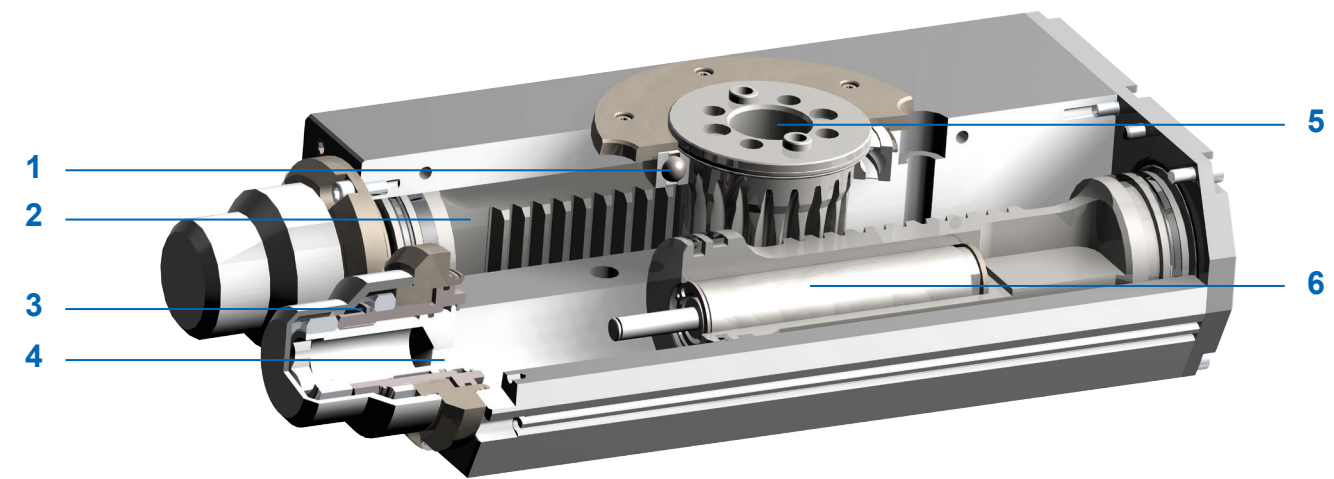


## WYKONANIE I ZASTOSOWANIE

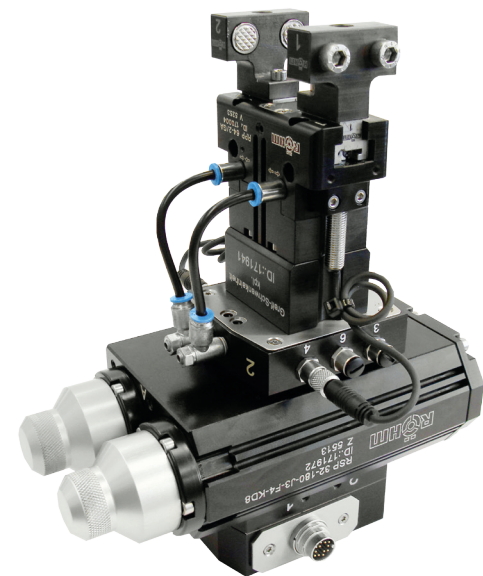


- 1 Mocne ułożyskowanie do dużych obciążeń
- 2 Tłok pneumatyczny podwójnego działania
- 3 Precyzyjna regulacja pozycjonowania krańcowego bez utraty dokładności
- 4 Elastycznie regulowana twardość amortyzatora
- 5 Duża średnica przelotu przyłącza zasilania mediami
- 6 Precyzyjne amortyzatory bezobsługowe dużej mocy



### KONSTRUKCJA MODUŁOWA

Szeroki zakres specjalistycznych aplikacji dzięki wbudowanemu przyłączom do zasilania pneumatycznego i systemu czujników.



### KOMPETENCJA Z JEDNEGO ŹRÓDŁA

Jednostki obrotowe RSP-Flex wraz z szerokim programem chwytaków RÖHM, mogą być stosowane do każdego zadania obrotowo - chwytakowych. Wszystko z jednego źródła RÖHM.

Roehm Polska Sp. z o. o.  
Aleje Jerozolimskie 424A  
05-800 Pruszków  
Poland  
Tel. +48 22 759 59 90  
Fax +48 22 759 59 99  
roehmpolska@roehm.biz  
www.roehm.biz



## NOWOŚĆ

## JEDNOSTKA OBROTOWA RSP-FLEX

Precyzyjny i bezluzowy obrót



## JEDNOSTKA OBROTOWA RSP-FLEX

Jednostki obrotowe RSP-Flex są alternatywą dla kosztownych, specjalistycznych przyrządów przy automatycznym uzbrajaniu i rozbrajaniu obrabiarek. Dzięki modułowej konstrukcji i szerokiej opcjonalności mogą być elastycznie i pewnie zabudowywane.

Jednostki obrotowe RSP-Flex produkcji RÖHM pozwalają na znaczny wzrost produktywności. Te modułowe systemy spełniają specjalistyczne wymagania techniczne użytkowników z zachowaniem wysokiego stopnia elastyczności. Dzięki temu gwarantują duże spektrum zastosowań, od załadunku i rozładunku wałów korbowych na centra obrabiarkowe aż do szybkiego i precyzyjnego podawania elementów do systemów montażowych. Duży moment obrotowy oraz precyzyjny kąt obrotu gwarantują stabilny proces z powtarzalną

jakością. Optymalnym dodatkiem dla jednostek obrotowych jest szeroki program chwytaków RÖHM - dla każdego zastosowania z odpowiednim rozwiązaniem. Dzięki modułowej konstrukcji i opcjach zasilania pneumatycznego i elektrycznego, jednostki obrotowe RSP-Flex są optymalne w zabudowie, przy możliwie jak najmniejszej zajętości miejsca. Systemowe zastosowania jednostek obrotowych umożliwia możliwość opcjonalnego zastosowania kontrolnych systemów czujnikowych.

## ZALETY W SKRÓCIE

### PRECYZYJNY I BEZLUZOWY OBRÓT

- ⊕ Innowacyjna konstrukcja amortyzatora z elastyczną i płynną regulacją w każdej pozycji
- ⊕ Pewne pozycjonowanie w krańcowych pozycjach bez utraty dokładności

### SZYBSZE CYKLE

- ⊕ Duży moment obrotowy dzięki zwiększonej średnicy tłoka
- ⊕ Zmniejszone czasy cykli dzięki czujnikom magnetycznym kontrolującym i eliminującym czas jałowy skoku tłoka

### ZWIĘKSZONE BEZPIECZEŃSTWO PROCESU

- ⊕ Bez konserwacji aż do 10 milionów cykli obrotowych
- ⊕ Proste zabudowa i uruchomienie dzięki zdefiniowanemu modułowi programowania S7





# MODUŁOWA KONSTRUKCJA OFERUJE MAKSYMALNĄ ELASTYCZNOŚĆ



RSP-Flex - jednostka podstawowa\*

- Z przelotem



RSP-Flex - jednostka podstawowa z przyłączem mediów\*

- Z przyłączem mediów i przelotem
- F4 4-pozycyjne przyłącze mediów (RSP32-Flex)
- F8 8-pozycyjne przyłącze mediów (RSP42-Flex / RSP52-Flex)



RSP-Flex - jednostka podstawowa z przyłączami mediów i kabli\*

- Z przyłączem mediów, z przyłączem kabli
- F4 + -KD8 8-pozycyjne przyłącze kabli (RSP32-Flex)
- F8 + -KD8 8-pozycyjne przyłącze kabli (RSP42-Flex / RSP52-Flex)



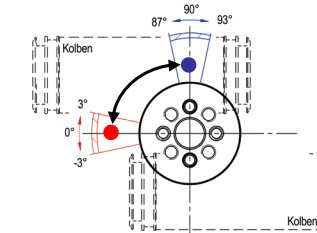
RSP-Flex - jednostka podstawowa z przyłączami mediów i kabli oraz adapterem czujnika indukcyjnego\*

- Z przyłączem mediów, z przyłączem kabli, z adapterem czujnika indukcyjnego do kontroli pozycjonowania obrotowego
- F4 + -KD8 + -AS adapter czujnika indukcyjnego (RSP32-Flex)
- F8 + -KD8 + -AS adapter czujnika indukcyjnego (RSP42-Flex / RSP52-Flex)

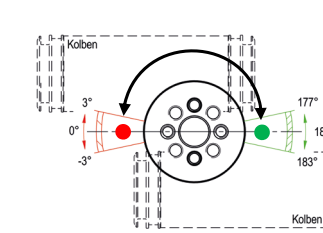
\* dla wszystkich jednostek zaleca się kontrolę pozycjonowań obrotowych w ilości do 6 czujników magnetycznych

## KĄT OBROTU I REGULACJA POŁOŻENIA KRAŃCOWEGO

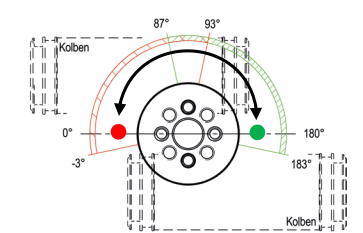
**RSP-90-J3**  
Kąt obrotu 90°  
Polożenie krańcowe ± 3°



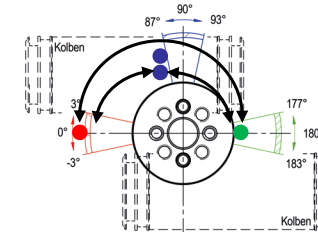
**RSP-180-J3**  
Kąt obrotu 180°  
Polożenie krańcowe ± 3°



**RSP-180-J90**  
Kąt obrotu 180°  
Polożenie krańcowe 90° ± 3°

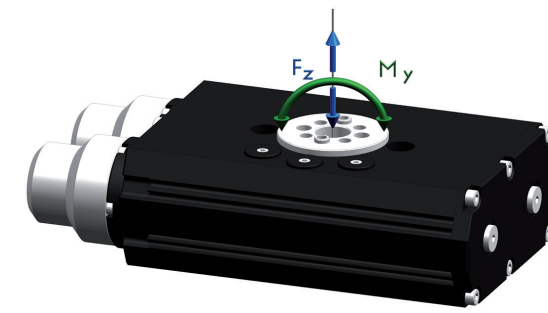


**RSP-180-J3-MV**  
Kąt obrotu 90°-180°- 90°  
Polożenie krańcowe ± 3°



z mechanicznie blokowaną pozycją pośrednią

## JEDNOSTKA OBROTOWA RSP-FLEX



### RSP-Flex 32, zasilanie pneumatyczne

RSP32 - jednostka podstawowa	174000	174001	174002	174003
RSP32 + przyłącze mediów*	174006	174007	174008	174009
RSP32 + przyłącze mediów* + przyłącze kabli**	174012	174013	174014	174015
RSP32 + przyłącze mediów* + przyłącze kabli** + adapter czujnika indukcyjnego	174018	174019	174020	174021
Kąt obrotu °	90	180	180	180 + 2x90
Regulacja położenia krańcowego °	± 3	± 3	90 ± 3	± 3
Regulacja położenia pośredniego °	-	-	-	± 3
Moment obrotowy dla 6 bar Nm	10	10	10	10
Nominalne ciśnienie bar (min./max.)	6	6	6	6
Przyłącze przewodu powietrza-ø mm	6	6	6	6
Temperatura pracy min./max. °C	5 - 80	5 - 80	5 - 80	5 - 80
Powtarzalność °	± 0,01	± 0,01	± 0,01	± 0,01
Waga kg	2,5	2,5	3,6	3,6
Obciążenie osiowe F <sub>z</sub> N	800	800	800	800
Obciążenie promieniowe M <sub>y</sub> Nm	19	19	19	19

### RSP-Flex 42, zasilanie pneumatyczne

RSP42 - jednostka podstawowa	174024	174025	174026	174027
RSP42 + przyłącze mediów*	174030	174031	174032	174033
RSP42 + przyłącze mediów* + przyłącze kabli**	174036	174037	174038	174039
RSP42 + RSP32 + przyłącze mediów* + przyłącze kabli** + adapter czujnika indukcyjnego	174042	174043	174044	174045
Kąt obrotu °	90	180	180	180 + 2x90
Regulacja położenia krańcowego °	± 3	± 3	90 ± 3	± 3
Regulacja położenia pośredniego °	-	-	-	± 3
Moment obrotowy dla 6 bar Nm	23	23	23	23
Nominalne ciśnienie bar (min./max.)	6	6	6	6
Przyłącze przewodu powietrza-ø mm	6	6	6	6
Temperatura pracy min./max. °C	5 - 80	5 - 80	5 - 80	5 - 80
Powtarzalność °	± 0,01	± 0,01	± 0,01	± 0,01
Waga kg	5,0	5,0	5,0	5,0
Obciążenie osiowe F <sub>z</sub> N	2900	2900	2900	2900
Obciążenie promieniowe M <sub>y</sub> Nm	68	68	68	68

\* Ilość przyłączy mediów RSP32=4; RSP42/RSP52=8 (max. 8 bar)

\*\*Ilość sygnałów=RSP32=8; RSP42/52=10 (24V, max. 1A), wtyk od strony maszyny M16, wtyk od strony narzędzia M8

\*\*\* Ilość uchwytów do czujników indukcyjnych: 3



## JEDNOSTKA OBROTOWA RSP-FLEX

### RSP-Flex 52, zasilanie pneumatyczne

RSP52 - jednostka podstawowa	174048	174049	174050	174051
RSP52 + przyłącze mediów*	174054	174055	174056	174057
RSP52 + przyłącze mediów* + przyłącze kabli**	174060	174061	174062	174063
RSP52 + przyłącze mediów* + przyłącze kabli** + adapter czujnika indukcyjnego	174066	174067	174068	174069
Kąt obrotu °	90	180	180	180 + 2x90
Regulacja położenia krańcowego °	± 3	± 3	90 ± 3	± 3
Regulacja położenia pośredniego °	-	-	-	± 3
Moment obrotowy dla 6 bar Nm	58	58	58	58
Nominalne ciśnienie bar (min./max.)	6	6	6	6
Przyłącze przewodu powietrza-ø mm	6	6	6	6
Temperatura pracy min./max. °C	5 - 80	5 - 80	5 - 80	5 - 80
Powtarzalność °	± 0,01	± 0,01	± 0,01	± 0,01
Waga kg	10,2	10,2	10,2	13,9
Obciążenie osiowe F <sub>z</sub> N	9000	9000	9000	9000
Obciążenie promieniowe M <sub>y</sub> Nm	340	340	340	340

### Wyposażenie

Czujnik magnetyczny z uchwytem	Numer identyfikacyjny	Wykonanie	Do
	1276722	Kabla 3 m, 3-żyłowy	Wszystkie wielkości, wszystkie wykonania
	1276723	Kabla 0,2 m, wtyk M8x1	Wszystkie wielkości, wszystkie wykonania

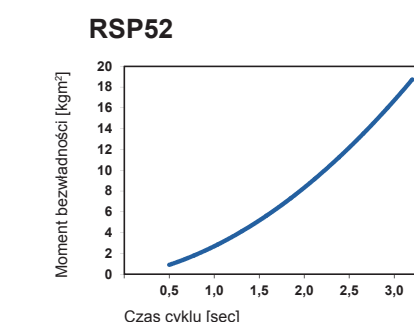
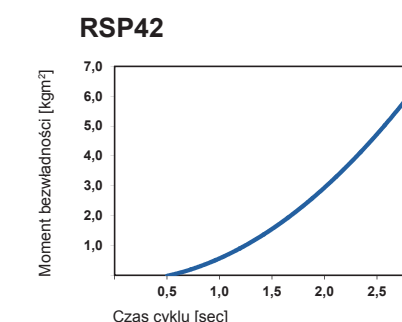
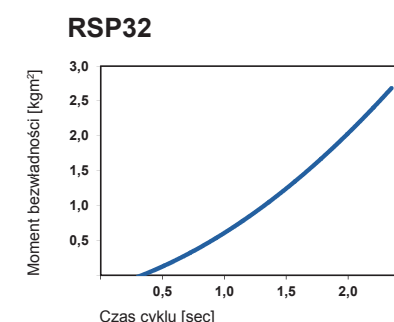
### Adapter do czujników magnetycznych zamawiany oddzielnie

Adapter do czujników magnetycznych zamawiany oddzielnie	Numer identyfikacyjny	Wykonanie	Do
	171659		Wielkość 32 jednostka podstawowa
	172450		Wielkość 32 jednostka podstawowa z przyłączem mediów
	172453		Wielkość 42 jednostka podstawowa
	172439		Wielkość 42 jednostka podstawowa z przyłączem mediów
	172409		Wielkość 52 jednostka podstawowa
	172410		Wielkość 52 jednostka podstawowa z przyłączem mediów

### Adapter do czujników magnetycznych nie zawiera czujnika indukcyjnego

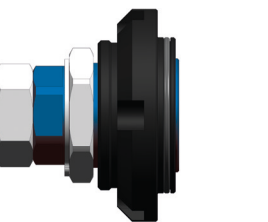
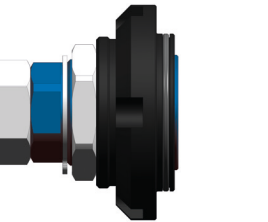
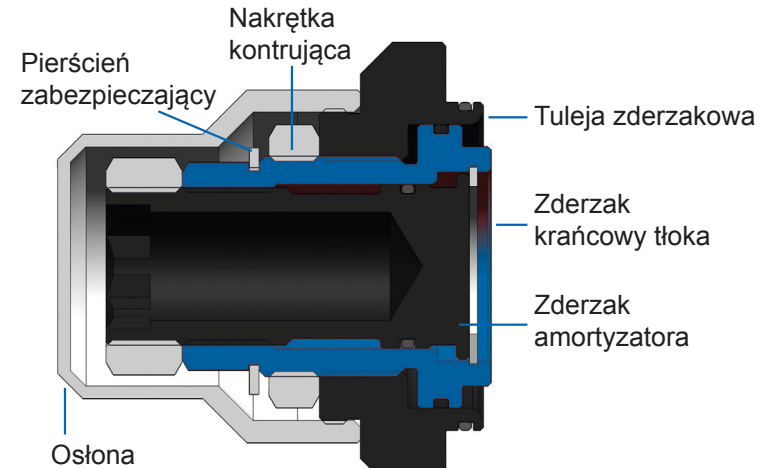
Adapter do czujników magnetycznych nie zawiera czujnika indukcyjnego	Numer identyfikacyjny	Wykonanie	Do
	389661	Kabla 3 m, 3-żyłowy	Wszystkie wielkości, wszystkie wykonania
	1078808	Kabla 0,2 m, wtyk M8x1	Wszystkie wielkości, wszystkie wykonania
	680969	Bez kabla, wtyk M8x1	Wszystkie wielkości, wszystkie wykonania

## DIAGRAM CZASÓW OBROTU



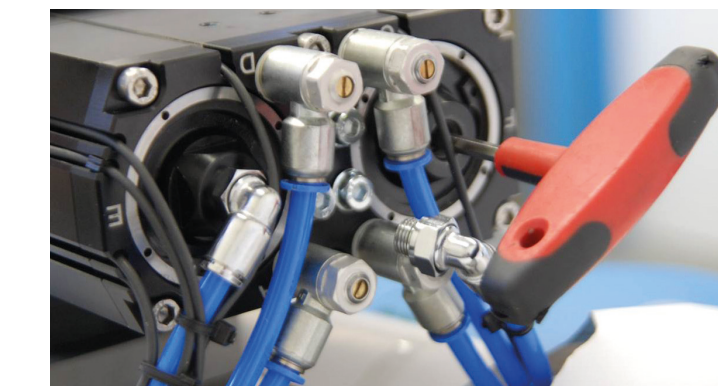
## NOWE TECHNOLOGIE

### RSP - REGULACJA POZYCJI KRAŃCOWYCH



- ☑ Gwarancja braku samoczynnego przestawienia pozycji krańcowej dzięki zastosowaniu nakrętki kontrolującej z gwintem drobnozwojnym
- ☑ Bezstopniowa regulacja pozycji krańcowej
- ☑ Pozycja krańcowa nie przestawia się przy regulacji amortyzatora

### REGULACJA AMORTYZATORA MA ZNACZENIE



**Proste dopasowanie obciążenia**  
Elastyczna i prosta regulacja amortyzatora od zewnątrz za pomocą klucza. Wymiana lub demontaż jednostki obrotowej nie są potrzebne. Efekt: prosta i szybka zabudowa do systemu.

**Trick przez Klick**  
Unikalna funkcja zapamiętywania nastaw amortyzatora. Zasadniczą cechą jest możliwość zapamiętania specjalistycznych nastaw, które można szybko i pewnie odtworzyć.