

# RCS2-SA4C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

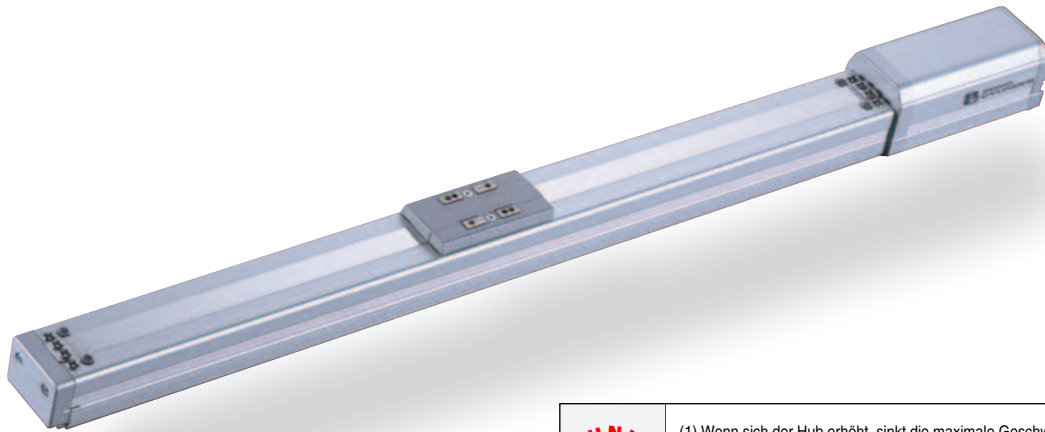
■ Modellspezifikationen **RCS2** – **SA4C** –  – **20** –  –  –  –  –

Baureihe — Typ — Enkoder-Typ — Motortyp — Steigung — Hub — Passende Steuerung — Kabellänge — Optionen

I: Inkremental- 20: Servomotor  
A: Absolut 20 W

10: 10 mm 50:50 mm T1 : XSEL-J/K N : Kein Kabel B: Bremse  
5: 5 mm 2.5: 2.5 mm T2 : SCON P : 1m FT: Montagefuß  
2.5: 2.5 mm SSEL S : 3m HS: Home-Sensor  
400:400 mm XSEL-P/Q M : 5m NM: Umgekehrte Referenzposition  
(Angabe in 50 mm-Schritten) X□□: Spezifizierte Länge SR: Schlittenroller-Spezifikation  
R□□: Roboter-kabel SS: Schlitten-Abstandshalter

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



**PUNKT**  
Auswahl-  
punkte

(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 Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.  
(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCS2-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50 ~ 400 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCS2-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	
	50 ~ 400 (Angabe in 50 mm-Schritten)	
10	665	
5	330	
2.5	165	

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

(Einheit: mm/s)

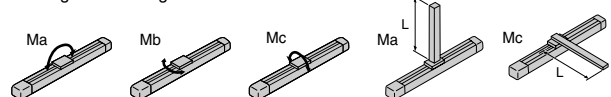
## Optionen

Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	383
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388
Schlittenabstandshalter	SS	388

## Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7N • m Mb : 3.9N • m MC : 6.8N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

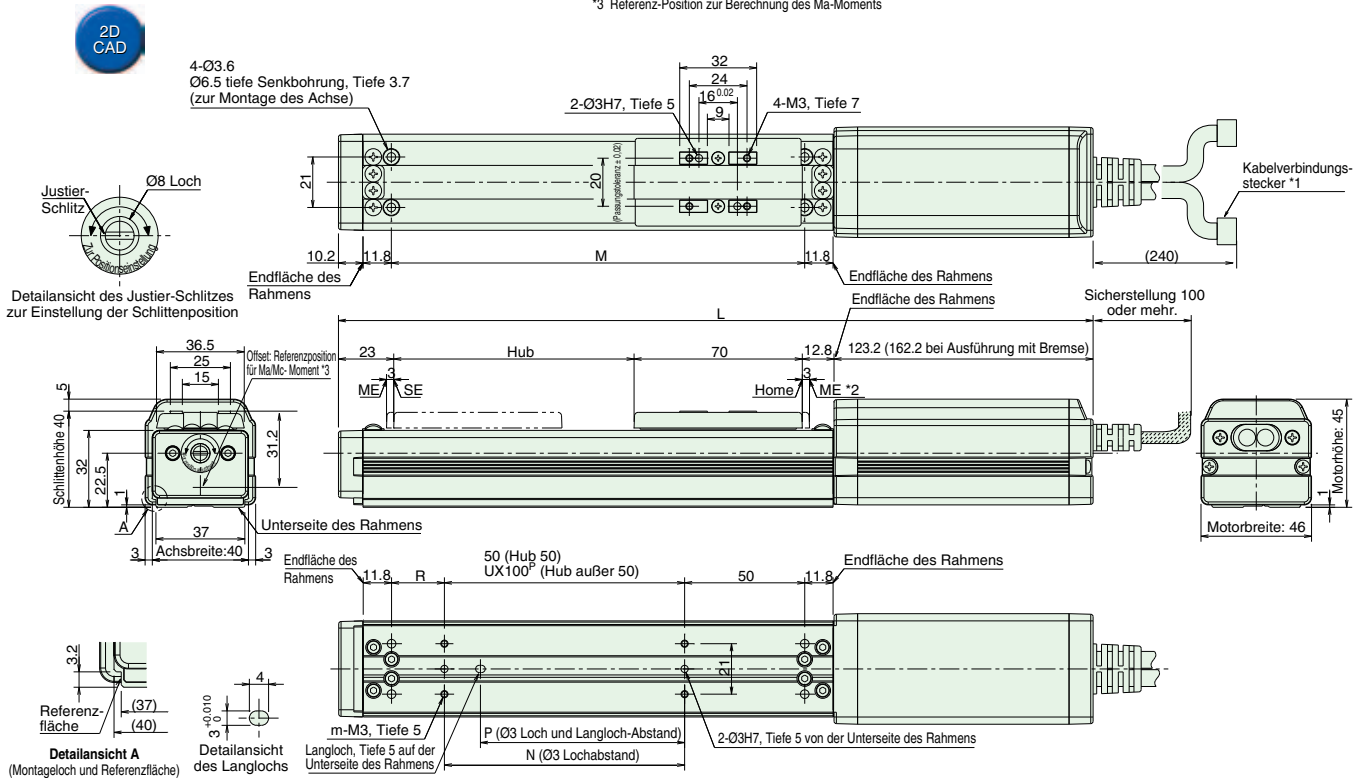
Richtung des zulässigen Lastmoments



Abmessungen

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

- \*1 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
- \*2 Der Schlitzen fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitzen die umgebenden Teile nicht berührt.  
ME: Mechanische Endposition SE: Hub- Endposition
- \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	
L	Ohne Bremse	279	329	379	429	479	529	579	629
	Mit Bremse	318	368	418	468	518	568	618	668
M	122	172	222	272	322	372	422	472	
N	50	100	100	200	200	300	300	400	
P	35	85	85	185	185	285	285	385	
R	22	22	72	22	72	22	72	22	
U	-	1	1	2	2	3	3	4	
m	4	4	4	6	6	8	8	10	
Gewicht (kg)	0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	

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 (nur XSEL-P/Q)	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	1500 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	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).

- Integrierte Steuerung
- Schrittentyp
- Schlittenstangen-Typ
- Arm/Fach-Typ
- Greiferrotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt-Typ
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

# RCS2-SA5C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen **RCS2** – **SA5C** – [ ] – **20** – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

Baureihe – Typ – Enkoder-Typ – Motortyp – Steigung – Hub – Passende Steuerung – Kabellänge – Optionen

I: Inkremental- 20: Servomotor  
A: Absolut 20 W

12: 12 mm 50:50 mm T1 : XSEL-J/K N : Kein Kabel B: Bremse  
6: 6 mm 3: 3 mm T2 : SCON SSEL P : 1m FT: Montagefuß  
500:500 mm XSEL-P/Q M : 5m HS: Home-Sensor  
(Angabe in 50 mm-Schritten) X□□: Spezifizierte Länge NM: Umgekehrte Referenzposition  
R□□: Roboterkaabel SR: Schlittenroller-Spezifikation

\* 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 Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

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

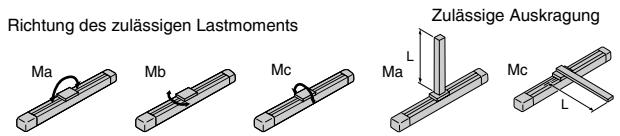
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Modellspezifikationen							Hub und maximale Geschwindigkeit		
Steigung und Zuladung							Hub und maximale Geschwindigkeit		
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Hub / Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)					
RCS2-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50 ~ 500 (In 50 mm-Schritten)	12	800	760
RCS2-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3		6	400	360
RCS2-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7		3	200	190

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

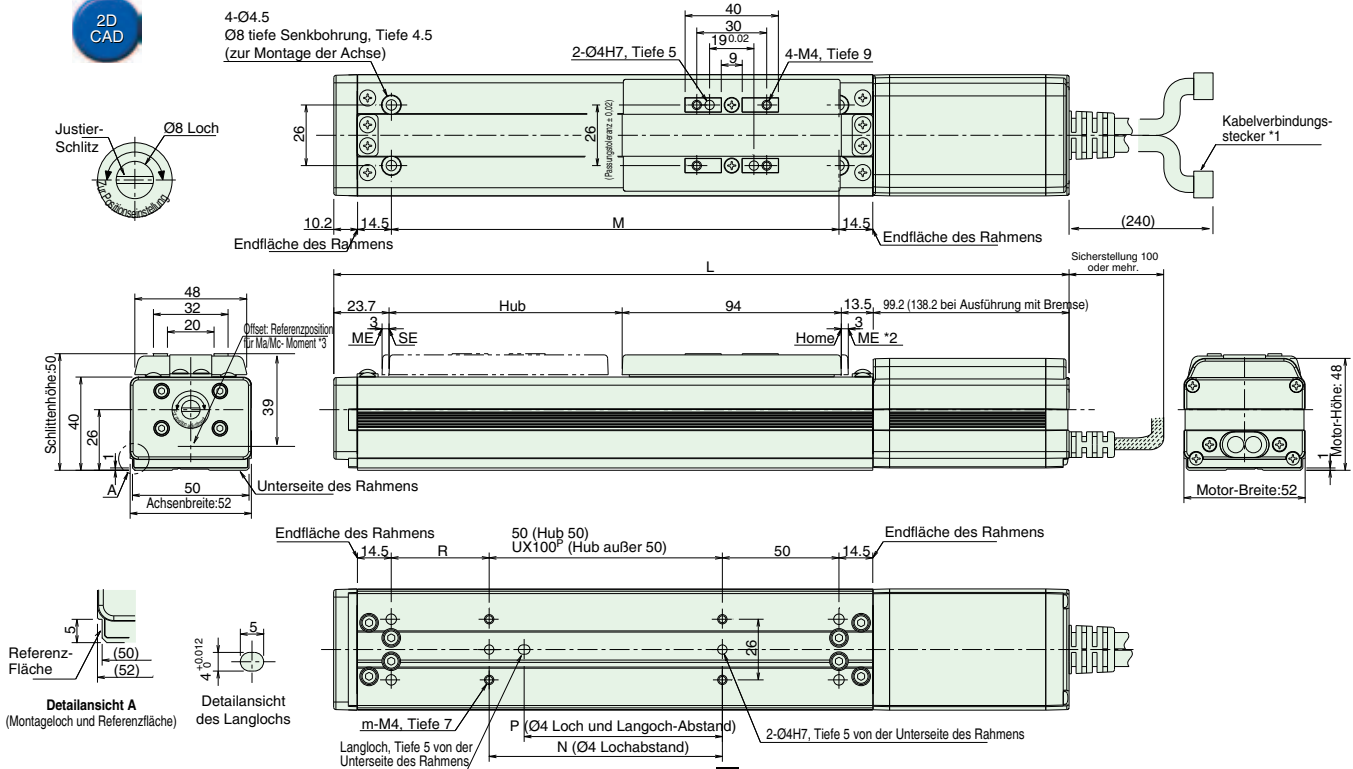
Optionen		
Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	383
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen	
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb : 6.8N • m MC : 11.7N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)



## Abmessungen

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



### Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
L	Ohne Bremse	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
	Mit Bremse	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592	
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500	
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485	
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42	
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12	
Gewicht (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	

- \*1 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
- \*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
- ME: Mechanische Endposition SE: Hub- Endposition
- \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments

## 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 (nur XSEL-P/Q)	360 VA max.	→ 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	1500 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	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-SA6C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen **RCS2** — **SA6C** —  — **30** —  —  —  —  —

Baureihe — Typ — Enkoder-Typ — Motortyp — Steigung — Hub — Passende Steuerung — Kabellänge — Optionen

I: Inkremental- 30: Servomotor  
 A: Absolut 30 W  
 12: 12 mm  
 6: 6 mm  
 3: 3 mm  
 50:50 mm  
 ?  
 600:600 mm  
 (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

B: Bremse  
 FT: Montagefuß  
 HS: Home-Sensor  
 NM: Umgekehrte Referenzposition  
 SR: Schlittenroller-Spezifikation

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



**PUNKT**  
Auswahl-  
punkte

(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 Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.  
 (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

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

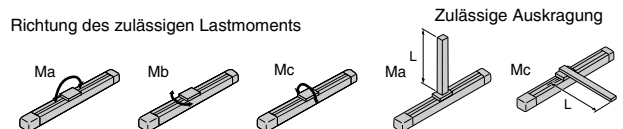
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Modellspezifikationen							Hub und maximale Geschwindigkeit				
Steigung und Zuladung							Hub und maximale Geschwindigkeit				
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Hub / Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
RCS2-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50 ~ 600 (In 50 mm-Schritten)	12	800	760	640	540
RCS2-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4		6	400	380	320	270
RCS2-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8		3	200	190	160	135

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

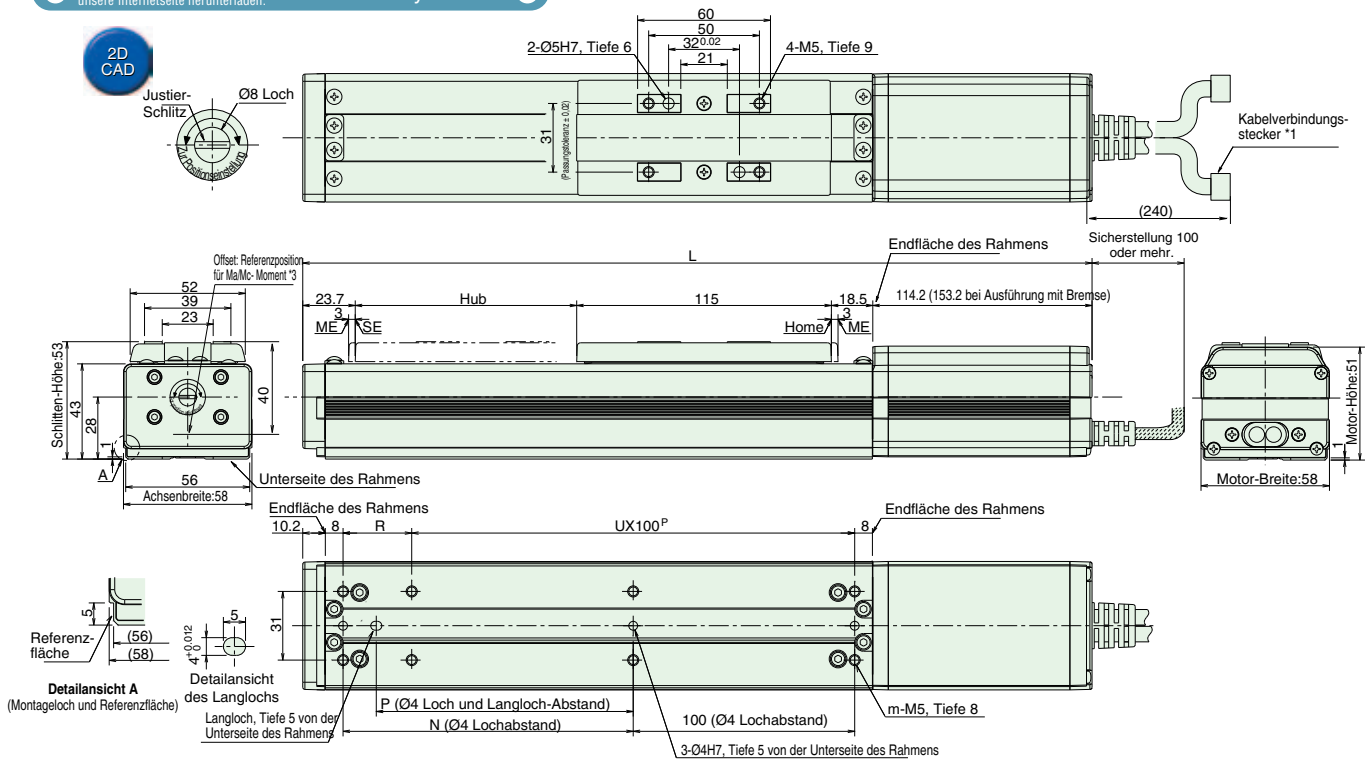
Optionen		
Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	383
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen	
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9N • m Mb : 12.7N • m MC : 18.6N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 220 mm oder weniger, Mb/Mc: 220 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)



Abmessungen

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



\*1 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.  
 \*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.  
 ME: Mechanische Endposition SE: Hub- Endposition  
 \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	Ohne Bremse	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
	Mit Bremse	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Gewicht (kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6	

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		SCON- C-30 ①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC  Einphasig 230 VAC  Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q)	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-1-30 ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-30 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).

- Integrierte Steuerung
- Schritten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm/Fach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergespritzter Typ
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

# RCS2-SA7C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 73 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

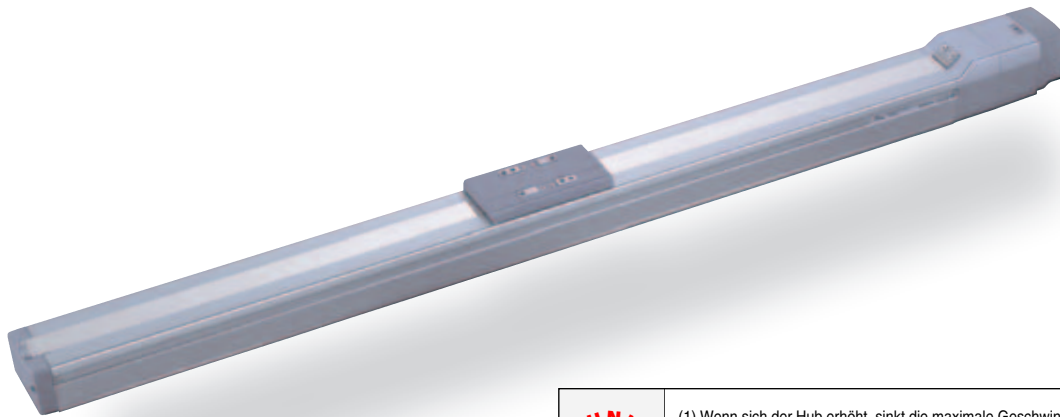
■ Modellspezifikationen **RCS2** – **SA7C** –  – **60** –  –  –  –  –

Baureihe — Typ — Enkoder-Typ — Motortyp — Steigung — Hub — Passende Steuerung — Kabellänge — Optionen

I: Inkremental- 60: Servomotor  
A: Absolut 60 W

16: 16 mm 100:100 mm T1 : XSEL-J/K N : Kein Kabel BE: Bremse Kabelausgang Ende  
8: 8 mm ? T2 : SCON P : 1m BL: Bremse Kabelausgang links  
4: 4 mm 800:800 mm SSEL S : 3m BR: Bremse Kabelausgang rechts  
(Angabe in 100 mm-Schritten) XSEL-P/Q M : 5m NM: Umgekehrte Referenzposition  
X□□: Spezifizierte Länge SR: Schlittenroller-Spezifikation  
R□□: Roboter-kabel

\* 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 Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 4 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

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

- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCS2-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	100 ~ 800 (in 100 mm-Schritten)
RCS2-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub		
	100 ~ 600 (in 100 mm-Schritten)	700 (mm)	800 (mm)
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

(Einheit: mm/s)

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

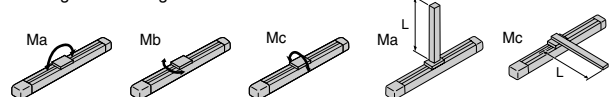
## Optionen

Name	Modell	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

## Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 13.9N • m Mb : 19.9N • m MC : 38.3N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 230 mm oder weniger, Mb/Mc: 230 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

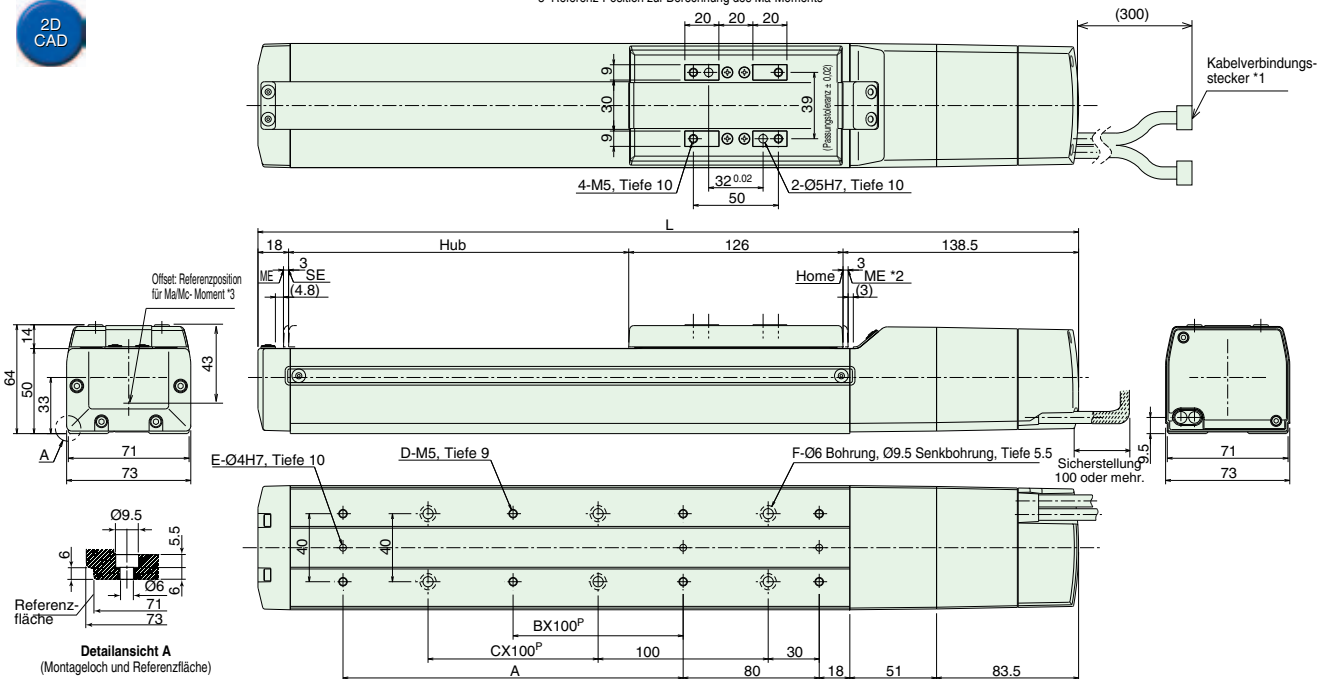


## Abmessungen

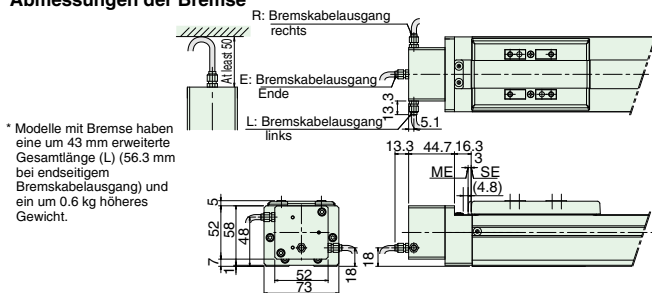
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



- \*1 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
- \*2 Der Schlitzen fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitzen die umgebenden Teile nicht berührt.
- ME: Mechanische Endposition SE: Hub-Endposition
- \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments



### Abmessungen der Bremse



### Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600	700	800
L	382.5	482.5	582.5	682.5	782.5	882.5	982.5	1082.5
A	100	200	300	400	500	600	700	800
B	0	1	2	3	4	5	6	7
C	0	1	2	3	4	5	6	7
D	6	8	10	12	14	16	18	20
E	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	6	8	10	12	14	16	18
Gewicht (kg)	2.6	3.0	3.5	3.9	4.4	4.8	5.3	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			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC  Einphasig 230 VAC  Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q)	360 VA max.	→ 325
7-Punkt-Pneumatik-Modus		SCON- C-60 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	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	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).

- Integrierte Steuerung
- Schrittentyp
- Schubstangen-Typ
- Arm/Fach-Typ
- Greifertyp
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt-Typ
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

# RCS2-SS7C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 60 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation, Stahl-Rahmen

■ Modellspezifikationen **RCS2** — **SS7C** —  — **60** —  —  —  —  —

Baureihe — Typ — Enkoder-Typ — Motortyp — Steigung — Hub — Passende Steuerung — Kabellänge — Optionen

I: Inkremental- 60: Servomotor  
A: Absolut 60 W  
12: 12 mm  
6: 6 mm  
100: 100mm  
?  
600: 600mm  
(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

B: Bremse  
NM: Umgekehrte Referenzposition  
SR: Schlittenroller-Spezifikation

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



**PUNKT**  
Auswahl-  
punkte

(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 Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.  
(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCS2-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	100 ~ 600 (In 100 mm-Schritten)
RCS2-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8		

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	100 ~ 500 (In 100 mm-Schritten)	600 (mm)
	12	600	470
6	300	230	

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

(Einheit: mm/s)

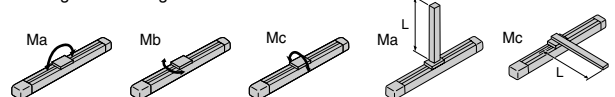
## Optionen

Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

## Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 14.7N • m Mb : 14.7N • m MC : 33.3N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 300 mm oder weniger, Mb/Mc: 300 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments



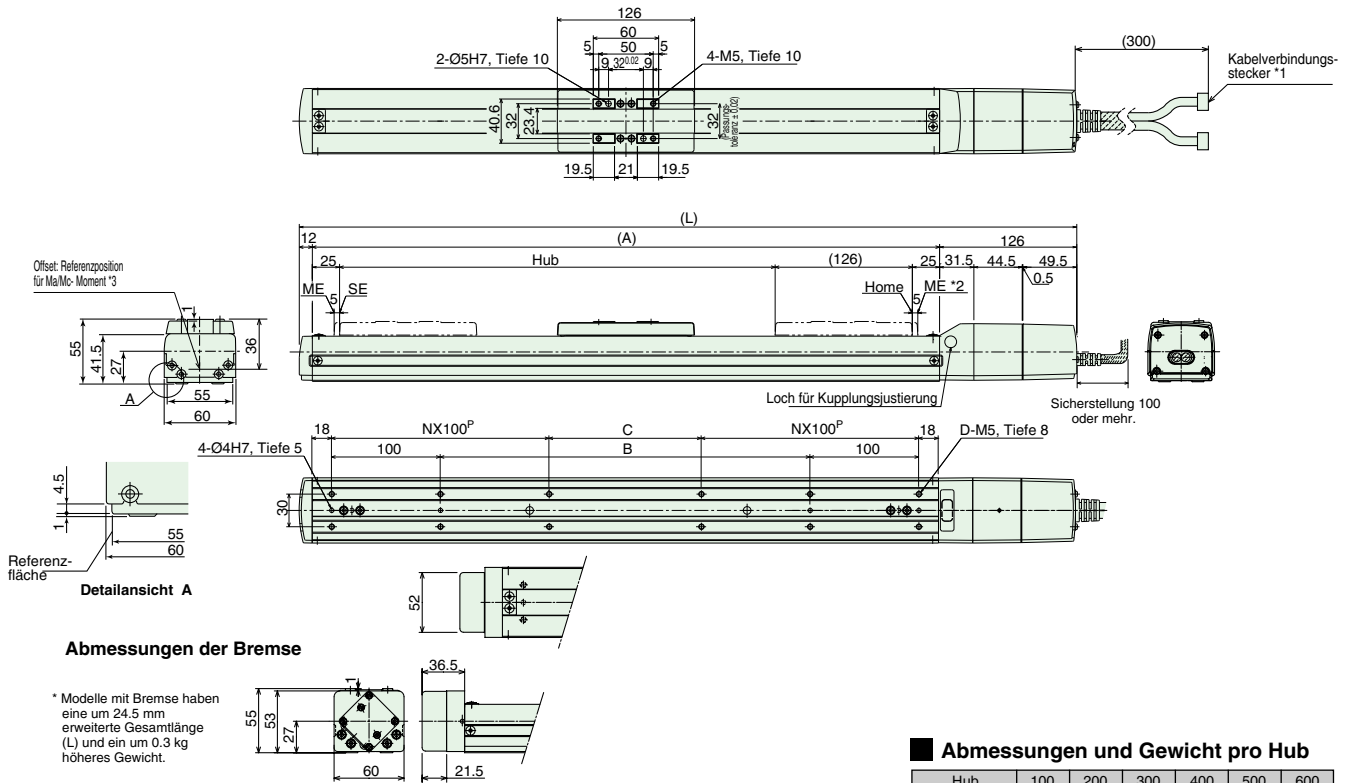
- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützte Typ
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

## Abmessungen

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



- \*1 Schließen Sie die Motor-/Encoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
- \*2 Der Schlitzen fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitzen die umgebenden Teile nicht berührt.  
ME: Mechanische Endposition SE: Hub- Endposition
- \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments



### Abmessungen der Bremse

\* Modelle mit Bremse haben eine um 24.5 mm erweiterte Gesamtlänge (L) und ein um 0.3 kg höheres Gewicht.

### Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600
L	414	514	614	714	814	914
A	276	376	476	576	676	776
B	40	140	240	340	440	540
C	40	140	40	140	40	140
D	8	8	12	12	16	16
E	1	1	2	2	3	3
Gewicht (kg)	3.2	3.8	4.5	5.1	5.8	6.4

## 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-60 ①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q)	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-1-60 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	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).

- Integrierte Steuerung
- Schrittentyp
- Schubstangen-Typ
- Arm/Fach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt Typ
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

# RCS2-SS8C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 80 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation, Stahl-Rahmen

■ Modellspezifikationen **RCS2** — **SS8C** — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Baureihe — Typ — Enkoder-Typ — Motortyp — Steigung — Hub — Passende Steuerung — Kabellänge — Optionen

I: Inkremental- 100: Servomotor 20: 20 mm 100: 100mm T1 : XSEL-J/K N : Kein Kabel B: Bremse  
 A: Absolut 100 W 10: 10 mm ? T2 : SCON P : 1m NM: Umgekehrte Referenzposition  
 150: Servomotor 150 W XSEL SSEL M : 3m SR: Schlittenroller-Spezifikation  
 XSEL-P/Q X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkaabel

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



**PUNKT**  
Auswahl-  
punkte

(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 Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.  
 (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCS2-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	100 ~ 1000 (In 100 mm-Schritten)
RCS2-SS8C-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8	169	
RCS2-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	128	
RCS2-SS8C-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60	12	256	

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub				
	100 ~ 600 (In 100 mm-Schritten)	700 (mm)	800 (mm)	900 (mm)	1000 (mm)
20	1000	960	765	625	515
10	500	480	380	310	255

(Einheit: mm/s)

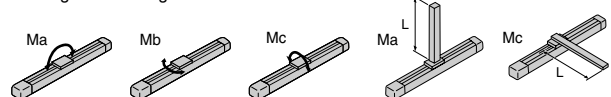
## Optionen

Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

## Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø16 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 36.3N • m Mb : 36.3N • m MC : 77.4N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 450 mm oder weniger, Mb/Mc: 450 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments



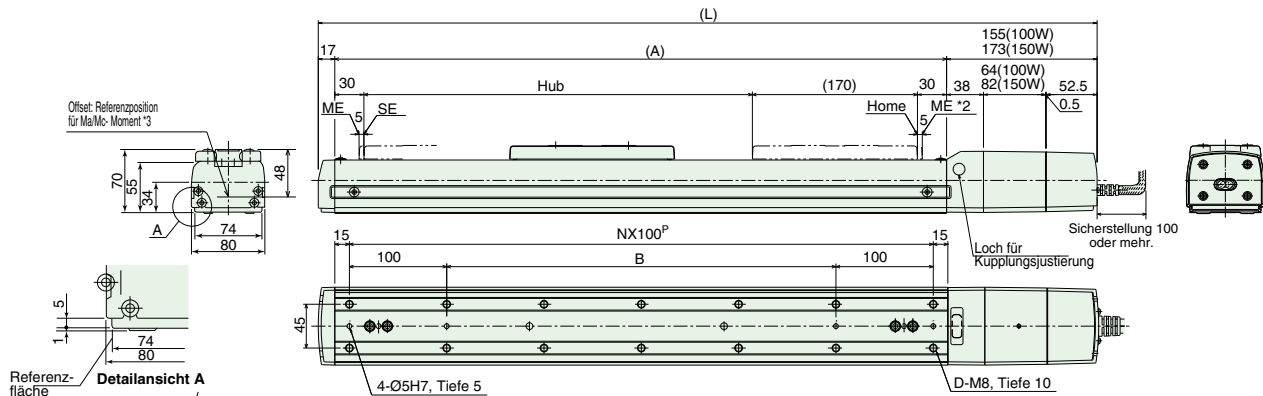
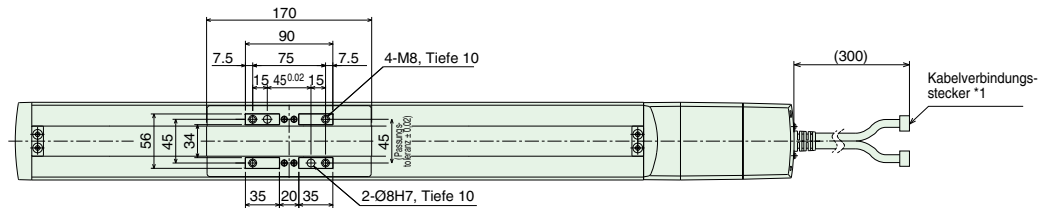
- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schlitten-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

## Abmessungen

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

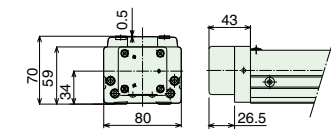


- \*1 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
- \*2 Der Schlitzen fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitzen die umgebenden Teile nicht berührt.
- ME: Mechanische Endposition SE: Hub- Endposition
- \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments



### Abmessungen der Bremse

\* Modelle mit Bremse haben eine um 26 mm erweiterte Gesamtlänge (L) und ein um 0.5 kg höheres Gewicht.



### Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L (100W)	502	602	702	802	902	1002	1102	1202	1302	1402
L (150W)	520	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
Gewicht (kg)	6.5	7.6	8.7	9.8	10.9	12.0	13.1	14.2	15.3	16.4

## 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 (nur XSEL-P/Q)	360 VA max.  * 1-Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→ 325
7-Punkt-Pneumatik-Modus		SCON-C-100 ①-NP-2- ② SCON-C-150 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-1-100 ①-NP-2- ② SSEL-C-1-150 ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-100 ①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-150 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).

- Integrierte Steuerung
- Schrittentyp
- Schubstangen-Typ
- Arm/Fach-Typ
- Greifertyp
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt-Typ
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w