

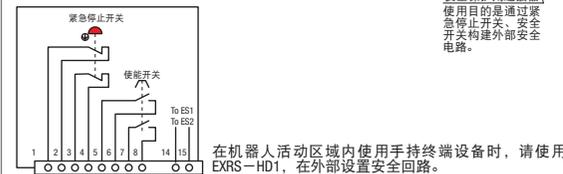
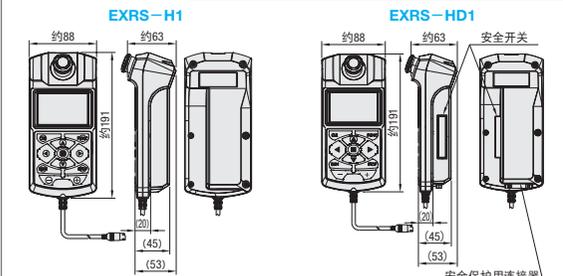
# 单轴机器人控制器 选配件

访问下列网页即可使用选择软件或下载使用说明书加以使用，非常方便。  
[http://download.misumi.jp/mol/fa\\_soft.html](http://download.misumi.jp/mol/fa_soft.html)

## 选配件

Order 订货范例 **型式**  
**EXRS-H1**

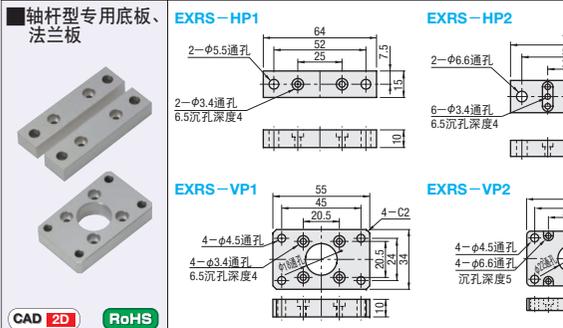
型式	EXRS-H1	EXRS-HD1
紧急停止按钮	常闭接点(带锁定功能)	
安全开关	无	有
使用温度	0°C~40°C	
使用湿度	35%~85%RH(无结露)	
主体重量	约450g	
电缆长度	3.5m	
适用控制器	EXRS-C1/C21/C22	



支持软件(带USB通信电缆/带D-Sub通信电缆)  
 通信规格: RS232C (EXRS-ST1/ST2)

型式	通信电缆长度	适用控制器
EXRS-ST1	5m	EXRS-C1/C21/C22
EXRS-ST2		

\*电缆用于控制器/PC间的通信。



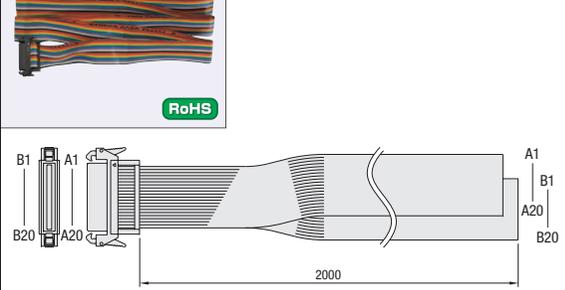
Delivery 交货期 **13** 天发货

以追加加工方式订购主体，比以单件形式订购价格低。

上海·广州发货

I/O电缆

型式	EXRS-CB1
电缆长度	2m
适用控制器	EXRS-C1/C21/C22



针脚号	信号	电缆颜色	针脚号	信号	电缆颜色	针脚号	信号	电缆颜色	针脚号	信号	电缆颜色
A1	+COM	BR	A11	PIN6	BR	B1	POUT0	BR	B11	OUT2	BR
A2	+COM	R	A12	PIN7	R	B2	POUT1	R	B12	OUT3	R
A3	(NC)	OR	A13	JOG+	OR	B3	POUT2	OR	B13	BUSY	OR
A4	(NC)	Y	A14	JOG-	Y	B4	POUT3	Y	B14	END	Y
A5	PIN0	G	A15	MANUAL	G	B5	POUT4	G	B15	/ALM	G
A6	PIN1	BL	A16	ORG	BL	B6	POUT5	BL	B16	SRV-S	BL
A7	PIN2	V	A17	/LOCK	V	B7	POUT6	V	B17	(NC)	V
A8	PIN3	GY	A18	START	GY	B8	POUT7	GY	B18	(NC)	GY
A9	PIN4	W	A19	RESET	W	B9	OUT0	W	B19	-COM	W
A10	PIN5	BL	A20	SERVO	BL	B10	OUT1	BL	B20	-COM	BL

\*外部设备连接侧为断开状态。

使用说明书

型式	语言	种类	适用型式
EXRS-MJ1	日语	机器人主体用	RS1/2/3
EXRS-MJ2			RSD1/2/3
EXRS-MJ3		机器人主体用(洁净规格)	RS1C/2C/3C
EXRS-MJ4		RSH1C/2C/3C	
EXRS-KJ1		控制器用	EXRS-C1
EXRS-KJ2			EXRS-C21/C22
EXRS-ME1	英语	机器人主体用	RS1/2/3
EXRS-ME2			RSD1/2/3
EXRS-ME3		机器人主体用(洁净规格)	RS1C/2C/3C
EXRS-ME4		RSH1C/2C/3C	
EXRS-KE1		控制器用	EXRS-C1
EXRS-KE2			EXRS-C21/C22

型式	适用型式	规格	构成零件(1套)
EXRS-HP1	RSD1	支架	安装板 2块
EXRS-VP1	RSD1	法兰	安装板 1块
EXRS-HP2	RSD2	支架	安装板 2块 方螺帽 12个
EXRS-VP2	RSD2	法兰	安装板 1块
EXRS-HP3	RSD3	支架	安装板 2块 方螺帽 8个
EXRS-VP3	RSD3	法兰	安装板 1块

EXRS-HD/HD/CB/ST/M/VP/K

EXRS-HP/VP

数量分类	标准订购	特殊订购
数量	1~5	6~
交货期	通常	另行报价

超过表中所示的数量时，请在WOS中确认。 P77

# 新产品 维护配件

メンテナンス品  
 维护配件

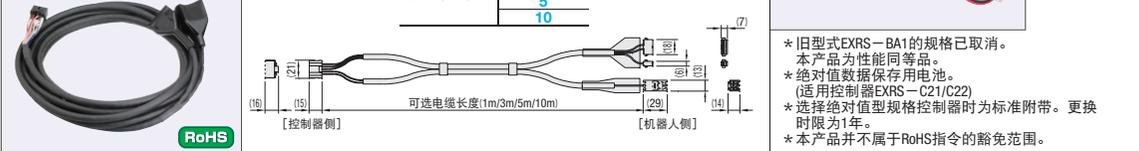
## 维护配件

Order 订货范例 **型式** - **电缆长度**  
**EXRS-CT1** - **5**

动力·信号一体型电缆(耐弯曲)

型式	电缆长度(m)
EXRS-CT1	1
	3
	5
	10

(控制器EXRS-C1 ↔ 机器人RS1/2/3/1C/2C/3C用)  
 (控制器EXRS-C1 ↔ 机器人RSD1/2/3、RSDG1/2/3)



动力电缆/信号电缆

型式	种类	电缆长度
EXRS-CM1	动力	3.5m: 3
		5m: 5
EXRS-CR1(标准)	信号	3.5m: 3
		5m: 5
EXRS-CR2(耐弯曲)	信号	3.5m: 3
		5m: 5
		10m: 10

(控制器EXRS-C21/C22 ↔ 机器人RSH1/2/3/1C/2C/3C用)

噪音滤波器

EXRS-NF1

型式	额定电压	额定电流
EXRS-NF1	AC250V/DC250V	10A

公差: ±1  
 重量: 300g以下  
 安装板材质: 铁(表面处理: 镀锌)t=1.0  
 壳体材质: PBT  
 \*端子排紧固扭矩 M4: 1.6N·m(16.9kgf·cm)max  
 \*端子排螺絲固定在上方。

Delivery 交货期 **13** 天发货

以追加加工方式订购主体，比以单件形式订购价格低。

上海·广州发货

用语说明

重复定位精度: 从1个方向定位到指定点时的停止位置偏差。

最大传物重量: 可安装在滑块上的最大重量。请在工具和工件的总重量不超过该重量的前提下进行选择。工具、工件的重心位置偏离滑块中心时，请同时考虑容许外伸量。

最大推力: 滑块停止时在瞬间产生的最大力。冲击性较强的推拉力会导致故障，请注意避免。此外，当推拉力位置偏离滑块中心时，请勿超过容许静力矩的60%。

额定推力: 可连续产生的推力。请使工件的固定力或推拉力等小于额定推力(60%左右)。不过，即使小于额定推力，但如果使用时施加冲击力，也会导致故障。因此，请注意避免。当施加静载的位置偏离滑块中心时，请勿超过容许静力矩的60%。

额定行走寿命: 按照相同条件动作时，90%的机器人在不发生故障的情况下能够达到的总行走距离。

容许外伸量: 表示工具和工件的重心位置距离滑块中心的容许偏移量。因工具、工件的重量而异，如果重心位置在容许外伸量范围内，则行走寿命可达10,000km以上。刊载数值是根据传物重量自动设定的加速度动作时的计算值。

静态容许力矩: 机器人处于静止状态时，可加载于滑块上的力矩量。用于机器人动作的用途时，必须设定为考虑行走寿命的外伸量。

空转: 以指定的位置数据为目标，实施正向定位与反向定位时两个停止位置之差。

轴杆不旋转精度: 轴杆的旋转方向上产生的间隙量。

CE标志注意事项

MISUMI机器人系列是组装在客户装置中使用的产品，作为“半成品”，保证在该范围内符合CE标准对于组装的要求，因此未粘贴CE标志。因此，作为由客户组装机器人的装置(最终制品)，请务必确认其是否符合CE标准。详情请参阅使用说明书。

保证

保证内容: 以FA工厂自动化用零件产品目录附录中的“保证规定”为准

保证期限: 发货后1年内或工作时间2400小时内

常见问题

Q1. 机器人不动作。  
 A1. 利用支持软件或手持终端设备驱动机器人时，请将追加加工参数(80号)设为无效。(追加加工有效=I/O端子有效、追加加工无效=I/O端子无效)追加加工参数设为无效后，请将伺服状态设为ON，执行原点复位。原点复位完成后，在“运行”模式下开始动作。

Q2. LED指示灯呈点亮状态。是否控制器产生了异常?  
 A2. 蓝色: PWR(熄灭: 控制电源断开、闪烁: 伺服OFF、点亮: 伺服ON) 红色: ERR(熄灭: 控制电源断开或无异常报警、闪烁: 异常报警发生中(外部原因)、点亮: 异常报警发生中(内部原因))

Q3. 无法进行I/O的示教。  
 A3. 通过I/O进行示教时，需要在MANUAL输入ON、联锁输入OFF的状态下才能实现。在原点未完状态下无法示教。

Q4. 可以低速运行吗?  
 A4. 因导程不同有所差异，低速极限约为最高速度的10~20%。

6 单轴机器人 驱动轴机器人

6 单轴机器人 驱动轴机器人