



# Einspindelroboter, Reinraumspezifikationsmodell -Gerade Ausführung-



CE  
Zertifiziert

Hinweise zum CE-Zeichen S.396

CAD-Daten

Sämtliche Unterlagen gemäß Maschinenrichtlinie 2006/42/EC, wie Bedienungsanleitungen, sind ausschließlich in englischer Sprache verfügbar!

**Eigenschaften:** Serienmäßig ausgestattet mit Saugluftanschluss und Fett mit geringer Partikelbildung



**Bauteile:** Roboter/Controller/Kabel  
**Zubehör F**

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

**Roboterwerkstoff/Oberflächenbehandlung**

| Bauteile               | Führungsschiene | Schlitzen | Seitenabdeckungen |
|------------------------|-----------------|-----------|-------------------|
| MWerkstoff             | Stahl           | Aluminium | Aluminium         |
| SOberflächenbehandlung | -               | -         | eloxiert          |

**Allgemeine Spezifikationen**

| Kugelgewindetriebe | Motor        | Positionssensor          | Betriebsumgebungstemperatur Feuchte                   |
|--------------------|--------------|--------------------------|---|
| Ø8 (C10 gewalzt)   | Schrittmotor | Drehmelder (Inkremental) | 0 ~ 40°C, 35 ~ 85% rel. Feuchte (nicht kondensierend) |

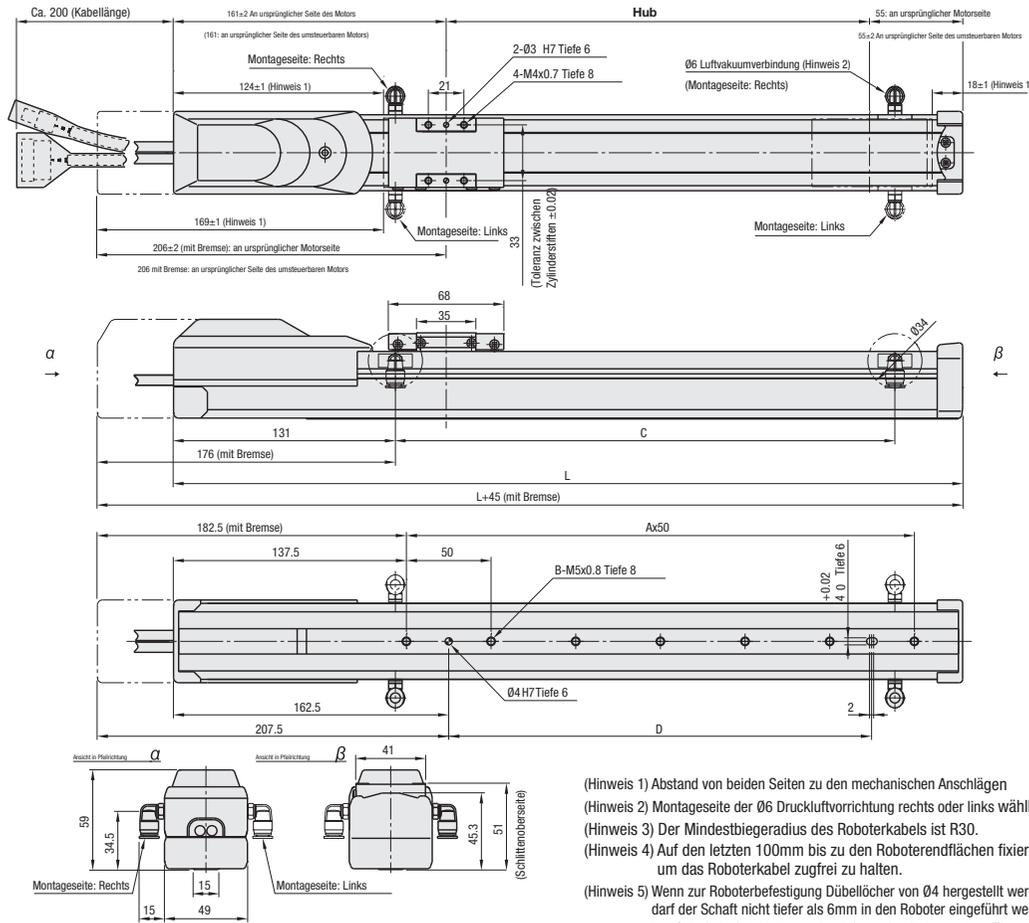
Die Ausführung mit schwarzem Kunststoff gilt für den Hauptkörper. (Bitte als Option angeben)

Controller-Spezifikationen S.393 Diagramm der Zykluszeit S.397

StandardspezifikationenTerminologie S.396

| Ausführung | Steigung (mm) | Wiederholgenauigkeit (mm) | Maximale Traglast (kg) |          | Maximale Vorschubkraft (N) | Hub (mm)            | Max. Verfahrgeschwindigkeit (mm/s) | Nennlebensdauer | Controller Eingangsspannung | Maximale Anzahl Positionierpunkte | Reinraumklasse (Hinweis)                 | Ansaugleistung (l/min) |
|------------|---------------|---------------------------|------------------------|----------|----------------------------|---------------------|------------------------------------|-----------------|-----------------------------|-----------------------------------|--|------------------------|
|            |               |                           | Horizontal             | Vertikal |                            |                     |                                    |                 |                             |                                   |  |                        |
| RS1C       | 02            | ±0.02                     | 6                      | 4        | 150                        | 50-400 (Abstand 50) | 100                                | min. 10.000km   | DC24V ±10%                  | 255 Punkte                        | KLASSE 10 (auf Basis von 0.1 µm pro 1cf) | 90                     |
|            | 06            |                           | 4                      | 2        | 90                         |                     | 300                                |                 |                             |                                   |  |                        |
|            | 12            |                           | 2                      | 1        | 45                         |                     | 600                                |                 |                             |                                   |  |                        |

(Hinweis) Bei einer Ansaugleistung von 90l/min mit einem Ansauggebläse sind die Saugluftkupplungen mit Ø6 rechts- oder linksseitig wählbar



(Hinweis 1) Abstand von beiden Seiten zu den mechanischen Anschlängen  
 (Hinweis 2) Montageseite der Ø6 Druckluftvorrichtung rechts oder links wählbar.  
 (Hinweis 3) Der Mindestbiegeradius des Roboterkabels ist R30.  
 (Hinweis 4) Auf den letzten 100mm bis zu den Roboterendflächen fixieren, um das Roboter-kabel zugfrei zu halten.  
 (Hinweis 5) Wenn zur Roboterbefestigung Dübellöcher von Ø4 hergestellt werden, darf der Schaft nicht tiefer als 6mm in den Roboter eingeführt werden. Der Schaft darf nicht 6mm oder tiefer in den Roboter eingeführt werden.

Maße · Gewichte

| Ausführung | Hub (mm)     | 50   | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|------------|--------------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
|            |              | RS1C | L   | 266 | 316 | 366 | 416 | 466 | 516 |
|            | A            | 2    | 3   | 4   | 5   | 6   | 7   | 8   | 9   |
|            | B            | 3    | 4   | 5   | 6   | 7   | 8   | 9   | 10  |
|            | C            | 95   | 145 | 195 | 245 | 295 | 345 | 395 | 445 |
|            | D            | 50   | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|            | Gewicht (kg) | 1.5  | 1.7 | 1.8 | 1.9 | 2.0 | 2.1 | 2.3 | 2.4 |

| Teilenummer |               | Optionen                  |                       |                 |  |  |                           |
|-------------|---------------|---------------------------|-----------------------|-----------------|--|--|---------------------------|
| Ausführung  | Steigung (mm) | mit oder ohne Bremse (☑1) | Kupplungsmontageseite | Controller      | E/A-Modul                                  | Kabellänge (m)                           | Hub (mm)                  |
| RS1C        | 02            | Ohne:Frei lassen<br>Mit:B | Rechts:R<br>Links:L   | C1<br>DC24V±10% | NPN:N<br>PNP:P<br>CC-Link:C<br>DeviceNet:D | 1<br>3<br>5<br>10<br>(elastisches Kabel) | 50-400<br>(50mm-Schritte) |
|             | 06            |                           |                       |                 |  |  |                           |
|             | 12            |                           |                       |                 |  |  |                           |

☑1) Für vertikale Einsätze wählen Sie die Ausführung "mit Bremse".

**Bestellbeispiel** Teilenummer - Kupplungsmontageseite - Controller - E/A-Modul - Kabellänge - Hub

RS1C02B - R - C1 - N - 3 - 400

**Lieferzeit** 10 **Arbeits-tage**

**Preis für Roboter-Grundkörper**

| Teilenummer | Stückpreis in EUR 1 - 5 Stück |     |     |     |     |     |     |     |
|-------------|-------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
|             | Hub (mm)                      |     |     |     |     |     |     |     |
| RS1C        | 50                            | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| RS1C_B      |                               |     |     |     |     |     |     |     |

**Preis des Controllers**

| Ausführungen | E/A-Modul | Stückpreis in EUR 1 - 5 Stk. |
|--------------|-----------|------------------------------|
| C1           | N         |                              |
|              | P         |                              |
|              | C         |                              |
|              | D         |                              |

**Preis Kabel**

| Kabellänge (m) | Stückpreis in EUR 1 - 5 Stk. |
|----------------|------------------------------|
| 1              |                              |
| 3              |                              |
| 5              |                              |
| 10             |                              |

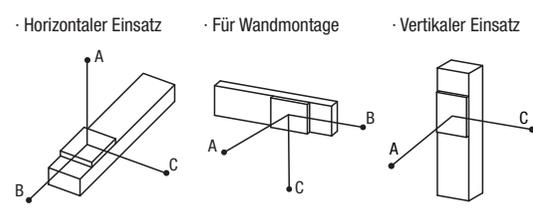
☑Bei noch größeren Bestellmengen bitte gesondert anfragen.

**Hinweis**

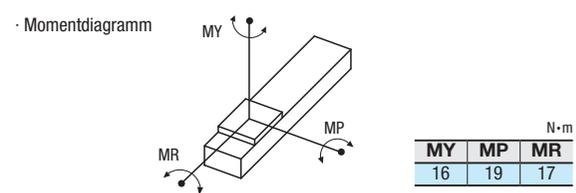
Der Schaltkreis zur Stromunterbrechung ist in diesem Controller nicht installiert, damit er für verschiedene Sicherheitsstufen zur Verfügung steht. Achten Sie darauf, einen externen Schaltkreis zur Stromunterbrechung und eine Not-Aus-Vorrichtung vorzusehen. Schaltungsbeispiele S.394

(Preis Roboter-Grundkörper) + (Preis Controller) + (Preis Kabel) = Gesamtpreis  
 <Bsp.> Für RS1C02-R-C1-N-3-400,  
 (Preis Roboter-Grundkörper) + (Preis Controller) + (Preis Kabel) = Gesamtpreis  
 675,00 EUR + 675,00 EUR + 135,00 EUR = 1485,00 EUR

Zulässige Überhanglast



Zulässiges statisches Moment



| Steigung | Gewicht | mm  |     |     | Steigung | Gewicht | mm  |     |     | Steigung | Gewicht | mm  |     |   |
|----------|---------|-----|-----|-----|----------|---------|-----|-----|-----|----------|---------|-----|-----|---|
|          |         | A   | B   | C   |          |         | A   | B   | C   |          |         | A   | B   | C |
| 02       | 6kg     | 863 | 40  | 60  | 02       | 6kg     | 39  | 26  | 789 | 02       | 4kg     | 53  | 53  |   |
|          | 4kg     | 869 | 61  | 92  |          | 4kg     | 72  | 48  | 829 |          | 2kg     | 118 | 118 |   |
|          | 4kg     | 567 | 56  | 84  |          | 4kg     | 63  | 43  | 507 |          | 2kg     | 107 | 107 |   |
| 06       | 3kg     | 556 | 76  | 112 | 06       | 3kg     | 92  | 62  | 516 | 06       | 1kg     | 223 | 223 |   |
|          | 2kg     | 687 | 116 | 169 |          | 2kg     | 149 | 102 | 656 |          | 1kg     | 204 | 204 |   |
|          | 2kg     | 667 | 107 | 152 |          | 2kg     | 133 | 93  | 611 |          | 0.5kg   | 407 | 408 |   |
| 12       | 1kg     | 807 | 218 | 292 | 12       | 1kg     | 274 | 204 | 776 | 12       | 1kg     | 204 | 204 |   |
|          |         |     |     |     |          |         |     |     |     |          |         |     |     |   |
|          |         |     |     |     |          |         |     |     |     |          |         |     |     |   |

<Preisbeispiele> Die Preise gelten für die Teilenummern links.  
 (Preis des Roboters) + (Preis des Controllers) + (Preis des Kabels) +  
 810,00 EUR + 135,00 EUR + 55,00 EUR +  
 (Optionale Umsetzung der Ausgangsposition) + (Standardmodell mit Handy Terminal) = Gesamtpreis  
 0,00 EUR + 343,00 EUR = 1343,00 EUR

**Optionen** Teilenummer - Kupplungsmontagerichtung - Controller Ausführungen - E/A Ausführungen - Kabellänge - Hub - (E · H ... etc.)

RS1C02B - R - C1 - N - 3 - 400 - E-H

| Optionen | Handy Terminal Standard-Spezifikation                                   | Handy Terminal mit Totmannschalter              | Support-Software mit USB-Datenkabel           | Support-Software mit RS232C-Datenkabel                          | E/A-Kabel   | Roboter-Bedienungsanleitung  | Controller-Bedienungsanleitung   | Optionale Kunststoff-arben Grundkörper                                    |                                      |
|----------|---|---|---|---|---|--|--|---|--------------------------------------|
| Opt.-Nr. | E   | H   | D   | S   | R   | T  | MJ/ME  | KJ/KE   | BC                                   |
| Spez.    | Die Ausgangsposition wird auf die gegenüberliegende Motorseite verlegt. | Handy Terminal Standardspezifikation S.359, 395 | Handy Terminal mit Totmannschalter S.359, 395 | Support-Software mit USB-Datenkabel. Spezifikationen S.359, 395 | Support-Software mit RS232C-Datenkabel. Spezifikationen S.395 | Mit E/A-Kabel. Wird für NPN/PNP-Konfigurationen benötigt. Spezifikationen S.360, 395 | Für Roboter-Grundaufbauten. Bedienungsanleitung enthalten. M.J: Japanisch ME: Englisch | Für Controller Bedienungsanleitung enthalten. K.J: Japanisch KE: Englisch | Roboter-Kunststoff-teile in Schwarz. |
| Aufpreis | Ohne Aufpreis   | 343,00  | 568,00  | 177,00  | 140,00  | 19,00  | 12,00  | 12,00   | 5,00                                 |

☑Informationen zum Kauf von Optionen finden Sie auf S.395

Sämtliche Unterlagen gemäß Maschinenrichtlinie 2006/42/EC, wie Bedienungsanleitungen, sind ausschließlich in englischer Sprache verfügbar!