Einspindelroboter RSD1 - Spindelausführung -

RS
SINGLE AXIS ROBOT

Siehe Hinweise zum CE-Zeichen. S.456

Steuerungs-Spezifikationen S.497~506

Bauteile: Aktuator/Steuerung/Kabel

Zubehör

	Spezifikationen Steuerungs-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
M Werkstoff	Aluminium	Stahl	ABS
S Oberflächenbehandlung	Acryllack	-	-

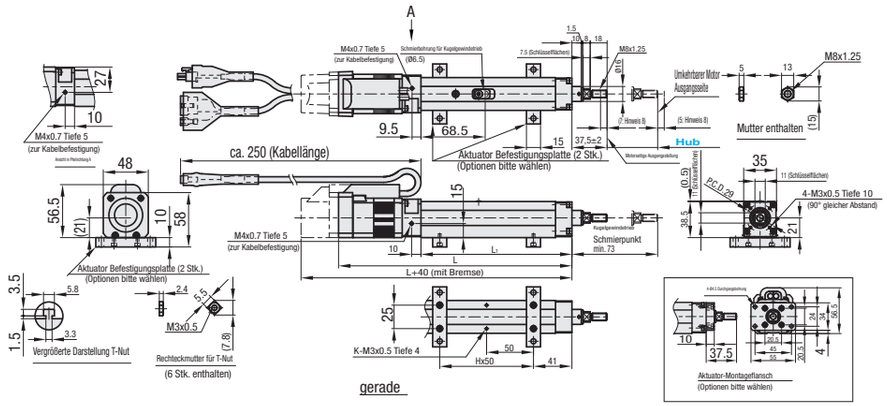
Allgemeine Spezifikationen

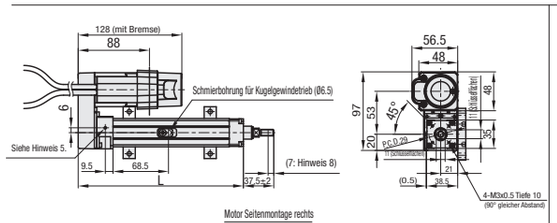
Kugelgewindetrieb	Motor	Positionssensor	Betriebsumgebungstemperatur, Feuchte
Ø8 (C10 gewalzt)	Schrittmotor	Drehmelder (Inkremental)	0~40°C, 35~85%RF (Keine Kondensation)

Standardspezifikationen FAQ S.503

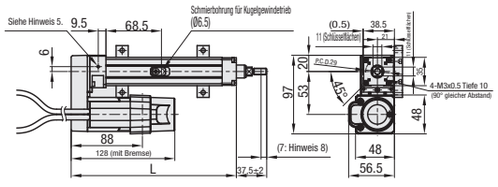
Ausführung	Steigung (mm)	Wiederholgenauigkeit (mm)	Max. Traglast (kg) Horizontal	Max. Traglast (kg) Vertikal	Max. Schubkraft (N)	Nennlebensdauer 1	Toter Gang (mm)	Genauigkeit ohne Stangendrehung (Grad)	Hub (mm)	Max. Geschwindigkeit 2 (mm/Sek.)	Stromversorgung	Max. Positionierungspunkt
RSD1	6	±0.02	~20	~8	100	min. 5.000km	max. 0.1	±1.0	50~200 (Abstand 50)	~250	DC24V ±10%	255 Punkte
	12		~10	~4	75					~500		

1. Die Lebensdauer bei vertikalem Einsatz kann je nach Traglast variieren. Siehe „Tabelle Lebensdauer". 2. Die maximalen Geschwindigkeiten können je nach Traglast variieren. Siehe „Tabelle Geschwindigkeit - Maximale Traglast".

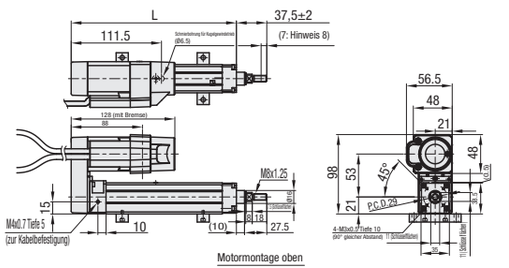




Motor Seitenmontage rechts



Motor Seitenmontage links



Motormontage oben

Hinweis 1. Last kann nur in axialer Richtung angesetzt werden. Bitte außen zusätzlich montierte Führungsvorrichtungen einsetzen, damit die Stangen nicht radial belastet werden.
Hinweis 2. Die Schlüsselfläche hat bezogen auf die Grundfläche keine feste Richtung.
Hinweis 3. Zur Gewährleistung eines geraden Laufs außen montierte Führungsvorrichtungen verwenden.
Hinweis 4. Das Kabel muss ohne übermäßige Spannung befestigt werden.
Hinweis 5. Das Kabel kann mit der M4 Innensechskantschraube befestigt werden (effektive Schraubentiefe ist 5mm).
Hinweis 6. Der Mindestbiegeradius des Kabels beträgt 30mm.
Hinweis 7. Die Bremse fügt 0.2kg zum Gewicht hinzu.
Hinweis 8. Gibt den Abstand zum mechanischen Anschlag an.

Maße/Gewicht

Ausführung	Maße/Gewicht	Motormontagerichtung: Gerade Hub (mm) 50	100	150	200	Motormontagerichtung: R/L/U Hub (mm) 50	100	150	200
RSD1	L_1 (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
	Gewicht (kg)(Hinweis 7)	1.1	1.3	1.4	1.6	1.3	1.5	1.6	1.8

Die Bremse fügt 0.2kg zum Gesamtgewicht hinzu.

Teilenummer: Ausführung	Steigung (mm)	Mit/ohne Bremse (1)	Auswahl: Motormontagerichtung	Steuerung (2)	E/A-Modul	Kabellänge (m)	Hub (mm)
RSD1	06	Ohne: Frei lassen Mit: B	Gerade: Frei lassen Seitenmontage rechts: R Seitenmontage links: L Montage oben: U	Punktsteuerung: C1 Impulssteuerung: 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 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	
RSD106B	L	C1	N	3	200	(Motormontagerichtung: L)
RSD106B		C1	N	3	200	(Motormontagerichtung: Gerade)
RSD106B	L	P1		3	200	(Motormontagerichtung: L, Steuerung: P1)

Preis Roboterkorpus

Teilenummer	Stückpreis 1~3 Stk. Hub (mm) 50	100	150	200
RSD1□□				
RSD1□□B				

Preis der Steuerung

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

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

Vergleichstabelle Geschwindigkeit - maximale Traglast

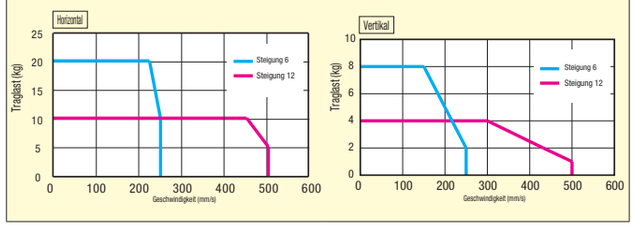
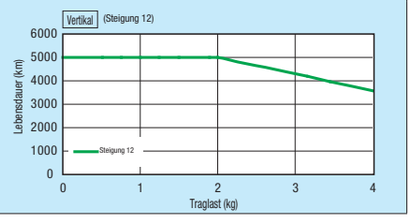


Tabelle Lebensdauer Die Nennlebensdauer beträgt mindestens 5.000km. Bei folgenden Ausführungen hängt die Lebensdauer allerdings von der maximalen Traglast sowie von Art des Einsatzes ab.



Alterations

Teilenummer	Motormontage Richtung	Steuerung Ausführung	E/A Ausführung	Kabel Länge	Hub	(G, E…usw.)
RSD1B	L	C1	N	3	200	G-E

Optionen	Handsteuergerät Standardspezifikationen	Handsteuergerät mit Totmannschalter	Support-Software Mit USB-Übertragungskabel (Kommunikationsspezifikationen: RS232C)	Support-Software Mit D-SUB-Übertragungskabel (Kommunikationsspezifikationen: RS232C)	E/A-Kabel T: Steuerung C1 TP: Steuerung P1	Kabel für Verkettungsverbindungen Länge: 300mm	Gebrauchsanweisung MJ5: Korpus KJ3: Steuerung (C1) KJ4: Steuerung (P1)	Änderung der Kunststoffarbe des Grundkörpers	Aktuator-Befestigungsplatte	Aktuator-Montageflansch	Wellendüse zur Schmierung
Code	H	D	S	R	T/TP	C	MJ5/KJ3/KJ4	BC	HP	VP	N
Spez.	Einschließlich Handsteuergerät. Spezifikationen S.503, 507	Handsteuergerät mit Totmannschalter ist im Lieferumfang enthalten. Spezifikationen S.503, 507	Einschließlich Support-Software mit USB-Übertragungskabel. Spezifikationen S.503, 507	Support-Software mit D-SUB-Übertragungskabel im Lieferumfang enthalten. Spezifikationen S.507	E/A-Kabel inbegriffen. Erforderlich für NPN/PNP-Konfigurationen. Spezifikationen S.507	Ein Kabel zum Anschluss von mehreren Steuerungen. Bis zu 16 Steuerungen können angeschlossen werden. Spezifikationen S.507	Einschließlich Gebrauchsanweisung. Für Aktuator MJ5: Für Controller KJ3: KJ4:	Farbänderung der Aktuator-Kunststoffteile in Schwarz.	2 Platten zur horizontalen Montage sind im Lieferumfang enthalten. Spezifikationen S.507	1 Platte wird zur vertikalen Montage mitgeliefert. Spezifikationen S.507	Bei der Motormontage oben diese Düse zum Aufbringen des Schmierstoffs auf den Kugelgewindetrieb verwenden.

Optionale Teile siehe **S507** 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 **S505** Die korrekte E/A-Kabelausführung für die entsprechende Steuerungsausführung auswählen.