Einspindelroboter RSB1 - Riemenausführung -

RS
SINGLE AXIS ROBOT

Hinweise zum CE-Zeichen. S.456

Controller-Spezifikationen S.497~506

■ **Bauteile:** Aktuator, Controller, Kabel, (Batterie), (Entstörfilter)

■ **Zubehör**

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

■ **Roboterwerkstoff/Oberflächenbehandlung**

Bauteile	Führungsschiene	Schlitten	Abdeckung
M Werkstoff	Stahl	Aluminium	Aluminium
S Oberflächenbehandlung	-	Eloxiert	Eloxiert

■ **Allgemeine Spezifikationen**

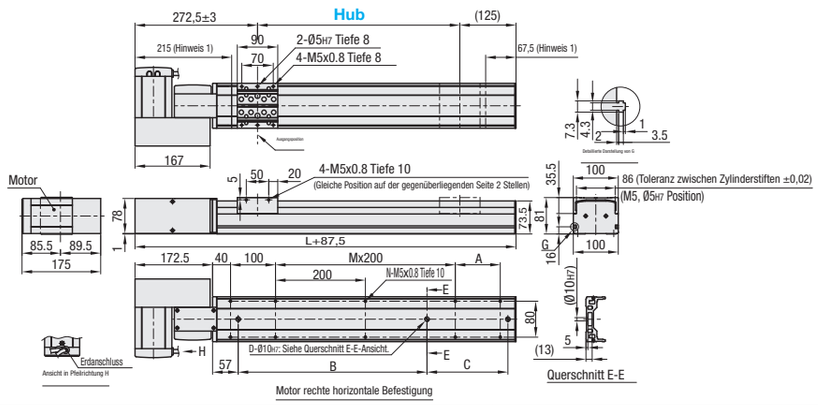
Antrieb	Motor	Positionserkennung	Betriebsumgebungstemperatur, Luftfeuchtigkeit
Riemen	Wechselstromservomotor 100W	Drehmelder	0~40°C, 35~85%RH (Keine Kondensation)

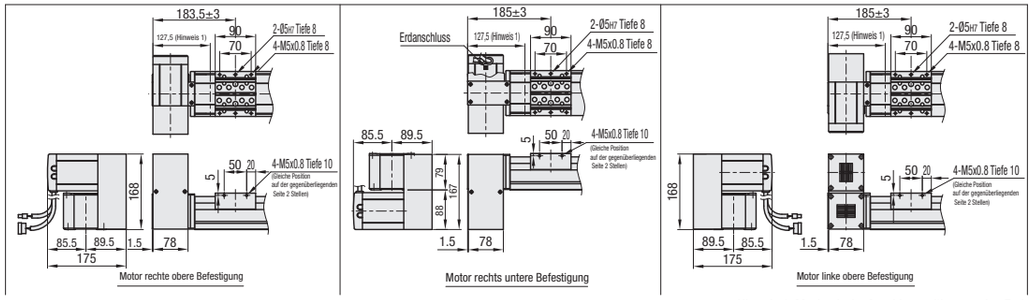
■ **Standardspezifikationen** FAQ S.504

Ausführung	Riemen (mm)	Wiederholgenauigkeit (mm)	Max. Tragkraft (kg) (Nur horizontal)	Hub (mm)	Nennlaufzeit (Hinweis)	Stromversorgung	Max. Positionierpunkt
RSB1	Steigung 25 Äquivalent	±0.04	10	150~2550 (Abstand 50)	10,000km	AC100V~115V AC200~230V ±10%	255 Punkte

(Hinweis) Referenzwert der Laufzeit bei max. Überhanglast an den Führungen.

■ **Motormontagerichtung** Wählen der Motormontagerichtung von den folgenden sechs Ausführungen:





Hinweis 1. Mechanische Anschlagposition von den Enden.

Abmessungen/Masse

Ausführung	Abmessungen/Masse	Hub (mm)																									
		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
RSB1	L (mm)	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660
	A (mm)	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
	B (mm)	240			420			600				780				960				1140				1320		
	C (mm)	-										-														
	D (mm)	2																								
	M (mm)	-	1				2				3				4				5				6			
	N (mm)	6	8				10				12				14				16				18			
	Masse (kg)	7.4	7.8	8.2	8.6	9	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.3	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	13.7	14.1	14.5	14.9	15.3	15.7	16.1	16.5	16.9

Ausführung	Abmessungen/Masse	Hub (mm)																									
		1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	
RSB1	L (mm)	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860	
	A (mm)	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	
	B (mm)	1320																								
	C (mm)	-	240			420				600				780				960				1140			1320	
	D (mm)	2	3																							
	M (mm)	7				8				9				10				11				12				
	N (mm)	20				22				24				26				28				30				
	Masse (kg)	17.3	17.7	18	18.4	18.8	19.2	19.6	20	20.4	20.8	21.2	21.6	22	22.4	22.8	23.2	23.6	24	24.4	24.8	25.2	25.6	25.9	26.3	

Teilenummer		Auswahl					
Ausführung	Motormontagerichtung	Controller (1)	E/A-Modul	Mit/ohne Entstörfilter (2)	Kabel		Hub (mm)
RSB1	Motor links horizontal: L Motor rechts horizontal: R Motor links oben: LU Motor rechts oben: RU Motor links unten: LD Motor rechts unten: RD	Spezifikationen / Stromversorgung: Absolut-Encoder (mit Datenspeicherbatterie) / Inkrementelle Ausführung AC100V~: C22A / C22B AC200~230V: C22A / C22B	NPN: N PNP: P CC-Link: C DeviceNet: D	Nicht enthalten: F0 Enthalten: F1 Spezifikationen S.508	Standard: 3.5m: 3, 5m: 5, 10m: 10 Flexibel: 3.5m: R3, 5m: R5, 10m: R10		150~2550 (50mm-Schritte)

(1) Die Controller werden werksseitig mit Parametern für jede Ausführung voreingestellt. Die Datenspeicherbatterien sind nicht RoHS-konform. (2) Für diesen Artikel ist ein Entstörfilter erforderlich. Wenn der Kunde den Entstörfilter getrennt einkauft, wählen Sie bitte „Nicht enthalten". Achten Sie darauf, dass an der Hauptseite eines Entstörfilters ein Überspannungsschutz installiert ist. Bzgl. Einzelheiten siehe Bedienungsanleitung.

Ordering Example

Teilenummer	-	Motor Befestigungsrichtung	-	Controller Ausführung	-	E/A Ausführung	-	Entstörfilter	-	Kabel Länge	-	Hub
RSB1	-	L	-		-	N	-	F1	-	5	-	2550

■ **Preis Roboterkorpus**

Teilenummer	Stückpreis 1 ~ 5 Stk. Hub (mm)													
RSB1	150	200/250	300/350	400/450	500/550	600/650	700/750	800/850	900/950	1000/1050	1100/1150	1200/1250	1300/1350	
	1400/1450	1500/1550	1600/1650	1700/1750	1800/1850	1900/1950	2000/2050	2100/2150	2200/2250	2300/2350	2400/2450	2500/2550	-	
													-	

■ **Controllerpreis**

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

■ **Kabelpreis**

Kabel (Standard)	Stückpreis 1 ~ 5 Stk.	Kabel (flexibel)	Stückpreis 1 ~ 5 Stk.
3		R3	
5		R5	
10		R10	

■ **Preis Entstörfilter**

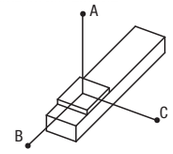
mit/ohne Entstörfilter	Stückpreis 1 ~ 5 Stk.
Nicht enthalten: F0	
Enthalten: F1	

Notitz

Der Schaltkreis zur Stromunterbrechung ist in diesem Controller nicht installiert, um eine maximale Flexibilität für ein kundenspezifisches Sicherheitssystem zu ermöglichen. Ein externer Schaltkreis zur Stromunterbrechung und einen Not-Halt-Schaltkreis müssen vorgesehen werden.
Schaltungsbeispiele S.503

■ **Zulässige Überhanglast**

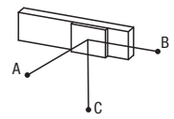
・Horizontaler Einsatz



mm

	A	B	C
3kg	1800	1392	1084
5kg	1574	826	696
8kg	1221	509	474
10kg	1171	403	407

・Für Wandmontage

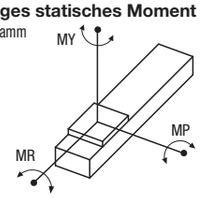


mm

	A	B	C
3kg	1144	1005	1734
5kg	724	576	1199
8kg	493	333	918
10kg	414	254	869

■ **Zulässiges statisches Moment**

・Momentdiagramm



(Einheit: N · m)

MY	MP	MR
188	188	165

■ **Max. Geschwindigkeit (mm/s)** Bitte bestätigen Sie Details von max. Geschwindigkeiten in Abhängigkeit verschiedener Hübe mit MISUMI Web Simulator.

Teilenummer	Hub (mm)	
	150~350	450~2250
RSB1	~1750	1875

Alterations

Teilenummer	-	Motormontage Richtung	-	Controller Ausführung	-	E/A Ausführung	-	mit/ohne Entstörfilter	-	Kabel Länge	-	Hub
RSB1	-	L	-		-	N	-	F1	-	5	-	2550

<Preisbeispiel> Die Preise beziehen sich auf die Teilenummern links: JPY399,400.
(Aktuator) + (Controller) + (Kabel) + (Entstörfilter) + (Wechsel des Schmierstoffs) + (Änderung des Ausgangspunktes)

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 Kaskadenverbindung	Gebrauchsanweisung
		Motor			Kommunikationsspezifikationen: RS232C	Kommunikationsspezifikationen: RS232C		Länge: 300m	MJ5: Korpus KJ3:Controller (C21/C22)
Code	G	E	H	D	S	R	T	C	MJ5/KJ3
Spez.	Schmierstoff wird gegen partikelarmen Schmierstoff ausgetauscht. (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: Für Controller KJ3:

Für optionale Teile siehe S.507 Es ist kostengünstiger, diese Teile als Option zu bestellen, als einzeln zu kaufen.
Die Eingabe von Punktdaten erfordert das Handsteuergerät oder die Support-Software. Ein E/A-Kabel ist zur E/A-Steuerung bei paralleler Kommunikation erforderlich.
Details zu Kaskaden siehe S.505