

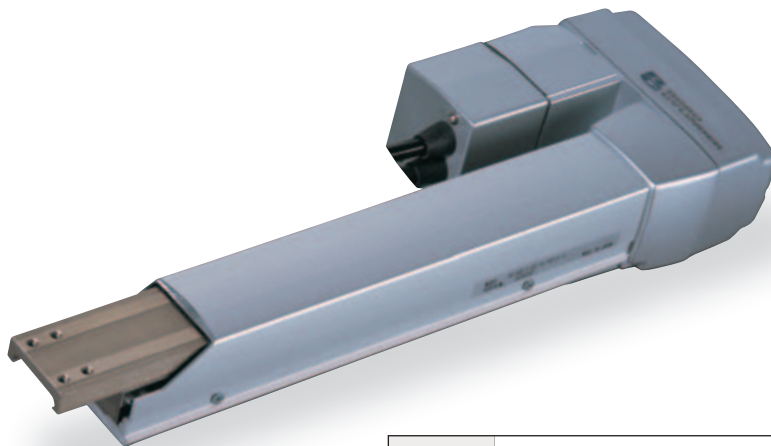
RCS2-A4R

RoboCylinder, Arm-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 230-V Servomotor, Seitmotor-Spezifikation (abgewinkelt)

■ Modellspezifikationen

RCS2	—	A4R	—	<input type="checkbox"/>	—	20	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>
Baureihe	—	Typ	—	Enkoder-Typ	—	Motortyp	—	Steigung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen		
				I: Inkremental A: Absolut		20: Servomotor 20 W		10: 10 mm 5: 5 mm		50: 50 mm ?: 200: 200 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)		T1 : XSEL-J/K T2 : SCON SSEL XSEL-P/Q		N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel		B: Bremse (Standard) NM: Umgekehrte Referenzposition MR: Motorseite rechts ML: Motorseite links		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCS2-A4R-①-20-10-②-③-④-B-⑤	20	10	—	2.5	39.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCS2-A4R-①-20-5-②-③-④-B-⑤		5	—	4.5	78.4	

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Passende Steuerung ④ Kabellänge ⑤ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 200
	(Angabe in 50 mm-Schritten)	
10	330	
5	165	

(Einheit: mm/s)

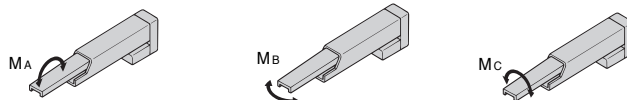
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Seitmotor rechts	MR	196
Seitmotor links	ML	196

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10*
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Zulässiges Lastmoment	Ma : 2.7N • m Mb : 3.1N • m Mc : 2.9N • m
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

* Spindel-Geschwindigkeit wird durch Einsatz eines Zahnriemens auf die Hälfte reduziert



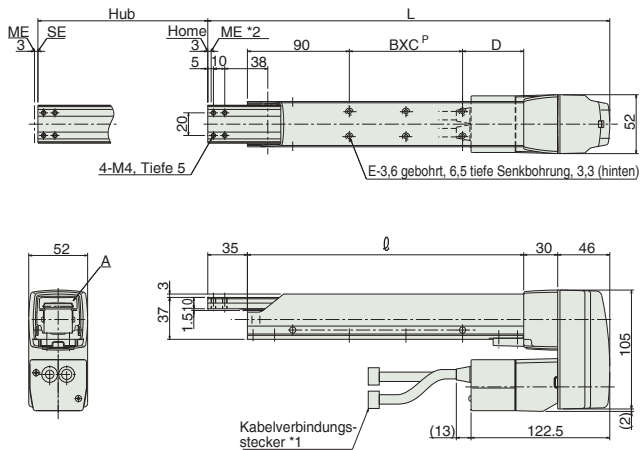
Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützte Typ
Steuerungen
40 mm
52 mm
55 mm
58 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

Abmessungen

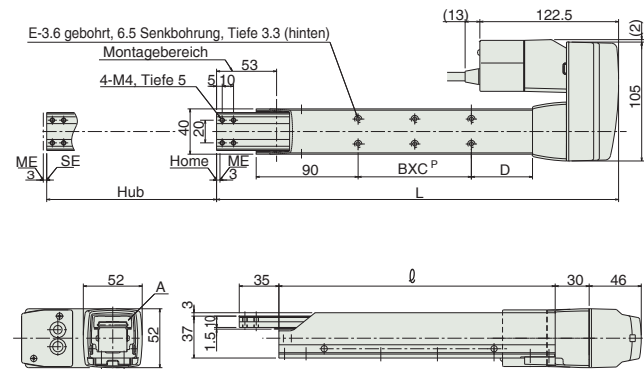
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de



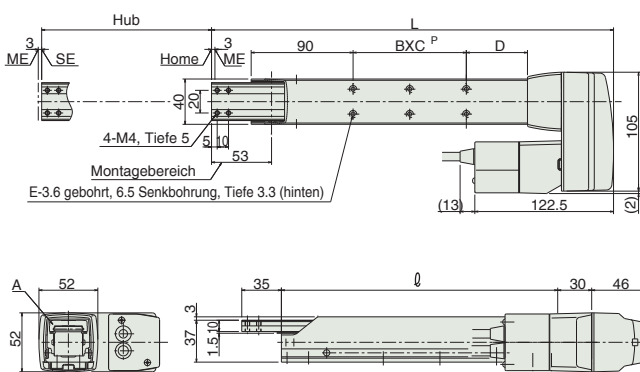
Seitmotor unten (Standard, Optionscode: leer)



Seitmotor rechts (Optionscode: MR)



Seitmotor links (Optionscode: ML)



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200
L	255	305	355	405
∅	144	194	244	294
BxC ^P	1x19	1x50	2x50	2x50
D	35	54	54	104
E	4	4	6	6
Gewicht (kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm/Fach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergesetzter Typ
Steuerungen

40 mm
52 mm
55 mm
58 mm

Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCS2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte			
7-Punkt-Pneumatik-Modus		SCON-C-20 ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1-Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→ 325
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programmsteuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL-C-1-20 ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4.000 Punkte			→ 365

* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1-Achs-Spezifikation.
 * ① bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
 * ② bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
 * ③ bezeichnet die XSEL-Ausführung (KE / KET / P / Q).

RCS2-A5R

RoboCylinder, Arm-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 230-V Servomotor, Seitmotor-Spezifikation (abgewinkelt)

■ **Modellspezifikationen**

RCS2	A5R	<input type="checkbox"/>	20	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
		I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W	12: 12 mm 6: 6 mm	50:50 mm ?	T1 : XSEL-J/K T2 : SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	B: Bremse (Standard) NM: Umgekehrte Referenzposition MR: Motorseite rechts ML: Motorseite links	

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

- Integrierte Steuerung
- Schrittmotor-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützte Typ
- Steuerungen

- 40 mm
- 52 mm
- 55 mm
- 58 mm

Modellspezifikationen						Steigung und Zuladung		Hub und maximale Geschwindigkeit	
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Hub / Steigung	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm-Schritten)	
RCS2-A5R-①-20-12-②-③-④-B-⑤	20	12	Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	33.3	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm-Schritten)	12	400	
RCS2-A5R-①-20-6-②-③-④-B-⑤		6	-	4			65.7	6	200

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Passende Steuerung ④ Kabellänge ⑤ Optionen (Einheit: mm/s)

- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

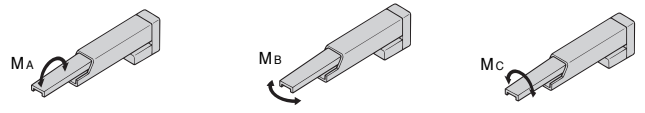
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Seitmotor rechts	MR	196
Seitmotor links	ML	196

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10*
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Zulässiges Lastmoment	Ma : 4.5N • m Mb : 5.4N • m Mc : 4.1N • m
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

* Spindel-Geschwindigkeit wird durch Einsatz eines Zahnriemens auf die Hälfte reduziert

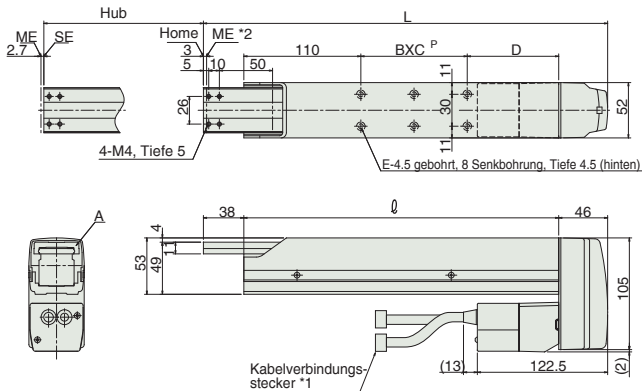


Abmessungen

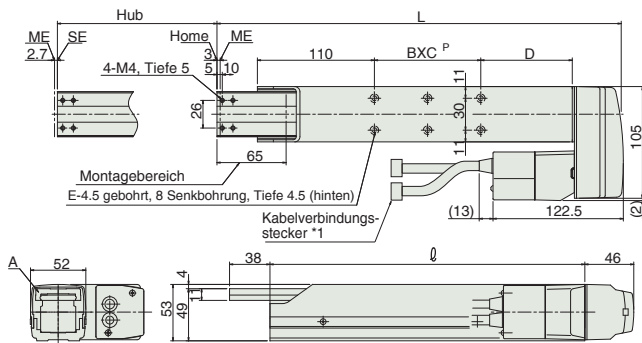
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de



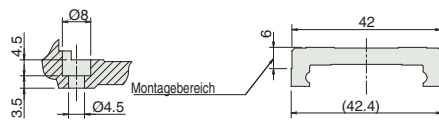
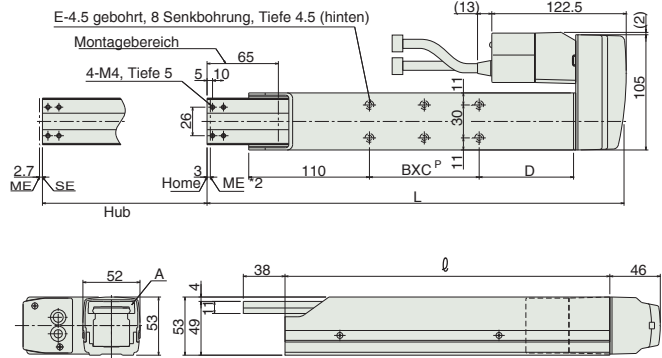
Seitmotor unten (Standard, Optionscode: leer)



Seitmotor links (Optionscode: ML)



Seitmotor rechts (Optionscode: MR)



Detailansicht von A

Schnittdarstellung des Montageloches im Rahmen

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200
L	280	330	380	430
∅	196	246	296	346
BxC ^P	1x30	1x50	2x50	2x50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
Gewicht (kg)	2.2	2.4	2.6	2.8

Hinweis
Die Hublänge 50mm ist nicht bei der Standard-Anordnung des Seitmotors (unten) erhältlich, sondern nur bei rechtem oder linkem Seitmotor (Option MR/ML).

- Integrierte Steuerung
- Schlitzen-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm/Fach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt-Typ
- Steuerungen

- 40 mm
- 52 mm
- 55 mm
- 58 mm

- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCS2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus		SCON-C-20 ①-NP-2 ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1-Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→ 325
7-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte			
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programmsteuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL-C-1-20 ①-NP-2 ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ①-N1-EEE-2 ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4.000 Punkte			→ 365

* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1-Achs-Spezifikation.
 * ① bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
 * ② bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
 * ③ bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

RCS2-A6R

RoboCylinder, Arm-Ausführung, Achsbreite 58 mm, 230-V Servomotor, Seitmotor-Spezifikation (abgewinkelt)

■ **Modellspezifikationen**

RCS2	A6R	<input type="checkbox"/>	20	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W	12: 12 mm 6: 6 mm	50:50 mm ?	T1 : XSEL-J/K T2 : SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	B: Bremse (Standard) NM: Umgekehrte Referenzposition MR: Motorseite rechts ML: Motorseite links

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

- Integrierte Steuerung
- Schrittentyp
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützte Typ
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 55 mm
- 58 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Modellspezifikationen						Steigung und Zuladung		Hub und maximale Geschwindigkeit	
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Hub	50 ~ 200	
RCS2-A6R-①-30-12-②-③-④-B-⑤	30	12	Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	48.4	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm-Schritten)	(Angabe in 50 mm-Schritten)		
RCS2-A6R-①-30-6-②-③-④-B-⑤		6	-	6			96.8	12	400
							6	200	

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Passende Steuerung ④ Kabellänge ⑤ Optionen (Einheit: mm/s)

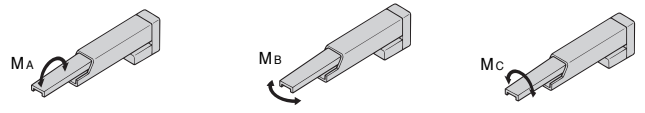
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Seitmotor rechts	MR	196
Seitmotor links	ML	196

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10*
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Zulässiges Lastmoment	Ma : 8.1N • m Mb : 10.0N • m Mc : 6.5N • m
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

* Spindel-Geschwindigkeit wird durch Einsatz eines Zahnriemens auf die Hälfte reduziert

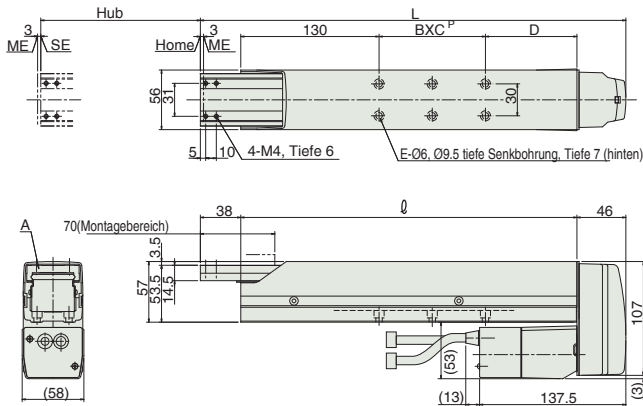


Abmessungen

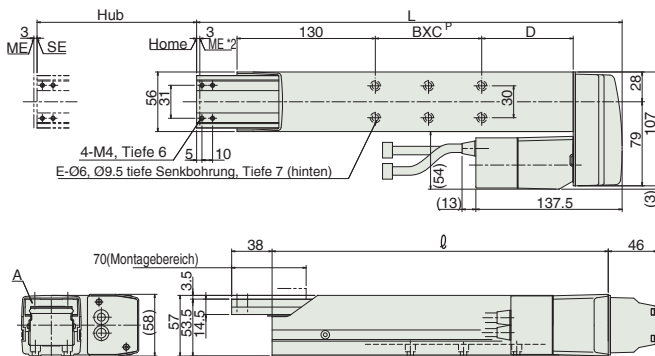
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de

2D
CAD

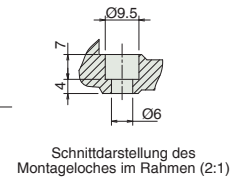
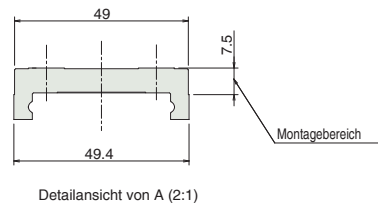
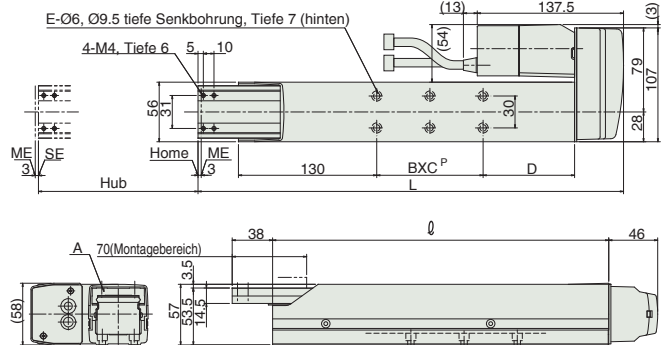
Seitmotor unten (Standard, Optionscode: leer)



Seitmotor links (Optionscode: ML)



Seitmotor rechts (Optionscode: MR)



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200
L	300	350	400	450
∅	216	266	316	366
BxC ^P	1x30	1x50	2x50	2x50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
Gewicht (kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm/Fach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützt-Typ
Steuerungen

40 mm
52 mm
55 mm
58 mm

Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCS2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus		SCON-C-30D ①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1-Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→ 325
7-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte			
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programmsteuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL-C-1-30D ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-30D ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4.000 Punkte			→ 365

* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1-Achs-Spezifikation.
 * ① bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
 * ② bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
 * ③ bezeichnet die XSEL-Ausführung (KE / KET / P / Q).