

Einspindelroboter RSD2 - Stabausführung -



Hinweise zum CE-Zeichen. S.456

Akteur
Controller
(gerade)

Kabel
(Motor Seitenmontage links)

Bedienungsanleitung (CD-ROM)

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, 6 Befestigungsmuttern	-	-	-
	CC-Link-Anschluss	DeviceNet-Anschluss	

Robotwerkstoff/Oberflächenbehandlung

Bauteile	Körper	Kolbenstange	Abdeckung
M Material	Aluminium	Stahl	ABS
S Farbgestaltung	Acryllack	-	-

Allgemeine Spezifikationen

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

Standardspezifikationen FAQ S.503

Ausführung	Steigung (mm)	Wiederholgenauigkeit (mm)	Max. Traglast (kg)	Max. Schubkraft (N)	Nennlebensdauer ①	Toter Gang (mm)	Genauigkeit ohne Stangendrehung (Grad)	Hub (mm)	Max. Geschwindigkeit ② (mm/s)	Eingangsstromversorgung	Max. Positionierpunkt
RSD2	02	±0.02	45	25	600	min. 5.000km	max. 0.1	±1.0	50–300 (Abstand 50)	DC24V ±10%	255 Punkte
	06		40	12	300				~80		
	12		25	5	150				~250		

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“.

gerade

Motor Seitenmontage links

Motor Seitenmontage rechts

Hinweis 1. Lässt sich nur in axialer Richtung ansetzen. Bitte verwenden Sie die außen montierten Führungen zusammen, um Radiallasten an den Stangen zu vermeiden.
Hinweis 2. Die Ausrichtung der Schlüsselflächen ist nicht in Bezug auf die Grundfläche fixiert.
Hinweis 3. Verwenden Sie außen montierte Profilschienenführungen zur Sicherstellung eines geraden Laufs.
Hinweis 4. Die ursprüngliche Seite des umsteuerbaren Motors kann bei einer Steigungsvorgabe von 2mm nicht festgelegt werden.
Hinweis 5. Das Kabel sollte ohne übermäßige Spannung befestigt werden.
Hinweis 6. Verwenden Sie die M4-Sechskantschraube zur Befestigung des Kabels (effektive Einschraublänge 5mm).
Hinweis 7. Der Mindestbogenradius des Kabels beträgt 30mm.
Hinweis 8. Die Masse ist mit Bremse 0.2kg höher.
Hinweis 9. Gibt den Abstand zum mechanischen Anschlag an.

Front View

Motor Seitenmontage links

Motor Seitenmontage rechts

Abmessungen/Masse

Ausführung	Abmessungen/Masse	Motormontagerichtung: gerade						Motormontagerichtung: R/L					
		Hub (mm)						Hub (mm)					
50	100	150	200	250	300	50	100	150	200	250	300		
RSD2	L1 (mm)	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
	L (mm)	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	209.5	259.5	309.5	359.5	409.5	459.5
	Masse (kg) [Hinweis 8]	1.4	1.7	1.9	2.2	2.4	2.7	1.6	1.9	2.1	2.4	2.6	2.9

Die Gesamtmasse ist mit Bremse 0.2kg höher.

Teilenummer

Ausführung	Steigung (mm)	Mit/ohne Bremse (①)	Motormontagerichtung	Controller (②)	E/A-Modul	Kabellänge (m)	Hub (mm)
RSD2	02	Nicht enthalten: Frei lassen	Gerade: Frei lassen Seitenmontage rechts: R Seitenmontage links: L	Punktsteuerung: C1 (24VDC ±10%)	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	1 3 5 10	50–300 (50mm-Schritte)
	06	Enthalten: B					
	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.

Teilenummer		Auswahl					
Ausführung	Steigung (mm)	Mit/ohne Bremse (①)	Motormontagerichtung	Controller (②)	E/A-Modul	Kabellänge (m)	Hub (mm)
RSD2	02	Nicht enthalten: Frei lassen	Gerade: Frei lassen Seitenmontage rechts: R Seitenmontage links: L	Punktsteuerung: C1 (24VDC ±10%)	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	1 3 5 10	50–300 (50mm-Schritte)
	06	Enthalten: B					
	12						

Ordering Example	Teilenummer	- Motormontagerichtung -	- Controller -	- E/A-Modul -	- Kabellänge -	- Hub -
	RSD206B	- L -	- C1 -	- N -	- 3 -	- 200 -
	RSD206B	- -	- C1 -	- N -	- 3 -	- 200 -
	RSD206B	- L -	- P1 -	- -	- 3 -	- 200 -

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

Preis Roboterkorpus

Teilenummer	Stückpreis 1-3 Stk.				
	50	100	150	200	250
RSD2 0					
RSD2 1					

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	

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

Tabelle Geschwindigkeit - Maximale Traglast

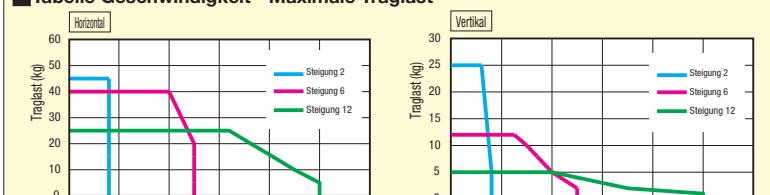
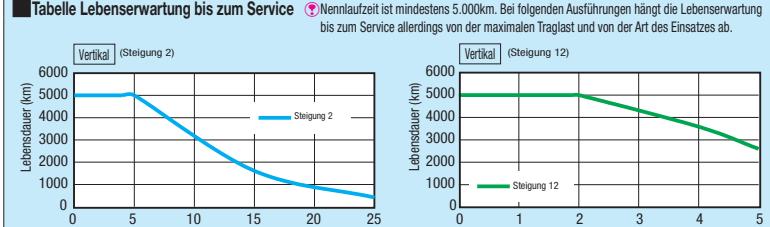


Tabelle Lebenserwartung bis zum Service



Alterations

Optionen	Teilenummer	Motormontagerichtung	Controller-Ausführung	E/A-Ausführung	Kabel-Länge	Hub	(G, E...usw.)
Handsteuergerät Standardspezifikationen	RSD2B	- L -	- C1 -	- N -	- 3 -	- 200 -	- G-E
Support-Software mit Totmannschalter Kommunikationspezifikationen RS232C							

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.