

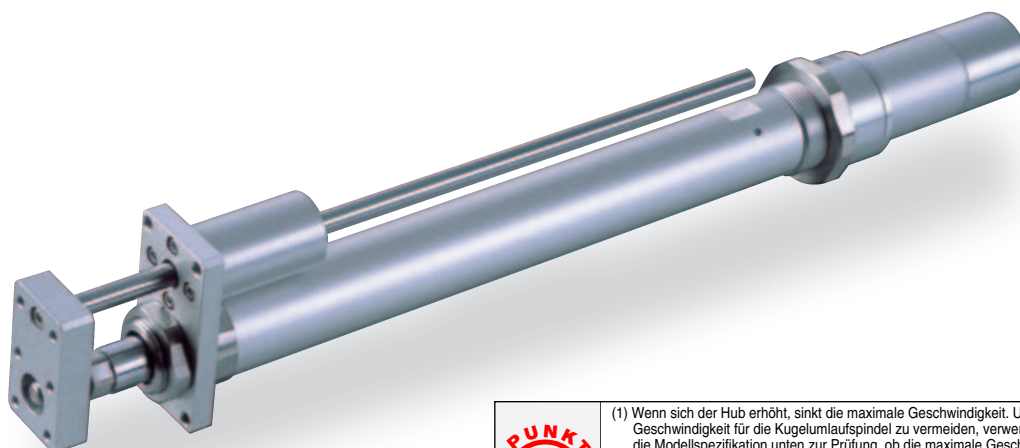
# RCS2-RGS4C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen **RCS2-RGS4C** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
I: Inkremental	20: Servomotor	12: 12mm	50:50mm	T1 : XSEL-J/K	N : Kein Kabel	Siehe Optionen		
A: Absolut	2W	6: 6mm	?	T2 : SCON	P : 1m			
	30: Servomotor	3: 3mm	300:300mm	SSEL	S : 3m			
	30 W		(Angabe in 50 mm-Schritten)	XSEL-P/Q	M : 5m			
					X□□ : Spezifizierte Länge			
					R□□ : Roboterkaabel			

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- (2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
- (3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCS2-RGS4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGS4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
	12	600
6	300	
3	150	

(Einheit: mm/s)

## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hinterer Fußhalterung	TRR	389

## Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
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  
Wassergeschützt Typ  
Steuerungen  
25 mm  
32 mm  
35 mm  
37 mm  
45 mm  
55 mm  
64 mm  
75 mm  
100 mm  
Schritt-Motor  
20w  
30w  
60w  
100w  
150w

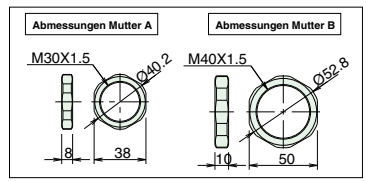
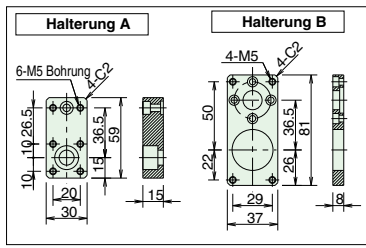
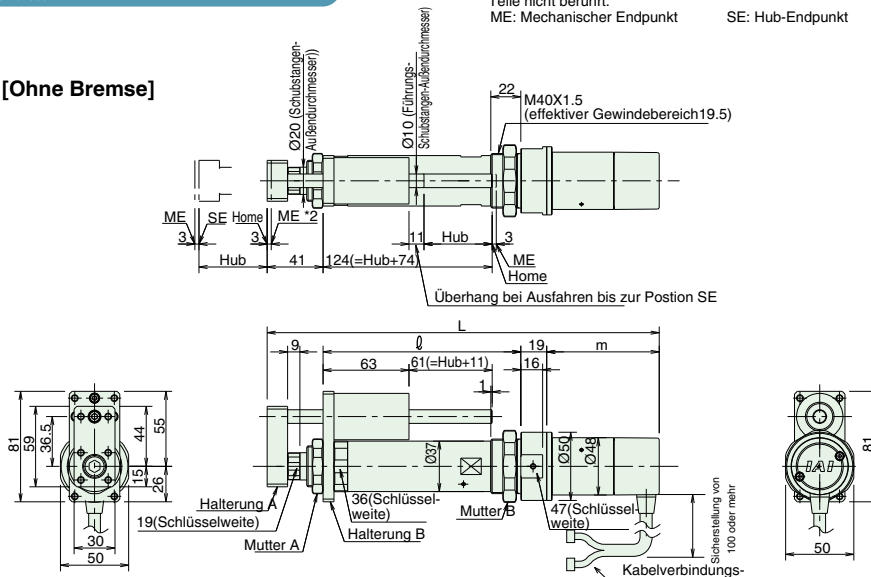
Abmessungen

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



\*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.  
 \*2 Der Schlitzen fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitzen die umgebenden Teile nicht berührt.  
 ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

[Ohne Bremse]



Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGS4C (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200	250	300	
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
L	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
Ø		145	195	245	295	345	395
m	20W	80.5					
m	30W	95.5					
Gewicht (kg)		1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

RCS2-RGS4C (mit Bremse)

Hub	50	100	150	200	250	300	
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
L	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
Ø		145	195	245	295	345	395
m	20W	123.5					
m	30W	138.5					
Gewicht (kg)		1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6

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			
3-Punkt-Pneumatik-Modus		SCON-C-20 ①-NP-2- ② SCON-C-30D ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte	Einphasig 100 VAC	360 VA max. * 1-Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→ 325
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte	Einphasig 230 VAC		
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	( - )	Dreiphasig 230 VAC		
Programmsteuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL-C-1-20 ①-NP-2- ② SSEL-C-1-30D ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-30D ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→ 365

\* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen-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).

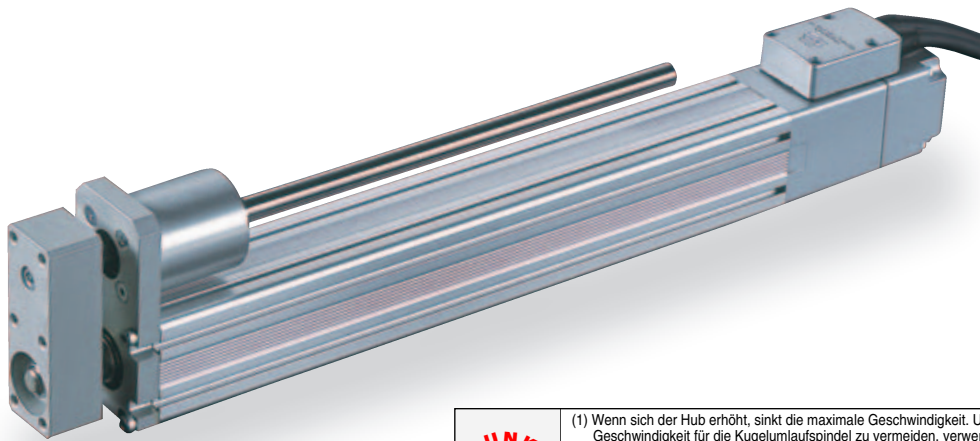
# RCS2-RGS5C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsbreite 55 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCS2	RGS5C								
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
		I: Inkremental A: Absolut	60: Servomotor 100: Servomotor 100 W	16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	50: 50mm ?	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkaabel	Siehe Optionen Tabelle unten.	

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



**PUNKT Auswahlpunkte**

- (1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- (2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
- (3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen							Hub und maximale Geschwindigkeit		
Steigung und Zuladung							Hub und maximale Geschwindigkeit		
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Hub		
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)			Steigung	50 ~ 250 (In 50 mm-Schritten)	300 (mm)
RCS2-RGS5C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	1.3	63.8	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)	16	800	755
RCS2-RGS5C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	4.3	127.5		8	400	377
RCS2-RGS5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	10.8	255.1		4	200	188
RCS2-RGS5C-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16	15.0	2.8	105.8		(Einheit: mm/s)		
RCS2-RGS5C-①-100-8-②-③-④-⑤		8	30.0	8.3	212.7				
RCS2-RGS5C-①-100-4-②-③-④-⑤		4	60.0	17.3	424.3				

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

■ Optionen

Name	Code	Seite
Kabelaustrittsrichtung	A2	381
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Alternative Anbauposition der Führung	GS2-GS4	170

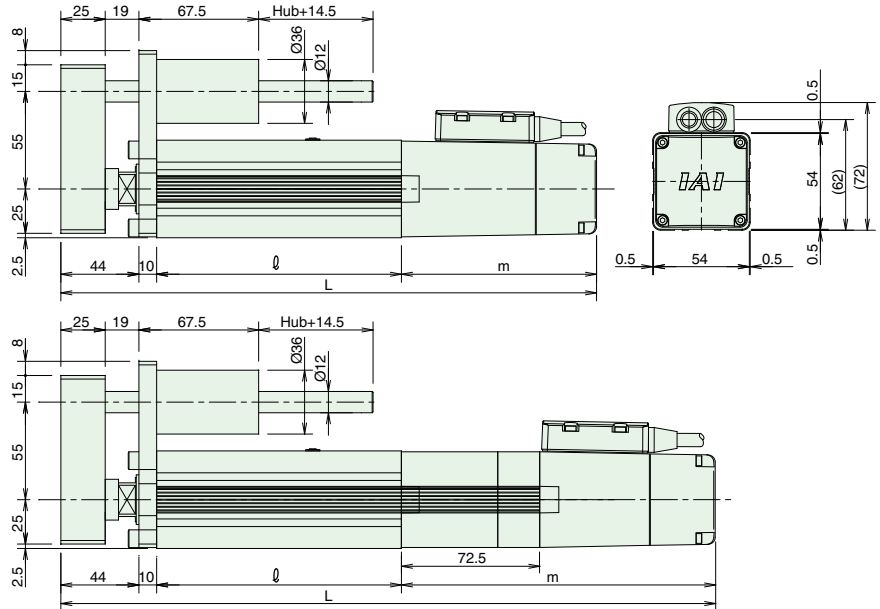
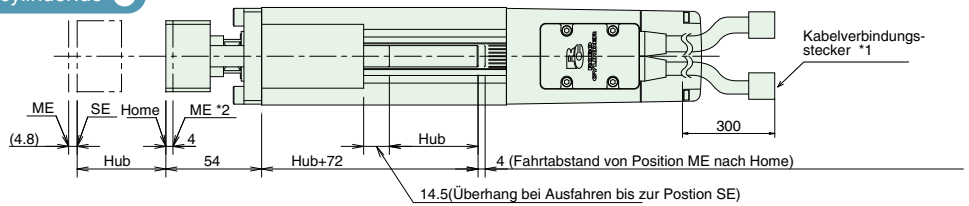
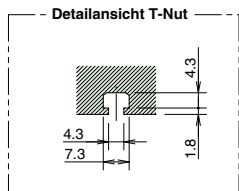
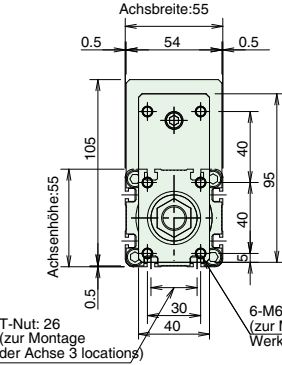
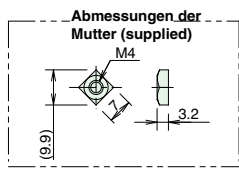
■ Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø12mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,1°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Integrierte Steuerung  
Schritt-Typ  
Schubstangen-Typ  
Arm-/Flach-Typ  
Greifer Rotation  
Reinraum-Typ  
Wassergeschützte Typ  
Steuerungen  
25 mm  
32 mm  
35 mm  
37 mm  
45 mm  
55 mm  
64 mm  
75 mm  
100 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)



\* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist der RGS5C nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar.

- \*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
- \*2 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 und Gewicht pro Hub

RCS2-RGS5C (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200	250	300
L	60W	284	334	384	434	484
L	100W	302	352	402	452	502
Ø		138	188	238	288	338
m	60W	92				
m	100W	110				
Gewicht (kg)		2.5	2.8	3.2	3.6	3.9

RCS2-RGS5C (mit Bremse)

Hub	50	100	150	200	250	300
L	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5
L	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5
Ø		138	188	238	288	338
m	60W	164.5				
m	100W	182.5				
Gewicht (kg)		2.8	3.1	3.5	3.9	4.2

- 25 mm
- 32 mm
- 35 mm
- 37 mm
- 45 mm
- 55 mm
- 64 mm
- 75 mm
- 100 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			
3-Punkt-Pneumatik-Modus		SCON-C-60 ①-NP-2- ② SCON-C-100 ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte	Einphasig 100 VAC	360 VA max.	→ 325
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte	Einphasig 230 VAC		
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	( - )	Dreiphasig 230 VAC		
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	1500 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	4000 Punkte			→ 365

\* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen-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).

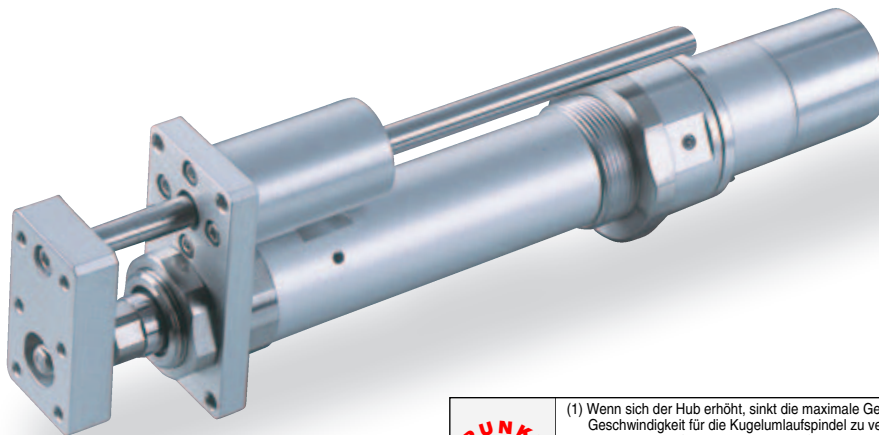
# RCS2-RGS4D

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

<b>RCS2</b>	<b>RGS4D</b>								
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
		I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 30: Servomotor 30 W	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ?	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkaabel	Siehe Optionen Tabelle unten.	

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



**PUNKT**  
Auswahl-  
punkte

- Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
- Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCS2-RGS4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGS4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
	12	600
6	300	300
3	150	150

(Einheit: mm/s)

## Optionen

Name	Code	Seite
Montagefuß	FT	384
Home Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

## Allgemeine Spezifikationen

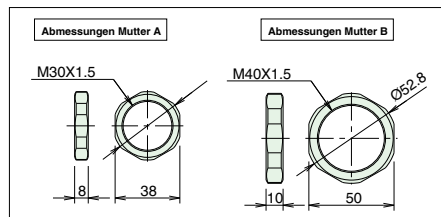
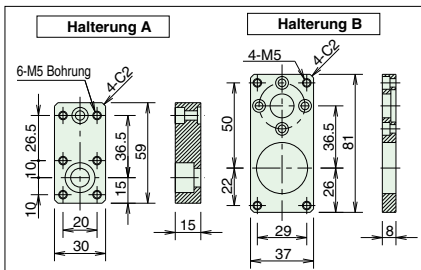
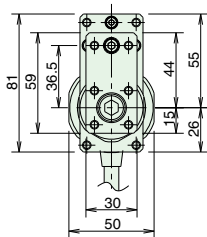
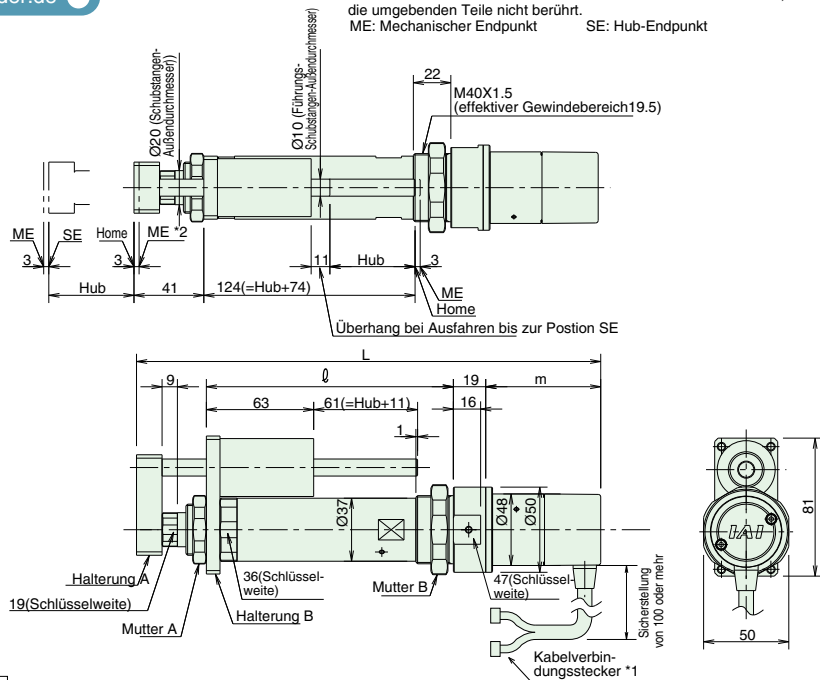
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

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



\*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.  
 \*2 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 und Gewicht pro Hub

RCS2-RGS4D (ohne Bremse)		Hub	50	100	150	200	250	300
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	
Ø		145	195	245	295	345	395	
					58.5			
m	20W							
	30W							
Gewicht (kg)		1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	

Das RCS2-RGS4D Modell hat keine Bremse.

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 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
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	( - )			
Programmsteuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20 ①-NP-2- ② SSEL- C-1-30D ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-30D ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→ 365

\* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen-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).

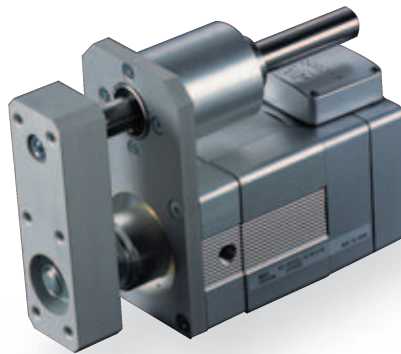
# RCS2-RGS7AD

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsbreite 75 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation direkt gekoppelt

■ Modellspezifikationen **RCS2-RGS7AD**

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
I	Inkremental	60: Servomotor 60 W	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50: 50mm 300: 300mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: Kein Kabel P: 1m S: 3m M: 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkaabel	Siehe Optionen Tabelle unten.	

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- Die Zuladung beruht auf einer Beschleunigung von 0,15/0,2 G (Steigung 12, 60/100 W), 0,1 G (Steigung 6) oder 0,05 G (Steigung 3). Das ist die maximale Beschleunigung.
- Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCS2-RGS7AD-I-60-12-①-②-③-④	60	12	10.0	1.5	85.3	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGS7AD-I-60-6-①-②-③-④		6	20.0	6.0	169.5	
RCS2-RGS7AD-I-60-3-①-②-③-④		3	40.0	14.5	340.1	
RCS2-RGS7AD-I-100-12-①-②-③-④	100	12	15.0	4.5	141.1	
RCS2-RGS7AD-I-100-6-①-②-③-④		6	30.0	11.5	283.2	

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)
12	600	505
6	300	250
3	150	125

(Einheit: mm/s)

## Optionen

Name	Code	Seite
Kabelaustrittsrichtung	A1-A3	381
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Alternative Anbauposition der Führung	GS2-GS4	174

## Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung, Ø16mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø30 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,1°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

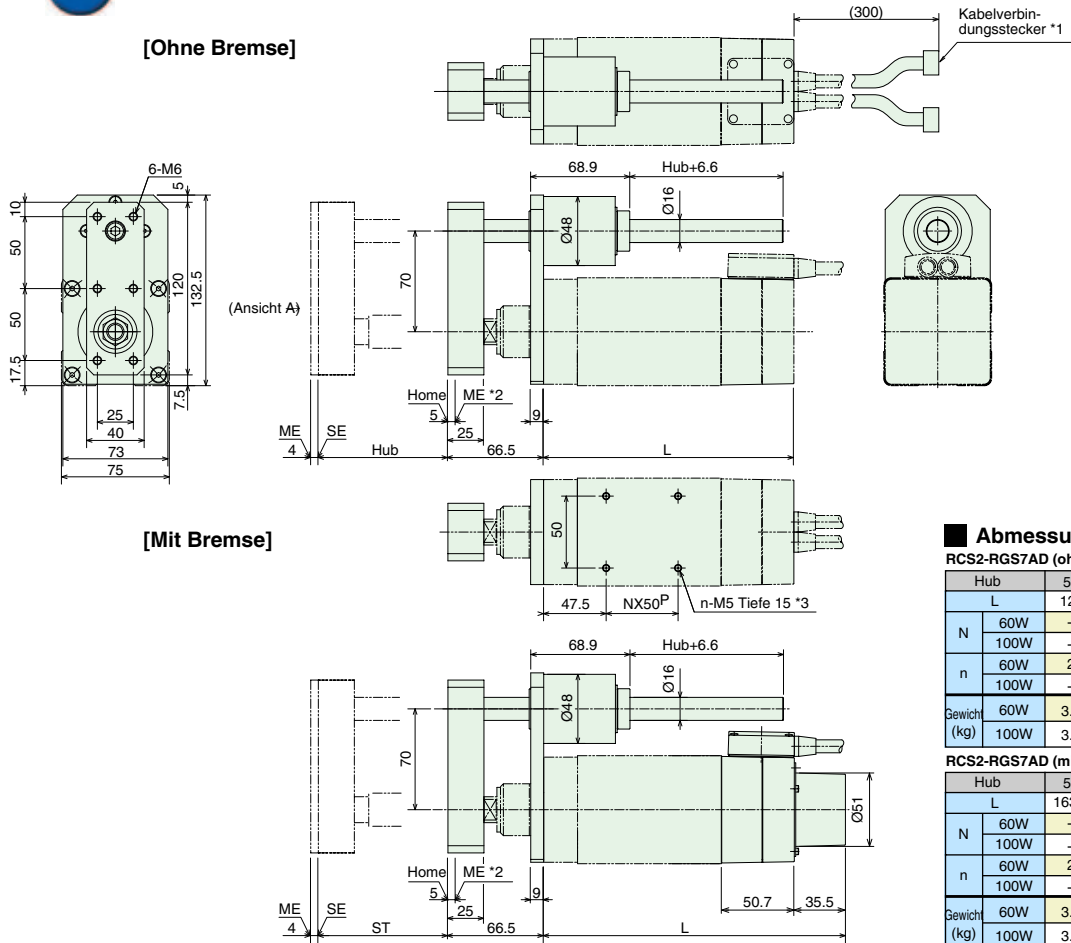
## Abmessungen

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

2D CAD

\* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist der RGS7AD nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar.

\*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.  
 \*2 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



Hinweis  
 \*3 100 W-Modelle mit 50er Hub haben keine Montagebohrungen auf der Oberfläche. 60 W-Modelle mit 50er Hub und 100 W-Modelle mit 100er Hub haben nur 2 Montagebohrungen (in einer Reihe)

### Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGS7AD (ohne Bremse)						
Hub	50	100	150	200	250	300
L	128	178	228	278	328	378
N	60W	-	1	2	3	4
	100W	-	-	1	2	3
n	60W	2	4	6	8	10
	100W	-	2	4	6	8
Gewicht (kg)	60W	3.2	3.8	4.3	4.8	5.3
	100W	3.3	3.9	4.4	4.9	5.4

RCS2-RGS7AD (mit Bremse)						
Hub	50	100	150	200	250	300
L	163.5	213.5	263.5	313.5	363.5	413.5
N	60W	-	1	2	3	4
	100W	-	-	1	2	3
n	60W	2	4	6	8	10
	100W	-	2	4	6	8
Gewicht (kg)	60W	3.5	4.1	4.6	5.1	5.6
	100W	3.6	4.2	4.7	5.2	5.7

## 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-60I-NP-2-① SCON-C-100I-NP-2-①	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
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programmsteuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL-C-1-60I-NP-2-① SSEL-C-1-100I-NP-2-①	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL-②-1-60I-N1-EEE-2-① XSEL-②-1-100I-N1-EEE-2-①	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 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).

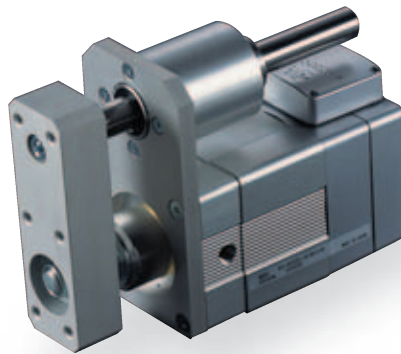
# RCS2-RGS7BD

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsbreite 75 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation direkt gekoppelt

■ Modellspezifikationen **RCS2-RGS7BD-I**

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
I	Inkremental	100: Servomotor 100 W 150: Servomotor 150 W	16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	50: 50mm ?	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: Kein Kabel P: 1m S: 3m M: 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkaabel	Siehe Optionen Tabelle unten.	

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



**PUNKT Auswahlpunkte**

- Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- Die Zuladung beruht auf einer Beschleunigung von 0,25/0,3 G (Steigung 16, 100/150W), 0,17/0,2 G (Steigung 8, 100/150 W) oder 0,1 G (Steigung 4). Das ist die maximale Beschleunigung.
- Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCS2-RGS7BD-I-100-12-①-②-③-④	100	16	10.0	2.5	105.8	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGS7BD-I-100-6-①-②-③-④		8	22.0	8.0	212.7	
RCS2-RGS7BD-I-100-3-①-②-③-④		4	40.0	18.5	424.3	
RCS2-RGS7BD-I-150-12-①-②-③-④	150	16	15.0	5.5	158.8	
RCS2-RGS7BD-I-150-6-①-②-③-④		8	35.0	13.5	318.5	

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
	16	800
8	400	400
4	200	200

(Einheit: mm/s)

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

## Optionen

Name	Code	Seite
Kabelaustrittsrichtung	A1-A3	381
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Alternative Anbauposition der Führung	GS2-GS4	176

## Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø16mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø35 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,1°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

## Abmessungen

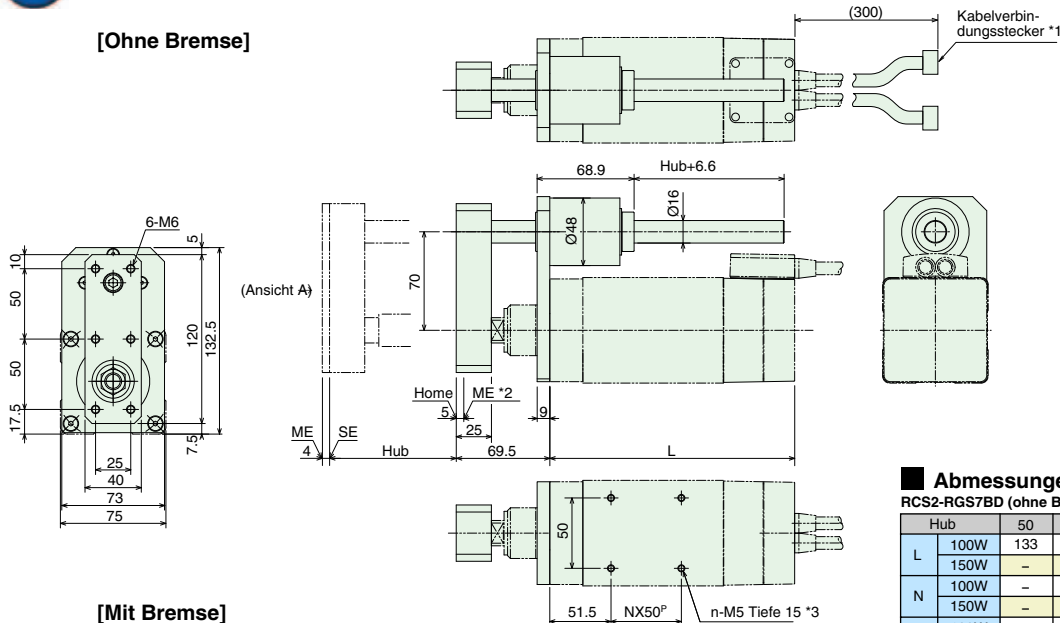
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)

2D CAD

\* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist der RGS7BD nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar.

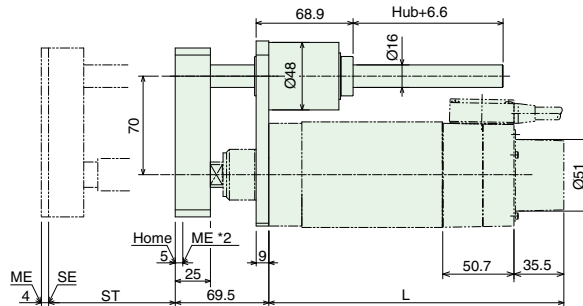
\*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.  
 \*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.  
 ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

### [Ohne Bremse]



Hinweis  
 \*3 Diese Anordnung ist nicht für 150 W-Modelle mit 50er Hub verfügbar. 100 W-Modelle mit 50er Hub haben keine Montagebohrungen auf der Oberfläche. 100/150 W-Modelle mit 100er Hub haben nur 2 Montagebohrungen (in einer Reihe).

### [Mit Bremse]



### Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGS7BD (ohne Bremse)							
Hub	50	100	150	200	250	300	
L	100W	133	183	233	283	333	383
	150W	-	183	233	283	333	383
N	100W	-	-	1	2	3	4
	150W	-	-	1	2	3	4
n	100W	-	2	4	6	8	10
	150W	-	2	4	6	8	10
Gewicht (kg)	100W	3.8	4.4	4.9	5.4	5.9	6.5
	150W	-	4.5	5.0	5.5	6.0	6.6

RCS2-RGS7BD (mit Bremse)							
Hub	50	100	150	200	250	300	
L	100W	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
	150W	-	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
N	100W	-	1	2	3	4	5
	150W	-	-	1	2	3	4
n	100W	-	2	4	6	8	10
	150W	-	2	4	6	8	10
Gewicht (kg)	100W	4.1	4.7	5.2	5.7	6.2	6.8
	150W	-	4.8	5.3	5.8	6.3	6.9

## 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			
3-Punkt-Pneumatik-Modus		SCON-C-100I-NP-2-① SCON-C-150I-NP-2-①	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 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-1-100I-NP-2-① SSEL-C-1-150I-NP-2-①	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL-②-1-100I-N1-EEE-2-① XSEL-②-1-150I-N1-EEE-2-①	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 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).