

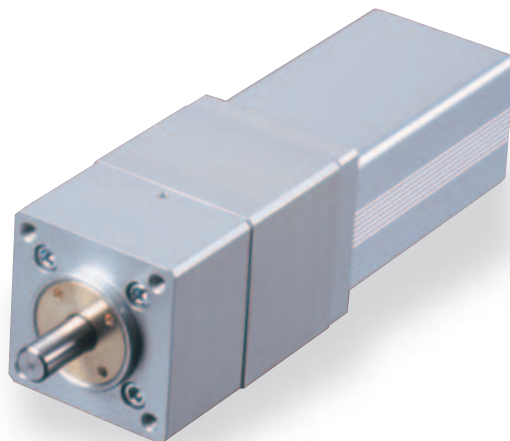
RCS2-RT6

RoboCylinder, Rotationsachse, Achsbreite 64mm, 230-V Servo Motor, gerade Ausführung

■ Modellspezifikationen

RCS2	—	RT6	—	I	—	60	—	18	—	300	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	L	
Baureihe	—	Typ	—	Enkoder-Typ	—	Motortyp	—	Übersetzung	—	Drehwinkel	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen	
				I: Inkremental	60P-Schrittmotor		18 : 1/18		300 : 300°		T1 : XSEL-J/K		N : Kein Kabel		L : Limit switch (standard accessory)		
				60□ Größe								T2 : SCON		P : 1m			
												SSEL		S : 3m			
												XSEL-P/Q		M : 5m			
														X□□ : Spezifizierte Länge			
														R□□ : Roboter-kabel			

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT
Auswahlpunkte

(1) Die zulässige Haltekraft bezieht sich auf die mechanische Widerstandsfähigkeit der Welle im stationären Zustand der Achse. Bei der Modellauswahl ist das Lastmoment und Lastträgheitsmoment zu berücksichtigen.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung	Übersetzung	Max. Drehmoment (N•m)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg•m ²)	Drehwinkel (°)
RCS2-RT6-I-60-18-300-①-②-L	60	1/18	2.4	2.5X10 ⁻² oder weniger	300

Erklärung der Ziffern ① Kabellänge ② Optionen

Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub Übersetzung	300 (°)
1/18	500

(Einheit: °/s)

Allgemeine Spezifikationen

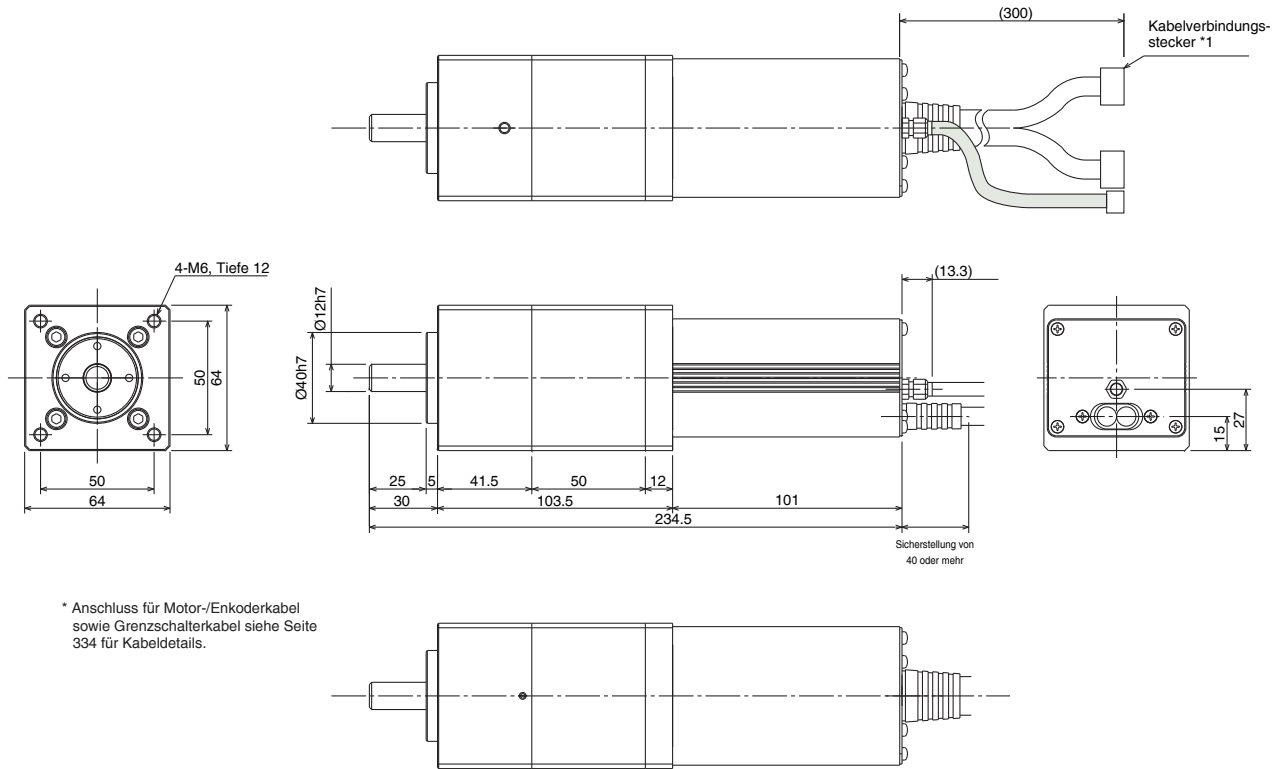
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelgeschwindigkeitsreduzierung
Wiederholgenauigkeit	±0.02°
Spiel	±0.1°
Rahmen	Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	6.8N • m oder weniger
Zulässige Haltekraft	100 N oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)

Abmessungen

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



* Näheres zur Referenzpunkt-Fahrt siehe Seite 420.



* Anschluss für Motor-/Enkoderkabel sowie Grenzschieberkabel siehe Seite 334 für Kabeldetails.

Gewicht (kg) 1.9

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-③-1-60I-N1-EEE-2-②	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).
 *③ bezeichnet die XSEL-Ausführung (KE / KET / P / Q).

RCS2-RT6R

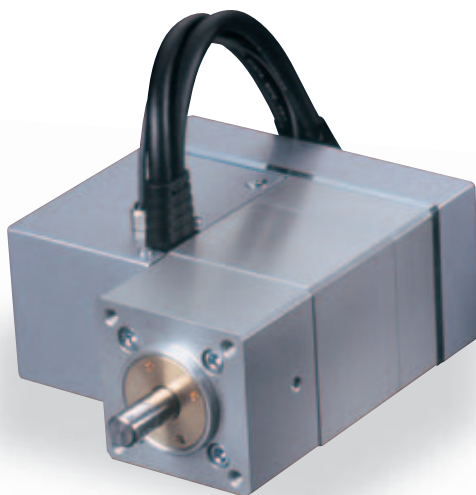
RoboCylinder, Rotationsachse, Achsbreite 64mm, 230-V Servo Motor, abgewinkelter Motor

■ Modellspezifikationen **RCS2** - **RT6R** - **I** - **60** - **18** - **300** - - - **L**

Baureihe - Typ - Encoder-Typ - Motortyp - Übersetzung - Drehwinkel - Passende Steuerung - Kabellänge - Optionen

I: Inkremental 60P-Schrittmotor 60□ Größe 18 : 1/18 300 : 300° T1 : XSEL-J/K N : Kein Kabel L : Limit switch (standard accessory)
 T2 : SCON P : 1m S : 3m M : 5m
 SSEL X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-kabel
 XSEL-P/Q

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT
Auswahl-
punkte

(1) Die zulässige Haltekraft bezieht sich auf die mechanische Widerstandsfähigkeit der Welle im stationären Zustand der Achse. Bei der Modellauswahl ist das Lastmoment und Lastträgheitsmoment zu berücksichtigen.

Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung	Über- setzung	Max. Dreh- moment (N*m)	Zulässiges Trägheits- moment (kg*m ²)	Dreh- Winkel (°)
RCS2-RT6R-I-60-18-300-①-②-L	60	1/18	2.4	2.5X10 ⁻² oder weniger	300

Erklärung der Ziffern ① Kabellänge ② Optionen

■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub Übersetzung	300 (°)
1/18	500

(Einheit: °/s)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelgeschwindigkeitsreduzierung+Zahnriemen
Wiederholgenauigkeit	±0.02°
Spiel	±0.1°
Rahmen	Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	6.8N • m oder weniger
Zulässige Haltekraft	100 N oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)

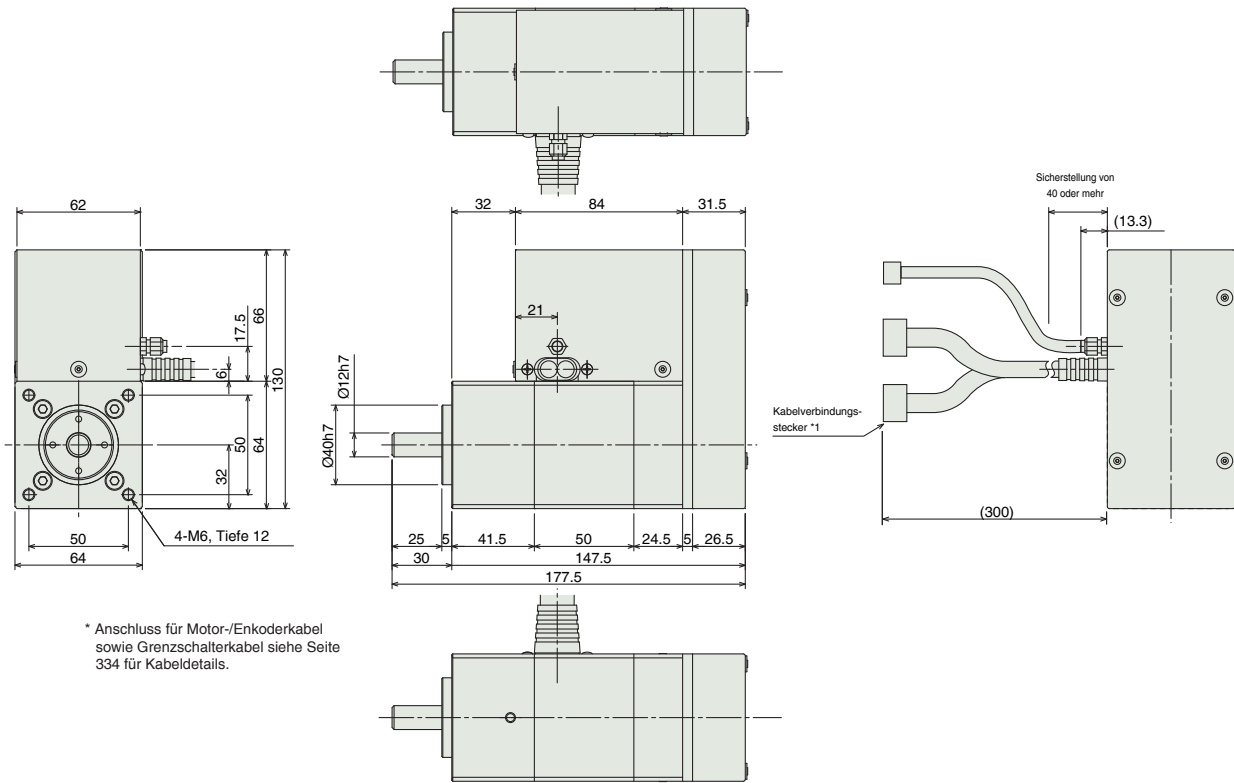
- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Stangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wasser-geschützte Typ
- Steuerungen
- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

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



* Näheres zur Referenzpunkt-Fahrt siehe Seite 420.



* Anschluss für Motor-/Enkoderkabel sowie Grenzschieberkabel siehe Seite 334 für Kabeldetails.

Gewicht (kg) 2.8

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 150W	→ 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-3-1-60I-N1-EEE-2-②	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).
 *◎ bezeichnet die XSEL-Ausführung (KE / KET / P / Q).

RCS2-RT7R

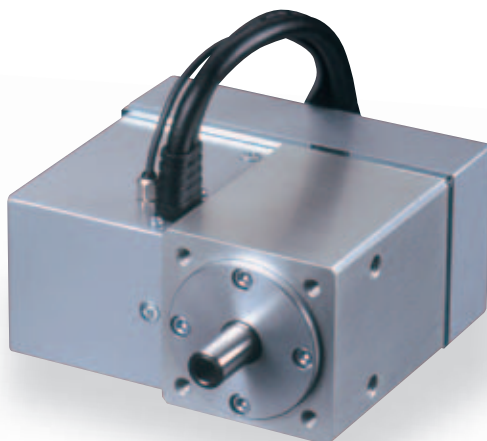
RoboCylinder, Rotationsachse, Achsbreite 64mm, 230-V Servo Motor, abgewinkelter Motor

■ Modellspezifikationen **RCS2** - **RT7R** - **I** - **60** - **4** - **300** - - - **L**

Baureihe - Typ - Encoder-Typ - Motortyp - Übersetzung - Drehwinkel - Passende Steuerung - Kabellänge - Optionen

I: Inkremental 60P-Schrittmotor 60□ Größe 4:1/4 300:300° T1: XSEL-J/K N: Kein Kabel L: Limit switch (standard accessory)
 T2: SCON P: 1m S: 3m M: 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboter-kabel

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT
Auswahl-
punkte

(1) Die zulässige Haltekraft bezieht sich auf die mechanische Widerstandsfähigkeit der Welle im stationären Zustand der Achse. Bei der Modellauswahl ist das Lastmoment und Lastträgheitsmoment zu berücksichtigen.

Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung	Über- setzung	Max. Dreh- moment (N•m)	Zulässiges Trägheits- moment (kg•m ²)	Dreh- Winkel (°)
RCS2-RT7R-I-60-4-300-①-②-L	60	11/48	02764	1.25X10 ⁻³ or less	300

Erklärung der Ziffern ① Kabellänge ② Optionen

■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub Übersetzung	300 (°)
1/48	500

(Einheit: °/s)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Zahnriemen
Wiederholgenauigkeit	±0.70°
Spiel	±0.5°
Rahmen	Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	8.9N • m oder weniger
Zulässige Haltekraft	100 N oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)

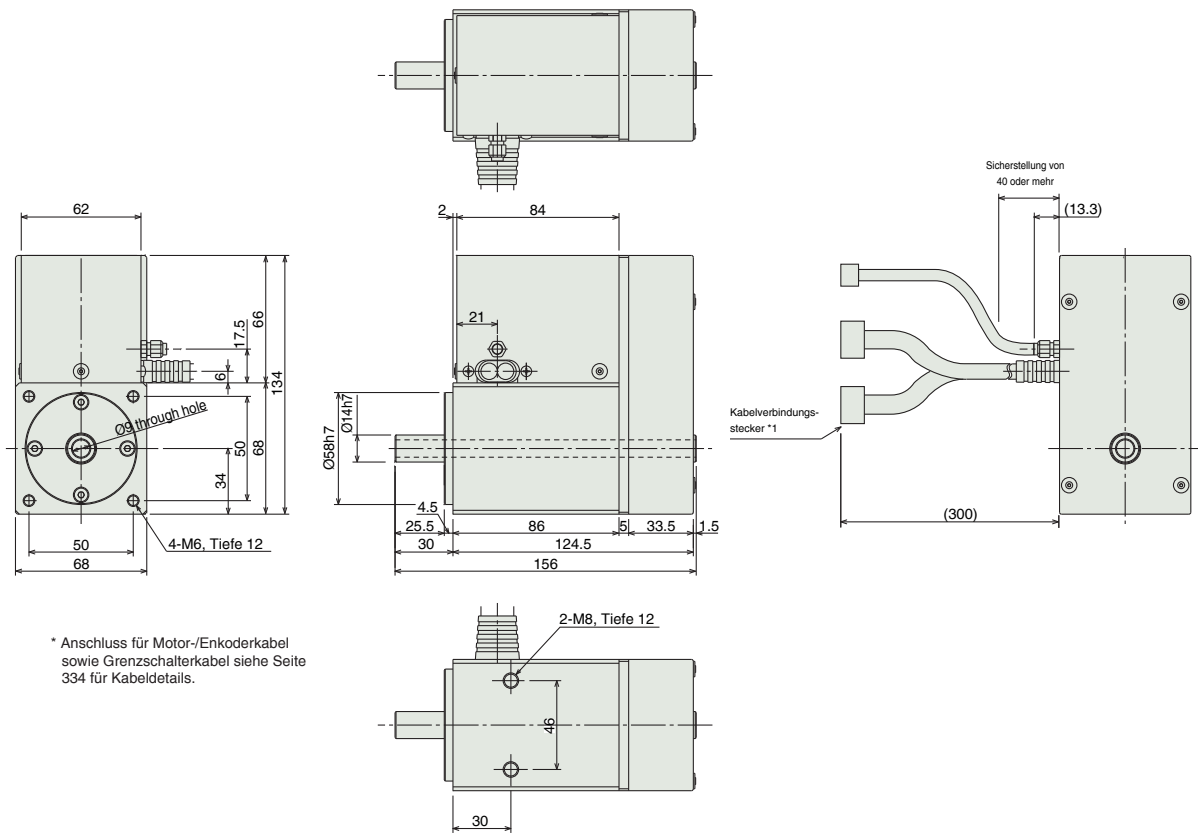
- Integrierte Steuerung
- Schritt-Typ
- Stangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wasser-geschützte Typ
- Steuerungen
- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

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



* Näheres zur Referenzpunkt-Fahrt siehe Seite 420.



* Anschluss für Motor-/Enkoderkabel sowie Grenzscharterkabel siehe Seite 334 für Kabeldetails.

Gewicht (kg) 2.6

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-③-1-60I-N1-EEE-2-②	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).
 *③ bezeichnet die XSEL-Ausführung (KE / KET / P / Q).