

RCS2W-RA4C/RA4D/RA4R

RoboCylinder, spritzwassergeschützter Typ, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-/Einbaumotor-/Seitmotor-Spezifikation

Modellspezifikationen RCS2W

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
RA4C:	I: Inkremental	20: Servomotor	12: 12mm	50: 50mm	T1: XSEL-J/K	N: Kein Kabel	Siehe Tabelle unten.	
Kupplungs-Spezifikation	A: Absolut	20W	6: 6mm	?	T2: SCON	P: 1m		
RA4D:		30: Servomotor	3: 3mm		SSEL	S: 3m		
Einbaumotor-Spezifikation		30W		300: 300mm	XSEL-P/Q	M: 5m		
RA4R:				(Angabe in 50 mm-Schritten)		X□□: Spezifizierte Länge		
Seitmotor Spezifikation						R□□: Roboter-kabel		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- Wenn der Hub ansteigt, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei 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 externen Kräfte aus einer anderen Richtung als der Bewegungsrichtung einwirken

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Model	Steigung (mm)	Maximum Zuladung (Hinweis 1)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCS2W-①-②-20-12-③-④-⑤-⑥	20	3.0	1.0	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm Schritten)
RCS2W-①-②-20-6-③-④-⑤-⑥		6.0	2.0	
RCS2W-①-②-20-3-③-④-⑤-⑥		12.0	4.0	
RCS2W-①-②-30-12-③-④-⑤-⑥	30	4.0	1.5	
RCS2W-①-②-30-6-③-④-⑤-⑥		9.0	3.0	
RCS2W-①-②-30-3-③-④-⑤-⑥		18.0	6.5	

Hub, maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	50 ~ 300 (Angabe in 50- mm Schritten)
12	600
6	300
3	150

(Einheit: mm/s)

Erklärung der Ziffern ① Typ ② Encoder-Typ ③ Hub ④ Passende Steuerung ⑤ Kabellänge ⑥ Optionen

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse (*1)	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schwenkbare Fußhalterung (*2)	QR	386
Vordere Fußhalterung (*3)	TRF	389
Hintere Fußhalterung (*3)	TRR	389

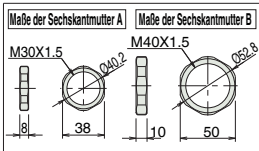
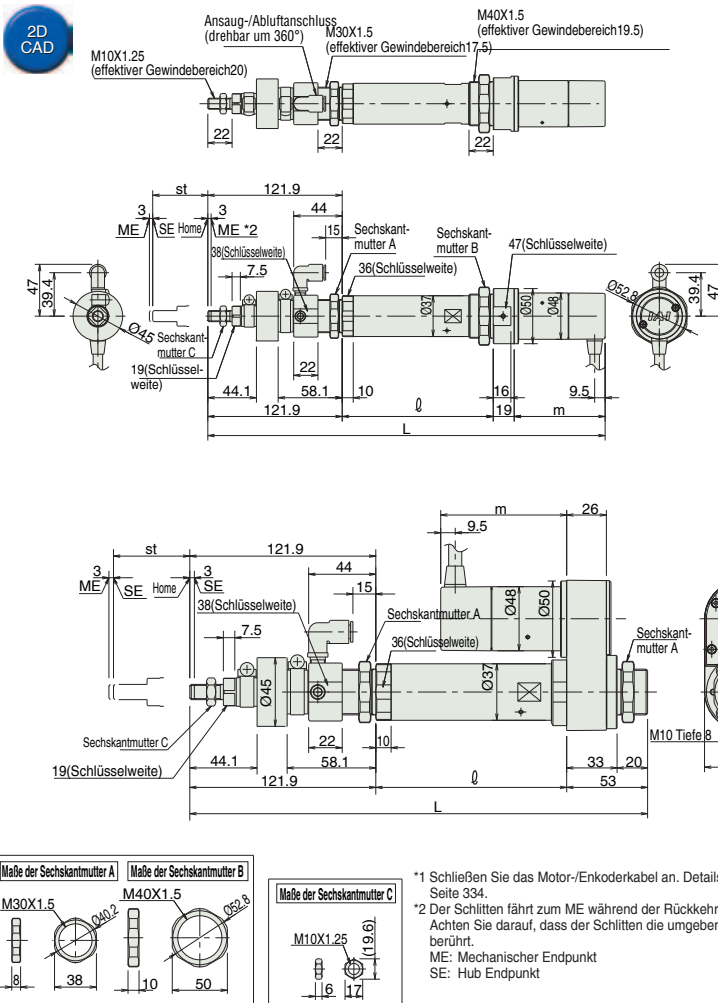
- (*1) Bremse nur für RA3C und RA3R.
 (*2) Schwenkbare Fußhalterung nur für RA3R.
 (*3) Fußhalterungen nur für RA3C und RA3D.

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1.0°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)
Schutzklasse	IP54

Abmessungen

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



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

Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2W-RA4C-RA4D/RA4R (ohne Bremse)

Hub	L	RA4C	RA4D	RA4R	50	100	150	200	250	300	
					20W	358.4	408.4	458.4	508.4	558.4	608.4
30W		373.4	423.4	473.4	523.4	573.4	623.4				
Q	RA4C	20W	137	187	237	287	337	387			
		30W	137	187	237	287	337	387			
		RA4D	20W	137	187	237	287	337	387		
m	RA4C	20W	80.5								
		30W	95.5								
		RA4D	20W	58.5							
Gewicht (kg)	RA4C	20W/30W	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1			
		RA4D	20W/30W	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1		
		RA4R	20W/30W	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3		

RCS2W-RA4C-RA4D/RA4R (mit Bremse)

Hub	L	RA4C	RA4D	RA4R	50	100	150	200	250	300		
					20W	401.4	451.4	501.4	551.4	601.4	651.4	
30W		416.4	466.4	516.4	566.4	616.4	666.4					
Q	RA4C	20W	Nicht mit Bremse erhältlich.									
		30W	Nicht mit Bremse erhältlich.									
		RA4D	20W	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9			
m	RA4C	20W	123.5									
		30W	138.5									
		RA4D	20W	Nicht mit Bremse erhältlich.								
Gewicht (kg)	RA4C	20W/30W	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3				
		RA4D	20W/30W	-								
		RA4R	20W/30W	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5			

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	Maximale Anzahl von Positionierpunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. *1- Achs-Spezifikation, bei Betrieb mit 150 W	→ 325
7-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte			
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Pulstreiber-Typ			Passender Pulstreibertyp	(Unbegrenzt)			
Programmsteuerung 1 oder 2 Achsen			Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 355
Programmsteuerung 1 bis 6 Achsen			Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4.000 Punkte			→ 365

* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1- Achs-Spezifikation.
 *① bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
 *② bezeichnet die Spannung der Stromversorgung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
 *③ bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

Integrierte Steuerung
 Schlitten-Typ
 Schub-/stangen-Typ
 Arm/Fach-Typ
 Greifer Rotation
 Reinraum-Typ
 Wasser-geschützt Typ
 Steuerungen
 32 mm
 37 mm
 45 mm
 64 mm
 100 mm
 158 mm
 Schritt-Motor
 20w
 30w
 60w
 100w
 150w