

RCS2-SA4R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen **RCS2** – **SA4R** – – **20** – – – **A1** – –

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

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

10: 10 mm
5: 5 mm
2.5: 2.5 mm

50: 50 mm
50: 50 mm
?

400: 400 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□□ : Roboter-kabel

B: Bremse
HS: Home-Sensor
NM: Umgekehrte Referenzposition
R: Motor auf entgegengesetzter Seite
SR: Schlittenroller-Spezifikation
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.

- 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

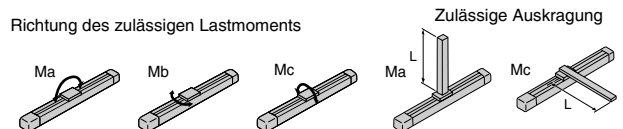
Modellspezifikationen							Steigung und Zuladung		Hub und maximale Geschwindigkeit	
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Hub / Steigung	50 ~ 400 (In 50 mm-Schritten)		
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)						
RCS2-SA4R-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50 ~ 400 (In 50 mm-Schritten)	10	665		
RCS2-SA4R-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2		5	330		
RCS2-SA4R-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4		2.5	165		

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

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

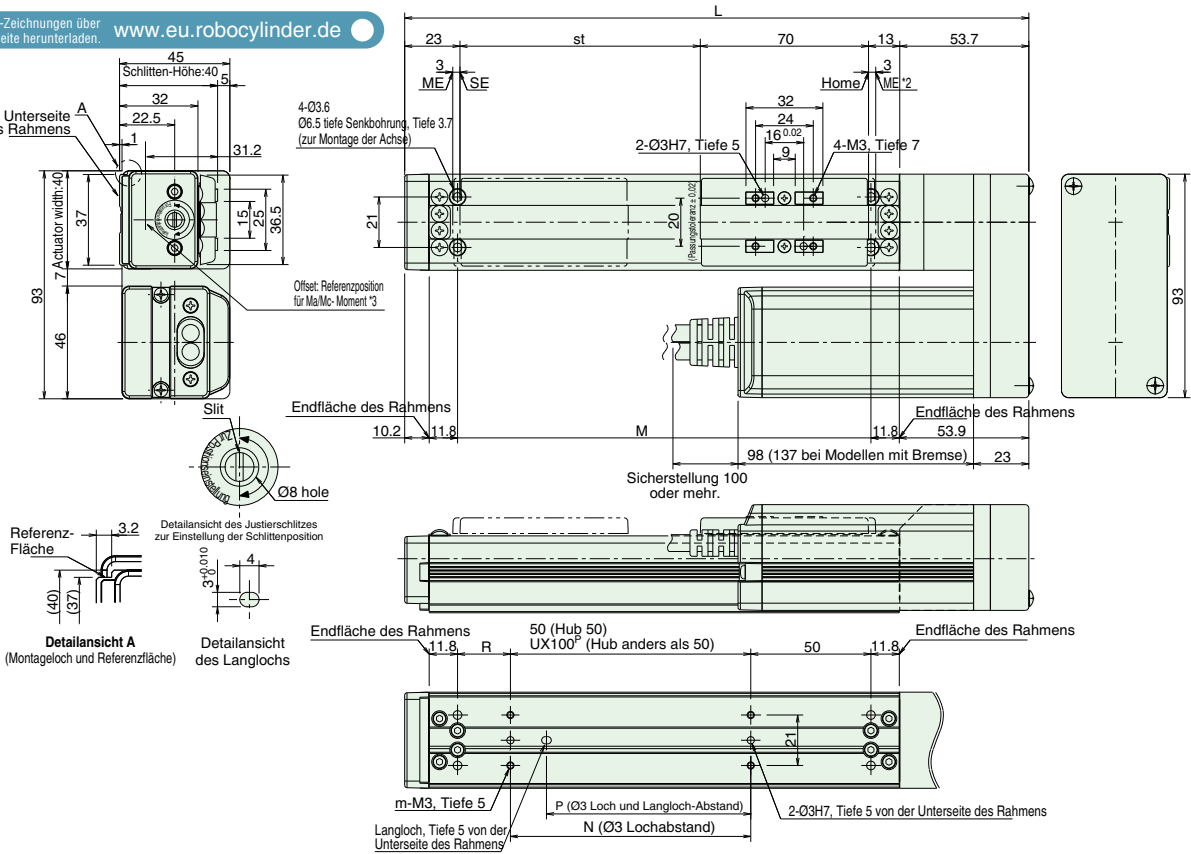
Optionen		
Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388
Schlittenabstandshalter	SS	388

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)



Abmessungen

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



- *1 Schließen Sie die Motor-/Encoderkabel 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
- *4 Wenn die Achse nur an den dafür vorgesehenen Montagelöchern an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwenden, was abnormale Schlittenbewegungen verursacht oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
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)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

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		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
 Schubstangen-Typ
 Arm/Fach-Typ
 Greifer Rotation
 Reiraum-Typ
 Wassergeschützter Typ
 Steuerungen

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

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

RCS2-SA5R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen **RCS2** – **SA5R** – – **20** – – – **A1** – –

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 6: 6 mm T2 : SCON P : 1m HS: Home-Sensor
3: 3 mm 3: 3 mm SSEL S : 3m NM: Umgekehrte Referenzposition
500:500 mm ? 5m M : 5m R: Motor auf entgegengesetzter Seite
(Angabe in 50 mm-Schritten) XSEL-P/Q X□□: Spezifizierte Länge SR: Schlittenroller-Spezifikation
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 (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 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-SA5R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50 ~ 400 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-SA5R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3	
RCS2-SA5R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

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

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	
	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)
12	800	760
6	400	360
3	200	190

(Einheit: mm/s)

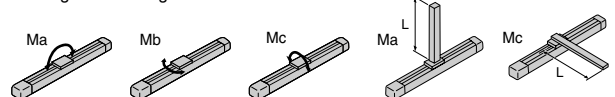
Optionen

Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

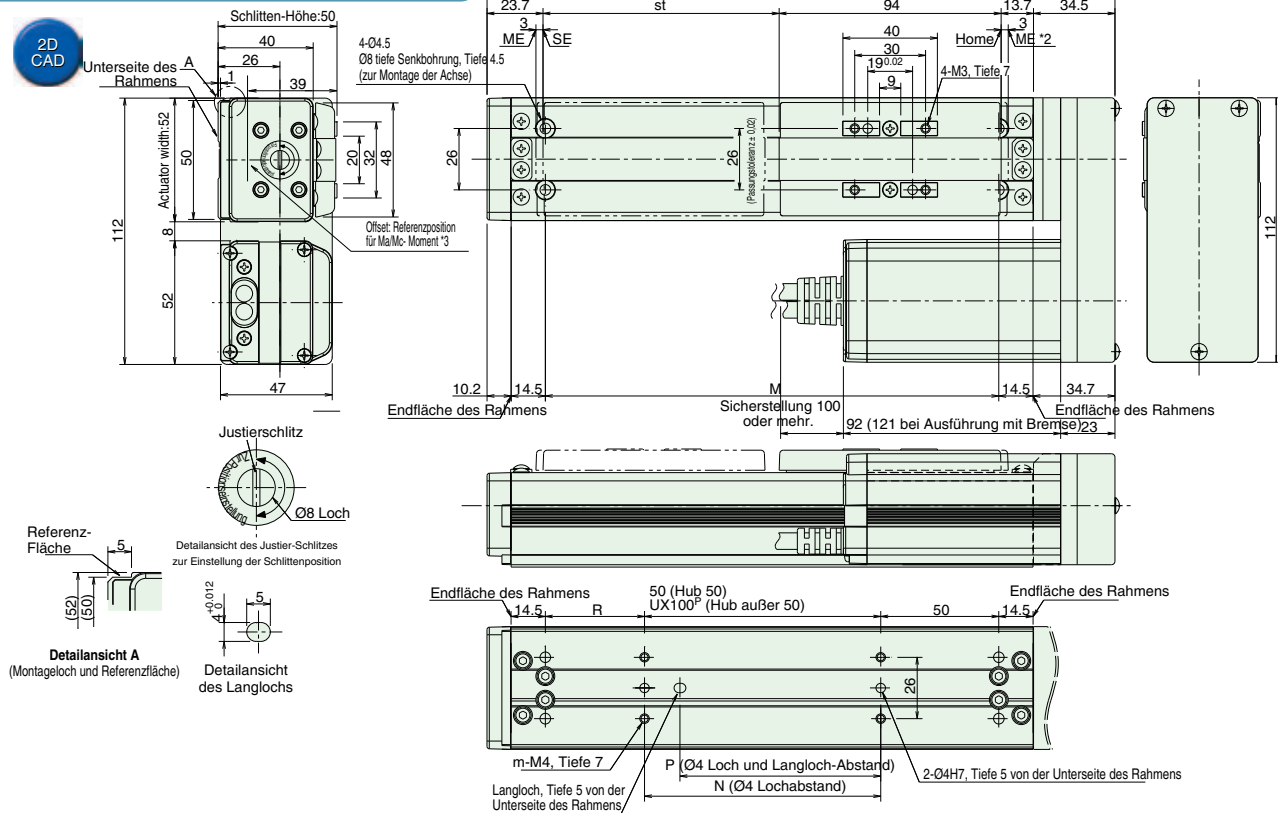
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb : 6.8N • m MC : 11.7N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 mm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

Richtung des zulässigen Lastmoments



Abmessungen

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



- *1 Schließen Sie die Motor-/Encoderkabel 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
- *4 Wenn die Achse nur an den dafür vorgesehenen Montagelöchern an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwenden, was abnormale Schlittenbewegungen verursacht oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
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	92	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)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

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
- Schub-/Zugstangen-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-SA6R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen **RCS2** – **SA6R** – – **30** – – – **A1** – –

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
HS: Home-Sensor
NM: Umgekehrte Referenzposition
R: Motor auf entgegengesetzter Seite
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
- 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

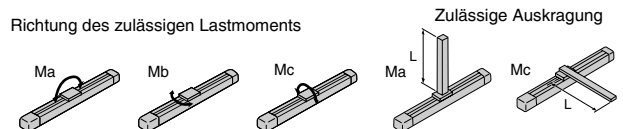
Modellspezifikationen						Steigung und Zuladung					Hub und maximale Geschwindigkeit				
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Hub	50 – 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)				
RCS2-SA6R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50 ~ 600 (In 50 mm-Schritten)	12	800	760	640	540				
RCS2-SA6R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4		6	400	380	320	270				
RCS2-SA6R-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)

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

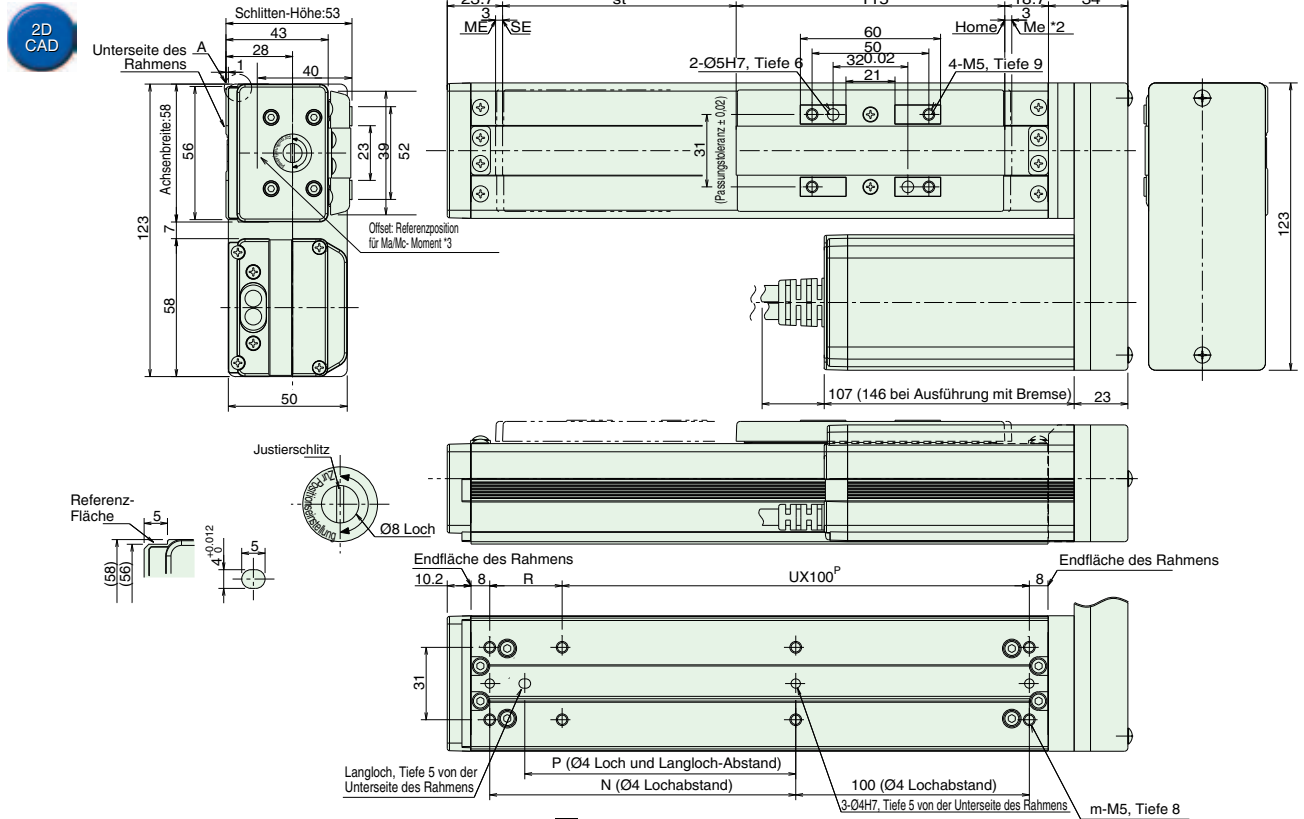
Optionen		
Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

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 Auskrantung	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



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
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)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

*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-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
- Schrittentyp
- Schubstangen-Typ
- Arm/Fach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

RCS2-SA7R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 73 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen **RCS2** – **SA7R** – – **60** – – – – –

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

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

16: 16 mm 100:100mm 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 M : 3m BR: Bremse Kabelausgang rechts
(Angabe in 50 mm-Schritten) XSEL-P/Q X□□ : Spezifizierte Länge NM: Umgekehrte Referenzposition
R□□ : Roboter-Kabel R : Motor auf entgegengesetzter Seite
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 4 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

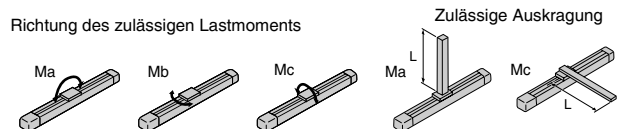
- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

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	100 ~ 600 (In 100 mm-Schritten)	700 (mm)	800 (mm)
RCS2-SA7R-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	100 ~ 800 (In 100 mm-Schritten)	16	800	640	480
RCS2-SA7R-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5		8	400	320	240
RCS2-SA7R-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0		4	200	160	120

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

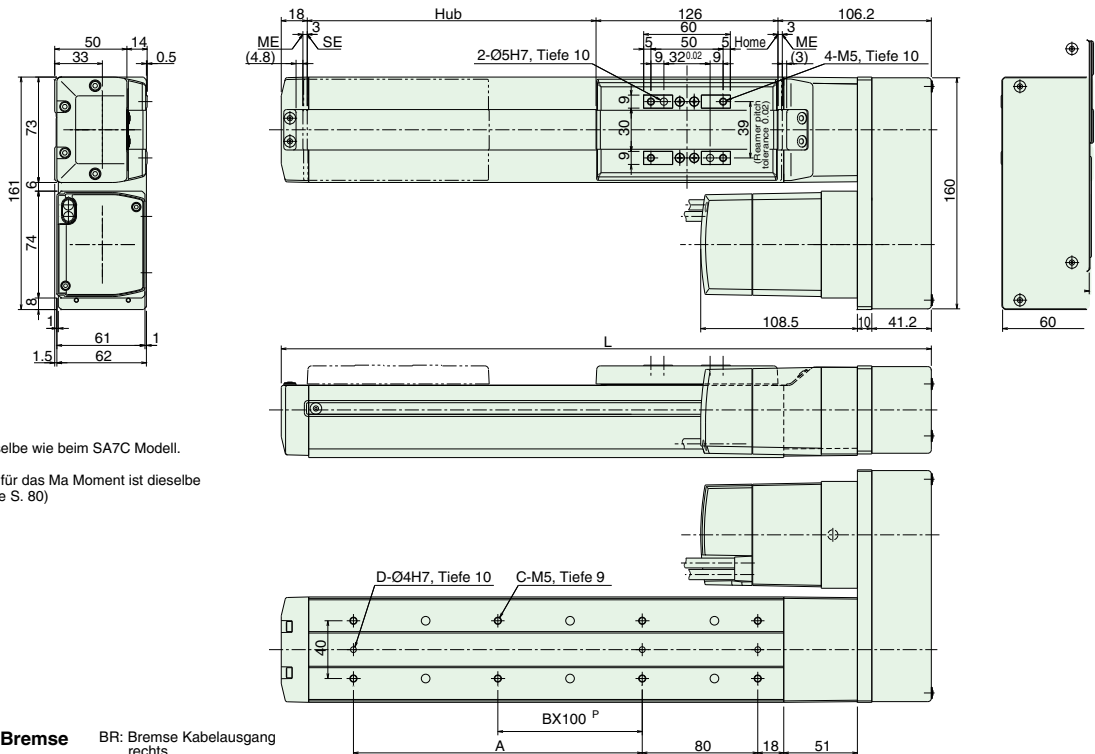
Optionen		
Name	Modell	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

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: 19.7N • 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)



Abmessungen

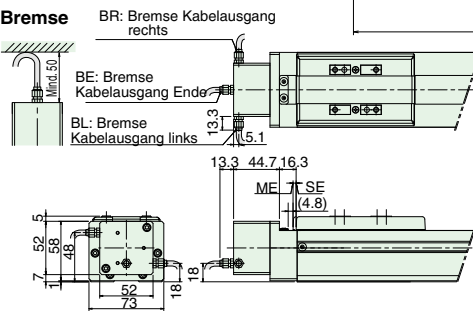
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de



- * Die Referenz-Fläche ist dieselbe wie beim SA7C Modell. (siehe S. 80)
- * Die Offset-Referenzposition für das Ma Moment ist dieselbe wie beim SA7C Modell (siehe S. 80)

Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine um 43 mm erweiterte Gesamtlänge (L) (56.3 mm bei endseitigem Bremskabelausgang) und ein um 0.6 kg höheres Gewicht.



Hinweis:
ME: Mechanischer Endpunkt, SE: Hub-Enpunkt

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600	700	800
L	350.2	450.2	550.2	650.2	750.2	850.2	950.2	1050.2
A	100	200	300	400	500	600	700	800
B	0	1	2	3	4	5	6	7
C	6	8	10	12	14	16	18	20
D	3	3	3	3	3	3	3	3
Gewicht (kg)	4.2	4.6	5.1	5.5	6.0	6.4	6.9	7.3

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

RCS2-SS7R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 60 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor, Stahl-Rahmen

■ Modellspezifikationen **RCS2-SS7R** - - **60** - - - - -

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

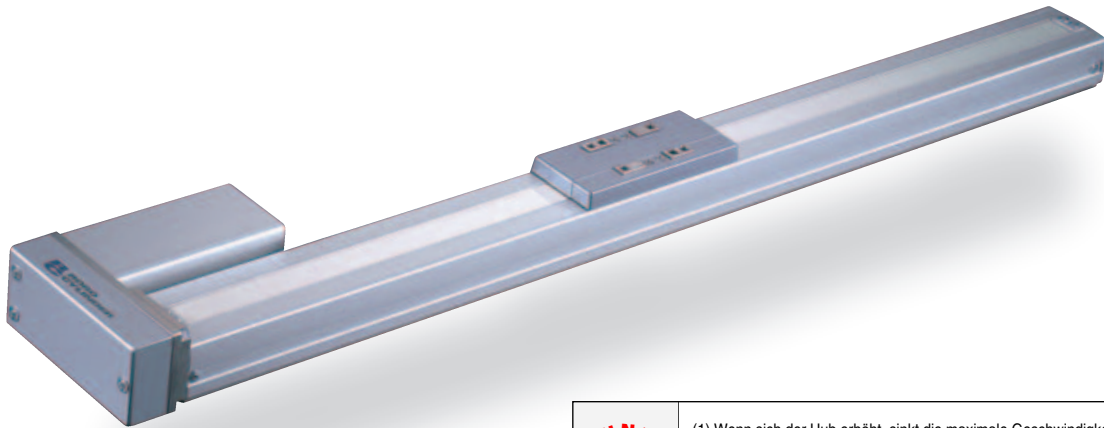
I: Inkremental- 60: Servomotor
A: Absolut 60 W
12: 12 mm
6: 6 mm
100:100 mm
?
600:600 mm
(Angabe in 100 mm-Schritten)

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
R: Motor auf entgegengesetzter Seite
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. Das ist die maximale Beschleunigung.

- 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

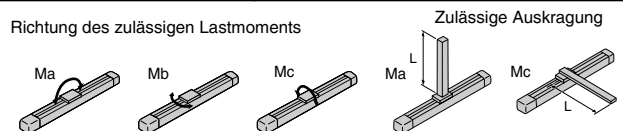
Modellspezifikationen							Hub und maximale Geschwindigkeit		
Steigung und Zuladung									
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Hub / Steigung	100 ~ 500 (In 100 mm-Schritten)	600 (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)					
RCS2-SS7R-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	100 ~ 600 (In 100 mm-Schritten)	12	600	470
RCS2-SS7R-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8	170		6	300	230

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

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

Optionen		
Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
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 Auskrugung	Ma: 300 mm oder weniger, Mb/Mc: 300 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)



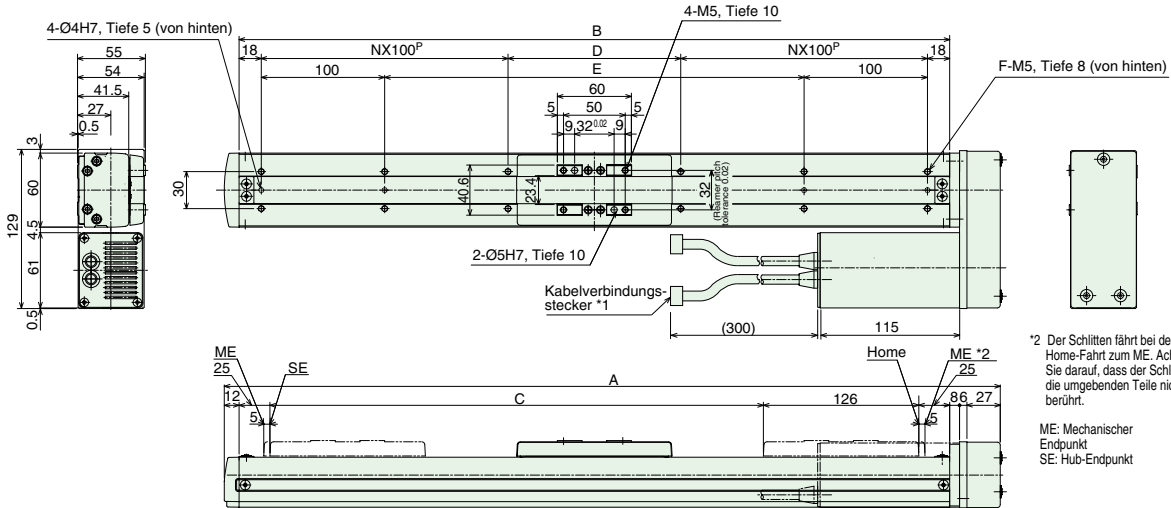
Abmessungen

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

*1 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
* Der Kabelbiegeradius ist derselbe wie bei den anderen Modellen.



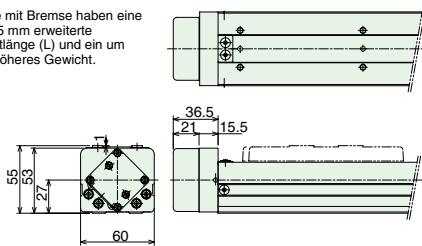
- Die Referenz-Fläche ist dieselbe wie beim SS7C Modell. (siehe S. 82)
- Die Offset-Referenzposition für das Ma Moment ist dieselbe wie beim SS7C Modell (siehe S. 82)
- Bei umgekehrter Referenzposition sind die Maße auf der Motorseite und der ihr gegenüberliegenden Seite umgedreht.



*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 der Bremse

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



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600
A	329	429	529	629	729	829
B	276	376	476	576	676	776
C	100	200	300	400	500	600
D	40	140	40	140	40	140
E	40	140	240	340	440	540
F	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
Gewicht (kg)	4.0	4.6	5.2	5.8	6.4	7.0

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 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/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

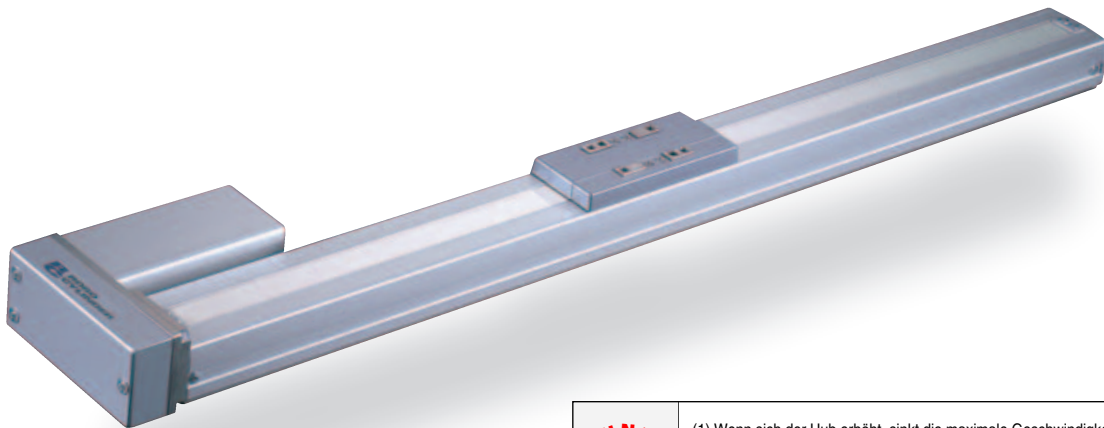
RCS2-SS8R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 80 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor, Stahl-Rahmen

■ Modellspezifikationen **RCS2-SS8R**

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
I: Inkremental- A: Absolut	100: Servomotor 100 W 150: Servomotor 150 W	20: 20 mm 10: 10 mm	100: 100mm ?	1000: 1000mm (Angabe in 100 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□□ : Roboterkaibel	B: Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition R: Motor auf entgegengesetzter Seite 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. Das ist die maximale Beschleunigung.

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

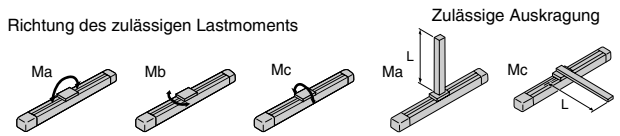
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm

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 (mm)					
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)			Steigung	100 ~ 600 (In 100 mm-Schritten)	700 (mm)	800 (mm)	900 (mm)	1000 (mm)
RCS2-SS8R-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	100 ~ 1000 (In 100 mm-Schritten)	20	1000	960	765	625	515
RCS2-SS8R-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8	169		10	500	480	380	310	255
RCS2-SS8R-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	128		(Einheit: mm/s)					
RCS2-SS8R-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

Optionen		
Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
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)



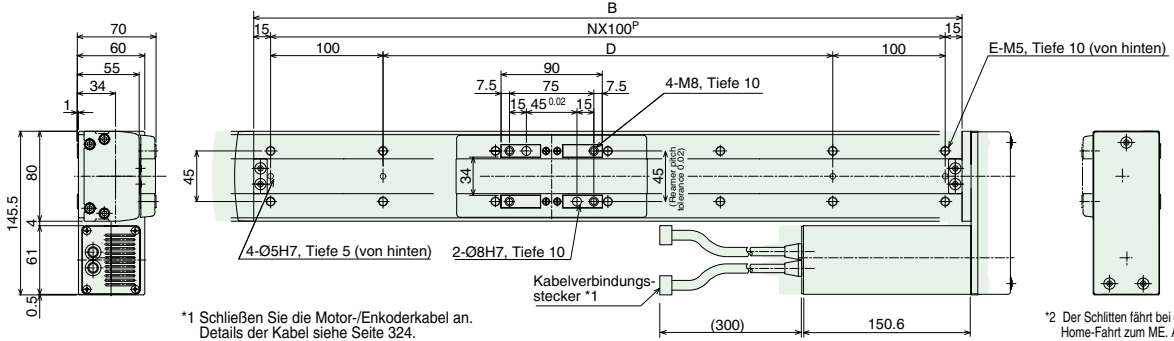
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

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



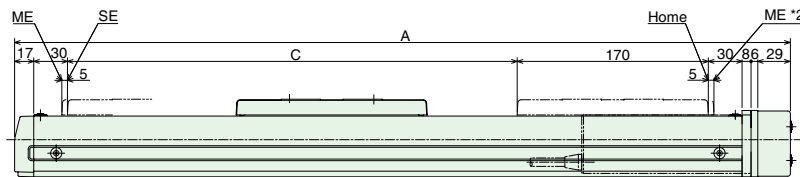
* Die Referenz-Fläche ist dieselbe wie beim SS8C Modell. (siehe S. 84)



*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.

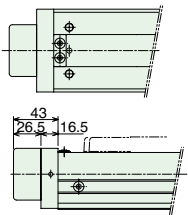
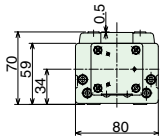
- * Die Offset-Referenzposition für das Ma Moment ist dieselbe wie beim SS8C Modell. (siehe S. 84)
- * Bei umgekehrter Referenzposition sind die Maße auf der Motorseite und der ihr gegenüberliegenden Seite umgedreht.



ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

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
A	390	490	590	690	790	890	990	1090	1190	1290
B	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
E	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
Gewicht (kg)	7.2	8.2	9.2	10.2	11.2	12.2	13.2	14.2	15.2	16.2

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-100 ①-NP-2- ② SCON- C-150 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-1-100 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
- Schlitten-Typ
- 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