Controller für Einspindelroboter

Kompakt, vielseitig und hohe Leistung

RS
SINGLE AXIS ROBOT

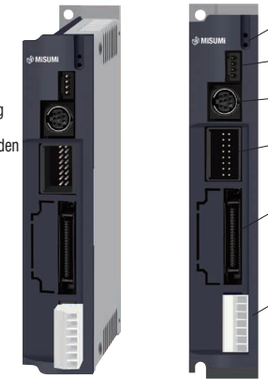
Hinweise zum CE-Zeichen. S.456

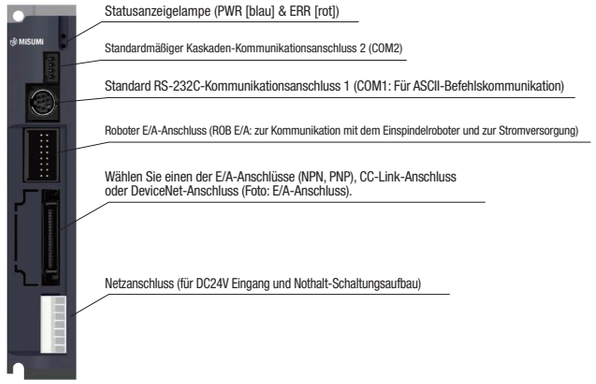
EXRS-C1

Positionsregler ausschließlich für Serien RS/RSD/RSDG mit Schrittmotoren

Neu serienmäßig Kaskadenfunktion

Unabhängig von der Controller-Ausführung können bis zu 16 Controller über eine Kaskade miteinander verbunden werden





Positionsregler EXRS-C1

EXRS-P1

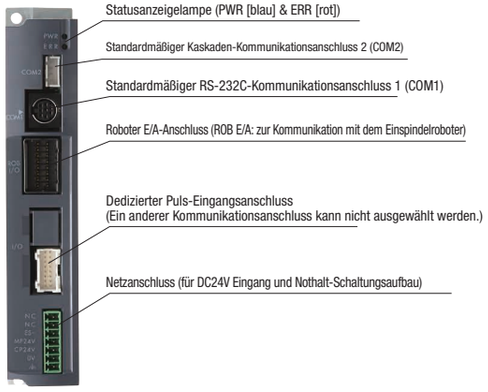
Impulseingangs-Controller ausschließlich für Serien RS/RSD/RSDG mit Schrittmotor

NEU Ausführung Impulseingang

Bestehende Einspindelroboter von MISUMI können mit Impulssignaleingang betrieben werden!

Standardfunktion Kaskadenfunktion

Details siehe **S.505.**



Controller EXRS-P1 für Impulseingang

EXRS-C2

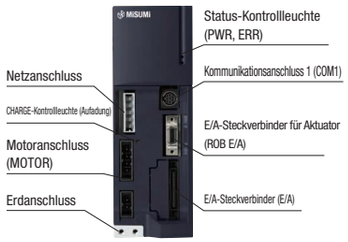
Positionsregler ausschließlich für Serien RSH/RSF/RSB mit Wechselstromservomotor

Neu serienmäßig Kaskadenfunktion

Unabhängig von der Controller-Ausführung können bis zu 16 Controller über eine Kaskade miteinander verbunden werden!

EXRS-C2 Positionsregler

Vorderseite



Vorderseite
(mit geöffneter Frontplatte)

EXRS-C1/EXRS-P1 Gemeinsame Grundinformation

Anzahl gesteuerter Achsen	1 Achse (Punkte: 225 Punkte)
Steuerbare Roboter	Serie RSDG mit Schrittmotoren, Serien RSD und RSDG zur Steuerung des RS Roboterhauptkorpus für Reinraumbedingungen [aufgelistet im WEB].
Max. Leistungsaufnahme	70VA~110VA
Stromversorgung	Empfohlen DC24V±10% (externe Stromquelle erforderlich) externe Stromquelle: MISUMI Teilenummer ESP20-100-24
Äußere Abmessungen/Korpusmasse	B 30 (Breite) mm x H 162 (Höhe) mm x T 82 (Tiefe) mm / ca. 200g
Steuerungsmethode	Geschlossenes Vektorregelverfahren
Positionserkennungsverfahren	Resolverausführung, Dreh-/Winkelsensor (Auflösung 20480 Impulse/Umdrehung)
Referenzfahrtmethode	Endanschlagmethode (keine andere Referenzfahrtmethode verfügbar)
Externe Kommunikationsmethode	COM1 ist mit RS-232C-Kommunikationsanschluss ausgestattet. COM2 ist mit einem Kaskaden-Kommunikationsanschluss ausgestattet.
Betriebstemperatur/Luftfeuchtigkeit	0~40°C / 35~85%RH (keine Kondensation)
Lagertemperatur/Luftfeuchtigkeit	-10~65°C / 10~85%RH (keine Kondensation)
Atmosphäre	Innenbereiche ohne direkte Sonneneinstrahlung. Keine korrosiven und entfammbaren Gase sowie Ölnebel oder Staub.
Schwingungsfestigkeit	In X-, Y- und Z-Richtung 10 ~ 57Hz, halbe Amplitude 0.075mm 57 ~ 150Hz 9.8m/s2
Point/Trace Edit/Execute-Methode	RS-Manager : MISUMI Teilenummer EXRS-ST1 oder EXRS-ST2 Handsteuergerät : MISUMI Teilenummer EXRS-H1 oder EXRS-HD1

EXRS-P1 Spezifikationen

RS-P1 Impulsbefehlseingabe	Leitungstreiber: 500kpps oder weniger
	Open-Collector: 100kpps oder weniger (DC5~24V±10%)
Point/Trace Edit/Execute-Methode	RS-Manager: MISUMI Teilenummer EXRS-ST1 oder EXRS-ST2
	EXRS-P1 kann nicht im Handsteuergerät verwendet werden.

EXRS-C2 Grundlegende Information

Anzahl gesteuerter Achsen	1 Achse (Punkte: 225 Punkte)
Steuerbare Roboter	Serie RSDG mit Wechselstromservomotor, Serien RSF und RSB zur Steuerung des RS Roboterhauptkorpus für Reinraumbedingungen [aufgelistet im WEB].
Interne Leistungskapazität	400VA
Stromversorgung	Einphasig AC100~115V±10% (50/60Hz): geltende Teilenummer EXRS-C21A/B Einphasig AC200~220V±10% (50/60Hz): geltende Teilenummer EXRS-C22A/B (Eine separate, externe Stromversorgung mit DC24V ist für Einspindelroboter mit Schutzschalter erforderlich.)
Äußere Abmessungen/Korpusmasse	B 58 (Breite) mm x H 162 (Höhe) mm x T 131 (Tiefe) mm / ca. 900g
Steuerungsmethode	Geschlossenes Vektorregelverfahren
Positionserkennungsverfahren	Resolverausführung, Dreh-/Winkelsensor (Auflösung 16384 Impulse/Umdrehung)
Referenzfahrtmethode	Endanschlagmethode (Sensor-Methode ist als besondere Option erhältlich)
Externe Kommunikationsmethode	COM1 ist mit RS-232C-Kommunikationsanschluss ausgestattet. COM2 ist mit einem Kaskaden-Kommunikationsanschluss ausgestattet. Dedizierter Anschluss kann durch E/A-Parallelkommunikation, CC-Link oder DeviceNet angewählt werden.
Betriebstemperatur/Luftfeuchtigkeit	0~40°C / 35~85%RH (keine Kondensation)
Lagertemperatur/Luftfeuchtigkeit	-10~65°C / 10~85%RH (keine Kondensation)
Atmosphäre	Innenbereiche ohne direkte Sonneneinstrahlung. Keine korrosiven und entfammbaren Gase sowie Ölnebel oder Staub.
Schwingungsfestigkeit	In X-, Y- und Z-Richtung 10 ~ 57Hz, halbe Amplitude 0.075mm 57 ~ 150Hz 9.8m/s²
Point/Trace Edit/Execute-Methode	RS-Manager : MISUMI Teilenummer EXRS-ST1 oder EXRS-ST2 Handsteuergerät : MISUMI Teilenummer EXRS-H1 oder EXRS-HD1

Unterstützungstabelle für Robotermodelle

EXRS-C1 EXRS-P1	**RS1**	**RS2**	**RS3**	**RSD1**	**RSD2**	**RSD3**	**RSDG1**	**RSDG2**	**RSDG3**
	(Unterstützt alle Modelle der RS-Serie mit Schrittmotor und gefaltetem Motor)								
EXRS-C21A/B EXRS-C22A/B	**RSH1**	**RSH2**	**RSH3**	**RSH4**	**RSH5**	**RSF4**	**RSB1**	**RSB2**	
	(Controller-Modelle mit 100V oder 200V sind zu Einspindelrobotern mit Wechselstromservomotoren kompatibel)								

Vorsicht

Die Standardeinstellungen der Controllers können geändert werden, damit sie kompatibel zu verschiedenen Einspindelrobotern werden. Zur Veränderung der Standardeinstellungen wird Support-Software benötigt.
Parameter der CC-Link, wie erforderliche Adressänderung für Feldnetzwerkeinstellungen, können nur mithilfe der Support-Software oder des Handsteuergerätes geändert werden.
Roboter mit Wechselstromservomotoren können nicht mit Controllern für Schrittmotoren (EXRS-C1 und EXRS-P1) gesteuert werden.
Roboter mit Schrittmotoren können nicht mit Controllern für Wechselstromservomotoren (alle Ausführungen EXRS-P1) gesteuert werden.