

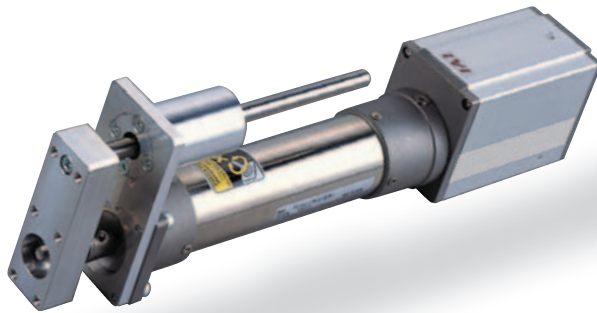
ERC2-RGS6C

Modell mit integrierter Steuerung, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsbreite 58 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ **Modellspezifikationen** **ERC2-RGS6C-I-PM**

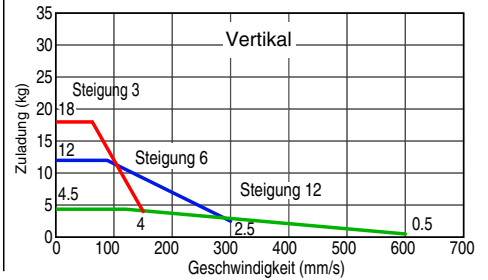
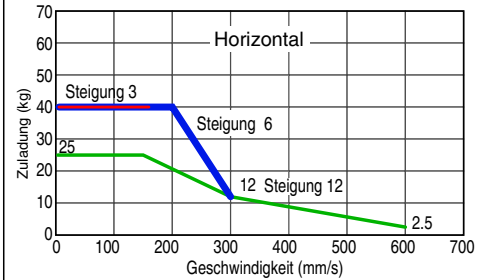
Baureihe	Typ	—Encoder-Typ—	Motortyp	Steigung	Hub	E/A-Typ	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental	PM: Schrittmotor	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50:50 mm ?	NP: PEA (NPN)-Typ PN: PEA (PNP)-Typ SE: SEA-Typ	N : Kein Kabel P: 1 m S : 3m M: 5 m X□ : Spezifizierte Länge W□ : Kabel mit Steckern auf beiden Seiten R□ : Roboter-Kabel RW□ : Roboter-Kabel mit Steckern auf beiden Seiten	B : Bremse FT : Montagefuß NM : Umgekehrte Referenzposition

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



■ **Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung**

Bei der ERC2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



- 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.
- Die ERC2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.
- Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikation

■ **Steigung und Zuladung**

(Hinweis 1) Beachten Sie, dass die maximale Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt.

Typ	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Maximum Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
ERC2-RGS6C-I-PM-①-②-③-④	12	~25	~4.5	78	
ERC2-RGS6C-I-PM-①-②-③-④	6	~40	~12	157	50 ~ 300 (Angabe in 50-mm Schritten)
ERC2-RGS6C-I-PM-①-②-③-④	3	40	~18	304	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② E/A-Typ ③ Kabellänge ④ Optionen

(Hinweis 2) Siehe Seite 406, Grafik der Haltekraft.

■ **Hub und maximale Geschwindigkeit**

Hub / Steigung	50 ~ 250 (Angabe in 50-mm Schritten)		300 (mm)
	12	600	500
6	300	255	
3	150	125	

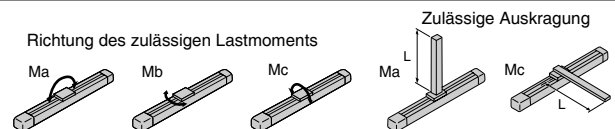
(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	383
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

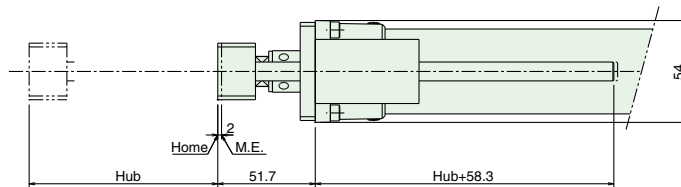
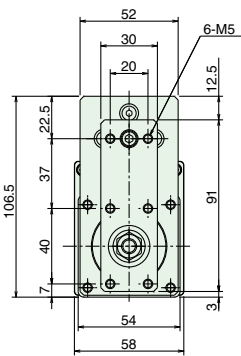
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.05 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Schubstangendurchmesser	Ø22 mm
Rotationsspiel der Schubstange	±1.5°
Zulässige Betriebstemperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

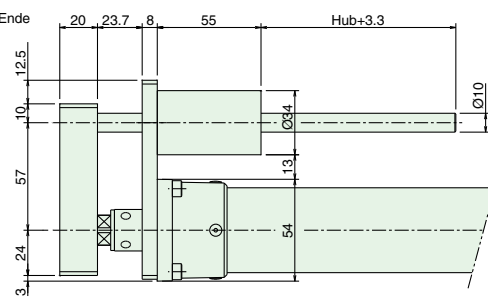


Abmessungen

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



M.E. : Mechanisches Ende



* Siehe Seite 8 für Achs-Abmessungen.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
Führungs-Gewicht (kg)	0.2	0.2	0.3	0.3	0.3	0.4
Führungs- u. Achsgewicht (kg)	1.8	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6

E/A-Typ (Antrieb mit eingebauter Steuerung)

E/A-Typ

Sie können die gewünschte integrierte Steuerung aus den folgenden drei Typen der ERC2-Baureihe auswählen, die jeweils unterschiedliche, externe Ein-/Ausgangs-Spezifikationen verlangen. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
PEA-Typ (NPN Spezifikation)		ERC2-RGS6C-I-PM-□-□-NP-□-□	Einfache Steuerung, die maximal 16 Punkte ansteuern kann	16	DC24V	2A max.	→295
PEA-Typ (PNP Spezifikation)		ERC2-RGS6C-I-PM-□-□-PN-□-□	PNP E/A-Typ	16			
SEA-Typ		ERC2-RGS6C-I-PM-□-□-SE-□-□	Passender Feldbus-Typ (unter Verwendung einer Gateway-Einheit)	64			

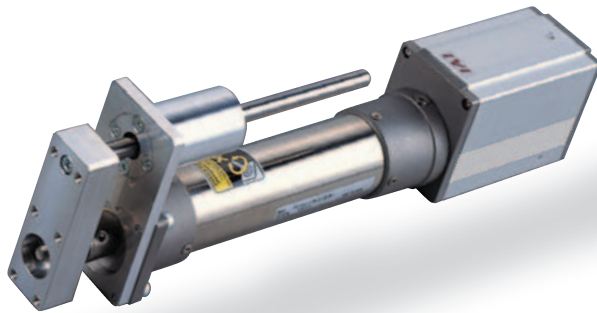
ERC2-RGS7C

Modell mit integrierter Steuerung, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsbreite 68 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ **Modellspezifikationen ERC2-RGS7C-I-PM**

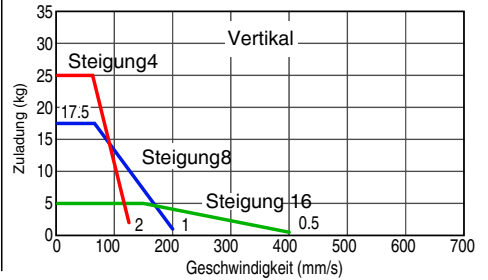
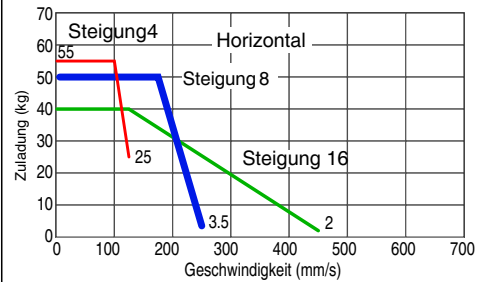
Baureihe	Typ	—Encoder-Typ—	Motortyp	Steigung	Hub	E/A-Typ	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental	PM: Schrittmotor	16: 16 mm 8: 8 mm 4: 4 mm	50:50 mm ?	NP: PEA (NPN-Typ) PN: PEA (PNP-Typ) SE: SEA-Typ	N : Kein Kabel P: 1 m S : 3m M: 5 m X□ : Spezifizierte Länge W□ : Kabel mit Steckern auf beiden Seiten R□ : Roboter-Kabel RW□ : Roboter-Kabel mit Steckern auf beiden Seiten	B : Bremse FT : Montagefuß NM : Umgekehrte Referenzposition

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



■ **Korrelations- Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung**

Bei der ERC2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



- 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.
- Die ERC2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations- Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 4 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.
- Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikation

■ **Steigung und Zuladung**

(Hinweis 1) Beachten Sie, dass die maximale Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt.

■ **Hub und maximale Geschwindigkeit**

Typ	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Maximum Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
ERC2-RGS7C-I-PM-①-②-③-④	16	~40	~5	220	
ERC2-RGS7C-I-PM-①-②-③-④	8	~50	~17.5	441	50 ~ 300 (Angabe in 50-mm Schritten)
ERC2-RGS7C-I-PM-①-②-③-④	4	55	~25	873	

Hub / Steigung	50 ~ 300 (Angabe in 50-mm Schritten)
12	450 <400>
6	250 <200>
3	125

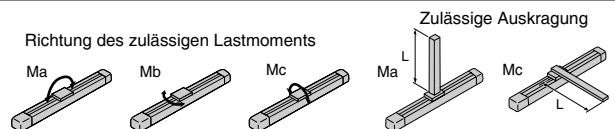
Erklärung der Ziffern ① Hub ② E/A-Typ ③ Kabellänge ④ Optionen (Hinweis 2) Siehe Seite 406, Grafik der Haltekraft. Wert in <> gilt, wenn die Achse vertikal verwendet wird (Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

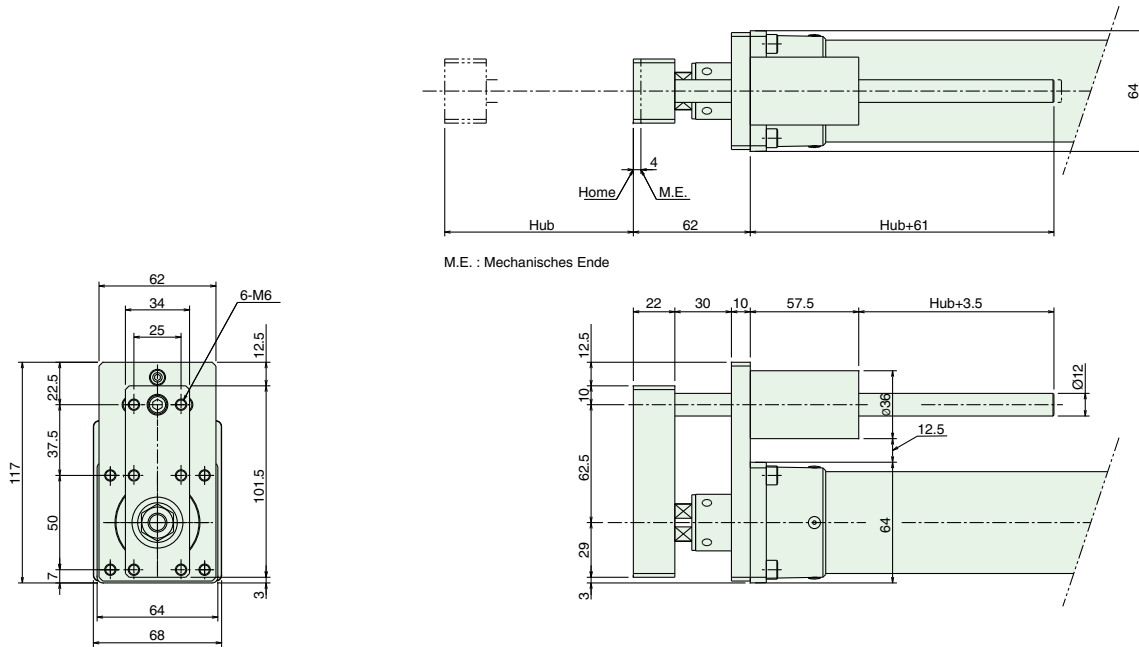
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.05 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Schubstangendurchmesser	Ø30 mm
Rotationsspiel der Schubstange	±1.5°
Zulässige Betriebstemperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)



Abmessungen

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



M.E. : Mechanisches Ende

* Siehe Seite 8 für Achs-Abmessungen.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
Führungs-Gewicht (kg)	0.3	0.3	0.4	0.4	0.5	0.5
Führungs- u. Achsgewicht (kg)	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0

E/A-Typ (Antrieb mit eingebauter Steuerung)

E/A-Typ

Sie können die gewünschte integrierte Steuerung aus den folgenden drei Typen der ERC2-Baureihe auswählen, die jeweils unterschiedliche, externe Ein-/Ausgangs-Spezifikationen verlangen. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
PEA-Typ (NPN Spezifikation)		ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-NP-□-□	Einfache Steuerung, die maximal 16 Punkte ansteuern kann	16	DC24V	2A max.	→295
PEA-Typ (PNP Spezifikation)		ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-PN-□-□	PNP E/A-Typ	16			
SEA-Typ		ERC2-RGS7C-I-PM-□-□-SE-□-□	Passender Feldbus-Typ (unter Verwendung einer Gateway-Einheit)	64			

Integrierte Steuerung

Schrittmotor-Typ

Schubstangen-Typ

Arm/Fach-Typ

Greifer-Rotation

Reinraum-Typ

Wassergesteuerte Typen

58 mm

68 mm

Schrittmotor

20w

30w

60w

100w

150w