählen.