

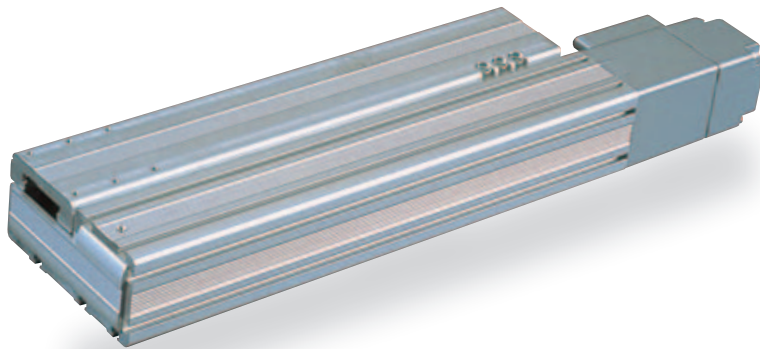
# RCS2-F5D

RoboCylinder, Flach-Ausführung, Achsbreite 55 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation (direkt gekoppelt)

■ Modellspezifikationen

<b>RCS2</b>	<b>F5D</b>	<input type="checkbox"/>	<b>20</b>	<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	60: Servomotor 100: Servomotor	60 W 100 W	16: 16 mm 8: 8 mm 4: 4 mm	50: 50 mm ?	300: 300 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

\* 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-F5D-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	Siehe S. 419	2.0	63.8	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm-Schritten)		
RCS2-F5D-①-60-8-②-③-④-⑤		8					5.0	
RCS2-F5D-①-60-4-②-③-④-⑤		4					11.5	
RCS2-F5D-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16					3.5	105.8
RCS2-F5D-①-100-8-②-③-④-⑤		8					9.0	212.7
RCS2-F5D-①-100-4-②-③-④-⑤		4					18.0	424.3

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	50 ~ 250 (In 50 mm-Schritten)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

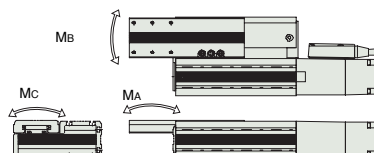
(Einheit: mm/s)

## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

## Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 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)



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

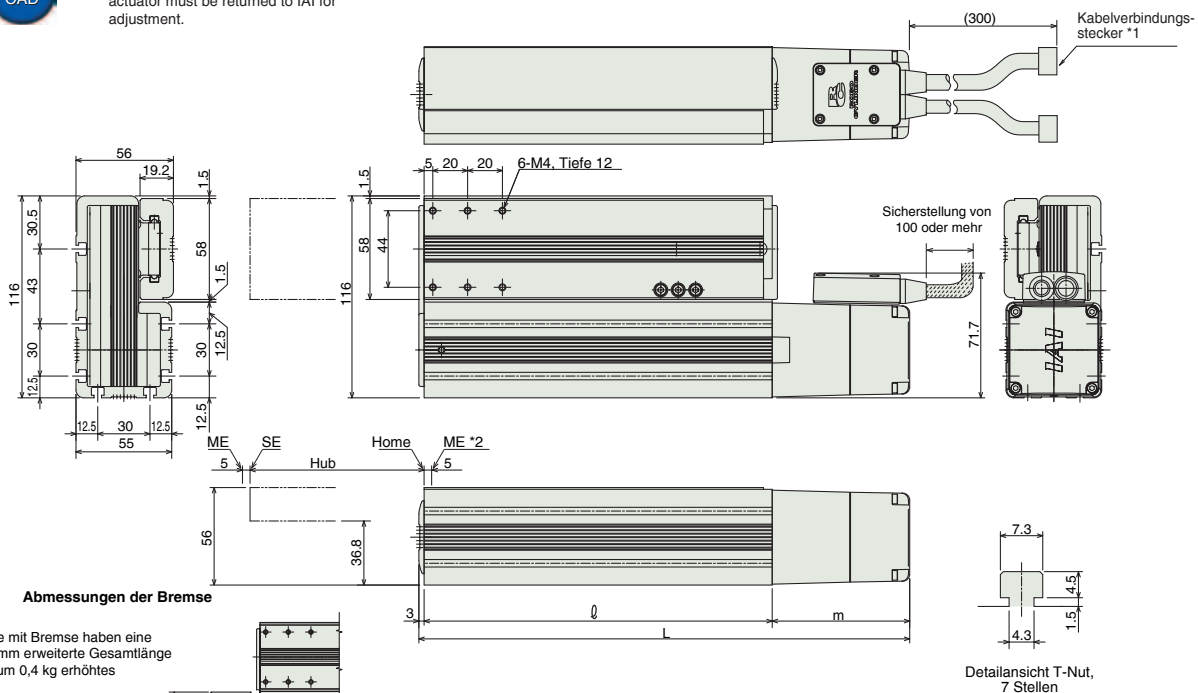
## Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)

2D CAD

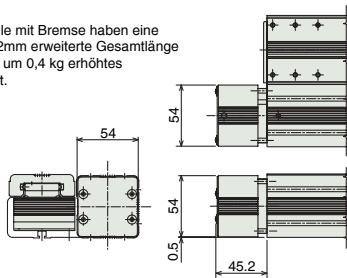
\* To change the home direction, the actuator must be returned to IAI for adjustment.

\*1 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.  
ME: Mechanischer Endpunkt  
SE: Hub-Endpunkt



Abmessungen der Bremse

\* Modelle mit Bremse haben eine um 45,2mm erweiterte Gesamtlänge und ein um 0,4 kg erhöhtes Gewicht.



Detailansicht T-Nut, 7 Stellen

## Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub		50	100	150	200	250	300
L	60W	232	282	332	382	432	482
	100W	250	300	350	400	450	500
∅		150	200	250	300	350	400
		79					
M	60W	97					
	100W	97					
Gewicht (kg)	60W	2.1	2.5	3	3.4	3.9	4.3
	100W	2.3	2.7	3.2	3.6	4.1	4.5

## 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	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1-Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→ 325
7-Punkt-Pneumatik-Modus		SCON- C-60 ①-NP-2- ② SCON- C-100 ①-NP-2- ②	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-1-60 ①-NP-2- ② SSEL- C-1-100 ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-60 ①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-100 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 Enkoder-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).

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