

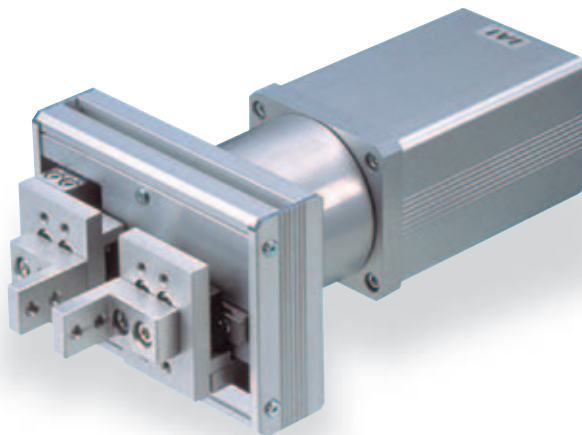
RCS2-GR8

RoboCylinder, 2-Finger-Greifer, Achsbreite 104~284 mm, 230-V Servomotor

■ Modellspezifikationen

RCS2	GR8	I	60	5	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motor Typ	Übersetzung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge
		I: Inkremental A: Absolut	60: Servomotor 60 W	5: 1/5	20:20 mm 40:40 mm (60):60 mm (80):80 mm 100:100 mm (120):120 mm (200):200 mm	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

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



POINT Selection Points

(1) Die Hübe in () (60, 80, 120 und 200) stellen Halb-Standard-Modelle dar.
 (2) Die maximale Greifkraft ist die Summe der Greifkräfte beider Finger.

Allgemeine Spezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Übersetzung	Maximale Greifkraft (N)	Hub (mm)
RCS2-GR8-I-60-5-①-②-③	60	1/5	45.1	20, 40, (60), (80), 100, (120), (200)

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Allgemeine Spezifikation

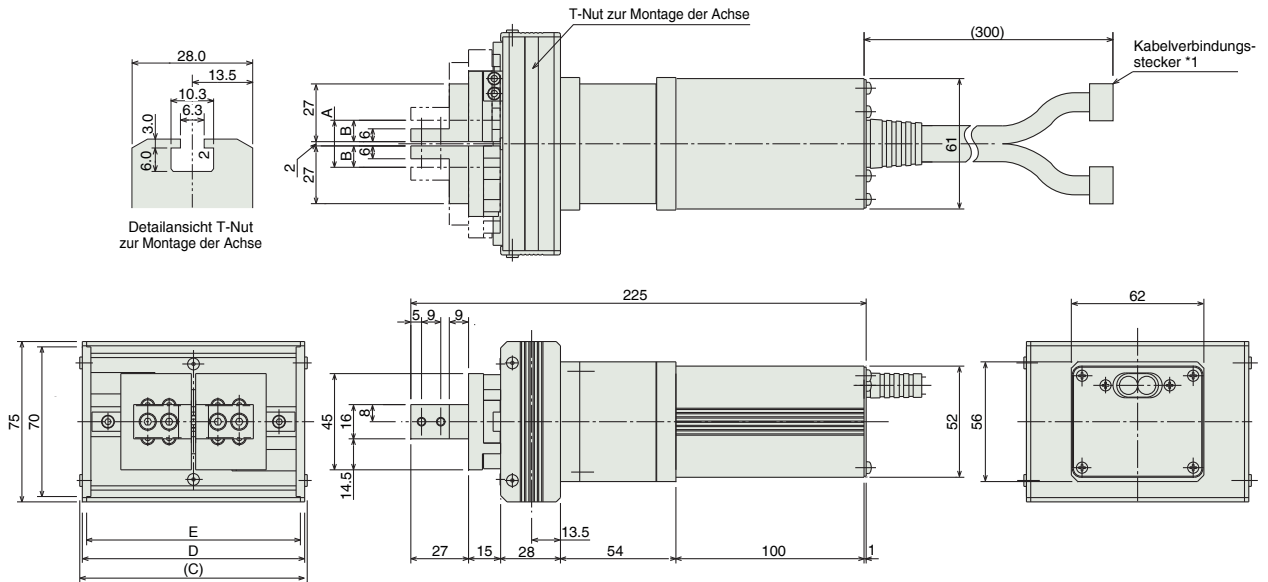
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Ritzelgehäuse
Wiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Spiel	0,7 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma : 5,1N • m Mb : 5,1N • m Mc : 10,4N • m
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)

Abmessungen

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



* Die Home-Position des Schlittens ist auf der offenen Seite.



Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	20	40	(60)	(80)	100	(120)	(200)
A	22	42	62	82	102	122	202
B	10	20	30	40	50	60	100
C	106.4	126.4	146.4	166.4	186.4	206.4	286.4
D	104	124	144	164	184	204	284
E	100	120	140	160	180	200	280
Gewicht (kg)	1.8	1.9	1.9	2.0	2.0	2.1	2.3

*1 Die Hübe in () sind Halb-Standard-Modelle und haben längere Lieferzeiten.

Steuerung

Passende Steuerungen

RCS2-Achsen 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		SCON-C-60I-NP-2-①	Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten	512 Punkte	Einphasig 100VAC Einphasig 230VAC Dreiphasig 230VAC	360VA max. * 1- Achs-Spezifikation, bei Betrieb mit 150 W	→ 325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Pulstreiber-Typ			Passender Pulstreibertyp	(Unbegrenzt)			
Programmsteuerung, 1 oder 2 Achsen		SSEL-C-1-60I-NP-2-①	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 355
Programmsteuerung, 1 bis 6 Achsen		XSEL-②-1-60I-N1-EEE-2-①	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→ 365

* Die SSEL- und XSEL-Typenbezeichnungen beruhen auf einer 1- Achs-Spezifikation.
 ① bezeichnet die Spannung der Stromversorgung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
 ② bezeichnet die XSEL-Ausführung (KE / KET / P / Q).