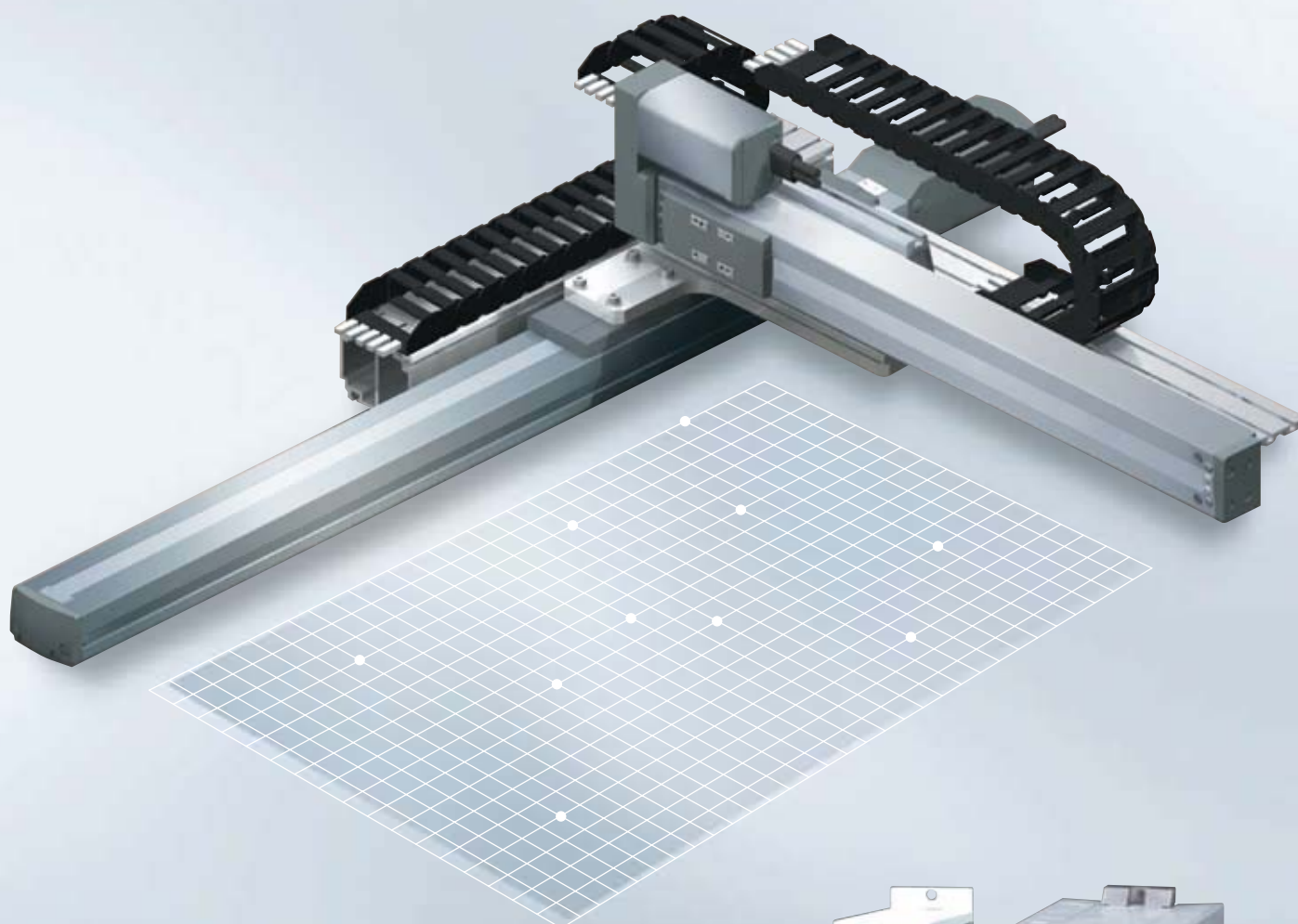


ROBO Cylinder IK-P-Serie Katalogauszug



Breites Produktspektrum

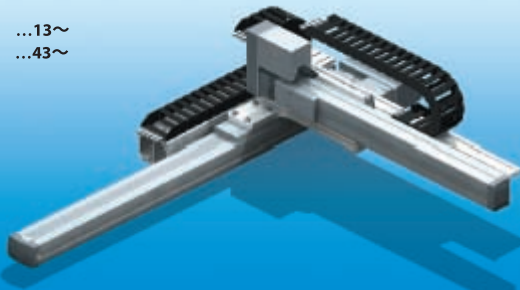
Produktbaureihen der IK-Serie

Achs-Kombinationen

XYB (XY-System mit feststehendem Grundrahmen)

Seite

IK2-PXBD ...13~
IK2-SXBD ...43~

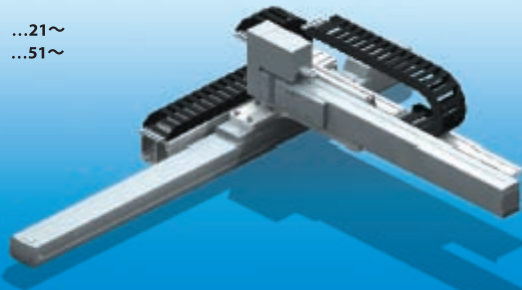


• IK2-PXBD-Baureihe • IK2-SXBD-Baureihe

		Maximum Hub X-Achse	Maximum Hub Y-Achse	Zuladung bei max. Hub der Y-Achse
Einzel-Schlitten	Y hohe Geschwindigkeit	600 mm	200 mm	2,5 kg
	Y mittlere Geschwindigkeit	600 mm	200 mm	5,0 kg
Doppel-Schlitten	Y hohe Geschwindigkeit	450 mm	400 mm	2,0 kg
	Y mittlere Geschwindigkeit	450 mm	400 mm	4,0 kg

Seite

IK2-PXBC ...21~
IK2-SXBC ...51~



• IK2-PXBC-Baureihe • IK2-SXBC-Baureihe

		Maximum Hub X-Achse	Maximum Hub Y-Achse	Zuladung bei max. Hub der Y-Achse
Einzel-Schlitten	Y hohe Geschwindigkeit	600 mm	200 mm	3,0 kg
	Y mittlere Geschwindigkeit	600 mm	200 mm	6,0 kg
Doppel-Schlitten	Y hohe Geschwindigkeit	450 mm	400 mm	3,0 kg
	Y mittlere Geschwindigkeit	450 mm	400 mm	6,0 kg

XZ (XZ-System, Vertikal-Typ)

Seite

IK2-PXZB ...37~
IK2-SXZB ...75~



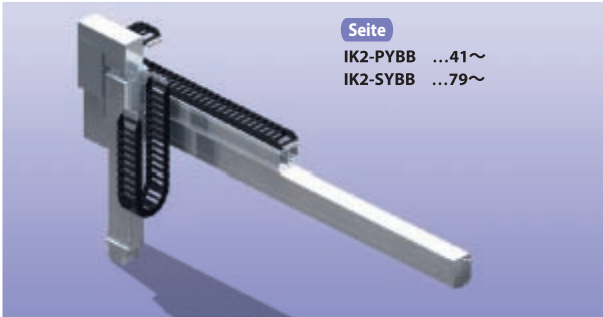
• IK2-PXZB-Baureihe • IK2-SXZB-Baureihe

		Maximum Hub X-Achse	Maximum Hub Z-Achse	Zuladung bei max. Hub der Y-Achse
Einzel-Schlitten	X hohe Geschw. / Z hohe Geschw.	1.000 mm	250 mm	1,5 kg
	X hohe Geschw. / Z mittlere Geschw.	1.000 mm	250 mm	2,5 kg
	X hohe Geschw. / Z niedrige Geschw.	1.000 mm	250 mm	3,0 kg
Doppel-Schlitten	X hohe Geschw. / Z hohe Geschw.	800 mm	300 mm	1,5 kg
	X hohe Geschw. / Z mittlere Geschw.	800 mm	300 mm	3,0 kg
	X hohe Geschw. / Z niedrige Geschw.	800 mm	300 mm	5,5 kg

YZB (YZ-System mit feststehendem Grundrahmen, Quer-Typ)

Seite

IK2-PYBB ...41~
IK2-SYBB ...79~

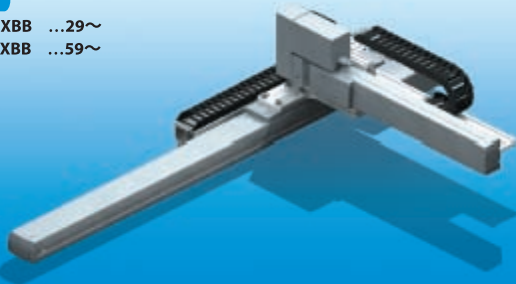


• IK2-PYBB-Baureihe • IK2-SYBB-Baureihe

		Maximum Hub X-Achse	Maximum Hub Z-Achse	Zuladung bei max. Hub der Y-Achse
Einzel-Schlitten	X hohe Geschw. / Z hohe Geschw.	1.000 mm	300 mm	1,5 kg
	X hohe Geschw. / Z mittlere Geschw.	1.000 mm	300 mm	3,0 kg
	X hohe Geschw. / Z niedrige Geschw.	1.000 mm	300 mm	5,5 kg
	X hohe Geschw. / Z niedrige Geschw.	1.000 mm	300 mm	5,5 kg

IK2-P Serie / IK3-P Serie	RoboCylinder RCP2-Kombinationen mit Schrittmotor
IK2-S Serie / IK3-S Serie	RoboCylinder RCS2-Kombinationen mit Servomotor

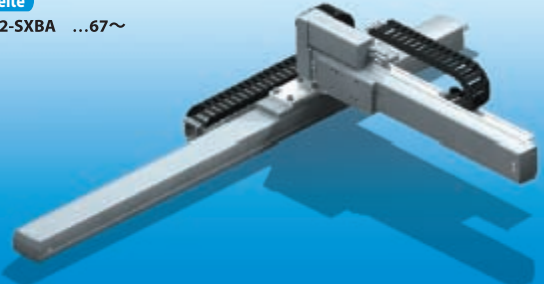
Seite
IK2-PXBB ...29~
IK2-SXBB ...59~



• IK2-PXBB-Baureihe • IK2-SXBB-Baureihe

		Maximum Hub X-Achse	Maximum Hub Y-Achse	Zuladung bei max. Hub der Y-Achse
Einzel-Schlitten	Typ hohe Geschwindigkeit	1.000 mm	300 mm	6,0 kg
	Typ mittlere Geschwindigkeit	1.000 mm	300 mm	8,0 kg
Doppel-Schlitten	Typ hohe Geschwindigkeit	800 mm	400 mm	5,5 kg
	Typ mittlere Geschwindigkeit	800 mm	400 mm	10,5 kg

Seite
IK2-SXBA ...67~

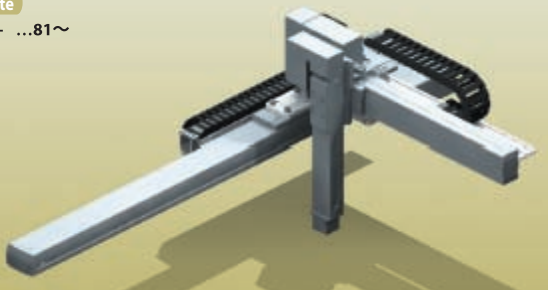


• IK2-SXBA-Baureihe

		Maximum Hub X-Achse	Maximum Hub Y-Achse	Zuladung bei max. Hub der Y-Achse
Einzel-Schlitten	Typ hohe Geschwindigkeit	1.000 mm	350 mm	7,0 kg
	Typ mittlere Geschwindigkeit	1.000 mm	200 mm	12,5 kg
Doppel-Schlitten	Typ hohe Geschwindigkeit	800 mm	400 mm	10,0 kg
	Typ mittlere Geschwindigkeit	800 mm	400 mm	11,5 kg

XYB+Z (XYZ-System mit feststehendem Grundrahmen, 3-Achssystem)

Seite
IK3- ...81~



• IK3 Serie

		Maximum Hub X-Achse	Maximum Hub Y-Achse	Maximum Hub Z-Achse	Zuladung bei max. Hub der Y-Achse
Einzel-Schlitten	X hohe Geschw. / Y hohe Geschw. / Z hohe Geschw.	1.000 mm	300 mm	200 mm	1,0 kg
	X hohe Geschw. / Y hohe Geschw. / Z mittlere Geschw.	1.000 mm	300 mm	200 mm	2,0 kg
	X hohe Geschw. / Y hohe Geschw. / Z niedrige Geschw.	1.000 mm	300 mm	200 mm	4,0 kg
Doppel-Schlitten	X hohe Geschw. / Y hohe Geschw. / Z hohe Geschw.	800 mm	400 mm	200 mm	1,0 kg
	X hohe Geschw. / Y hohe Geschw. / Z mittlere Geschw.	800 mm	400 mm	200 mm	2,0 kg
	X hohe Geschw. / Y hohe Geschw. / Z niedrige Geschw.	800 mm	400 mm	200 mm	4,0 kg

2-Achs-Kombination – Achsenkonfigurationen

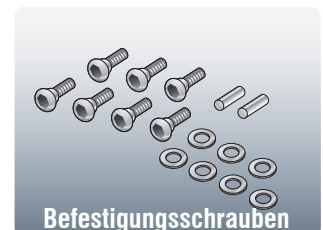
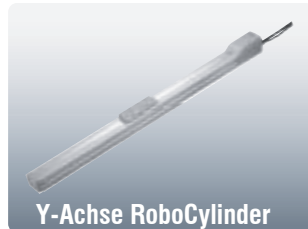
	Achse 1	Achse 2
IK2-PXBD	RCP2-SS7□	RCP2-SA5R
IK2-SXBD	RCS2-SS7□	RCS2-SA5R
IK2-PXBC	RCP2-SS7□	RCP2-SA6R
IK2-SXBC	RCS2-SS7□	RCS2-SA6R
IK2-PXBB	RCP2-SS8□	RCP2-SA7R
IK2-SXBB	RCS2-SS8□ (100W)	RCS2-SA7R
IK2-SXBA	RCS2-SS8□ (150W)	RCS2-SS8R (100W)
IK2-PXZB	RCP2-SS8□	RCP2-SA7R
IK2-SXZB	RCS2-SS8□ (100W)	RCS2-SA7R
IK2-PYBB	RCP2-SS8□	RCP2-SA7R
IK2-SYBB	RCS2-SS8□ (100W)	RCS2-SA7R

3-Achs-Kombination – Achsenkonfigurationen

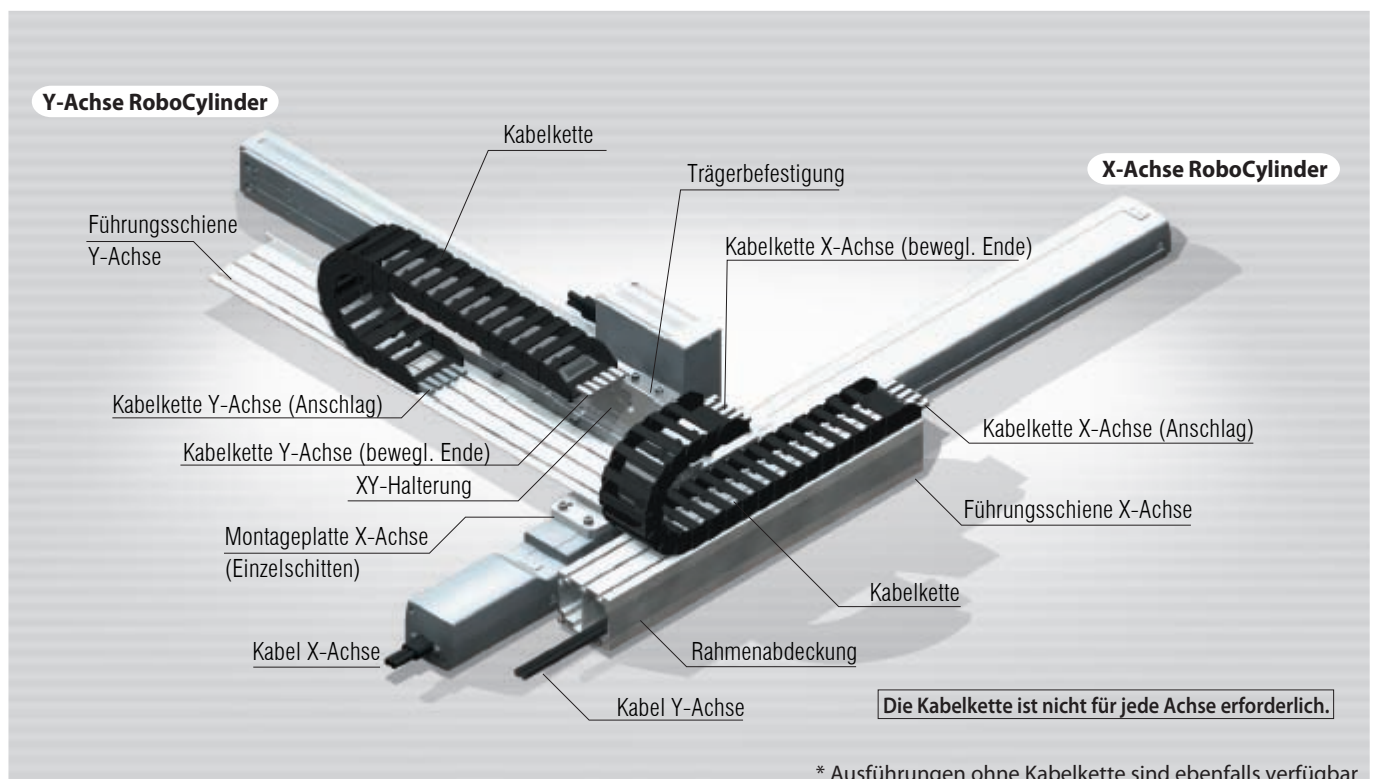
	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse
IK3	RCP2-SS8□	RCP2-SA7R	RCP2-SA6R
	RCS2-SS8□ (100W)	RCS2-SA7R	RCS2-SA6R

IK-Serie

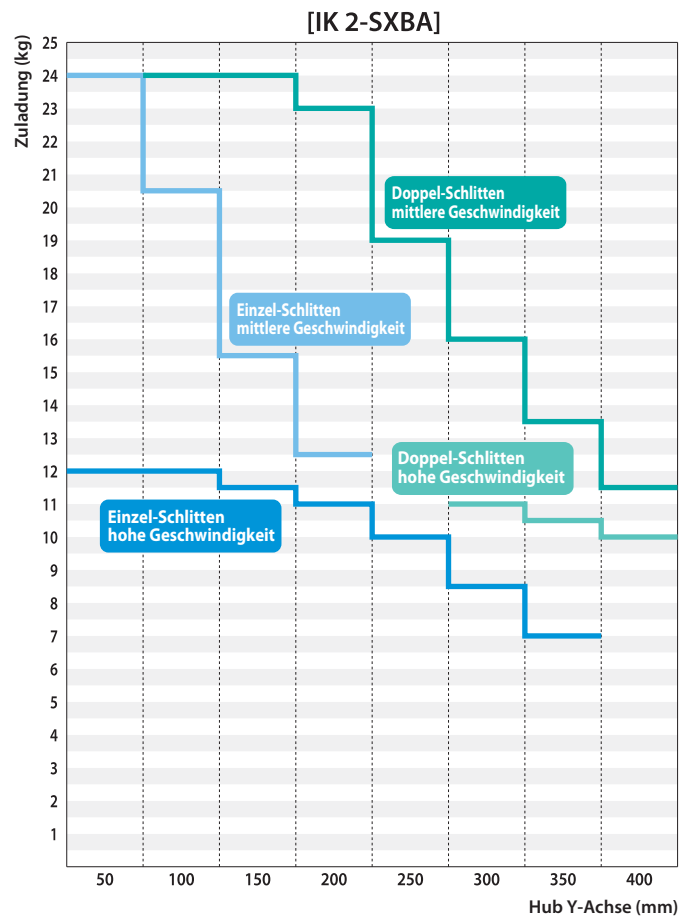
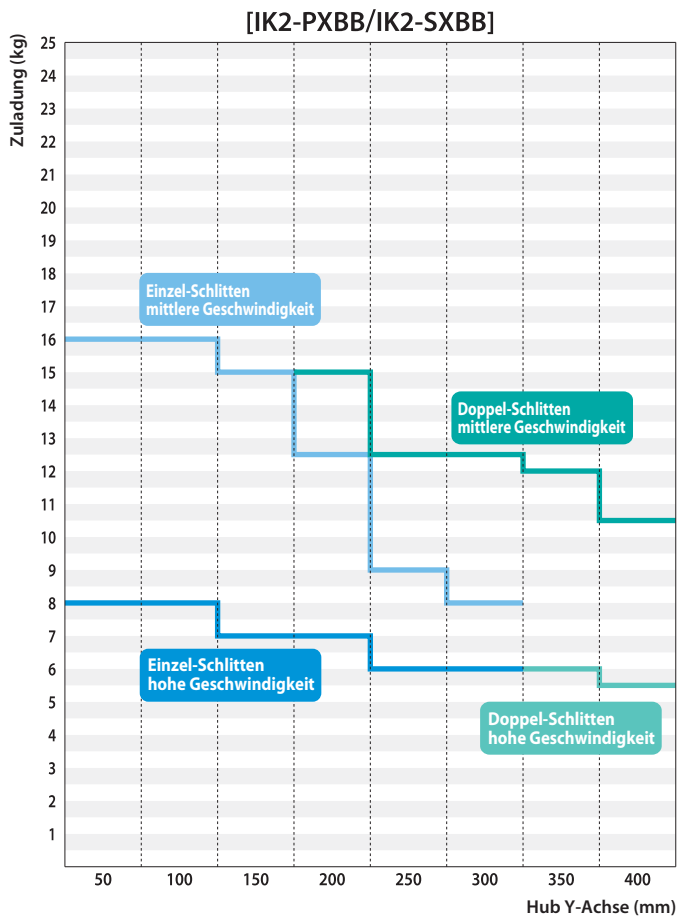
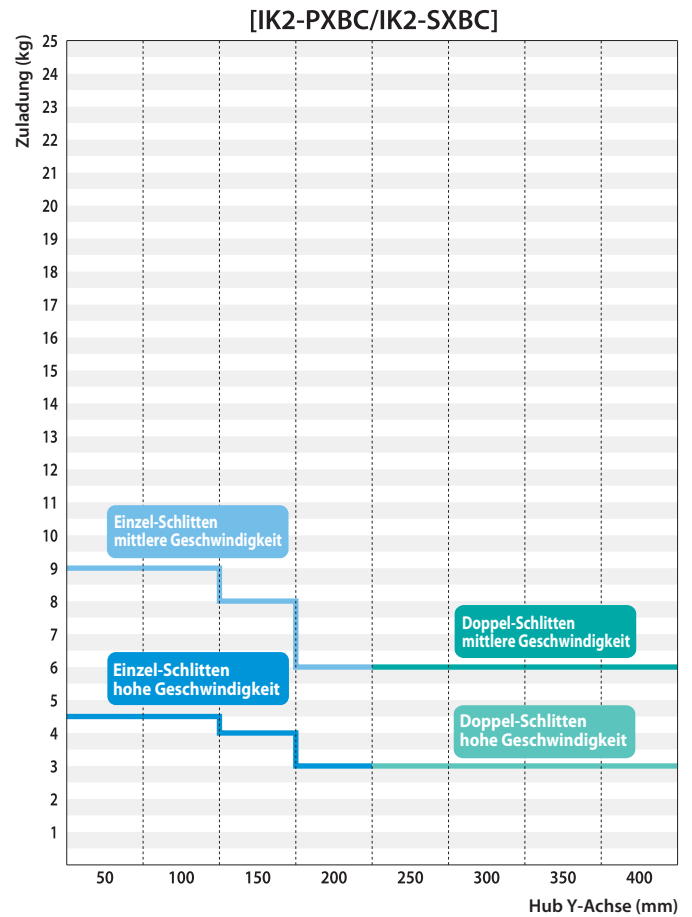
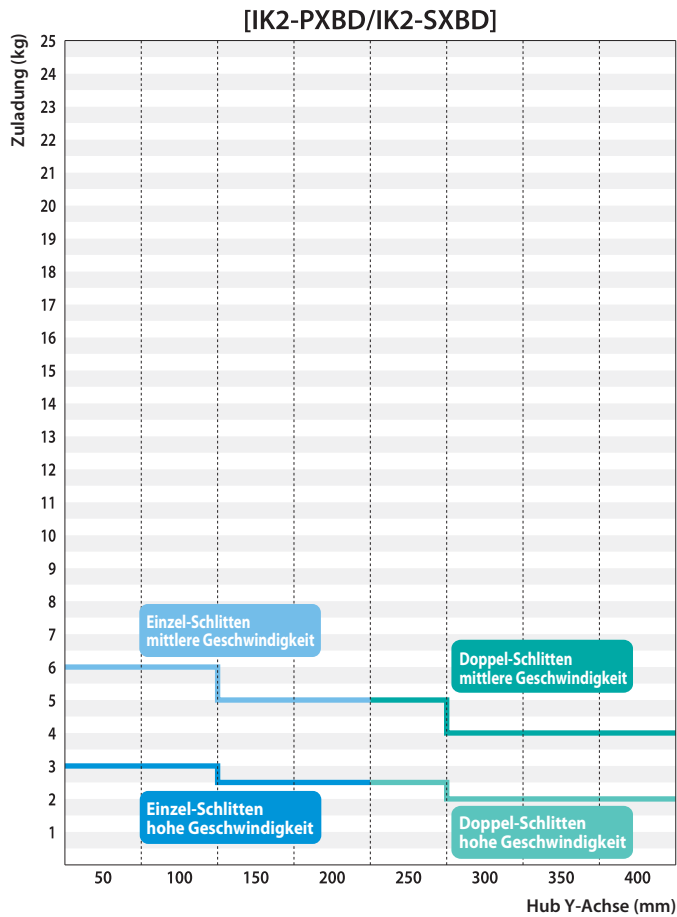
Die IK-Serie besteht aus einem Set mit folgenden Komponenten für die Systemmontage des kartesischen Zylinders.



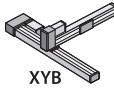
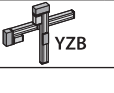
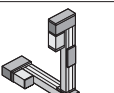
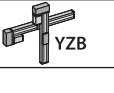
Anmerkung: Die Abbildungen oben sind nur Beispiele. Die Komponenten können variieren abhängig von Typ, Achskonfiguration etc.



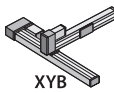
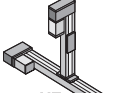
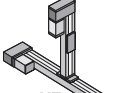
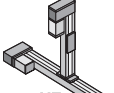
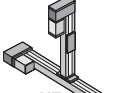
Hub/Zuladung-Diagramme (XY-System)



RCP2 Modelle für 2-Achs-Konfiguration (XYB) ☐ in der Modellbezeichnung steht für einen Wert von 1 bis 4 für die Achskonfigurationsrichtung. (Siehe S. 10.)

Seite	Modellkombination	Kombinations- typ	Achse 1				Modell	
			Modell	Motorgröße	Steigung (mm)	max. Geschwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)	
13	IK2-PXBD1□HHS		SS7R Abgewinkelt	42□	12	400	50–600	SA5R Abgewinkelt
	IK2-PXBD1□HMS				12	350		
15	IK2-PXBD1□HHD		SS7R Abgewinkelt, Doppelschlitten		12	400	50–450	
	IK2-PXBD1□HMD				12	350		
17	IK2-PXBD2□HHS		SS7C Gerade		12	400	50–600	
	IK2-PXBD2□HMS				12	350		
19	IK2-PXBD2□HHD		SS7C Gerade, Doppelschlitten		12	400	50–450	SA6R Abgewinkelt
	IK2-PXBD2□HMD				12	350		
21	IK2-PXBC1□HHS		SS7R Abgewinkelt		12	400	50–600	
	IK2-PXBC1□HMS				12	250		
23	IK2-PXBC1□HHD		SS7R Abgewinkelt, Doppelschlitten		12	400	50–450	
	IK2-PXBC1□HMD				12	250		
25	IK2-PXBC2□HHS		SS7C Gerade		12	400	50–600	SA7R Abgewinkelt
	IK2-PXBC2□HMS				12	250		
27	IK2-PXBC2□HHD		SS7C Gerade, Doppelschlitten		12	400	50–450	
	IK2-PXBC2□HMD				12	250		
29	IK2-PXBB1□HHS		SS8R Abgewinkelt	56□	20	250	50–1000	SA7R Abgewinkelt
	IK2-PXBB1□HMS				10	125		
31	IK2-PXBB1□HHD		SS8R Abgewinkelt, Doppelschlitten		20	250	50–800	
	IK2-PXBB1□MMD				10	125		
33	IK2-PXBB2□HHS		SS8C Gerade		20	250	50–1000	
	IK2-PXBB2□HMS				10	125		
35	IK2-PXBB2□HHD		SS8C Gerade, Doppelschlitten		20	250	50–800	
	IK2-PXBB2□MMD				10	125		
37	IK2-PXZB1□HHS		SS8R Abgewinkelt	56□	20	250	50–1000	SA7R Abgewinkelt
	IK2-PXZB1□HMS							
39	IK2-PXZB1□HHD		SS8R Abgewinkelt, Doppelschlitten				50–800	
	IK2-PXZB1□HMD							
41	IK2-PYBB1□HHS		SS8R Abgewinkelt				50–1000	
	IK2-PYBB1□HMS							
	IK2-PYBB1□HLS							

RCS2 Modelle für 2-Achs-Konfiguration (XYB) ☐ in der Modellbezeichnung steht für einen Wert von 1 bis 4 für die Achskonfigurationsrichtung. (Siehe S. 10.)

Seite	Modellkombination	Kombinations- typ	Achse 1				Modell	
			Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	max. Geschwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)	
43	IK2-SXBD1□HHS		SS7R Abgewinkelt	60	12	600	50–600	SA5R Abgewinkelt
	IK2-SXBD1□HMS				12	600		
45	IK2-SXBD1□HHD		SS7R Abgewinkelt, Doppelschlitten		12	600	50–450	
	IK2-SXBD1□HMD				12	600		
47	IK2-SXBD2□HHS		SS7C Gerade		12	600	50–600	SA6R Abgewinkelt
	IK2-SXBD2□HMS				12	600		
49	IK2-SXBD2□HHD		SS7C Gerade, Doppelschlitten		12	600	50–450	
	IK2-SXBD2□HMD				12	600		
51	IK2-SXBC1□HHS		SS7R Abgewinkelt		12	600	50–600	SA7R Abgewinkelt
	IK2-SXBC1□HMS				6	300		
53	IK2-SXBC1□HHD		SS7R Abgewinkelt, Doppelschlitten		12	600	50–450	
	IK2-SXBC1□MMD				6	300		
55	IK2-SXBC2□HHS		SS7C Gerade		12	600	50–600	SS8R (100 W) Abgewinkelt
	IK2-SXBC2□HMS				6	300		
57	IK2-SXBC2□HHD		SS7C Gerade, Doppelschlitten		12	600	50–450	
	IK2-SXBC2□MMD				6	300		
59	IK2-SXBB1□HHS		SS8R (100 W) Abgewinkelt	100	20	1000	50–1000	SA7R Abgewinkelt
	IK2-SXBB1□HMS				10	500		
61	IK2-SXBB1□HHD		SS8R (100 W) Abgewinkelt, Doppelschlitten		20	1000	50–800	
	IK2-SXBB1□MMD				10	500		
63	IK2-SXBB2□HHS		SS8C (100 W) Gerade		20	1000	50–1000	
	IK2-SXBB2□HMS				10	500		
65	IK2-SXBB2□HHD		SS8C (100 W) Gerade, Doppelschlitten		20	1000	50–800	
	IK2-SXBB2□MMD				10	500		
67	IK2-SXBA1□HHS		SS8R (150 W) Abgewinkelt	150	20	1000	50–1000	SS8R (100 W) Abgewinkelt
	IK2-SXBA1□HMS				10	500		
69	IK2-SXBA1□HHD		SS8R (150 W) Abgewinkelt, Doppelschlitten		20	1000	50–800	
	IK2-SXBA1□MMD				10	500		
71	IK2-SXBA2□HHS		SS8C (150 W) Gerade		20	1000	50–1000	
	IK2-SXBA2□HMS				10	500		
73	IK2-SXBA2□HHD		SS8C (150 W) Gerade, Doppelschlitten		20	1000	50–800	
	IK2-SXBA2□MMD				10	500		
75	IK2-SXZB1□HHS		SS8R Abgewinkelt	100	20	1000	50–1000	SA7R Abgewinkelt
	IK2-SXZB1□HMS							
77	IK2-SXZB1□HHD		SS8R Abgewinkelt, Doppelschlitten				50–800	
	IK2-SXZB1□HMD							
79	IK2-SYBB1□HHS		SS8R Abgewinkelt				50–1000	
	IK2-SYBB1□HMS							
	IK2-SYBB1□HLS							

Achse 1: Montagegrundachse				Achse 2: auf Achse 1 montiert		Achse 3: auf Achse 2 montiert		Kabelführung 1: Kabel für Achse 2		Kabelführung 2: Kabel für Achse 3		
Achse 2				Zuladung bei Hub der Achse 2								
	Motorgröße	Steigung (mm)	max. Geschwind. (mm/s)	Hub (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
	42□	12	600	50–200	3.0	3.0	2.5	2.5				
		6	300	50–200	6.0	6.0	5.0	5.0				
		12	600	250–400					2.5	2.0	2.0	2.0
		6	300	250–400					5.0	4.0	4.0	4.0
		12	600	50–200	3.0	3.0	2.5	2.5				
		6	300	50–200	6.0	6.0	5.0	5.0				
		12	600	250–400					2.5	2.0	2.0	2.0
		6	300	250–400					5.0	4.0	4.0	4.0
	42□	12	600	50–200	4.5	4.5	4.0	3.0				
		6	300	50–200	9.0	9.0	8.0	6.0				
		12	600	250–400					3.0	3.0	3.0	3.0
		6	300	250–400					6.0	6.0	6.0	6.0
		12	600	50–200	4.5	4.5	4.0	3.0				
		6	300	50–200	9.0	9.0	8.0	6.0				
		12	600	250–400					3.0	3.0	3.0	3.0
		6	300	250–400					6.0	6.0	6.0	6.0
	56□	16	450	50–300	8.0	8.0	7.0	7.0	6.0	6.0		
		8	220	50–300	16.0	16.0	15.0	12.5	9.0	8.0		
		16	450	350–400							6.0	5.5
		8	220	200–400				15.0	12.5	12.5	12.0	10.5
		16	450	50–300	8.0	8.0	7.0	7.0	6.0	6.0		
		8	220	50–300	16.0	16.0	15.0	12.5	9.0	8.0		
		16	450	350–400							6.0	5.5
		8	220	200–400				15.0	12.5	12.5	12.0	10.5
	56□	16	360	50–250	2.0	2.0	2.0	2.0	1.5			
		8	180	50–250	4.0	4.0	3.5	3.5	2.5			
		4	90	50–250	8.0	7.0	5.0	4.0	3.0			
		16	400	300						1.5		
		8	200	300						3.0		
		4	100	150–300			7.0	7.0	5.5	5.5		
		16	360	50–300	2.0	2.0	2.0	2.0	1.5	1.5		
		8	180	50–300	4.0	4.0	3.5	3.5	3.0	3.0		
	4	90	50–300	8.0	8.0	7.0	7.0	6.0	5.5			

Achse 1: Montagegrundachse				Achse 2: auf Achse 1 montiert		Achse 3: auf Achse 2 montiert		Kabelführung 1: Kabel für Achse 2		Kabelführung 2: Kabel für Achse 3		
Achse 2				Zuladung bei Hub der Achse 2								
	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	max. Geschwind. (mm/s)	Hub (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
	20	12	800	50–200	3.0	3.0	2.5	2.5				
		6	400		6.0	6.0	5.0	5.0				
		12	800	250–400					2.5	2.0	2.0	2.0
		6	400						5.0	4.0	4.0	4.0
		12	800	50–200	3.0	3.0	2.5	2.5				
		6	400		6.0	6.0	5.0	5.0				
	30	12	800	250–400					2.5	2.0	2.0	2.0
		6	400						5.0	4.0	4.0	4.0
		12	800	50–200	4.5	4.5	4.0	3.0				
		6	400		9.0	9.0	8.0	6.0				
		12	800	250–400					3.0	3.0	3.0	3.0
		6	400						6.0	6.0	6.0	6.0
	60	16	800	50–300	8.0	8.0	7.0	7.0	6.0	6.0		
		8	400		16.0	16.0	15.0	12.5	9.0	8.0		
		16	800	350–400							6.0	5.5
		8	400	200–400				15.0	12.5	12.5	12.0	10.5
		16	800	50–300	8.0	8.0	7.0	7.0	6.0	6.0		
		8	400		16.0	16.0	15.0	12.5	9.0	8.0		
	100	16	800	350–400							6.0	5.5
		8	400	200–400				15.0	12.5	12.5	12.0	10.5
		20	1000	50–350	12.0	12.0	11.5	11.0	10.0	8.5	7.0	
		10	500		24.0	20.5	15.5	12.5				
		20	1000	300–400						11.0	10.5	10.0
		10	500	100–400		24.0	24.0	23.0	19.0	16.0	13.5	11.5
	60	20	1000	50–350	12.0	12.0	11.5	11.0	10.0	8.5	7.0	
		10	500		24.0	20.5	15.5	12.5				
		20	1000	300–400						11.0	10.5	10.0
		10	500	100–400		24.0	24.0	23.0	19.0	16.0	13.5	11.5
		16	800	50–250	2.0	2.0	2.0	2.0	1.5			
		8	400		4.0	4.0	3.5	3.5	2.5			
	60	4	200	50–250	8.0	7.0	5.0	4.0	3.0			
		16	800							1.5		
		8	400	300						3.0		
		4	200	150–300			7.0	7.0	5.5	5.5		
		16	800	50–300	2.0	2.0	2.0	2.0	1.5	1.5		
		8	400		4.0	4.0	3.5	3.5	3.0	3.0		
	60	4	200	50–300	8.0	8.0	7.0	7.0	6.0	5.5		

RCP2 Modelle für 3-Achs-Konfiguration (XYB+Z-Achse, Grundrahmen) □ in der Modellbezeichnung steht für einen Wert von 1 bis 4 für die Achskonfigurationsrichtung. (Siehe S. 10.)

Seite	Modellkombination	Kombinations- typ	X-Achse					Modell	
			Modell	Motortyp	Steigung (mm)	max. Geschwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)		
81	IK3-PBBG1□HHHS	XYB+Z Grundrahmen	SS8R Abgewinkelt, Einzel-Schlitten	56□	20	220	50–1000	SA7R Abgewinkelt	
	IK3-PBBG1□HHMS								
	IK3-PBBG1□HHLS								
83	IK3-PBBG1□HHHD		SS8R Abgewinkelt, Doppel-Schlitten				50–800		
	IK3-PBBG1□HHMD								
	IK3-PBBG1□HHLD								

RCS2 Modelle für 3-Achs-Konfiguration (XYB+Z-Achse, Grundrahmen) □ in der Modellbezeichnung steht für einen Wert von 1 bis 4 für die Achskonfigurationsrichtung. (Siehe S. 10.)

Seite	Modellkombination	Kombinations- typ	X-Achse					Modell	
			Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	max. Geschwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)		
85	IK3-SBBG1□HHHS	XYB+Z Grundrahmen	SS8R (100 W) Abgewinkelt, Einzel-Schlitten	100	20	1000	50–1000	SA7R Abgewinkelt	
	IK3-SBBG1□HHMS								
	IK3-SBBG1□HHLS								
88	IK3-SBBG1□HHHD		SS8R (100 W) Abgewinkelt, Doppel-Schlitten				50–800		
	IK3-SBBG1□HHMD								
	IK3-SBBG1□HHLD								

Modellauswahl-Kriterien

1. Unterschiede zwischen RCP2- und RCS2-Achsen

Eigenschaften RCP2

- [1] Antrieb durch Schrittmotor.
- [2] Charakteristisch ist eine hohe Längskraft bei niedriger Geschwindigkeit.
- [3] Preiswerter als RCS2.

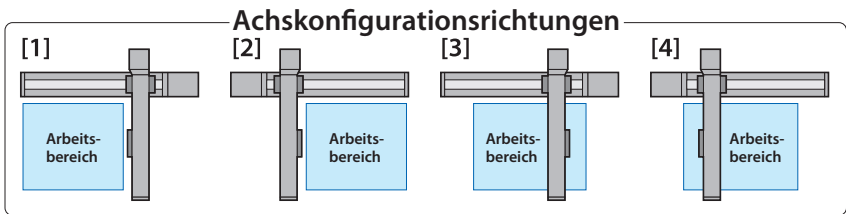
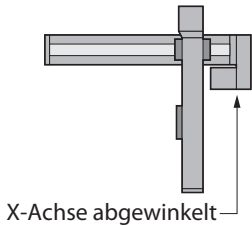
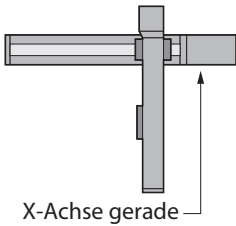
Eigenschaften RCS2

- [1] Antrieb durch Servomotor.
- [2] Arbeitet mit konstanter Längskraft unabhängig von der Geschwindigkeit.
- [3] Erlaubt höhere Verfahrgeschwindigkeiten als RCP2.

2. Unterschiede zwischen gerader und abgewinkelter X-Achse

Die abgewinkelte X-Achse kann eine geringere Abmessung in Achsrichtung haben. Vergleicht man z.B. die 150 W RCS2-SS8C (gerade) mit der 150 W-SS8R (abgewinkelt), so ist die SS8R um 130 mm kürzer.

Beachten Sie bitte, dass die abgewinkelte Ausführung nicht die Achskonfigurationsrichtungen [3] und [4] unterstützt.

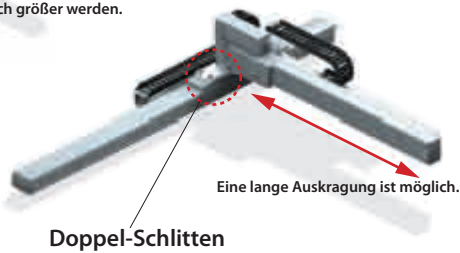
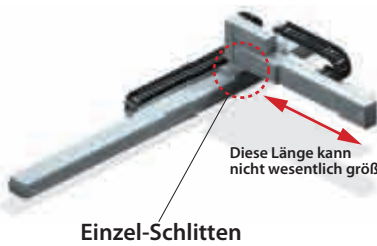


3. Unterschiede zwischen Einzel- und Doppelschlitten

Ein Doppelschlittentyp besteht aus zwei miteinander verbundenen Schlitten und erreicht dadurch ein größeres zulässiges Lastmoment im Vergleich zum Einzelschlittentyp.

Doppelschlitten-Einheiten als X-Achse werden benötigt für lange Auskragungen bei XY-Systemen.

Da die Doppelschlittenstruktur naturgemäß eine längere Schlittensektion hat, ist zu beachten, dass eine Doppelschlitten-Einheit einen kürzeren Hub hat als ein Einzelschlitten mit der gleichen Gesamtlänge.



Achse 1: Montagegrundachse				Achse 2: auf Achse 1 montiert		Achse 3: auf Achse 2 montiert		Kabelführung 1: Kabel für Achse 2		Kabelführung 2: Kabel für Achse 3							
Y-Achse				Z-Achse				Zuladung bei Hub der Y-Achse									
	Motorgröße	Steigung (mm)	max. Geschwind. (mm/s)	Hub (mm)	Modell	Motorgröße	Steigung (mm)	max. Geschwind. (mm/s)	Hub (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
56□	16	420	50-300	SA6R abgewinkelt	42□	12	500	50-200	1.0								
						6	250		2.0								
						3	125		4.0								
			350-400			12	500								1.0		
						6	250								2.0		
						3	125								4.0		

Achse 1: Montagegrundachse				Achse 2: auf Achse 1 montiert		Achse 3: auf Achse 2 montiert		Kabelführung 1: Kabel für Achse 2				Kabelführung 2: Kabel für Achse 3							
Y-Achse				Z-Achse				Zuladung bei Hub der Y-Achse											
	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	max. Geschwind. (mm/s)	Hub (mm)	Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	max. Geschwind. (mm/s)	Hub (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400		
	60	16	800	50-300	SA6R abgewinkelt	30	12	800	50-200	1.0									
							6	400		2.0									
							3	200		4.0									
				350-400			12	800								1.0			
							6	400								2.0			
							3	200								4.0			

Erklärung der Modellspezifikation

[IK-Serie, 2-Achs-Kombinationen]

IK2 - [1] [2] [3] [4] [5] [6] [7] [8] [9] [10] [11] [14] [15] [16] [17] [18]

[IK-Serie, 3-Achs-Kombinationen]

IK3 - [1] [2] [3] [4] [5] [6] [7] [8] [9] [10] [11] [12] [13] [14] [15] [16] [17] [18]

[1] Antriebstyp

Code	Serie
P	RCP2
S	RCS2

[2] Achskombination

Code	Kombinationstyp	Bezeichnung
XB	XYB	XY-System, Grundrahmen
XZ	XZ	XZ-System (vertikal)
YB	YB	YZ-System (quer)
BB	XYB+ZB	XYZ-System, Grundrahmen

[3] Konfigurationstyp

Code	Achse 1	Achse 2	Achse 3
A1	SS8R (150W)	SS8R (100W)	
A2	SS8C (150W)	SS8R (100W)	
B1	SS8R (100W)	SA7R	
B2	SS8C (100W)	SA7R	
C1	SS7R	SA6R	
C2	SS7C	SA6R	
D1	SS7R	SA5R	
D2	SS7C	SA5R	
G1	SS8R (100W)	SA7R	SA6R

[4] Achskonfigurationsrichtungen

XYB (XY, Grundrahmen-fixiert) * Bei abgewinkelter X-Achse wird nur Richtung 1 und 2 unterstützt.

Code	1	2	3	4
Schema				

XZ (Vertikaler Typ)

Code	1	2	3	4
Schema				

YBZ (Quertyp, Grundrahmen-fixiert)

Code	1	2
Schema		

Die bei dem 3-Achs-System (XYB+Z-, Grundrahmen-fixiert) möglichen Konfigurationsrichtungen sind identisch mit denen der oben abgebildeten XYB-Kombination.

[5] Geschwindigkeitstyp

Code	Typ
HH	hohe Geschw.
HM	hohe Geschw.
HL	hohe Geschw.
MM	mittlere Geschw.
HHH	hohe Geschw.
HMM	hohe Geschw.
HHL	hohe Geschw.

[6] X-Achs-Typ

Code	Typ
S	Einzel
D	Doppel

[7] Encoder-Typ

Code	Typ
I	Inkremental
A	Absolut

[8] Hub Achse 1 (cm)

5:50 mm-100:1000 mm
(Angabe in 50 mm-Schritten)

[10] Hub Achse 2 (cm)

5:50 mm-40:400 mm
(Angabe in 50 mm-Schritten)

[11] Hub Achse 3 (cm)

5:50 mm-20:200 mm
(Angabe in 50 mm-Schritten)

[9] Optionen Achse 1

Code	Beschreibung
NM	Umgekehrte Referenzposition
SR	Schlittenroller-Spezifikation

[11] Optionen Achse 2

Code	Beschreibung
B	Bremse
NM	Umgekehrte Referenzposition
SR	Schlittenroller-Spezifikation

[12] Optionen Achse 3

Code	Beschreibung
B	Bremse
NM	Umgekehrte Referenzposition
SR	Schlittenroller-Spezifikation

Achse 1: Montage-Achse
Achse 2: wird auf Achse 1 montiert
Achse 3: wird auf Achse 2 montiert
Kabelführung 1: Kabel für Achse 1
Kabelführung 2: Kabel für Achse 2

[14] Passende Steuerungen

Code	Modell
T1	XSEL-KE/KET
T2	SSEL, XSEL-P/Q
P1	PSEL, ROBOTNET

[15] Kabellängen

Code	Beschreibung
1L	1m
3L	3m
5L	5m
□L	□m

[16] Kabelführung 1

Code	Beschreibung
N	Nur Kabel
CT	Mit Kabelkette

[17] Kabelführung 2

Code	Beschreibung
N	Nur Kabel
CT	Mit Kabelkette

[18] Lieferkonfiguration

Code	Beschreibung
K	Einzelkomponenten (Kit)
A	Endmontiert

IK2-PXBD1□□S

RCP2 2-Achs-System

X-Achse: SS7R (abgewinkelte Bauform, Einzelschlitten)
Y-Achse: SA5R (abgewinkelte Bauform)

Modellspezifikation

Serie — Typ — Enkodertyp — Achse 1 (X-Achse) — Achse 2 (Y-Achse) — Steuerung — Kabel — Lieferkonfiguration

IK2 — PXBD1□□S

Achskonfigurationsrichtung 1-2

Variante bei Einzelschlitten- und Doppelschlitten-Typ
HH: X hohe Geschwindigkeit, Y hohe Geschwindigkeit
HM: X hohe Geschwindigkeit, Y mittlere Geschwindigkeit

Enkodertyp I: Inkremental

Hub (mm)
5: 50mm
2
(Angabe in 50-mm-Schritten)

Optionen
NM: Umgekehrte Referenzposition
SR: Schlittenroller

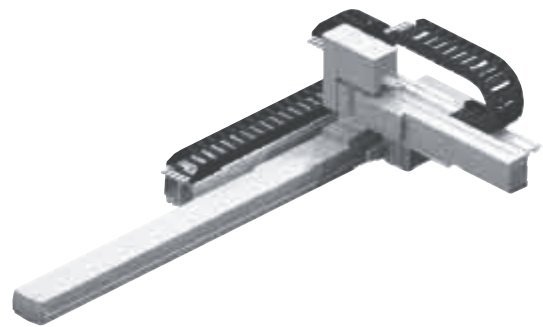
Kabellänge
1L: 1m
3L: 3m
5L: 5m
□L: □m

Kabel-führung 1
N: Nur Kabel
CT: Mit Kabelkette

Kabel-führung 2

Liefer-Konfiguration
K: Einzel-Komponenten (Kit)
A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2.

Maximaler Hub

X-Achse 600 mm

Y-Achse 200 mm

Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

X-Achse 400 mm/s

Y-Achse 600 mm/s

Maximale Zuladung

Hub Y-Achse	X hohe Geschw., Y hohe Geschw.	X hohe Geschw., Y mittlere Geschw.
50 mm	3.0 kg	6.0 kg
100 mm	3.0 kg	6.0 kg
150 mm	2.5 kg	5.0 kg
200 mm	2.5 kg	5.0 kg

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter­kabel.
- ** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette. Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
- *** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

Kabelführung 1 (X-Achse)	Hub X-Achse	50-300	350-600
		—	—
Kabelführung 2 (Y-Achse)	Hub Y-Achse	50-200	—
		—	—

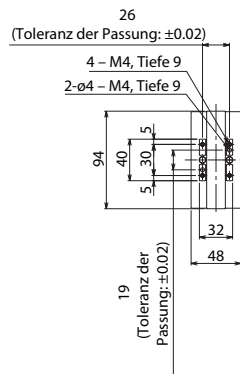
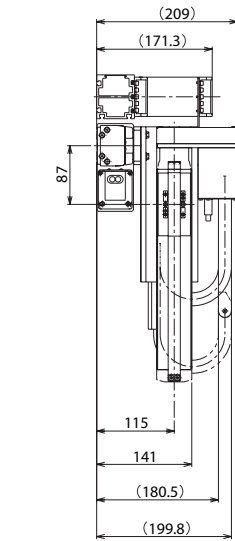
Optionen

Bezeichnung	Code
Umgekehrte Referenzposition	NM
Schlittenroller Spezifikation	SR

Allgemeine Spezifikationen		
Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS7R	RCP2-SA5R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-600 mm	50-200 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 400 mm/s HM Typ: 350 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 600 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 300 mm/s
Motortyp	42-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 6 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 10 mm, gerollt, C10	
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

Abmessungen

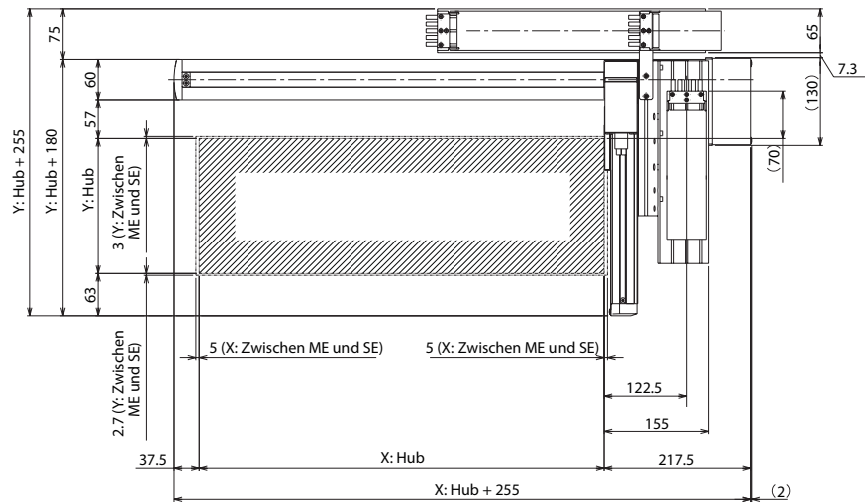
Hinweis 1: Die Verbindungsposition in der Zeichnung definiert die Home-Position.
Hinweis 2: Für Kabelführung 1 und 2 wird eine Kabelkette angenommen.
Hinweis 3: Einzelheiten zur Kabelkette siehe Seite 89.
Hinweis 4: Einzelheiten zur Befestigung des beweglichen Endes der Kabelführung siehe Seite 89.



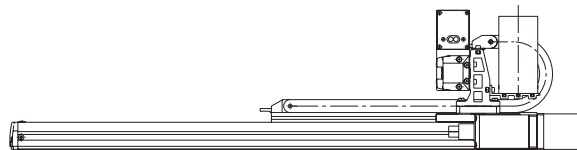
Detailansicht der Y-Achse



Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des X-Achsen-Grundrahmens



ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht der X-Achsen-Befestigung

Abmessungen pro Hub

Hub X-Achse	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	122	147	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen



Steuerungen siehe S. 90.

IK2-PXBD1□□D

RCP2 2-Achs-System X-Achse: SS7R (abgewinkelte Bauform, Doppelschlitten)
Y-Achse: SA5R (abgewinkelte Bauform)

■ Modellspezifikation

Serie — Typ — Enkodertyp — Achse 1 (X-Achse) — Achse 2 (Y-Achse) — Steuerung — Kabel — Lieferkonfiguration

IK2 — PXBD1□□D — □ — □ — □ — P1 — □ — □ — □ — □

Achskonfigurations-
richtung
1-2

Varianten bei
Einzelschlitten- und
Doppelschlitten-Typ
HH: X hohe Geschwindigkeit,
Y hohe Geschwindigkeit
HM: X hohe Geschwindigkeit,
Y mittlere Geschwindigkeit

Enkodertyp
I: Inkremental

Hub (mm)
5: 50mm
2
(Angabe in
50-mm-Schritten)

Optionen
NM: Umgekehrte
Referenzposition
SR: Schlittenroller

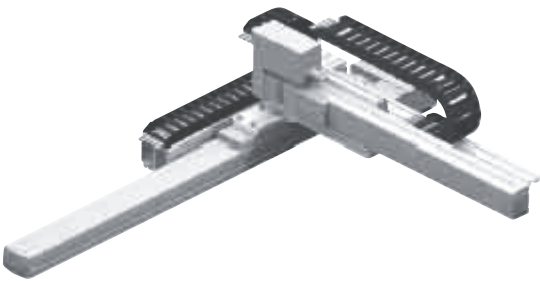
Kabellänge
1L: 1m
3L: 3m
5L: 5m
□L: □m

Kabel-
führung 1
N: Nur Kabel
CT: Mit Kabelkette

Kabel-
führung 2

Liefer-
Konfiguration
K: Einzel-Komponenten
(Kit)
A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2.

■ Maximaler Hub

X-Achse 450 mm Y-Achse 400 mm

■ Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

X-Achse 400 mm/s Y-Achse 600 mm/s

■ Maximale Zuladung

Hub Y-Achse	X hohe Geschw., Y hohe Geschw.	X hohe Geschw., Y mittlere Geschw.
250 mm	2.5 kg	5.0 kg
300 mm	2.0 kg	4.0 kg
350 mm	2.0 kg	4.0 kg
400 mm	2.0 kg	4.0 kg

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter­kabel.
** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette.
Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
*** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

Kabelführung 1 (X-Achse)	Hub X-Achse	50-300	350-450
		—	—
Kabelführung 2 (Y-Achse)	Hub Y-Achse	250-400	—
		—	—

Optionen

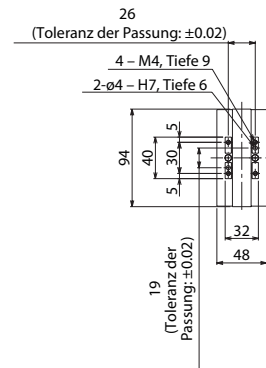
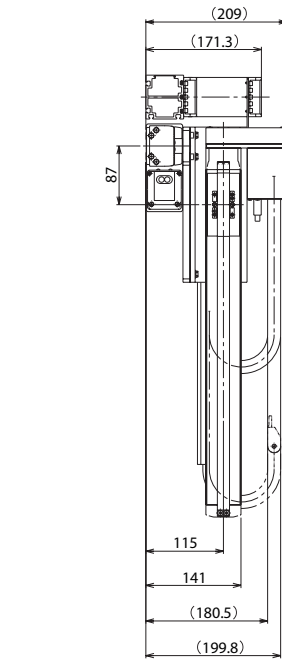
Bezeichnung	Code	—
Umgekehrte Referenzposition	NM	—
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS7R	RCP2-SA5R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-450 mm	250-400 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 400 mm/s HM Typ: 350 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 600 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 300 mm/s
Motortyp	42-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 6 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 10 mm, gerollt, C10	
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

Abmessungen

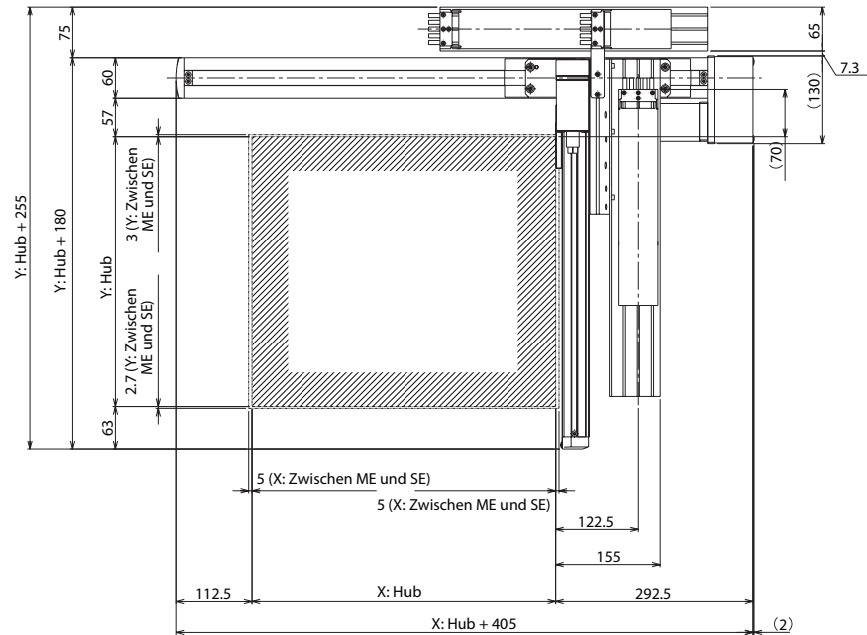
Hinweis 1: Die Verbindungsposition in der Zeichnung definiert die Home-Position.
Hinweis 2: Für Kabelführung 1 und 2 wird eine Kabelkette angenommen.
Hinweis 3: Einzelheiten zur Kabelkette siehe Seite 89.
Hinweis 4: Einzelheiten zur Befestigung des beweglichen Endes der Kabelführung siehe Seite 89.



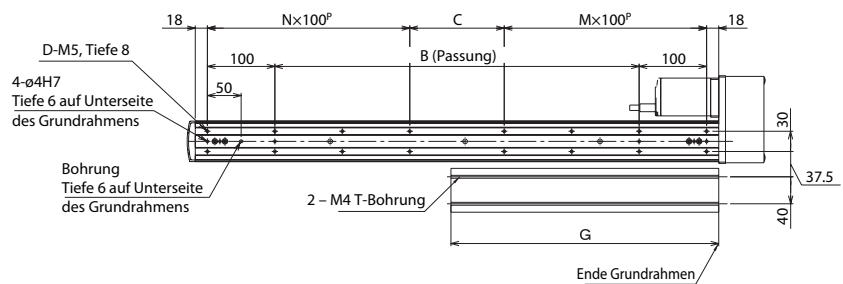
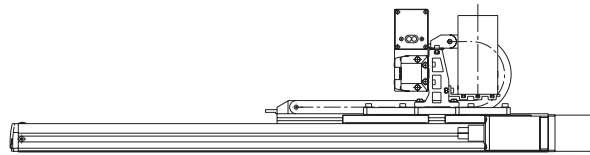
Detailansicht der Y-Achse



Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des X-Achsen-Grundrahmens



ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht der X-Achsen-Befestigung

Abmessungen pro Hub

X: Hub nominell	200	250	300	350	400	450	500	550	600
X: Hub effektiv	50	100	150	200	250	300	350	400	450
B	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen



Steuerungen siehe S. 90.

2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

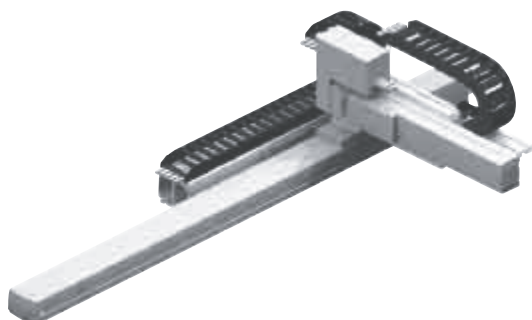
IK2-PXBD2□□S

RCP2 2-Achs-System

X-Achse: SS7C (gerade Bauform, Einzelschlitten)
Y-Achse: SA5R (abgewinkelte Bauform)

Modellspezifikation	Serie	Typ	Enkodertyp	Achse 1 (X-Achse)	Achse 2 (Y-Achse)	Steuerung	Kabel	Lieferkonfiguration
IK2	PXBD2	□□S	□	□	□	P1	□	□
		Achskonfigurations- richtung 1-4	Enkodertyp I: Inkremental	Hub (mm) 5: 50mm 2 (Angabe in 50-mm-Schritten)	Optionen NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller	Kabellänge 1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m □L: □m	Kabel- führung 1 N: Nur Kabel CT: Mit Kabelkette	Liefer- Konfiguration K: Einzel-Komponenten (Kit) A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2.

Maximaler Hub

X-Achse 600 mm

Y-Achse 200 mm

Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

X-Achse 400 mm/s

Y-Achse 600 mm/s

Maximale Zuladung

Hub Y-Achse	X hohe Geschw., Y hohe Geschw.	X hohe Geschw., Y mittlere Geschw.
50 mm	3.0 kg	6.0 kg
100 mm	3.0 kg	6.0 kg
150 mm	2.5 kg	5.0 kg
200 mm	2.5 kg	5.0 kg

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboterka-
bel.
- ** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette.
Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
- *** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

Kabelführung 1 (X-Achse)	Hub X-Achse	50-300	350-600
		-	-
Kabelführung 2 (Y-Achse)	Hub Y-Achse	50-200	-
		-	-

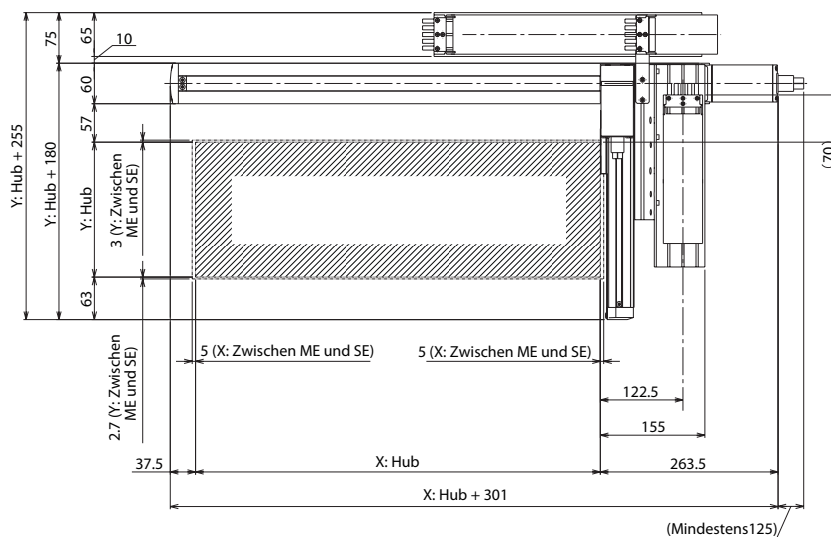
Optionen

Bezeichnung	Code	-
Umgekehrte Referenzposition	NM	-
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

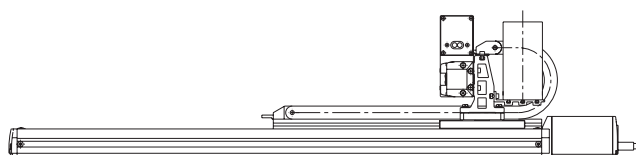
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS7C	RCP2-SA5R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-600 mm	50-200 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 400 mm/s HM Typ: 350 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 600 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 300 mm/s
Motortyp	42-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 6 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 10 mm, gerollt, C10	
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

Hinweis 1: Die Verbindungsposition in der Zeichnung definiert die Home-Position.
Hinweis 2: Für Kabelführung 1 und 2 wird eine Kabelkette angenommen.
Hinweis 3: Einzelheiten zur Kabelkette siehe Seite 89.
Hinweis 4: Einzelheiten zur Befestigung des beweglichen Endes der Kabelführung siehe Seite 89.



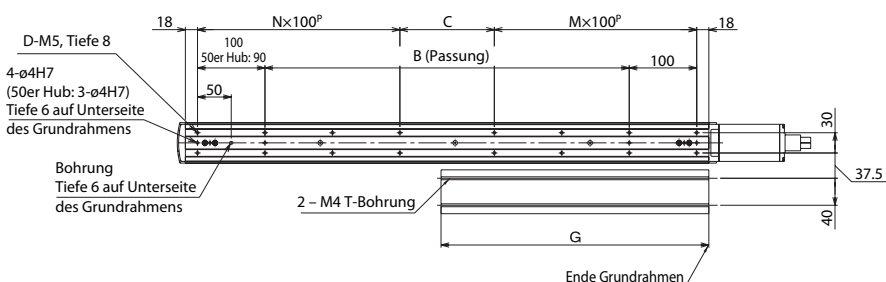
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht der Y-Achse



Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des X-Achsen-Grundrahmens



Detailansicht der X-Achsen-Befestigung

■ Abmessungen pro Hub

Hub X-Achse	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	122	147	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Einsetzbare Steuerungen

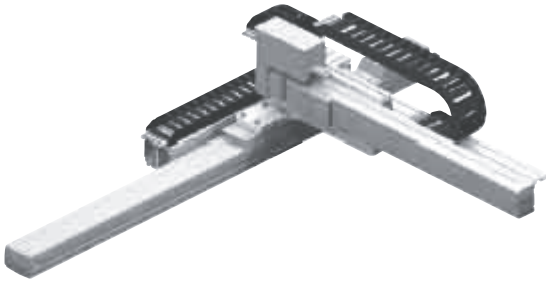
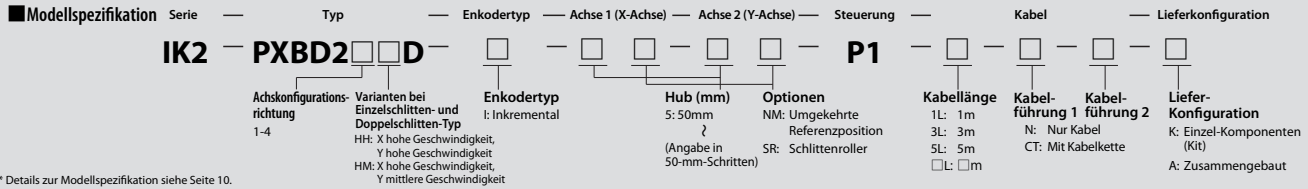


Steuerungen siehe S. 90.

IK2-PXBD2□□D

RCP2 2-Achs-System

X-Achse: SS7C (gerade Bauform, Doppelschlitten)
Y-Achse: SA5R (abgewinkelte Bauform)



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2.

■ Maximaler Hub

X-Achse 450 mm

Y-Achse 400 mm

■ Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

X-Achse 400 mm/s

Y-Achse 600 mm/s

■ Maximale Zuladung

Hub Y-Achse	X hohe Geschw., Y hohe Geschw.	X hohe Geschw., Y mittlere Geschw.
250 mm	2.5 kg	5.0 kg
300 mm	2.0 kg	4.0 kg
350 mm	2.0 kg	4.0 kg
400 mm	2.0 kg	4.0 kg

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter-kabel.
- ** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette. Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
- *** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

Kabelführung 1 (X-Achse)	Hub X-Achse	50-300	350-450
		—	—
Kabelführung 2 (Y-Achse)	Hub Y-Achse	250-400	—
		—	—

Optionen

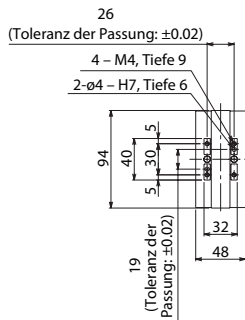
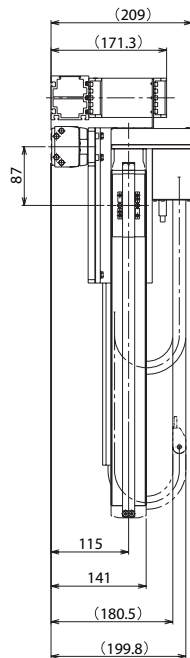
Bezeichnung	Code	-
Umgekehrte Referenzposition	NM	-
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS7C	RCP2-SA5R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-450 mm	250-400 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 400 mm/s HM Typ: 350 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 600 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 300 mm/s
Motortyp	42-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 6 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 10 mm, gerollt, C10	
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

Abmessungen

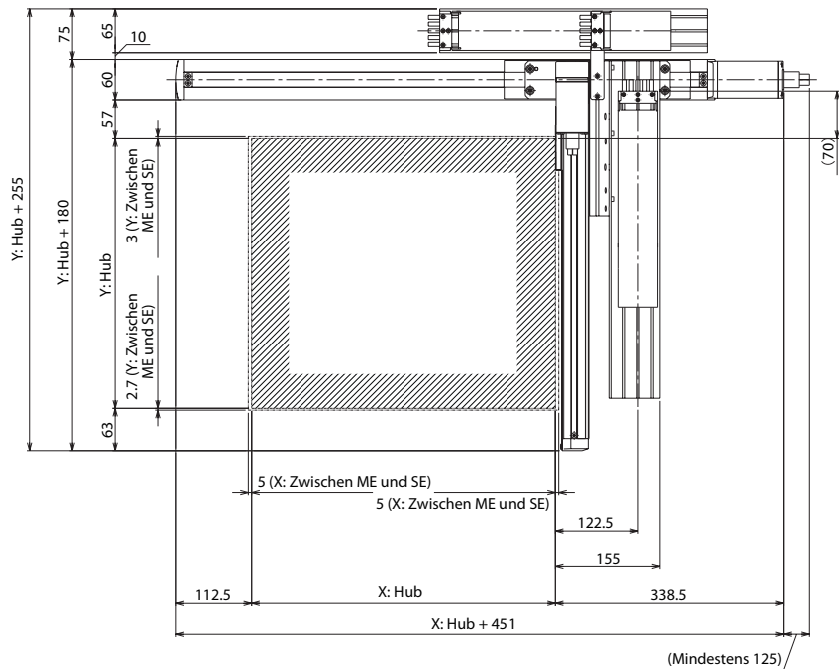
Hinweis 1: Die Verbindungsposition in der Zeichnung definiert die Home-Position.
Hinweis 2: Für Kabelführung 1 und 2 wird eine Kabelkette angenommen.
Hinweis 3: Einzelheiten zur Kabelkette siehe Seite 89.
Hinweis 4: Einzelheiten zur Befestigung des beweglichen Endes der Kabelführung siehe Seite 89.



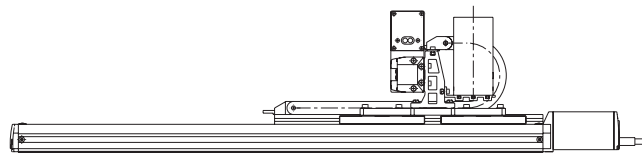
Detailansicht der Y-Achse



Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des X-Achsen-Grundrahmens



ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht der X-Achsen-Befestigung

Abmessungen pro Hub

X: Hub nominell	200	250	300	350	400	450	500	550	600
X: Hub effektiv	50	100	150	200	250	300	350	400	450
B	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen



Steuerungen siehe S. 90.

2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

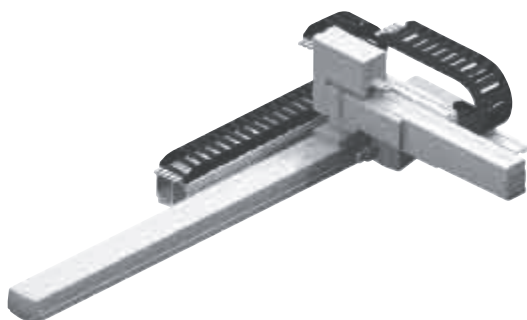
IK2-PXBC1□□S

RCP2 2-Achs-System

X-Achse: SS7R (abgewinkelte Bauform, Einzelschlitten)
Y-Achse: SA6R (abgewinkelte Bauform)

Modellspezifikation	Serie	Typ	Enkodertyp	Achse 1 (X-Achse)	Achse 2 (Y-Achse)	Steuerung	Kabel	Lieferkonfiguration
IK2	PXBC1	□□S	□	□	□	P1	□	□
		Achskonfigurations- richtung 1-2	Enkodertyp I: Inkremental	Hub (mm) 5: 50mm 2 (Angabe in 50-mm-Schritten)	Optionen NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller	Kabellänge 1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m □L: □m	Kabel- führung 1 N: Nur Kabel CT: Mit Kabelkette	Liefer- Konfiguration K: Einzel-Komponenten (Kit) A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2.

■ Maximaler Hub

X-Achse 600 mm

Y-Achse 200 mm

■ Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

X-Achse 400 mm/s

Y-Achse 600 mm/s

■ Maximale Zuladung

Hub Y-Achse	X hohe Geschw., Y hohe Geschw.	X hohe Geschw., Y mittlere Geschw.
50 mm	4,5 kg	9.0 kg
100 mm	4,5 kg	9.0 kg
150 mm	4,0 kg	8.0 kg
200 mm	3.0 kg	6.0 kg

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter-kabel.
- ** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette. Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
- *** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

Kabelführung 1 (X-Achse)	Hub X-Achse	50-300	350-600
		—	—
Kabelführung 2 (Y-Achse)	Hub Y-Achse	50-200	—
		—	—

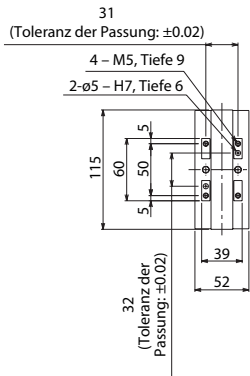
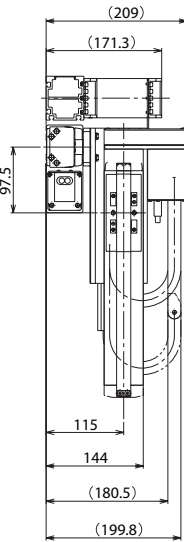
Optionen

Bezeichnung	Code	-
Umgekehrte Referenzposition	NM	-
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS7R	RCP2-SA6R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-600 mm	50-200 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 400 mm/s HM Typ: 250 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 600 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 300 mm/s
Motortyp	42-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 6 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 10 mm, gerollt, C10	
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

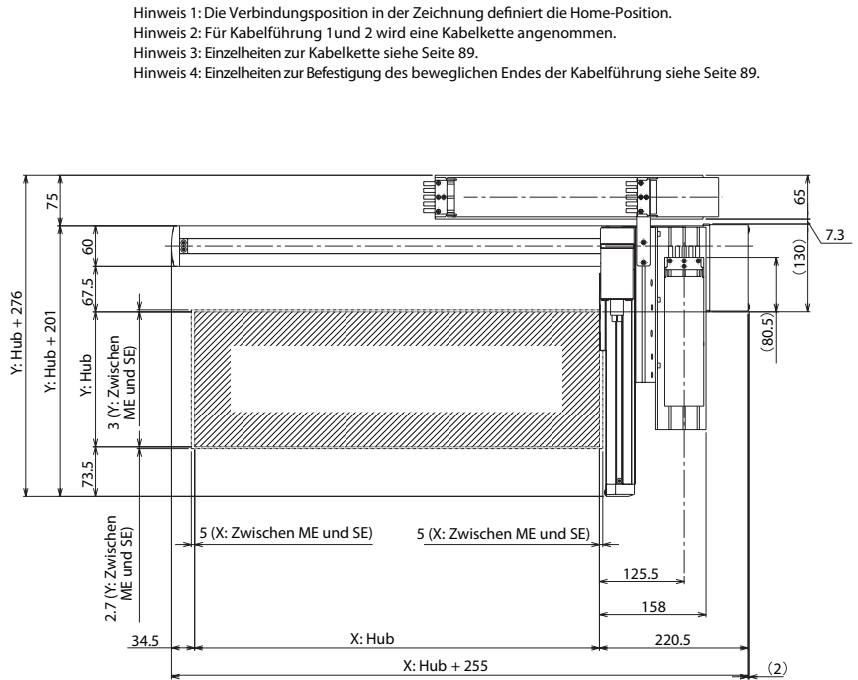
Abmessungen



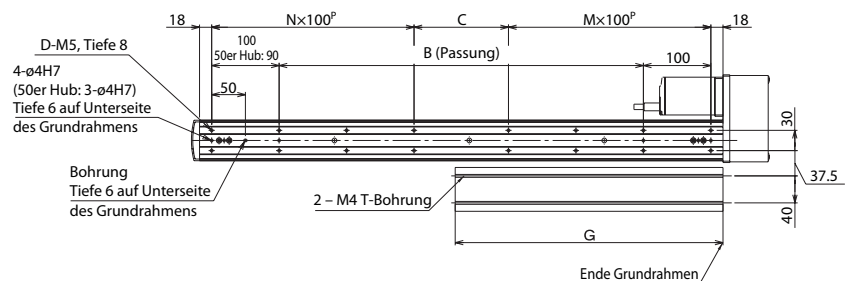
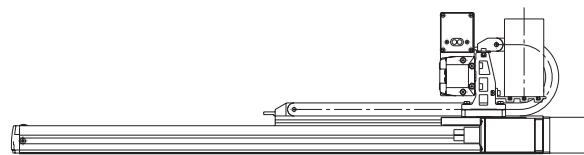
Detailansicht der Y-Achse



Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des X-Achsen-Grundrahmens



ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht der X-Achsen-Befestigung

Abmessungen pro Hub

Hub X-Achse	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	122	147	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen



Steuerungen siehe S. 90.

2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

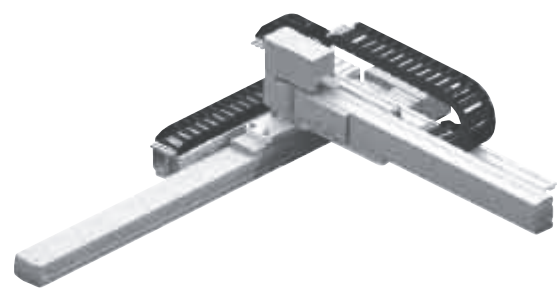
IK2-PXBC1□□D

RCP2 2-Achs-System

X-Achse: SS7R (abgewinkelte Bauform, Doppelschlitten)
Y-Achse: SA6R (abgewinkelte Bauform)

Modellspezifikation	Serie	Typ	Enkodertyp	Achse 1 (X-Achse)	Achse 2 (Y-Achse)	Steuerung	Kabel	Lieferkonfiguration
IK2	PXBC1	□□	D	□	□	P1	□	□
		Achskonfigurations- richtung 1-2	Varianten bei Einzelschlitten- und Doppelschlitten-Typ HH: X hohe Geschwindigkeit, Y hohe Geschwindigkeit HM: X hohe Geschwindigkeit, Y mittlere Geschwindigkeit	Enkodertyp I: Inkremental	Hub (mm) 5: 50mm 2 (Angabe in 50-mm-Schritten)	Optionen NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller	Kabellänge 1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m □L: □m	Kabel- führung 1 N: Nur Kabel CT: Mit Kabelkette
								Kabel- führung 2 K: Einzel-Komponenten (Kit) A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2.

Maximaler Hub

X-Achse	450 mm	Y-Achse	400 mm
---------	--------	---------	--------

Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

X-Achse	400 mm/s	Y-Achse	600 mm/s
---------	----------	---------	----------

Maximale Zuladung

Hub Y-Achse	X hohe Geschw., Y hohe Geschw.	X hohe Geschw., Y mittlere Geschw.
250 mm	3,0 kg	6,0 kg
300 mm	3,0 kg	6,0 kg
350 mm	3,0 kg	6,0 kg
400 mm	3,0 kg	6,0 kg

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter-kabel.
- ** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette. Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
- *** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

Kabelführung 1 (X-Achse)	Hub X-Achse	50-300	350-450
		–	–
Kabelführung 2 (Y-Achse)	Hub Y-Achse	250-400	–
		–	–

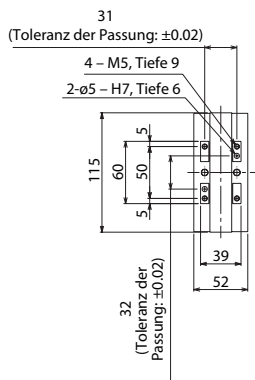
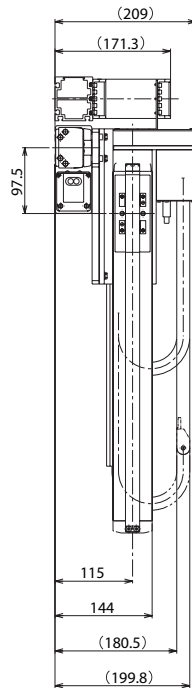
Optionen

Bezeichnung	Code	-
Umgekehrte Referenzposition	NM	-
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS7R	RCP2-SA6R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-450 mm	250-400 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 400 mm/s HM Typ: 250 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 600 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 300 mm/s
Motortyp	42-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 6 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 10 mm, gerollt, C10	
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

Abmessungen

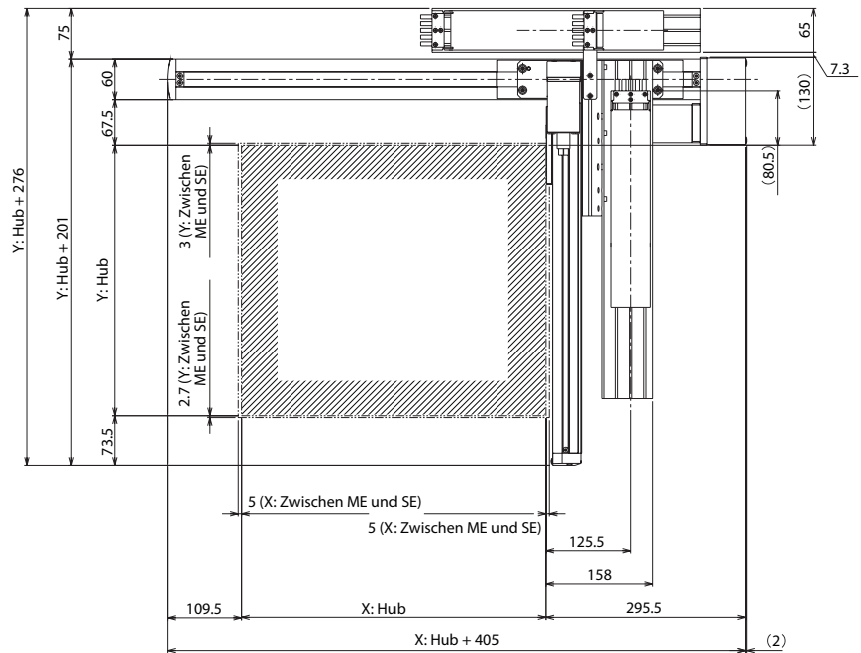


Detailansicht der Y-Achse

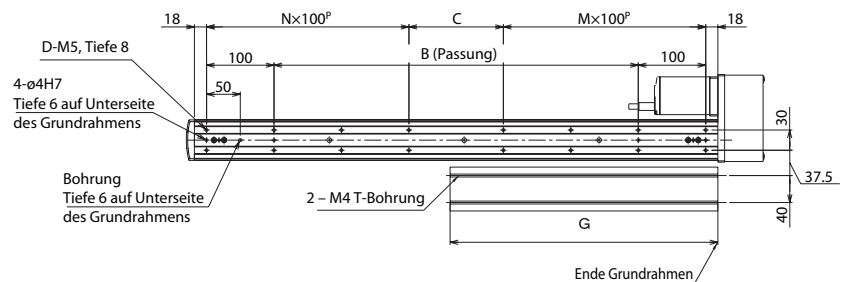
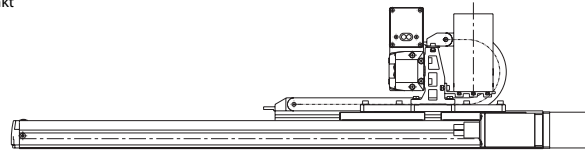


Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des X-Achsen-Grundrahmens

Hinweis 1: Die Verbindungsposition in der Zeichnung definiert die Home-Position.
Hinweis 2: Für Kabelführung 1 und 2 wird eine Kabelkette angenommen.
Hinweis 3: Einzelheiten zur Kabelkette siehe Seite 89.
Hinweis 4: Einzelheiten zur Befestigung des beweglichen Endes der Kabelführung siehe Seite 89.



ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht der X-Achsen-Befestigung

Abmessungen pro Hub

X: Hub nominell	200	250	300	350	400	450	500	550	600
X: Hub effektiv	50	100	150	200	250	300	350	400	450
B	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen



Steuerungen siehe S. 90.

IK2-PXBC2□□S

RCP2 2-Achs-System

X-Achse: SS7C (gerade, Einzelschlitten)
Y-Achse: SA6R (abgewinkelte Bauform)

■ **Modellspezifikation**

■ **Serie** — **Typ** — **Enkodertyp** — **Achse 1 (X-Achse)** — **Achse 2 (Y-Achse)** — **Steuerung** — **Kabel** — **Lieferkonfiguration**

■ **IK2** — **PXBC2** □ □ **S** — □ — □ — □ — **P1** — □ — □ — □ — □

Achskonfigurationsrichtung
1-4

Variante bei Einzelschlitten- und Doppelschlitten-Typ
HH: X hohe Geschwindigkeit,
Y hohe Geschwindigkeit
HM: X hohe Geschwindigkeit,
Y mittlere Geschwindigkeit

Enkodertyp
I: Inkremental

Hub (mm)
5: 50mm
2
(Angabe in 50-mm-Schritten)

Optionen
NM: Umgekehrte Referenzposition
SR: Schlittenroller

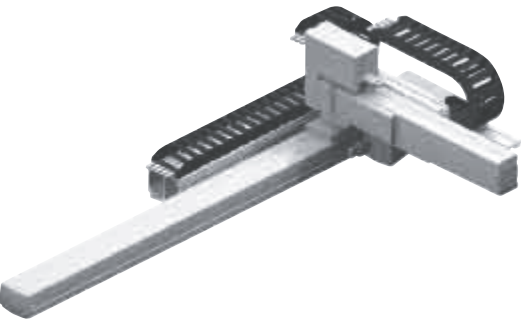
Kabellänge
1L: 1m
3L: 3m
5L: 5m
□L: □m

Kabel-führung 1
N: Nur Kabel
CT: Mit Kabelkette

Kabel-führung 2

Liefer-Konfiguration
K: Einzel-Komponenten (Kit)
A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2.

■ **Maximaler Hub**

X-Achse 600 mm

Y-Achse 200 mm

■ **Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)**

X-Achse 400 mm/s

Y-Achse 600 mm/s

■ **Maximale Zuladung**

Hub Y-Achse	X hohe Geschw., Y hohe Geschw.	X hohe Geschw., Y mittlere Geschw.
50 mm	4,5 kg	9.0 kg
100 mm	4,5 kg	9.0 kg
150 mm	4,0 kg	8.0 kg
200 mm	3.0 kg	6.0 kg

■ **Kabellängen**

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter-kabel.
- ** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette. Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
- *** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

■ **Kabelketten-Hub-Bereiche**

Kabelführung 1 (X-Achse)	Hub X-Achse	50-300	350-600
		—	—
Kabelführung 2 (Y-Achse)	Hub Y-Achse	50-200	—
		—	—

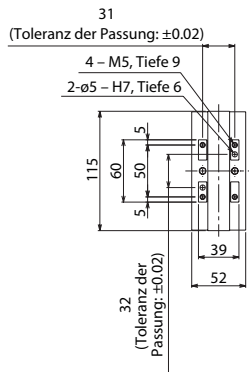
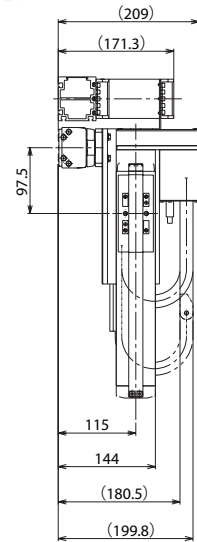
■ **Optionen**

Bezeichnung	Code	-
Umgekehrte Referenzposition	NM	-
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

■ **Allgemeine Spezifikationen**

Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS7R	RCP2-SA6R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-600 mm	50-200 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 400 mm/s HM Typ: 250 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 600 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 300 mm/s
Motortyp	42-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 6 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 10 mm, gerollt, C10	
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

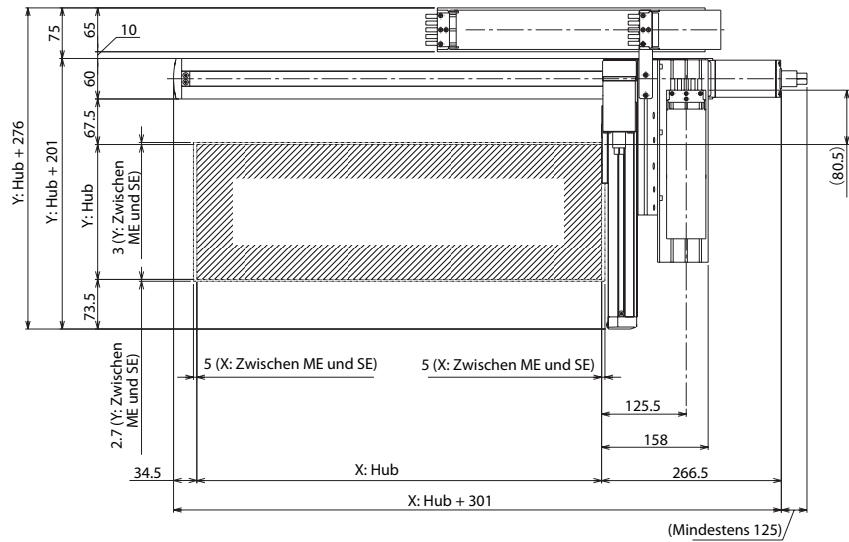
Abmessungen



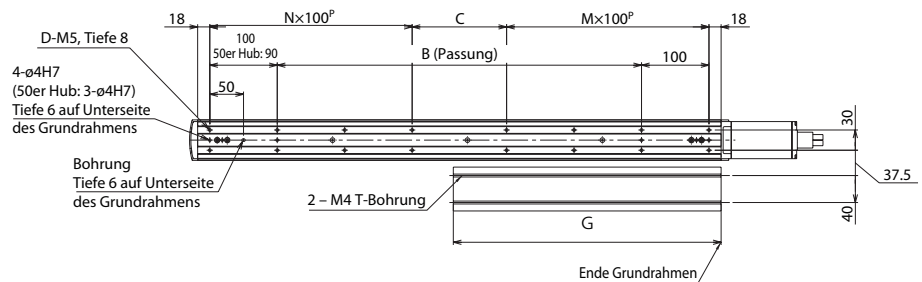
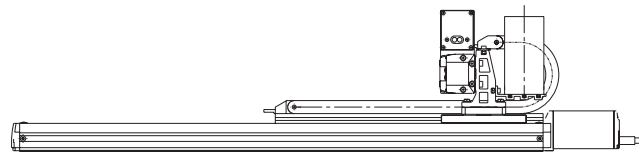
Detailansicht der Y-Achse



Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des X-Achsen-Grundrahmens



ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht der X-Achsen-Befestigung

Abmessungen pro Hub

Hub X-Achse	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
B	0	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	90	40	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540
D	6	8	8	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	122	147	172	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen



Steuerungen siehe S. 90.

2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

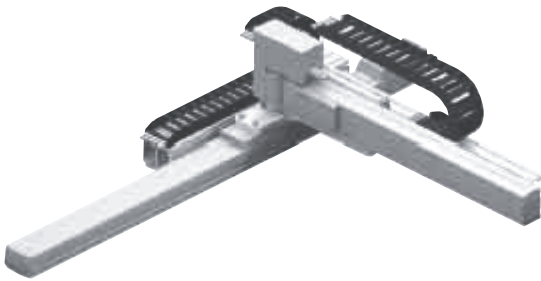
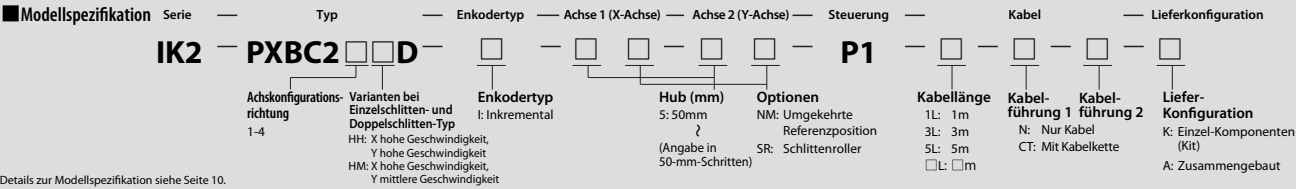
3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

IK2-PXBC2□□D

RCP2 2-Achs-System X-Achse: SS7C (gerade Bauform, Doppelschlitten)
Y-Achse: SA6R (abgewinkelte Bauform)



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2.

■ Maximaler Hub

X-Achse 450 mm

Y-Achse 400 mm

■ Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

X-Achse 400 mm/s

Y-Achse 600 mm/s

■ Maximale Zuladung

Hub Y-Achse	X hohe Geschw., Y hohe Geschw.	X hohe Geschw., Y mittlere Geschw.
250 mm	3,5 kg	6,0 kg
300 mm	3,0 kg	6,0 kg
350 mm	3,0 kg	6,0 kg
400 mm	3,0 kg	6,0 kg

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter-kabel.
** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette.
Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
*** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

Kabelführung 1 (X-Achse)	Hub X-Achse	50-300	350-450
		—	—
Kabelführung 2 (Y-Achse)	Hub Y-Achse	250-400	—
		—	—

Optionen

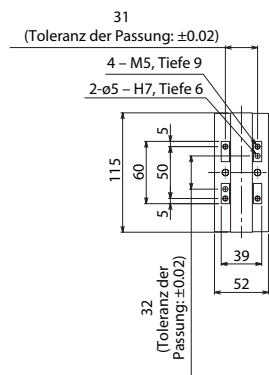
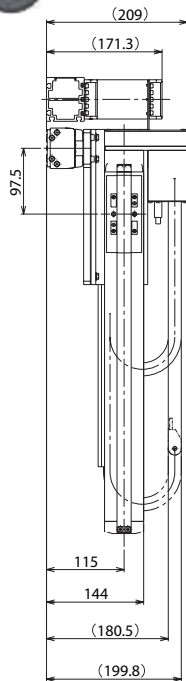
Bezeichnung	Code	-
Umgekehrte Referenzposition	NM	-
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS7C	RCP2-SA6R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-450 mm	250-400 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 400 mm/s HM Typ: 250 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 600 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 300 mm/s
Motortyp	42-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 6 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 10 mm, gerollt, C10	
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

Abmessungen

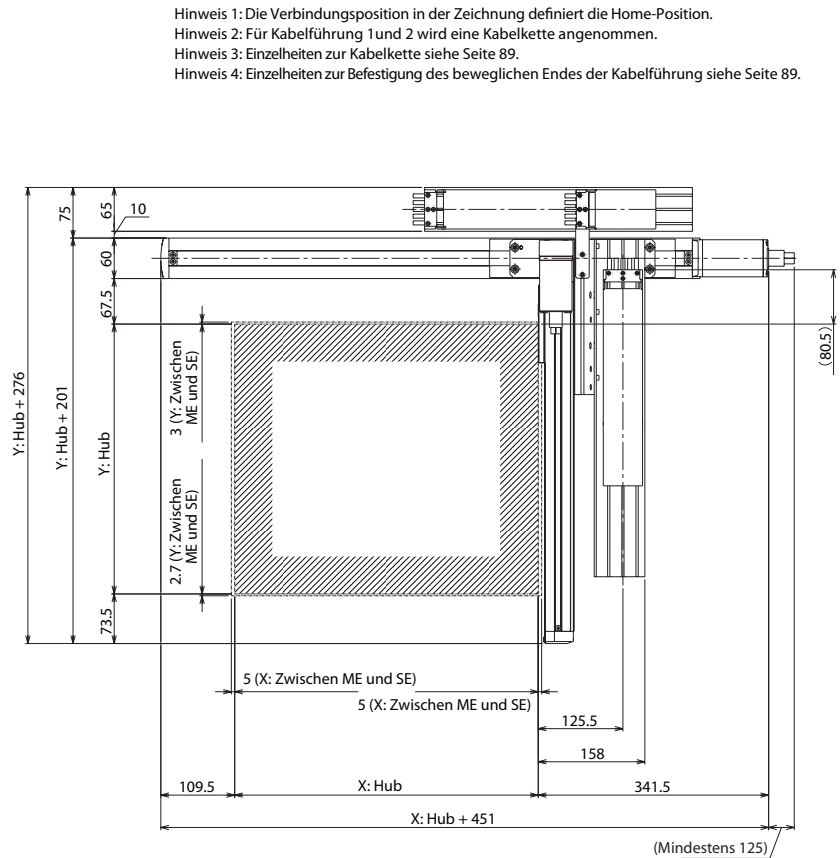
2D
CAD



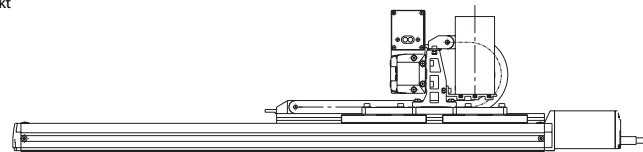
Detailansicht der Y-Achse



Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des X-Achsen-Grundrahmens



ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht der X-Achsen-Befestigung

Abmessungen pro Hub

X: Hub nominell	200	250	300	350	400	450	500	550	600
X: Hub effektiv	50	100	150	200	250	300	350	400	450
B	140	190	240	290	340	390	440	490	540
C	140	190	40	90	140	190	40	90	140
D	8	8	12	12	12	12	16	16	16
M	1	1	2	2	2	2	3	3	3
N	1	1	2	2	2	2	3	3	3
G	197	222	247	272	297	322	347	372	397

Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen



Steuerungen siehe S. 90.

2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

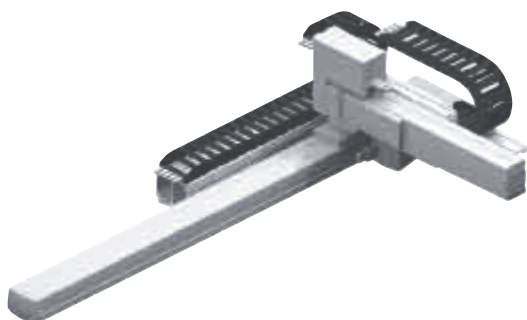
IK2-PXBB1□□S

RCP2 2-Achs-System

X-Achse: SS8R (abgewinkelte Bauform, Einzelschlitten)
Y-Achse: SA7R (abgewinkelte Bauform)

Modellspezifikation	Serie	Typ	Enkodertyp	Achse 1 (X-Achse)	Achse 2 (Y-Achse)	Steuerung	Kabel	Lieferkonfiguration
IK2	PXBB1	□□S	□	□	□	P1	□	□
		Achskonfigurations- richtung 1-2	Enkodertyp I: Inkremental	Hub (mm) 5: 50mm 2 (Angabe in 50-mm-Schritten)	Optionen NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller	Kabellänge 1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m □L: □m	Kabel- führung 1 N: Nur Kabel CT: Mit Kabelkette	Kabel- führung 2
		Varianten bei Einzelschlitten- und Doppelschlitten-Typ HH: X hohe Geschwindigkeit, Y hohe Geschwindigkeit HM: X hohe Geschwindigkeit, Y mittlere Geschwindigkeit						Liefer- Konfiguration K: Einzel-Komponenten (Kit) A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2.

Maximaler Hub

X-Achse 1000 mm Y-Achse 300 mm

Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

X-Achse 250 mm/s Y-Achse 450 mm/s

Maximale Zuladung

Hub Y-Achse	X hohe Geschw., Y hohe Geschw.	X mittlere Geschw., Y mittlere Geschw.
50mm	8,0 kg	16,0 kg
100mm	8,0 kg	16,0 kg
150mm	7,0 kg	15,0 kg
200mm	7,0 kg	12,5 kg
250mm	6,0 kg	9,0 kg
300mm	6,0kg	8,0 kg

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter-kabel.
- ** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette. Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
- *** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

	Hub X-Achse	50-300	350-600	650-900	950-1000
Kabelführung 1 (X-Achse)					
Kabelführung 2 (Y-Achse)	Hub Y-Achse	50-200	250-300	–	–

Optionen

Bezeichnung	Code	-
Umgekehrte Referenzposition	NM	-
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

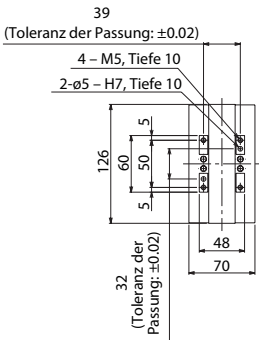
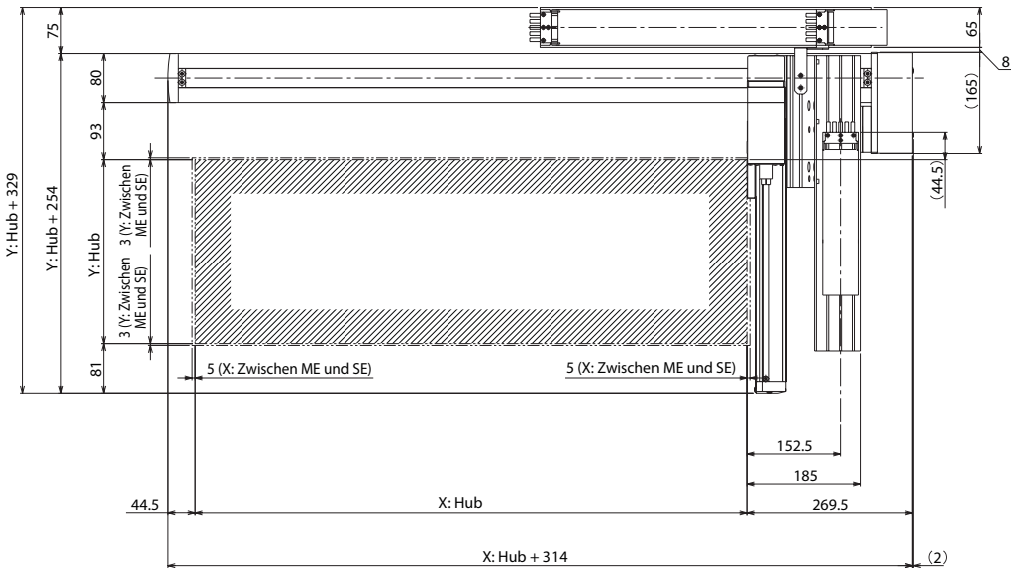
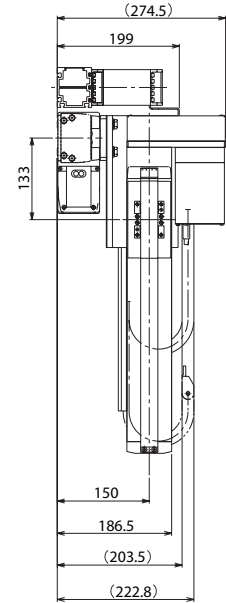
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-1000 mm	50-300 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 250 mm/s HM Typ: 125 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 450 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 220 mm/s
Motortyp	56-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 20 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 10 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 16 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 8 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 16 mm, gerollt, C10	Kugelumlaufspindel, ø 12 mm, gerollt, C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

Abmessungen



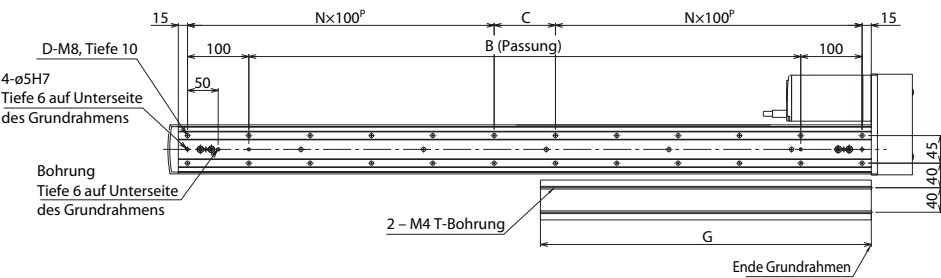
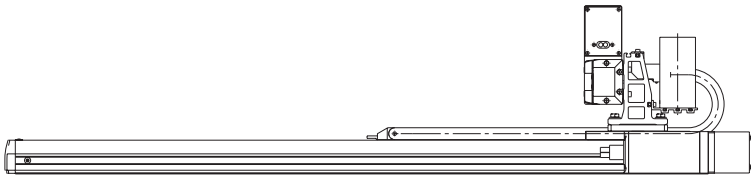
Hinweis 1: Die Verbindungsposition in der Zeichnung definiert die Home-Position.
Hinweis 2: Für Kabelführung 1 und 2 wird eine Kabelkette angenommen.
Hinweis 3: Einzelheiten zur Kabelkette siehe Seite 89.
Hinweis 4: Einzelheiten zur Befestigung des beweglichen Endes der Kabelführung siehe Seite 89.



Detailansicht der Y-Achse

Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des X-Achsen-Grundrahmens

ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht der X-Achsen-Befestigung

2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

Abmessungen pro Hub

Hub X-Achse	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
C	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	114.5	139.5	164.5	189.5	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen



Steuerungen siehe S. 90.

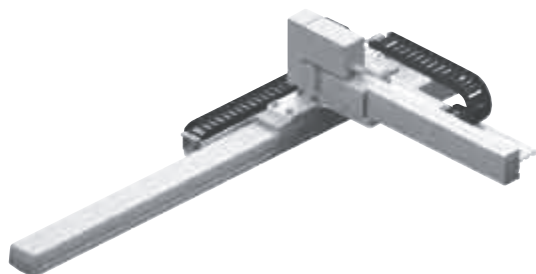
IK2-PXBB1□□D

RCP2 2-Achs-System

X-Achse: SS8R (abgewinkelte Bauform, Doppelschlitten)
Y-Achse: SA7R (abgewinkelte Bauform)

Modellspezifikation	Serie	Typ	Enkodertyp	Achse 1 (X-Achse)	Achse 2 (Y-Achse)	Steuerung	Kabel	Lieferkonfiguration
IK2	PXBB1	□□D	□	□	□	P1	□	□
		Achskonfigurations- richtung 1-2	Enkodertyp I: Inkremental	Hub (mm) 5: 50mm 2 (Angabe in 50-mm-Schritten)	Optionen NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller		Kabellänge 1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m □L: □m	Kabel- führung 1 N: Nur Kabel CT: Mit Kabelkette
		Varianten bei Einzelschlitten- und Doppelschlitten-Typ HH: X hohe Geschwindigkeit, Y hohe Geschwindigkeit HM: X hohe Geschwindigkeit, Y mittlere Geschwindigkeit						Liefer- Konfiguration K: Einzel-Komponenten (Kit) A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2.

Maximaler Hub

X-Achse 800 mm

Y-Achse 400 mm

Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

X-Achse 250 mm/s

Y-Achse 450 mm/s

Maximale Zuladung

Hub Y-Achse	X hohe Geschw., Y hohe Geschw.	X mittlere Geschw., Y mittlere Geschw.
200mm	–	15,0 kg
250mm	–	12,5 kg
300mm	–	12,5 kg
350mm	6,0 kg	12,0 kg
400mm	5,5 kg	10,5 kg

Hinweis: Für Typ X hohe Geschwindigkeit/ Y hohe Geschwindigkeit muss der Hub bei der Y-Achse 350 mm oder höher sein.

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter-kabel.
- ** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette. Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
- *** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

Hub X-Achse	50-300	350-600	650-800
Kabelführung 1 (X-Achse)			
Hub Y-Achse	200	250-400	–
			–

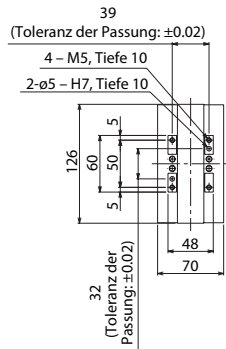
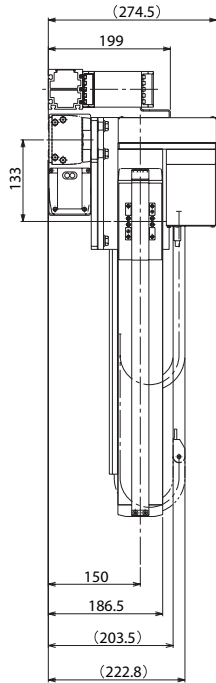
Optionen

Bezeichnung	Code	–
Umgekehrte Referenzposition	NM	–
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-800 mm	350-400 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 250 mm/s HM Typ: 125 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 450 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 220 mm/s
Motortyp	56-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 20 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 10 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 16 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 8 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 16 mm, gerollt, C10	Kugelumlaufspindel, ø 12 mm, gerollt, C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

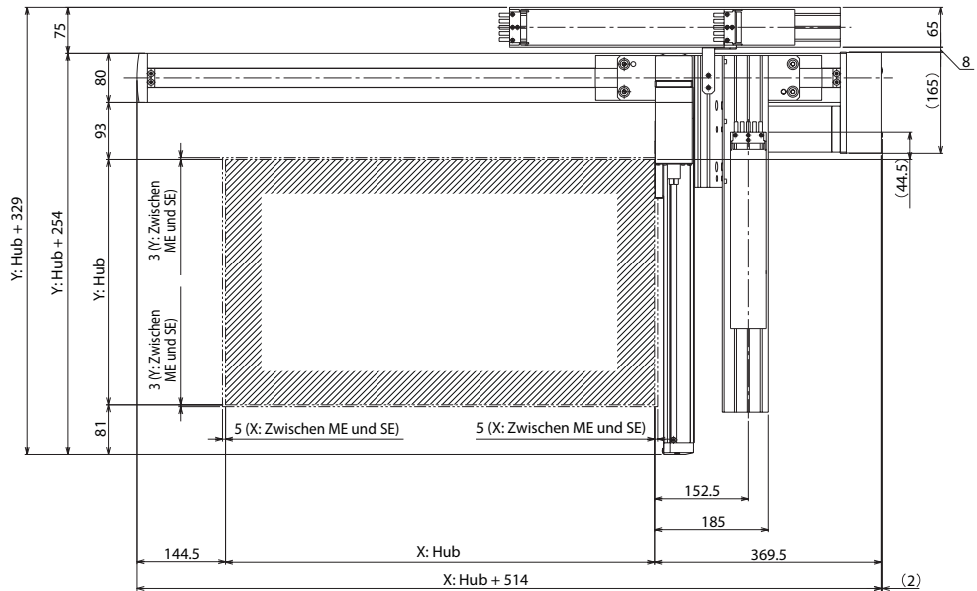
Abmessungen



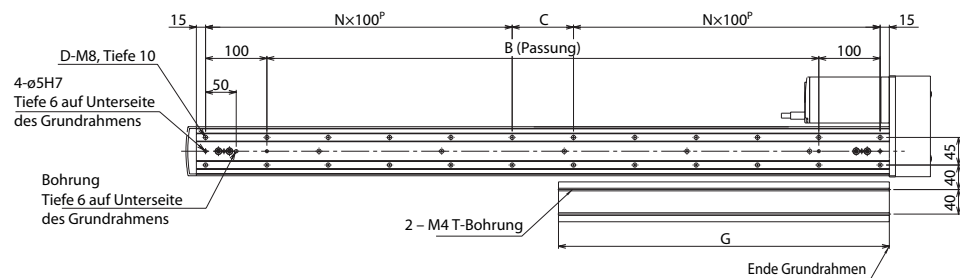
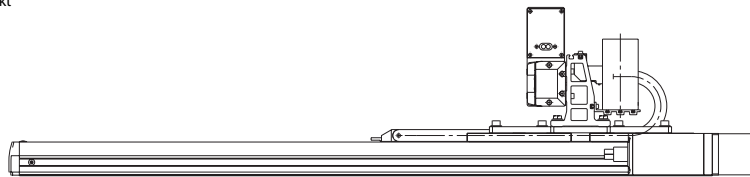
Detailansicht der Y-Achse



Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des X-Achsen-Grundrahmens



ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht der X-Achsen-Befestigung

Abmessungen pro Hub

X-Hub nominell	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X-Hub effektiv	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
C	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

Hinweis 1: Die Verbindungsposition in der Zeichnung definiert die Home-Position.
Hinweis 2: Für Kabelführung 1 und 2 wird eine Kabelkette angenommen.
Hinweis 3: Einzelheiten zur Kabelkette siehe Seite 89.
Hinweis 4: Einzelheiten zur Befestigung des beweglichen Endes der Kabelführung siehe Seite 89.

2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen

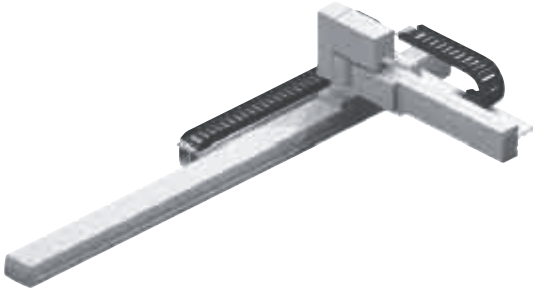
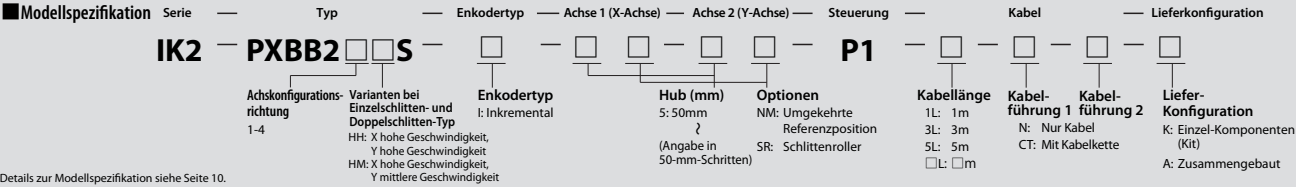


Steuerungen siehe S. 90.

IK2-PXBB2□□S

RCP2 2-Achs-System

X-Achse: SS8R (gerade Bauform, Einzelschlitten)
Y-Achse: SA7R (abgewinkelte Bauform)



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2.

■ Maximaler Hub

X-Achse 1000 mm

Y-Achse 300 mm

■ Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

X-Achse 250 mm/s

Y-Achse 450 mm/s

■ Maximale Zuladung

Hub Y-Achse	X hohe Geschw., Y hohe Geschw.	X mittlere Geschw., Y mittlere Geschw.
50mm	8,0 kg	16,0 kg
100mm	8,0 kg	16,0 kg
150mm	7,0 kg	15,0 kg
200mm	7,0 kg	12,5 kg
250mm	6,0 kg	9,0 kg
300mm	6,0 kg	8,0 kg

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter-kabel.
** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette.
Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
*** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

	Hub X-Achse	50-300	350-600	650-900	950-1000
Kabelführung 1 (X-Achse)					
Kabelführung 2 (Y-Achse)	Hub Y-Achse	50-200	250-300	—	—

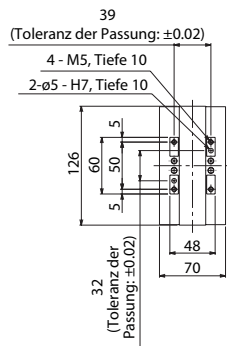
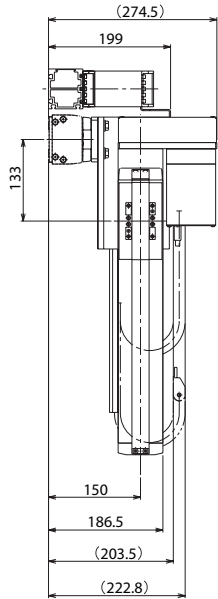
Optionen

Bezeichnung	Code	-
Umgekehrte Referenzposition	NM	-
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS8C	RCP2-SA7R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-1000 mm	50-300 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 250 mm/s HM Typ: 125 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 450 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 220 mm/s
Motortyp	56-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 20 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 10 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 16 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 8 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 16 mm, gerollt, C10	Kugelumlaufspindel, ø 12 mm, gerollt, C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

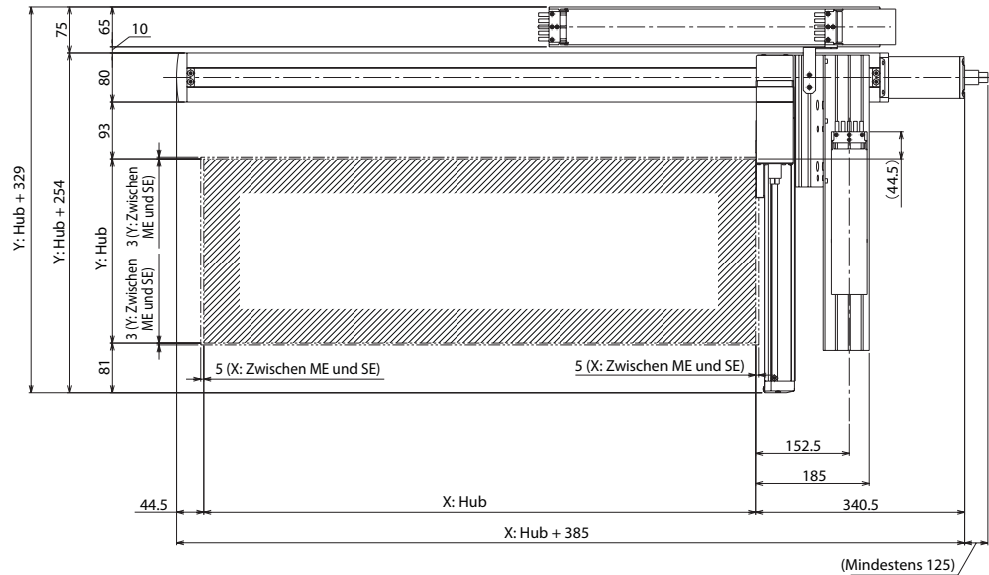
Abmessungen



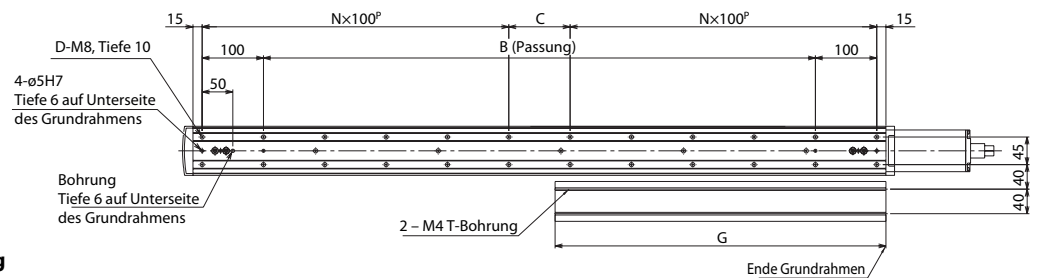
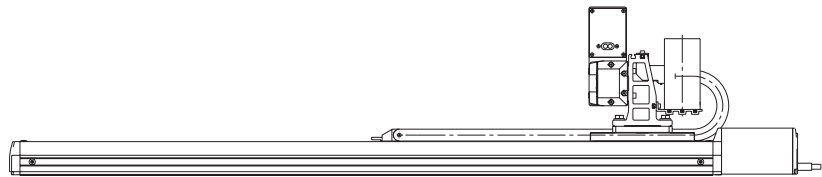
Detailansicht der Y-Achse



Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des X-Achsen-Grundrahmens



ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht der X-Achsen-Befestigung

Abmessungen pro Hub

Hub X-Achse	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
C	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	114.5	139.5	164.5	189.5	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen



Steuerungen siehe S. 90.

2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

IK2-PXBB2□□D

RCP2 2-Achs-System X-Achse: SS8C (gerade Bauform, Doppelschlitten)
Y-Achse: SA7R (abgewinkelte Bauform)

■ Modellspezifikation

Serie

Typ

Enkodertyp

Achse 1 (X-Achse)

Achse 2 (Y-Achse)

Steuerung

Kabel

Lieferkonfiguration

IK2

PXBB2□□D

□

□

□

□

P1

□

□

□

□

Achskonfigurationsrichtung 1-4

Variante bei Einzelschlitten- und Doppelschlitten-Typ
HH: X hohe Geschwindigkeit,
Y hohe Geschwindigkeit
HM: X hohe Geschwindigkeit,
Y mittlere Geschwindigkeit

Enkodertyp
I: Inkremental

Hub (mm)
5: 50mm
2
(Angabe in 50-mm-Schritten)

Optionen
NM: Umgekehrte Referenzposition
SR: Schlittenroller

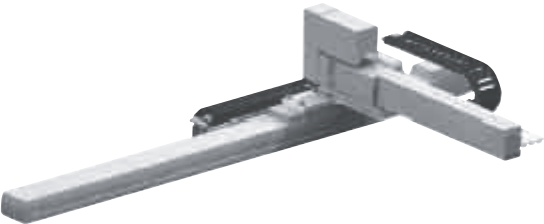
Kabellänge
1L: 1m
3L: 3m
5L: 5m
□L: □m

Kabel-führung 1
N: Nur Kabel
CT: Mit Kabelkette

Kabel-führung 2

Liefer-Konfiguration
K: Einzel-Komponenten (Kit)
A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2.

■ Maximaler Hub

X-Achse 800 mm Y-Achse 400 mm

■ Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

X-Achse 250 mm/s Y-Achse 450 mm/s

■ Maximale Zuladung

Hub Y-Achse	X hohe Geschw., Y hohe Geschw.	X mittlere Geschw., Y mittlere Geschw.
200mm	–	15,0 kg
250mm	–	12,5 kg
300mm	–	12,5 kg
350mm	6,0 kg	12,0 kg
400mm	5,5 kg	10,5 kg

Hinweis: Für Typ X hohe Geschwindigkeit/ Y hohe Geschwindigkeit muss der Hub bei der Y-Achse 350 mm oder höher sein.

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter-kabel.
- ** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette. Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
- *** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

Kabelführung 1 (X-Achse)	Hub X-Achse	50-300	350-600	650-800
	Hub Y-Achse	200	250-400	–
Kabelführung 1 (Y-Achse)				–

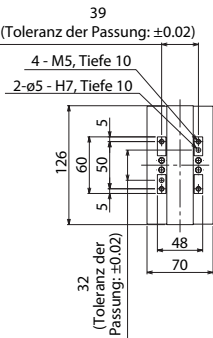
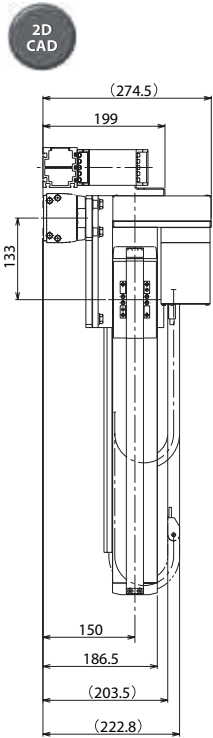
Optionen

Bezeichnung	Code	–
Umgekehrte Referenzposition	NM	–
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS8C	RCP2-SA7R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-800 mm	350-400 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 250 mm/s HM Typ: 125 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 450 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 220 mm/s
Motortyp	56-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 20 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 10 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 16 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 8 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 16 mm, gerollt, C10	Kugelumlaufspindel, ø 12 mm, gerollt, C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

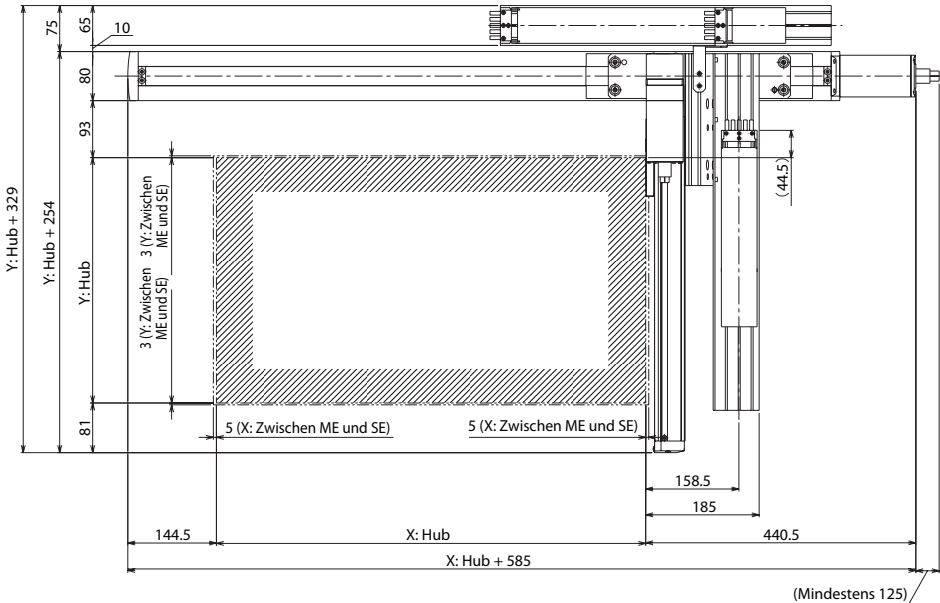
Abmessungen



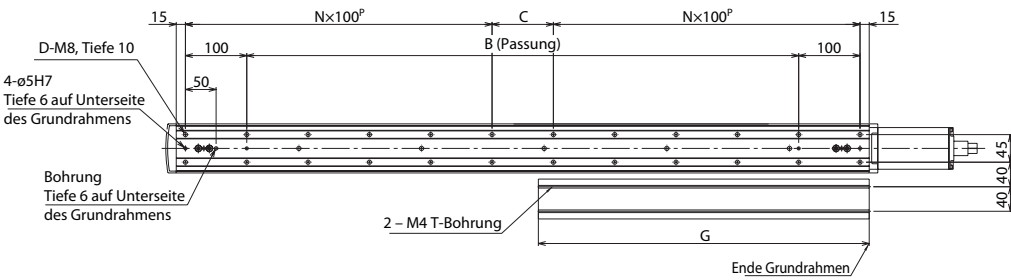
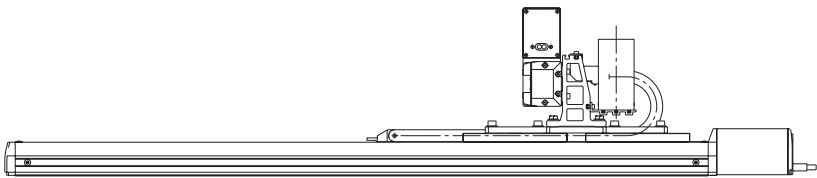
Detailansicht der Y-Achse



Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des X-Achsen-Grundrahmens



ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht der X-Achsen-Befestigung

Abmessungen pro Hub

X: Hub nominell	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X: Hub effektiv	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
C	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen



Steuerungen siehe S. 90.

2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

IK2-PXZB1 □ □ S

RCP2 2-Achs-System

X-Achse: SS8R (abgewinkelte Bauform, Einzelschlitten)

Z-Achse: SA7R (abgewinkelte Bauform)

Modellspezifikation	Serie	Typ	Enkodertyp	Achse 1 (X-Achse)	Achse 2 (Z-Achse)	Steuerung	Kabel	Lieferkonfiguration
IK2	PXZB1	□ □ S	□	□	□	P1	□ □ □ □	□
	Achskonfigurationsrichtung 1-4	Variante bei Einzelschlitten- und Doppelschlitten-Typ HH: X hohe Geschwindigkeit, Z hohe Geschw. HM: X hohe Geschwindigkeit, Z mittlere Geschw. HL: X hohe Geschwindigkeit, Z geringe Geschw.	Enkodertyp I: Inkremental	Hub (mm) 5: 50mm 2 (Angabe in 50-mm-Schritten)	Optionen NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller	Kabellänge 1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m □L: □m	Kabel-führung 1 N: Nur Kabel CT: Mit Kabelkette	Kabel-führung 2 K: Einzel-Komponenten (Kit) A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1.

Maximaler Hub

X-Achse 1000 mm

Z-Achse 250 mm

Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

X-Achse 250 mm/s

Z-Achse 360 mm/s

Maximale Zuladung

Hub Z-Achse	Z hohe Geschw., Spitze 16	Z Mittelgeschw., Spitze 8	Z Niedriggeschw., Spitze 4
50mm	2.0 kg	4.0 kg	8.0 kg
100mm	2.0 kg	4.0 kg	7.0 kg
150mm	2.0 kg	3.5 kg	5.0 kg
200mm	2.0 kg	3.5 kg	4.0 kg
250mm	1.5 kg	2.5 kg	3.0 kg

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter-kabel.
- ** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette. Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
- *** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

Kabelführung 1 (X-Achse)	Hub X-Achse	150-300	350-600	650-900	950-1000
--------------------------	-------------	---------	---------	---------	----------

Optionen

Bezeichnung	Code	-
Umgekehrte Referenzposition	NM	-
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Z-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-1000 mm	50-250 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 250 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 360 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 180 mm/s Niedriggeschwindigkeits-Typ: 90 mm/s
Motortyp	56-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	HH Typ: 20 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 16 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 8 mm Niedriggeschwindigkeits-Typ: 4 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 16 mm, gerollt, C10	Kugelumlaufspindel, ø 12 mm, gerollt, C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

IK2-PXZB1□□D

RCP2 2-Achs-System X-Achse: SS8R (abgewinkelte Bauform, Doppelschlitten)
Y-Achse: SA7R (abgewinkelte Bauform)

Modellspezifikation	Serie	Typ	Enkodertyp	Achse 1 (X-Achse)	Achse 2 (ZY-Achse)	Steuerung	Kabel	Lieferkonfiguration
IK2	PXZB1	□□D	□	□	□	P1	□	□
		Achskonfigurations- richtung 1-4	Varianten bei Einzelschlitten- und Doppelschlitten-Typ HH: X hohe Geschwindigkeit, Z hohe Geschw. HM: X hohe Geschwindigkeit, Z mittlere Geschw. HL: X hohe Geschwindigkeit, Z geringe Geschw.	Enkodertyp I: Inkremental	Hub (mm) 5: 50mm 2 (Angabe in 50-mm-Schritten)	Optionen NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller	Kabellänge 1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m □L: □m	Kabel- führung 1 N: Nur Kabel CT: Mit Kabelkette
							Kabel- führung 2	Liefer- Konfiguration K: Einzel-Komponenten (Kit) A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1.

Maximaler Hub

X-Achse 800 mm Z-Achse 300 mm

Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

X-Achse 250 mm/s Z-Achse 400 mm/s

Maximale Zuladung

Hub Z-Achse	Z hohe Geschw., Spitze 16	Z Mittelgeschw., Spitze 8	Z Niedriggeschw., Spitze 4
150mm	–	–	7.0 kg
200mm	–	–	7.0 kg
250mm	–	–	5.5 kg
300mm	1.5 kg	3.0 kg	5.5 kg

Hinweis: Für Typ X hohe Geschwindigkeit/ Y hohe Geschwindigkeit muss der Hub bei der Y-Achse 350 mm oder höher sein.

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter­kabel.
- ** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette. Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
- *** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

Kabelführung 1 (X-Achse)	Hub X-Achse	150-300	350-600	650-800
--------------------------	-------------	---------	---------	---------

Optionen

Bezeichnung	Code	-
Umgekehrte Referenzposition	NM	-
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

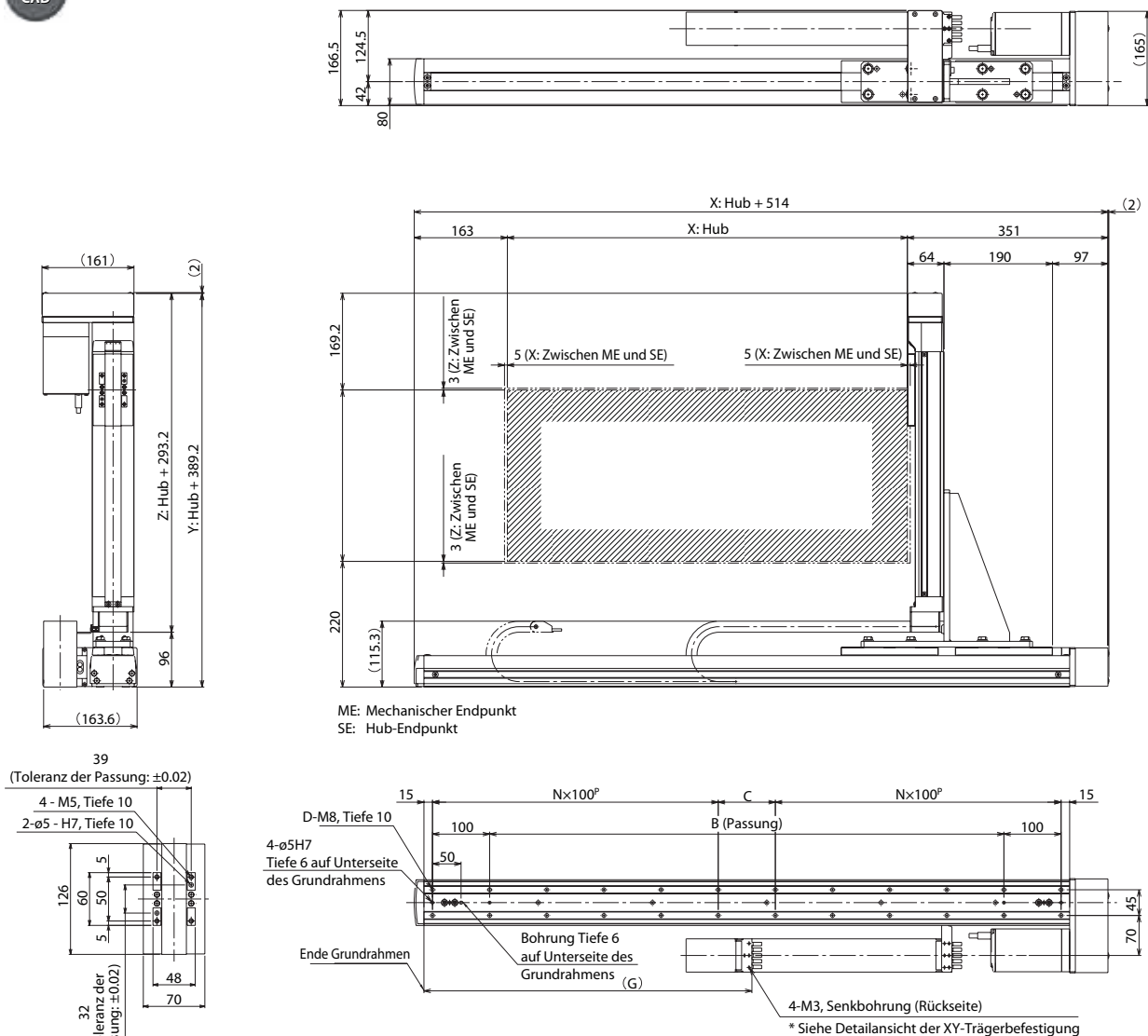
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Z-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-800 mm	150-300 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 250 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 400 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 200 mm/s Niedriggeschwindigkeits-Typ: 100 mm/s
Motortyp	56-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	HH Typ: 20 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 16 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 8 mm Niedriggeschwindigkeits-Typ: 4 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 16 mm, gerollt, C10	Kugelumlaufspindel, ø 12 mm, gerollt, C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

Abmessungen



Hinweis 1: Die Verbindungsposition in der Zeichnung definiert die Home-Position.
Hinweis 2: Für Kabelführung 1 und 2 wird eine Kabelkette angenommen.
Hinweis 3: Einzelheiten zur Kabelkette siehe Seite 89.
Hinweis 4: Einzelheiten zur Befestigung des beweglichen Endes der Kabelführung siehe Seite 89.



Detailansicht der Z-Achse

Detailansicht der X-Achsen-Befestigung



Abmessungen pro Hub

X: Hub nominell	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X: Hub effektiv	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
C	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	5	6
G	-	-	299	324	349	374	399	424	449	474	499	524	549	574	599	624

* Beim Hub der X-Achse von 50 oder 100 wird ein Träger nicht benötigt.

Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen



Steuerungen siehe S. 90.

IK2-PYBB1 □ □ S

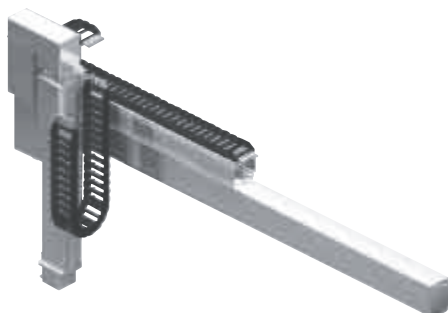
RCP2 2-Achs-System

Y-Achse: SS8R (abgewinkelte Bauform, Einzelschlitten)

Z-Achse: SA7R (abgewinkelte Bauform)

Modellspezifikation	Serie	Typ	Enkodertyp	Achse 1 (Y-Achse)	Achse 2 (Z-Achse)	Steuerung	Kabel	Lieferkonfiguration		
IK2	PYBB1	S				P1				
	Achskonfigurations- richtung 1-2	Variante bei Einzelschlitten- und Doppelschlitten-Typ HH: X hohe Geschwindigkeit, Z hohe Geschw. HM: X hohe Geschwindigkeit, Z mittlere Geschw. HL: X hohe Geschwindigkeit, Z niedrige Geschw.	Enkodertyp I: Inkremental	Hub (mm) 5: 50mm 2 (Angabe in 50-mm-Schritten)	Optionen NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller		Kabellänge 1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m □L: □m	Kabel- führung 1 N: Nur Kabel CT: Mit Kabelkette	Kabel- führung 2	Liefer- Konfiguration K: Einzel-Komponenten (Kit) A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2.

Maximaler Hub

Y-Achse 1000 mm

Z-Achse 300 mm

Maximale Geschwindigkeit (Hochgeschwindigkeits-Typ)

Y-Achse 250 mm/s

Z-Achse 360 mm/s

Maximale Zuladung

Hub Z-Achse	Z hohe Geschw., Spitze 16	Z Mittelgeschw., Spitze 8	Z Niedriggeschw., Spitze 4
50mm	2.0 kg	4.0 kg	8.0 kg
100mm	2.0 kg	4.0 kg	8.0 kg
150mm	2.0 kg	3.5 kg	7.0 kg
200mm	2.0 kg	3.5 kg	7.0 kg
250mm	1.5 kg	3.0 kg	6.0 kg
300mm	1.5 kg	3.0 kg	5.5 kg

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

- * Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter-kabel.
- ** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette. Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.
- *** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

Hub Y-Achse	50-300	350-600	650-900	950-1000
Kabelführung 1 (X-Achse)				
Kabelführung 2 (Y-Achse)				

Optionen

Bezeichnung	Code	-
Umgekehrte Referenzposition	NM	-
Schlittenroller Spezifikation	SR	Achse 1 (X-Achse) Achse 2 (Y-Achse)

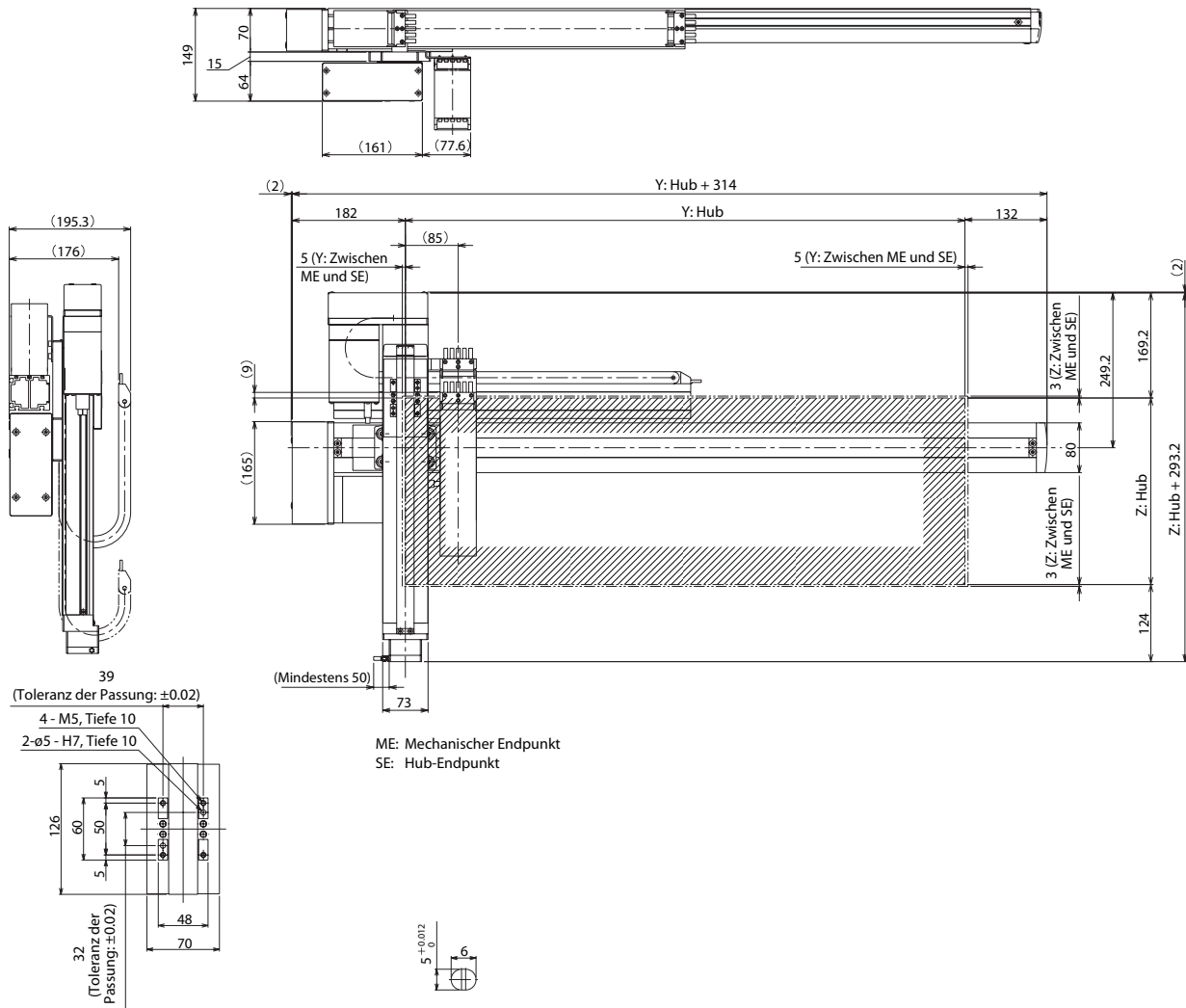
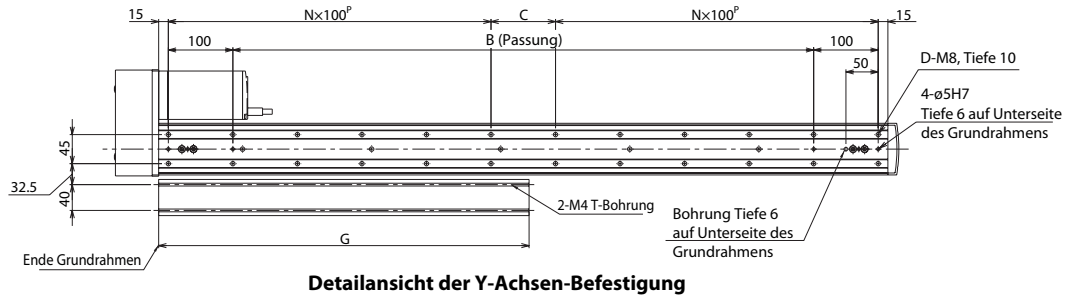
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Y-Achse	Z-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-1000 mm	150-300 mm
Maximale Geschwindigkeit	HH Typ: 250 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 360 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 180 mm/s Niedriggeschwindigkeits-Typ: 90 mm/s
Motortyp	56-□-Schrittmotor	
Steigung der Kugelumlaufspindel	HH Typ: 20 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 16 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 8 mm Niedriggeschwindigkeits-Typ: 4 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 16 mm, gerollt, C10	Kugelumlaufspindel, ø 12 mm, gerollt, C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm	
Grundrahmen	Stahl	Aluminium
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	

Abmessungen



Hinweis 1: Die Verbindungsposition in der Zeichnung definiert die Home-Position.
Hinweis 2: Für Kabelführung 1 und 2 wird eine Kabelkette angenommen.
Hinweis 3: Einzelheiten zur Kabelkette siehe Seite 89.
Hinweis 4: Einzelheiten zur Befestigung des beweglichen Endes der Kabelführung siehe Seite 89.



Detailansicht der Z-Achse

Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des Y-Achsen-Grundrahmens

Abmessungen pro Hub

Hub Y-Achse	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
B	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
C	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	24	26
N	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	149	174	199	224	249	274	299	324	349	374	399	424	449	474	499	524	549	574	599	624

Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen



Steuerungen siehe S. 90.

2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

IK3-PBBG1□□S

RCP2 3-Achs-System (XYB+Z-Achse, Grundrahmen)

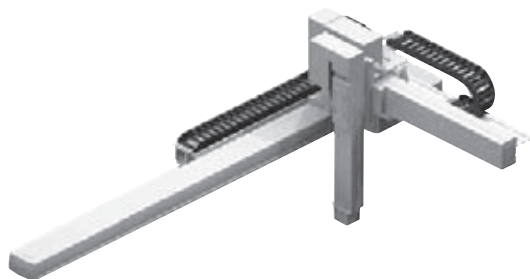
X-Achse: SS8R (abgewinkelte Bauform, Einzelschlitten)

Y-Achse: SA7R (abgewinkelt) Z-Achse: SA6R (abgewinkelt)

Modellspezifikation

Serie	Typ	Encodertyp	Achse 1 (X-Achse)	Achse 2 (Y-Achse)	Achse 3 (Z-Achse)	Steuerungen	Kabel	Lieferkonfiguration
IK3	PBBG1□□S	□	□	□	□	B	P1	□
Achskonfigurationsrichtung 1-2	Varianten bei Einzelschlitten- und Doppelschlitten-Typ HH: X + Y hohe Geschwindigkeit, Z hohe Geschwindigkeit HM: X + Y hohe Geschwindigkeit, Z mittlere Geschwindigkeit HL: X + Y hohe Geschwindigkeit, Z geringe Geschwindigkeit	Encodertyp I: Inkremental	Hub (mm) 5: 50mm 2 (Angabe in 50-mm-Schritten)	Optionen B: Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller	Kabellänge 1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m □L: □m	Kabel-führung 1 N: Nur Kabel CT: Mit Kabelkette	Kabel-führung 2	Liefer-Konfiguration K: Einzel-Komponenten (Kit) A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Maximaler Hub

X-Achse	1000 mm	Y-Achse	300 mm	Z-Achse	200 mm
---------	---------	---------	--------	---------	--------

Achse 2

	Geschwindigkeitstyp je Achse		
	X hoch, Y hoch, Z hoch	X hoch, Y hoch, Z mittel	X hoch, Y hoch, Z niedrig
X-Achse	220 mm/s		
Y-Achse	420 mm/s		
Z-Achse	500 mm/s	250 mm/s	125 mm/s

Maximale Zuladung

Hub Y-Achse	Geschwindigkeitstyp je Achse		
	X hoch, Y hoch, Z hoch	X hoch, Y hoch, Z mittel	X hoch, Y hoch, Z niedrig
50 mm	1,0 kg	2,0 kg	4,0 kg
100 mm			
150 mm			
200 mm			
250 mm			
300 mm			

Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2. (Die 3. Kabelführung ist nicht mit Kabelkette ausgestattet.)

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

* Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboter-kabel.

** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette. Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.

*** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

	Hub Y-Achse	
	50-200	250-300
Hub X-Achse	50-400	—
	450-600	—
	650-800	—
	850-1000	—

Hinweis) Eine Kabelkette kann nur für beide Kabelführungen spezifiziert werden. Eine Kabelkette nur für eine Kabelführung ist nicht bestellbar.

Optionen

Bezeichnung	Code
Umgekehrte Referenzposition	NM
Schlittenroller Spezifikation	SR

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R	RCP2-SA6R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-1000 mm	50-300 mm	50-200 mm
Maximale Geschwindigkeit	Hochgeschwindigkeits-Typ: 220 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 420 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 500 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 250 mm/s Niedriggeschwindigkeits-Typ: 125 mm/s
Motorleistung (W)	56-□ Pulsmotor	56-□ Pulsmotor	42-□ Pulsmotor
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 20 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 16 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 6 mm Niedriggeschwindigkeits-Typ: 3 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 16 mm, gerollt, C10	Kugelumlaufspindel, ø 12 mm, gerollt, C10	Kugelumlaufspindel, ø 10 mm, gerollt, C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm		
Grundrahmen	Stahl		
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)		

IK3-PBBG1□□D

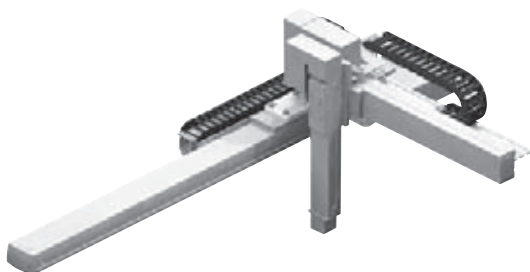
RCP2 3-Achs-System (XYB+Z-Achse, Grundrahmen)

X-Achse: SS8R (abgewinkelte Bauform, Doppelschlitten)

Y-Achse: SA7R (abgewinkelt) Z-Achse: SA6R (abgewinkelt)

Modellspezifikation	Serie	Typ	Encodertyp	Achse 1 (X-Achse)	Achse 2 (Y-Achse)	Achse 3 (Z-Achse)	Steuerungen	Kabel	Lieferkonfiguration
	IK3	PBBG1□□D					B	P1	
	Achskonfigurationsrichtung 1-2	Variante bei Einzelschlitten- und Doppelschlitten-Typ HH: X + Y hohe Geschwindigkeit, Z hohe Geschwindigkeit HM: X + Y hohe Geschwindigkeit, Z mittlere Geschwindigkeit HL: X + Y hohe Geschwindigkeit, Z geringe Geschwindigkeit	Encodertyp I: Inkremental	Hub (mm) 5: 50mm 2 (Angabe in 50-mm-Schritten)	Optionen B: Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller	Kabellänge 1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m □L: □m	Kabel-führung 1 N: Nur Kabel CT: Mit Kabelkette	Kabel-führung 2	Liefer-Konfiguration K: Einzel-Komponenten (Kit) A: Zusammengebaut

* Details zur Modellspezifikation siehe Seite 10.



Maximaler Hub

X-Achse 800 mm

Y-Achse 400 mm

Z-Achse 200 mm

Achse 2

	Geschwindigkeitstyp je Achse		
	X hoch, Y hoch, Z hoch	X hoch, Y hoch, Z mittel	X hoch, Y hoch, Z niedrig
X-Achse	220 mm/s		
Y-Achse	420 mm/s		
Z-Achse	500 mm/s	250 mm/s	125 mm/s

Maximale Zuladung

Hub	Geschwindigkeitstyp je Achse		
	X hoch, Y hoch, Z hoch	X hoch, Y hoch, Z mittel	X hoch, Y hoch, Z niedrig
350 mm	1,0 kg	2,0 kg	4,0 kg
400 mm			

Die Abb. zeigt ein Kabelkettenmodell mit Kabelführung 1 und 2. (Die 3. Kabelführung ist nicht mit Kabelkette ausgestattet.)

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Länge
Standard	1L	1 m
	3L	3 m
	5L	5 m

* Achse 1 wird mit einem Standardkabel geliefert, Achse 2 mit einem Roboterarmkabel.

** Die Kabellänge der zweiten Achse ist vorgegeben durch die Länge der Kabelkette. Wenn nicht die Option CT gewählt wird, kann ein längeres Kabel eingesetzt werden.

*** Andere Kabellängen siehe Seite 89.

Kabelketten-Hub-Bereiche

	Hub Y-Achse	
	350-400	
Hub X-Achse	50-400	—
	450-600	—
	650-800	—

Hinweis) Eine Kabelkette kann nur für beide Kabelführungen spezifiziert werden. Eine Kabelkette nur für eine Kabelführung ist nicht bestellbar.

Optionen

Bezeichnung	Code
Umgekehrte Referenzposition	NM
Schlittenroller Spezifikation	SR

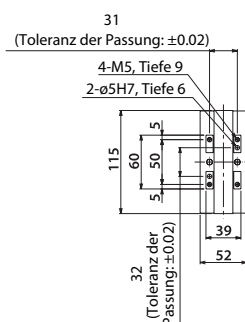
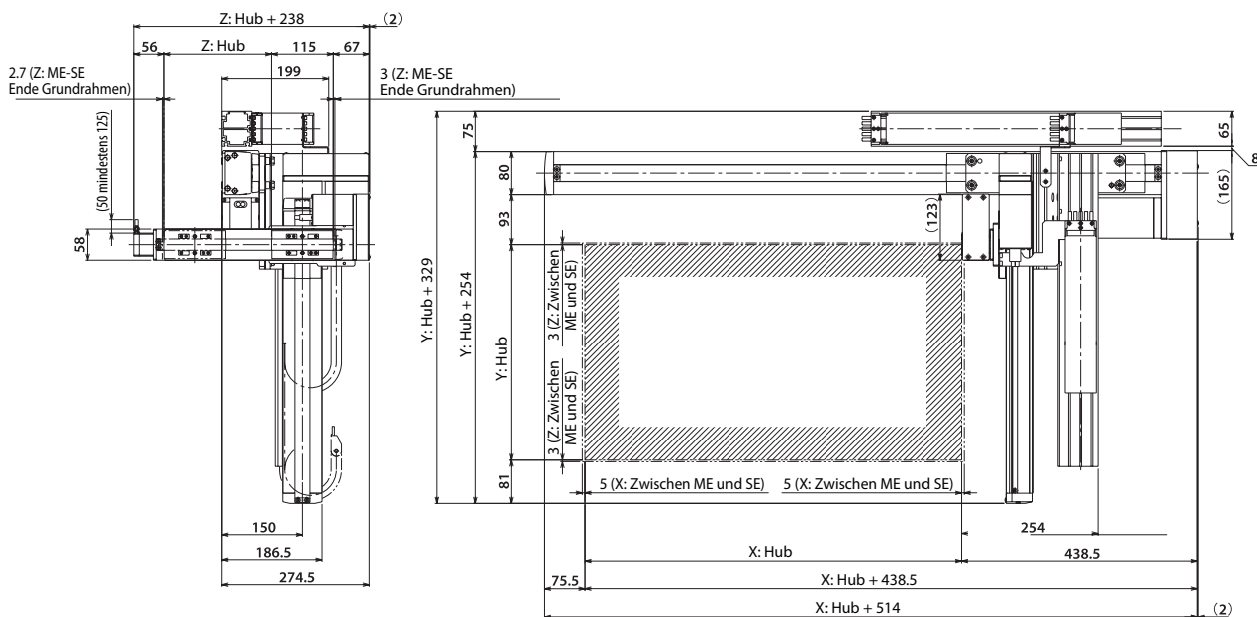
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	X-Achse	Y-Achse	Z-Achse
Achsenmodell	RCP2-SS8R	RCP2-SA7R	RCP2-SA6R
Hub (Angabe in 50-mm-Schritten)	50-800 mm	350-400 mm	50-200 mm
Maximale Geschwindigkeit	Hochgeschwindigkeits-Typ: 220 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 420 mm/s	Hochgeschwindigkeits-Typ: 500 mm/s Mittelgeschwindigkeits-Typ: 250 mm/s Niedriggeschwindigkeits-Typ: 125 mm/s
Motorleistung (W)	56-□ Pulsmotor	56-□ Pulsmotor	42-□ Pulsmotor
Steigung der Kugelumlaufspindel	Hochgeschwindigkeits-Typ: 20 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 16 mm	Hochgeschwindigkeits-Typ: 12 mm Mittelgeschwindigkeits-Typ: 6 mm Niedriggeschwindigkeits-Typ: 3 mm
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, ø 16 mm, gerollt, C10	Kugelumlaufspindel, ø 12 mm, gerollt, C10	Kugelumlaufspindel, ø 10 mm, gerollt, C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm		
Grundrahmen	Stahl		
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0-40 °C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)		

Abmessungen



Hinweis 1: Die Verbindungsposition in der Zeichnung definiert die Home-Position.
Hinweis 2: Für Kabelführung 1 und 2 wird eine Kabelkette angenommen.
Hinweis 3: Einzelheiten zur Kabelkette siehe Seite 89.

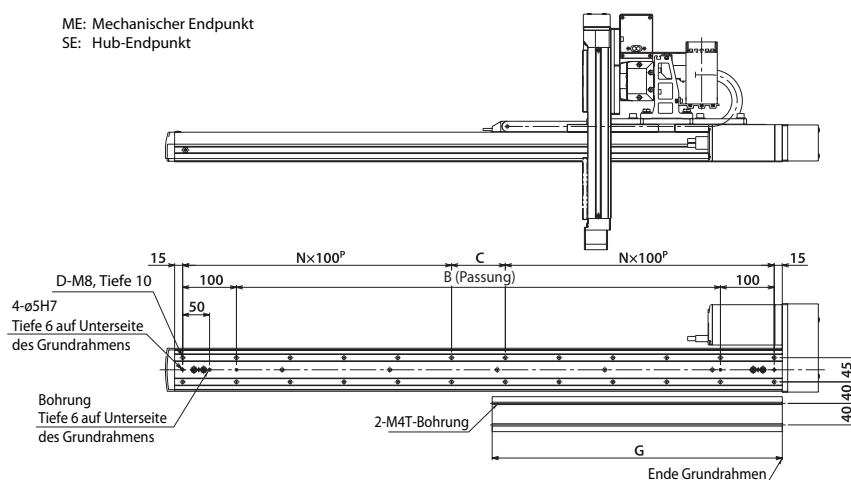


Detailansicht der Z-Achse



Detailansicht der Bohrung auf der Unterseite des X-Achsen-Grundrahmens

ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht der X-Achsen-Befestigung

Abmessungen pro Hub

X-Hub nominell	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
X-Hub effektiv	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
B	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
C	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
D	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
N	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
G	214.5	239.5	264.5	289.5	314.5	339.5	364.5	389.5	414.5	439.5	464.5	489.5	514.5	539.5	564.5	589.5

Steuerungen

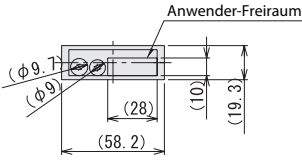
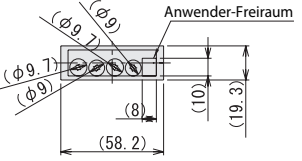
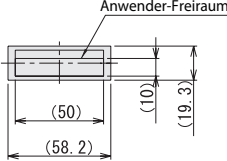
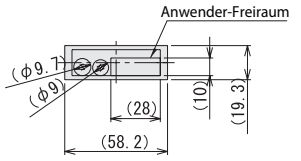
Einsetzbare Steuerungen



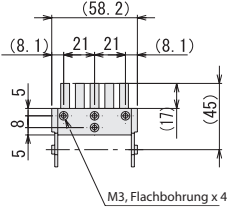
Steuerungen siehe S. 90.

Referenz

Kabelketten

Detailansicht der Kabelführung von Achse 1		Detailansicht der Kabelführung von Achse 2	
 2-Achs-System	 3-Achs-System	 2-Achs-System	 3-Achs-System

Detailansicht der Trägerbefestigung am beweglichen Ende der Kabelkette

Bewegliches Ende der Kabelkette zu der Kabelführung 2 bei XYB- oder YZ-System Bewegliches Ende der Kabelkette zu der Kabelführung 1 bei XZ-System


Kabellängen

Kabelcode	Länge
1L	1m
2L	2m
3L	3m
4L	4m
5L	5m
6L	6m
7L	7m
8L	8m
9L	9m
10L	10m
11L	11m
12L	12m
13L	13m
14L	14m
15L	15m
16L	16m
17L	17m
18L	18m
19L	19m
20L	20m

* Achse 1 wird mit Standardkabel geliefert,
Achse 2 und 3 wird mit einem Roboter-kabel geliefert.



Steuerungen

PSEL

Programmsteuerung für RCP2-Systeme

PSEL-C

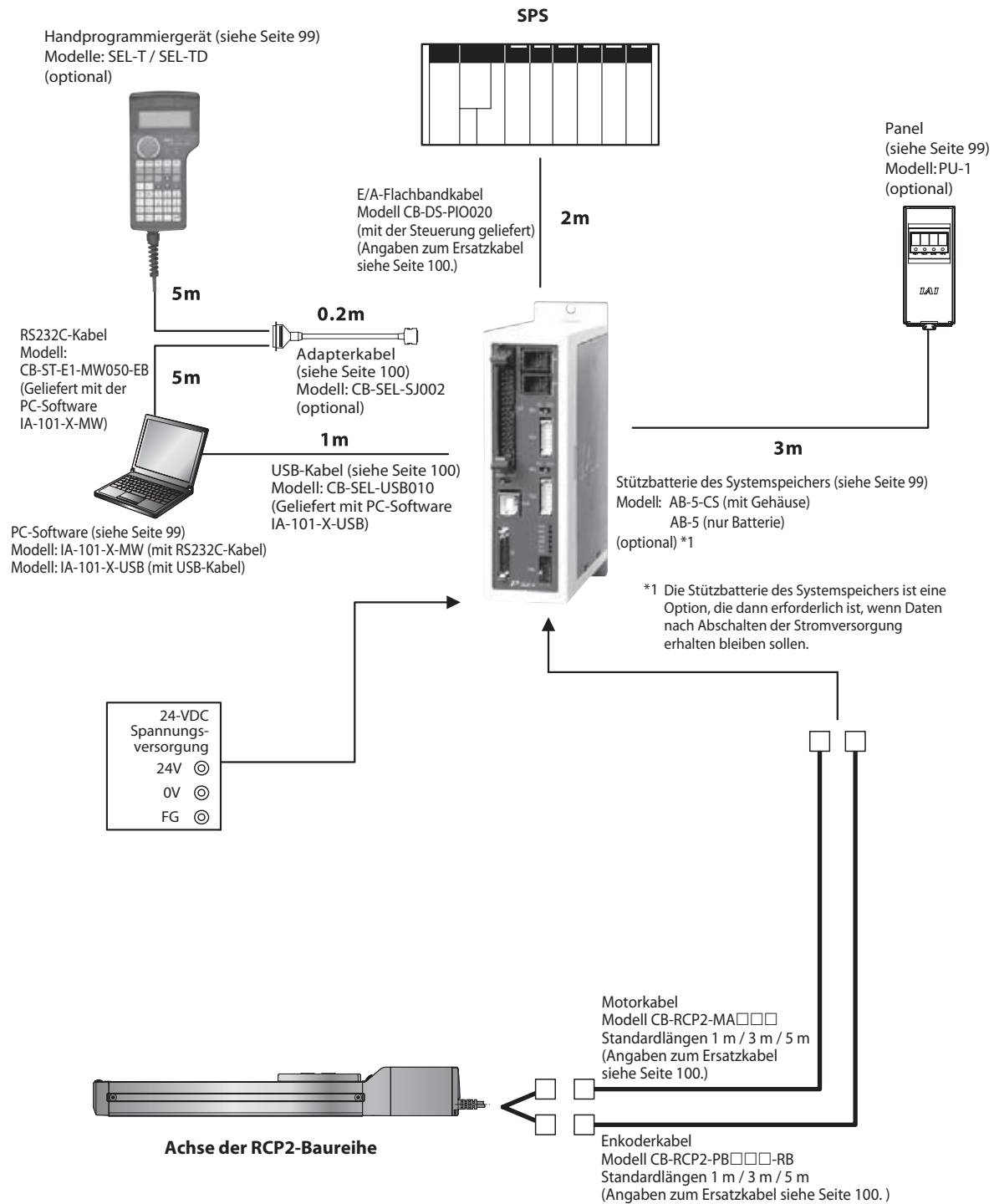
91

ROBONET

Feldbus-Netzwerksteuerung für RCP2-Systeme RCON/Gateway

111

Systemkonfiguration



2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

PSEL

SSEL

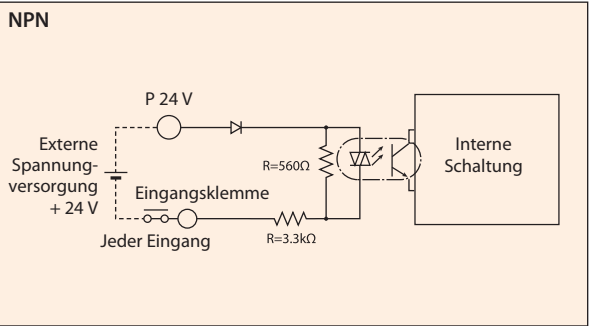
ROBONET

XSEL

E/A-Spezifikationen

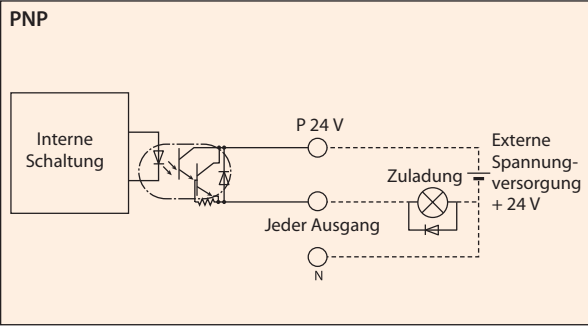
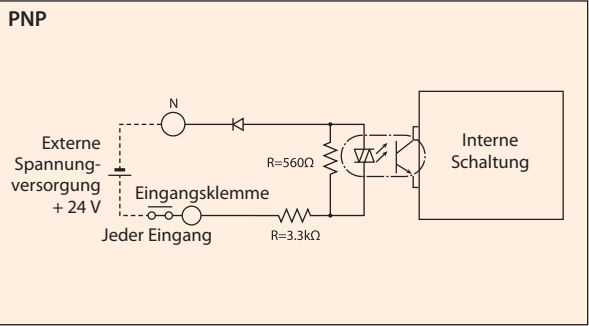
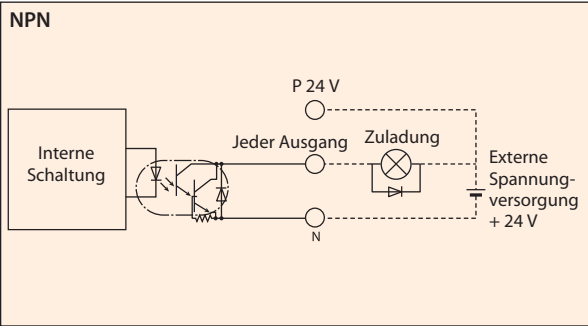
Eingang Spezifikation externer Eingänge

Parameter	Spezifikation
Eingangsspannung	DC24V ± 10 %
Eingangsstrom	7 mA pro Schaltung
Ein/Aus-Spannung	EIN-Spannung (min.) NPN: DC16V/PNP: DC8V AUS-Spannung (max.) NPN: DC5V/PNP: DC19V
Trennung	Optokoppler



Ausgang Spezifikation externer Ausgänge

Parameter	Spezifikation
Lastspannung	DC24V
Max. Laststrom	100 mA/Kontakt, 400 mA/8 Kontakte
Kriechstrom (max.)	Max. 0.1 mA/Kontakt
Trennung	Optokoppler



Erläuterung der E/A-Funktionen

Die PSEL-Steuerung erlaubt die Wahl zwischen „Programmbetrieb“, wobei die Achse von einem eingegebenen Programm gesteuert wird, oder „Positionierbetrieb“, in dem die Achse, gesteuert durch E/A-Signale von der Leitsteuerung, zu vorgegebenen Positionen fährt. Im Positionierbetrieb stehen die folgenden fünf Eingabemodi für unterschiedliche Anwendungen zur Verfügung.

Funktionen der Steuerungstypen

Betriebsart		Eigenschaften
Programm-Modus		Mit der Programmiersprache Super SEL können mit einfachen Befehlen komplexe Abläufe programmiert werden, wie lineare Interpolation, Bahnsteuerung (als ideale Voraussetzung für Beschichtungen und andere Anwendungen), Kreisbewegungen und Palletierungen etc.
Positionier-Modus	Standardbetrieb	Grundbetriebsart, in der lediglich eine Positionsnummer und ein Startsignal eingegeben werden. Schubbetrieb und lineare Interpolation zweier Achsen sind ebenfalls möglich.
	Produktbezogene Umschaltung	Bei vielfältigen Arbeitsabläufen nach dem gleichen Muster, aber mit geringfügig abweichenden Lochpositionen, können Bewegungsbefehle zur gleichen Positionsnummer durchgeführt werden durch Umschalten auf eine Typen-Nummer.
	Unabhängiger 2-Achs-Betrieb	Bei der 2-Achs-Steuerung können beide Achsen unabhängig betrieben und gesteuert werden.
	Teaching-Modus	Der Schlitten (die Schubstange) kann über ein externes Signal verfahren werden. Die angefahrne Position wird in Form von Positionsdaten gespeichert.
	DS-S-C1-Kompatibilität	Wenn Sie bisher eine DS-S-C1-Steuerung verwendet haben, kapnn diese durch die PSEL-Steuerung ohne Änderung des Leitprogramms ersetzt werden. * Eine Achs-Kompatibilität wird dabei nicht garantiert.

Erläuterung der E/A-Funktionen

Programmbetrieb

Pin-Nummer	Kategorie	E/A-Nummer	Programmsteuerung	Funktion	Anschlussplan (NPN)*
1A	Eingang		24-V Spannungsversorgung	Anschluss 24 V	

* Einen PNP-Anschlussplan finden Sie im PSEL-Handbuch.

2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

Positioniersteuerung, Standardbetrieb

Pin-Nummer	Kategorie	E/A-Nummer	Positioniersteuerung	Funktion	Anschlussplan (NPN)*	
1A	P24		24-V Spannungsversorgung	Anschluss 24 V		
1B		016	Positionseingang 10	Die Eingänge 007 bis 019 werden zur Auswahl einer Zielpositionsnummer belegt. Die Nummern können entweder als BCD-Ziffer oder Binärcode dargestellt werden.		
2A		017	Positionseingang 11			
2B		018	Positionseingang 12			
3A		019	Positionseingang 13			
3B		020	–	–		
4A		021	–	–		
4B		022	–	–		
5A		023	Fehlerreset	Zurücksetzen bei kleinen Fehlern. (Zum Rücksetzen bei schwerwiegenden Fehlern muss die Stromversorgung neu eingeschaltet werden.)		
5B		000	Start	Verfahren der Achse zur vorgegebenen Position entsprechend der Positionsnummer.		
6A		001	Referenzfahrt	Dieser Eingang leitet eine Referenzfahrt ein.		
6B		002	Servo EIN	Dieser Eingang schaltet den Servoantrieb EIN/AUS.		
7A		003	Schubbetrieb	Dieser Eingang steuert den Schubbetrieb.		
7B		004	Pause	Die Achse stoppt, wenn dieses Signal auf AUS gesetzt wird. Auf EIN geschaltet, beendet die Achse die weitere Fahrt.		
8A		005	Löschen (Clear)	Die Achse stoppt, wenn dieses Signal auf AUS gesetzt wird und der aktuelle Arbeitsschritt wird gelöscht.		
8B		006	Interpolation EIN	Bei einer 2-Achskonfiguration kann die Achse mit linearer Interpolation gefahren werden, wenn diese Signal auf ON steht.		
9A		007	Positionseingang 1	Die Eingänge 007 bis 019 werden zur Auswahl einer Zielpositionsnummer belegt. Die Nummern können entweder als BCD-Ziffer oder Binärcode dargestellt werden.		
9B		008	Positionseingang 2			
10A	009	Positionseingang 3				
10B	010	Positionseingang 4				
11A	011	Positionseingang 5				
11B	012	Positionseingang 6				
12A	013	Positionseingang 7				
12B	014	Positionseingang 8				
13A	015	Positionseingang 9				
13B	Ausgang	300	Alarm	Signal wird bei auftretendem Alarm ausgegeben (Kontakt B).		
14A		301	Betriebsbereitschaft	Signal wird angezeigt, wenn die Steuerung korrekt hochgefahren wurde und sich im betriebsbereiten Zustand befindet.		
14B		302	Position erreicht	Signal wird ausgegeben, wenn die vorgegebene Position erreicht ist.		
15A		303	Referenzpunktfahren beendet	Signal wird ausgegeben, wenn die Referenzfahrt beendet ist.		
15B		304	Ausgang Servo EIN	Signal wird ausgegeben, solange der Servoantrieb aktiv ist.		
16A		305	Schubbewegung beendet	Signal wird bei Beendigung des Schubbetriebs ausgegeben.		
16B		306	Fehler Pufferbatterie	Signal wird ausgegeben, wenn die Spannung der Stützbatterie des Systemspeichers (auf Warnschwelle) gesunken ist.		
17A	N	307	–	–		
17B			0 V-Spannungsversorgung	Anschluss 0 V		

* Einen PNP-Anschlussplan finden Sie im PSEL-Handbuch.

0 V 24

* Einen PNP-Anschlussplan finden Sie im PSEL-Handbuch.

PSEL

SSEL

ROBONET

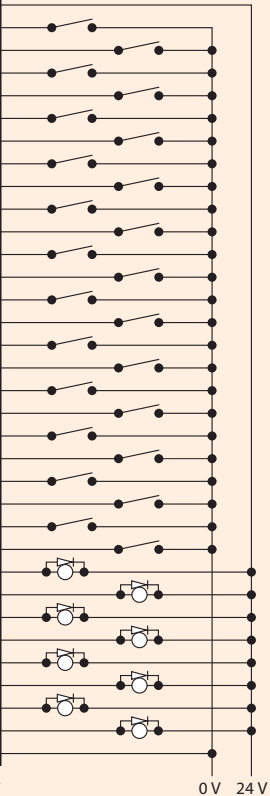
XSEL

Erläuterung der E/A-Funktionen

Positioniersteuerung, produktbezogene Umschaltung

Pin-Nr.	Kategorie	E/A-Nummer	Positioniersteuerung produktbezogene Umschaltung	Funktion
1A	Eingang	P24	24-V Spannungsversorgung	Anschluss 24 V
1B			Pos.-Eingang Produkttyp 10	Die Eingänge 007 bis 022 werden zur Auswahl einer Zielpositionsnummer und Produkttypnummer belegt. Positions- und Produkttypnummern werden über Parametereinstellungen zugewiesen. Die Nummern können entweder als BCD-Ziffer oder Binärcode dargestellt werden.
2A			Pos.-Eingang Produkttyp 11	
2B			Pos.-Eingang Produkttyp 12	
3A			Pos.-Eingang Produkttyp 13	
3B			Pos.-Eingang Produkttyp 14	
4A			Pos.-Eingang Produkttyp 15	
4B			Pos.-Eingang Produkttyp 16	
5A			Fehlerreset	Zurücksetzen bei kleinen Fehlern. (Zum Rücksetzen bei schwerwiegenden Fehlern muss die Stromversorgung neu eingeschaltet werden.)
5B			Start	Verfahren der Achse zur vorgegebenen Position entsprechend der Positionsnummer.
6A			Referenzfahrt	Dieser Eingang leitet eine Referenzfahrt ein.
6B			Servo EIN	Dieser Eingang schaltet den Servoantrieb EIN/AUS.
7A			Schieben	Dieser Eingang steuert den Schubbetrieb.
7B			Pause	Die Achse stoppt, wenn dieses Signal auf AUS gesetzt wird. Wieder auf EIN geschaltet, setzt die Achse den Arbeitsschritt fort.
8A			Löschen	Die Achse stoppt, wenn dieses Signal auf AUS gesetzt wird und der aktuelle Arbeitsschritt wird gelöscht.
8B			Interpolation EIN	Bei einer 2-Achskonfiguration kann die Achse mit linearer Interpolation gefahren werden, wenn diese Signal auf ON steht.
9A			Pos.-Eingang Produkttyp 1	Die Eingänge 007 bis 022 werden zur Auswahl einer Zielpositionsnummer und Produkttypnummer belegt. Positions- und Produkttypnummern werden über Parametereinstellungen zugewiesen. Die Nummern können entweder als BCD-Ziffer oder Binärcode dargestellt werden.
9B			Pos.-Eingang Produkttyp 2	
10A			Pos.-Eingang Produkttyp 3	
10B			Pos.-Eingang Produkttyp 4	
11A			Pos.-Eingang Produkttyp 5	
11B			Pos.-Eingang Produkttyp 6	
12A	Ausgang	012	Pos.-Eingang Produkttyp 6	Signal wird bei auftretendem Alarm ausgegeben (Kontakt B). Signal wird angezeigt, wenn die Steuerung korrekt hochgefahren wurde und sich im betriebsbereiten Zustand befindet. Signal wird ausgegeben, wenn die vorgegebene Position erreicht ist. Signal wird ausgegeben, wenn die Referenzfahrt beendet ist. Signal wird ausgegeben, solange der Servoantrieb aktiv ist. Signal wird bei Beendigung des Schubbetriebs ausgegeben. Signal wird ausgegeben, wenn die Spannung der Stützbatterie des Systemspeichers (auf Warnschwelle) gesunken ist. –
12B		013	Pos.-Eingang Produkttyp 7	
13A		014	Pos.-Eingang Produkttyp 8	
13B		015	Pos.-Eingang Produkttyp 9	
14A		300	Alarm	
14B		301	Betriebsbereitschaft	
15A		302	Position erreicht	
15B		303	Referenzpunktfahren beendet	
16A		304	Ausgang Servo EIN	
16B		305	Schubbewegung beendet	
17A	N	306	Fehler Batterie Systemspeicher	–
17B		307	–	
			0-V Spannungsversorgung	Anschluss 0 V

Anschlussplan (NPN)*

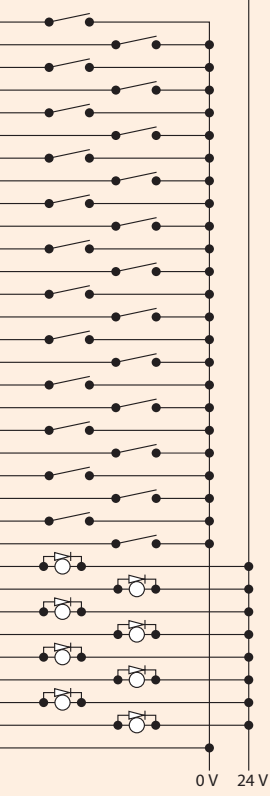


* Einen PNP-Anschlussplan finden Sie im PSEL-Handbuch.

Positioniersteuerung, unabhängiger 2-Achs-Betrieb

Pin-Nr.	Kategorie	E/A-Nummer	Positioniersteuerung unabhängiger 2-Achs-Betrieb	Funktion
1A	Eingang	P24	24-V Spannungsversorgung	Anschluss 24 V
1B			Positionseingang 7	Die Eingänge 010 bis 022 werden zur Auswahl einer Zielpositionsnummer und Produkttypnummer belegt. Positions- und Produkttypnummern für Achse 1 und 2 werden über Parametereinstellungen zugewiesen. Die Nummern können entweder als BCD-Ziffer oder Binärcode dargestellt werden.
2A			Positionseingang 8	
2B			Positionseingang 9	
3A			Positionseingang 10	
3B			Positionseingang 11	
4A			Positionseingang 12	
4B			Positionseingang 13	
5A			Fehlerreset	Zurücksetzen bei kleinen Fehlern. (Zum Rücksetzen bei schwerwiegenden Fehlern muss die Stromversorgung neu eingeschaltet werden.)
5B			Start 1	Achse 1 fährt zur vorgegebenen Position entsprechend der Positionsnummer.
6A			Referenzfahrt 1	Dieser Eingang leitet eine Referenzfahrt der Achse 1 ein.
6B			Servo EIN 1	Dieser Eingang schaltet den Servoantrieb der Achse 1 EIN/AUS.
7A			Pause 1	Achse 1 stoppt, wenn dieses Signal auf AUS gesetzt wird. Wieder auf EIN geschaltet, setzt die Achse den Arbeitsschritt fort.
7B			Löschen 1	Achse 1 stoppt, wenn dieses Signal auf AUS gesetzt wird und der aktuelle Arbeitsschritt wird gelöscht.
8A			Start 2	Achse 2 fährt zur vorgegebenen Position entsprechend der Positionsnummer.
8B			Referenzfahrt 2	Dieser Eingang leitet eine Referenzfahrt der Achse 2 ein.
9A			Servo EIN 2	Dieser Eingang schaltet den Servoantrieb der Achse 2 EIN/AUS.
9B			Pause 2	Achse 2 stoppt, wenn dieses Signal auf AUS gesetzt wird. Wieder auf EIN geschaltet, setzt die Achse den Arbeitsschritt fort.
10A	Ausgang	009	Löschen 2	Achse 2 stoppt, wenn dieses Signal auf AUS gesetzt wird und der aktuelle Arbeitsschritt wird gelöscht.
10B		010	Positionseingang 1	Die Eingänge 010 bis 022 werden zur Auswahl einer Zielpositionsnummer und Produkttypnummer belegt. Positions- und Produkttypnummern für Achse 1 und 2 werden über Parametereinstellungen zugewiesen. Die Nummern können entweder als BCD-Ziffer oder Binärcode dargestellt werden.
11A		011	Positionseingang 2	
11B		012	Positionseingang 3	
12A		013	Positionseingang 4	
12B		014	Positionseingang 5	
13A		015	Positionseingang 6	
13B		300	Alarm	Signal wird bei auftretendem Alarm ausgegeben (Kontakt B). Signal wird angezeigt, wenn die Steuerung korrekt hochgefahren wurde und sich im betriebsbereiten Zustand befindet. Signal wird ausgegeben, wenn Achse 1 die vorgegebene Position erreicht ist. Signal wird ausgegeben, wenn die Referenzfahrt der Achse 1 beendet ist. Signal wird ausgegeben, solange der Servoantrieb der Achse 1 aktiv ist. Signal wird ausgegeben, wenn Achse 2 die vorgegebene Position erreicht ist. Signal wird ausgegeben, wenn die Referenzfahrt der Achse 2 beendet ist. Signal wird ausgegeben, solange der Servoantrieb der Achse 2 aktiv ist.
14A		301	Betriebsbereitschaft	
14B		302	Position erreicht 1	
15A		303	Referenzpunktfahrt beendet 1	
15B		304	Ausgang Servo EIN 1	
16A		305	Position erreicht 2	
16B		306	Referenzpunktfahrt beendet 2	
17A	N	307	Ausgang Servo EIN 2	–
17B			0-V Spannungsversorgung	
			0-V Spannungsversorgung	Anschluss 0 V

Anschlussplan (NPN)*



* Einen PNP-Anschlussplan finden Sie im PSEL-Handbuch.

Erläuterung der E/A-Funktionen

2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

PSEL

SSEL

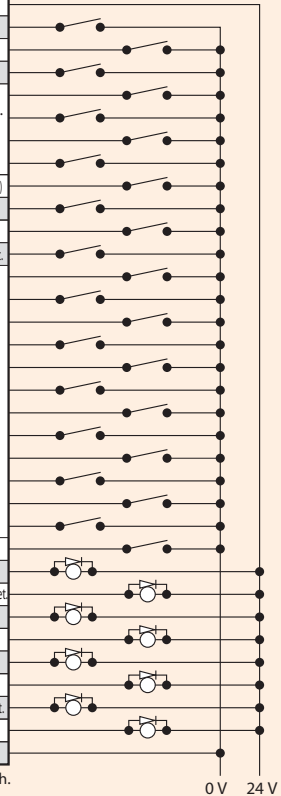
ROBONET

XSEL

Positioniersteuerung, Teaching-Modus

Pin-Nr.	Kategorie	E/A-Nummer	Positioniersteuerung Teaching	Funktion
1A	Eingang	P24	24-V Spannungsversorgung	Anschluss 24 V
1B			Achse 1 JOG -	Achse 1 fährt in negativer Richtung.
2A			Achse 2 JOG +	Achse 2 fährt in positiver Richtung.
2B			Achse 2 JOG -	Achse 2 fährt in negativer Richtung.
3A			Feinststeuerung (0,01 mm)	Diese Eingänge dienen der Steuerung einer Feineinstellung des Verfahrweges. (Der Verfahrweg ist die Summe der Werte, die über die Eingänge Nr. 019 bis 022 eingegeben wurden.)
3B			Feinststeuerung (0,1 mm)	
4A			Feinststeuerung (0,5 mm)	
4B			Feinststeuerung (1 mm)	
5A			Fehlerreset	Zurücksetzen bei kleinen Fehlern. (Zum Rücksetzen bei schwerwiegenden Fehlern muss die Stromversorgung neu eingeschaltet werden.)
5B			Start	Verfahren der Achse zur vorgegebenen Position entsprechend der Positionsnummer.
6A			Servo EIN	Dieser Eingang schaltet den Servoantrieb EIN/AUS.
6B			Pause	Die Achse stoppt, wenn dieses Signal auf AUS gesetzt wird. Wieder auf EIN geschaltet, setzt die Achse den Arbeitsschritt fort.
7A			Positionseingang 1	Die Eingänge 003 bis 013 werden zur Auswahl einer Zielpositionsnummer und Produkttypnummer belegt. Positions- und Produkttypnummern werden über Parametereinstellungen zugewiesen. Wenn Eingang Nr. 014 im Teaching-Modus auf EIN gesetzt ist, wird der aktuelle Wert unter der programmierten Positionsnummer überschrieben bei Aktivierung des Startsignals in Port-Nr. 000.
7B			Positionseingang 2	
8A			Positionseingang 3	
8B			Positionseingang 4	
9A			Positionseingang 5	
9B			Positionseingang 6	
10A			Positionseingang 7	
10B			Positionseingang 8	
11A			Positionseingang 9	
11B			Positionseingang 10	
12A			Positionseingang 11	
12B			Teachingmodus	
13A			Achse 1 JOG +	Achse 1 fährt in positiver Richtung.
13B			Alarm	Signal wird bei auftretendem Alarm ausgegeben (Kontakt B).
14A	Ausgang	300	Betriebsbereitschaft	Signal wird angezeigt, wenn die Steuerung korrekt hochgefahren wurde und sich im betriebsbereiten Zustand befindet.
14B			Position erreicht	Signal wird ausgegeben, wenn die vorgegebene Position erreicht ist.
15A			Referenzpunktfahren beendet	Signal wird ausgegeben, wenn die Referenzfahrt beendet ist.
15B			Ausgang Servo EIN	Signal wird ausgegeben, solange der Servoantrieb aktiv ist.
16A			-	-
16B			Fehler Systembatterie	Signal wird ausgegeben, wenn die Spannung der Stützbatterie des Systemspeichers (auf Warnschwelle) gesunken ist.
17A			-	-
17B	N	N	0 V-Spannungsversorgung	Anschluss 0 V

Anschlussplan (NPN)*

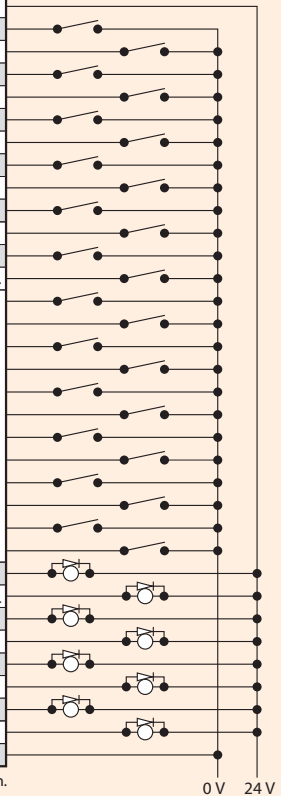


* Einen PNP-Anschlussplan finden Sie im PSEL-Handbuch.

Positioniersteuerung, DS-S-C1-Kompatibilität

Pin-Nr.	Kategorie	E/A-Nummer	Positioniersteuerung DS-S-C1-Kompatibilität	Funktion
1A	Eingang	P24	24-V Spannungsversorgung	Anschluss 24 V
1B			Positions-Nr. 1000	(Wie bei den Eingängen 004 bis 015.)
2A			-	-
2B			-	-
3A			-	-
3B			-	-
4A			-	-
4B			-	-
5A			CPU Reset	Das System wird zurückgesetzt auf den gleichen Zustand wie nach Wiedereinschalten der Stromversorgung.
5B			Start	Die Achse fährt zur vorgegebenen Position entsprechend der Positionsnummer.
6A			Pause	Die Achse stoppt, wenn dieses Signal auf AUS gesetzt wird. Wieder auf EIN geschaltet, setzt die Achse den Arbeitsschritt fort.
6B			Löschen	Die Achse stoppt, wenn dieses Signal auf AUS gesetzt wird und der aktuelle Arbeitsschritt wird gelöscht.
7A			Interpolation EIN	Bei einer 2-Achskonfiguration kann die Achse mit linearer Interpolation gefahren werden, wenn diese Signal auf ON steht.
7B			Positions-Nr. 1	Die Eingänge 004 bis 016 werden zur Auswahl einer Zielpositionsnummer belegt. Die Nummern werden als BCD-Ziffer dargestellt.
8A			Positions-Nr. 2	
8B			Positions-Nr. 4	
9A			Positions-Nr. 8	
9B			Positions-Nr. 10	
10A			Positions-Nr. 20	
10B			Positions-Nr. 40	
11A			Positions-Nr. 80	
11B			Positions-Nr. 100	
12A			Positions-Nr. 200	
12B			Positions-Nr. 400	
13A			Positions-Nr. 800	
13B	Ausgang	300	Alarm	Signal wird bei auftretendem Alarm ausgegeben (Kontakt B).
14A			Betriebsbereitschaft	Signal wird angezeigt, wenn die Steuerung korrekt hochgefahren wurde und sich im betriebsbereiten Zustand befindet.
14B			Position erreicht	Signal wird ausgegeben, wenn die vorgegebene Position erreicht ist.
15A			-	-
15B			-	-
16A			-	-
16B			Fehler Systembatterie	Signal wird ausgegeben, wenn die Spannung der Stützbatterie des Systemspeichers (auf Warnschwelle) gesunken ist.
17A			-	-
17B	N	N	0 V-Spannungsversorgung	Anschluss 0 V

Anschlussplan (NPN)*



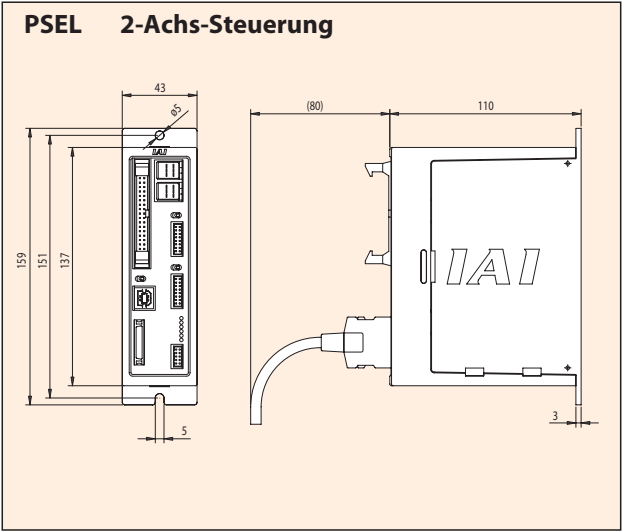
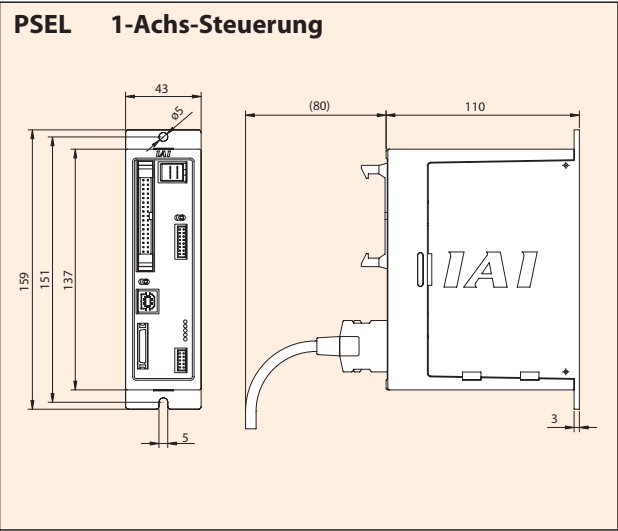
* Einen PNP-Anschlussplan finden Sie im PSEL-Handbuch.

Technische Daten

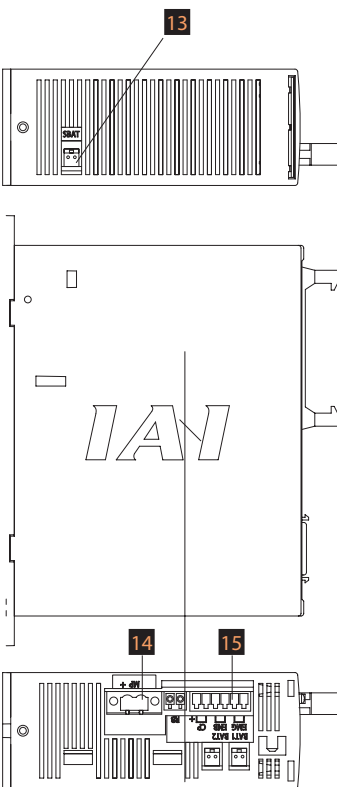
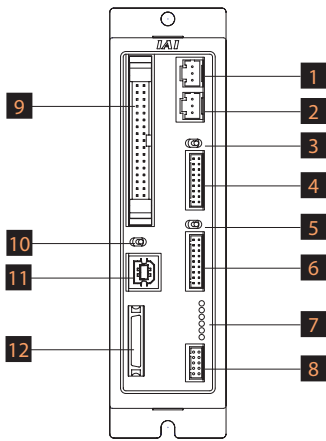
	Parameter	Spezifikation
Basisdaten	Anschließbare Achsen	Achsen der RCP2-Baureihe (Hinweis 1)
	Spannungsversorgung der Eingänge	24 VDC ± 10 %
	Kapazität / Stromverbrauch	Max. 5.5 A
	Dielektrische Spannungsfestigkeit	500 VDC, 10 MΩ oder mehr
	Durchschlagsfestigkeit	500 VAC, 1 Minute
	Stromspitze	Max. 30 A
Steuerung	Schwingungsfestigkeit	XYZ-Richtungen: 10 – 57 Hz (einseitige Amplitude): 0,035 mm (kontinuierlich), 0,0 75 mm (intermittierend) 58 – 150 Hz: 4,9 m/sec ² (kontinuierlich), 9,8 m/sec ² (intermittierend)
	Anzahl steuerbarer Achsen	1 / 2
	Max. Leistungsaufnahme der angeschlossenen Achsen	–
	Positionserfassung	Inkrementaler Encoder
	Geschwindigkeitseinstellung	~ 1 mm/sec (Der obere Grenzwert hängt von der Achse ab.)
	Beschleunigungseinstellung	~ 0,01 G (Der obere Grenzwert hängt von der Achse ab.)
Programmierung	Betriebsart	Programmbetrieb / Positionierbetrieb (umschaltbar)
	Programmiersprache	Super SEL
	Programmanzahl	64
	Anzahl der Programmschritte	2.000
	Anzahl der Multi-tasking Programme	8
	Anzahl der Positionen	1.500
Kommunikation	Datenspeicher	Flash ROM (Stützbatterie des Systemspeichers als Option)
	Dateneingabe	Handprogrammiergerät oder PC-Software
	Anzahl der E/A-Kontakte	24 Eingänge / 8 Ausgänge (zwischen NPN / PNP wählbar)
	E/A-Spannungsversorgung	24 VDC ± 10 %, extern bereitgestellt
	E/A-Kabel	CB-DS-PIO □□□ (wird mit der Steuerung geliefert)
	Serielle Kommunikation	RS232C (D-sub-Schmalstecker) / USB-Stecker
Allgemeines	Feldbus-Anschluss	Profibus, DeviceNet, CC-Link
	Motorkabel	CB-RCP2-MA □□□ (max. 20 m)
	Encoderkabel	CB-RCP2-PB□□□-RB (max. 20 m)
	Schutzfunktionen	Temperaturüberwachung von Motor und Treiber, Kabelbruchkontrolle für Encoder, Überfahren des Software-Endschalters, Systemfehler, Batteriefehler, etc.
	Umgebungstemperatur/Feuchtigkeit	0–40°C, 10–95 % (nicht kondensierend)
	Umgebungsbedingungen	Keine aggressiven Gase, kein extremer Feinstaub
	Schutzklasse	IP 20
	Gewicht	ca. 450 g
	Äußere Abmessungen	43 mm (B) x 159 mm (H) x 110 mm (T)

Hinweis 1: Die Ausführungen „Hochlast“ (RA10C), „Hochgeschwindigkeit“ (HS8C/HS8R) und „Wasserdicht“ (RCP2W-SA16) können nicht betrieben werden.

Äußere Abmessungen



Teilebezeichnung



1 Motorkabel-Anschluss der Achse 1

Motorkabel des Antriebs der Achse 1 anschließen.

2 Motorkabel-Anschluss der Achse 2

Motorkabel des Antriebs der Achse 2 anschließen.

3 Bremslöseschalter für Achse 1

Mit diesem Schalter wird die Achsbremse gelöst. In der linken Position (RLS) wird die Bremse zwangsgelöst. In der rechten Position (NOM) betätigt die Steuerung automatisch die Bremse.

4 Encoder-Anschluss für Achse 1

Encoderkabel des Antriebs der Achse 1 anschließen.

5 Bremslöseschalter für Achse 2

Mit diesem Schalter wird die Achsbremse gelöst. In der linken Position (RLS) wird die Bremse zwangsgelöst. In der rechten Position (NOM) betätigt die Steuerung automatisch die Bremse.

6 Encoder-Anschluss für Achse 2

Encoderkabel des Antriebs der Achse 2 anschließen.

7 LED-Statusanzeigen

Diese LEDs zeigen den Betriebszustand der Steuerung an. Erläuterung der Anzeigen:

- PWR:** Die Steuerung wird mit Strom versorgt.
- RDY:** Die Steuerung ist für den Programmbetrieb betriebsbereit.
- ALM:** Abnormaler Zustand der Steuerung.
- Not-Aus:** Not-Aus wurde ausgelöst und die Stromversorgung des Antriebs wurde abgeschaltet.
- SV1:** Der Servoantrieb der Achse 1 ist aktiv.
- SV2:** Der Servoantrieb der Achse 2 ist aktiv.

8 Panel-Anschluss

Anschluss für ein Panel (optional), das den Steuerungsstatus und Fehlernummern anzeigt.

9 E/A-Anschluss

Anschluss für Schnittstellen-E/As.

34-poliger Flachkabelanschluss für eine DE/A-Schnittstelle (24 Eingänge/8 Ausgänge).

Die Steuerung versorgt die E/As über diesen Anschluss (Kontakte 1 und 34) mit Spannung.

10 Manuell/Automatik-Umschalter

Mit diesem Schalter wird die aktuell gewünschte Betriebsart der Steuerung gewählt.

Die linke Position bedeutet MANU (Handbetrieb), während die rechte Position AUTO (Automatikbetrieb) anzeigt. Teaching kann nur im Handbetrieb durchgeführt werden; Automatikbetrieb über externe E/As ist in der Betriebsart MANU nicht möglich.

11 USB-Anschluss

Für PC-Anschluss über USB. Wenn der USB-Stecker angeschlossen ist, wird der Anschluss für das Handprogrammiergerät unwirksam und alle Kommunikationseingänge dorthin sind abgeschaltet.

12 Anschluss für Handprogrammiergerät

Schmäler, 26-poliger E/A-Anschluss für ein Handprogrammiergerät, wenn sich die Steuerung in der Betriebsart MANU befindet. Ein passendes Adapterkabel ist zum Anschluss eines konventionellen 25-poligen D-sub-Steckers erforderlich.

13 Anschluss für Stützbatterie des Systemspeichers

Wenn die Daten, die im SRAM der Steuerung abgelegt sind, nach Abschalten der Stromversorgung gespeichert werden sollen, muss die Batterie mit diesem Stecker verbunden werden. Diese Stützbatterie befindet sich außerhalb der Steuerung.

Die Batterie ist als Option erhältlich und gehört nicht zur Standardausstattung.

14 Anschluss Motorstromversorgung

Dieser 2-polige, 2-teilige Anschluss von Phoenix Contact stellt die Stromversorgung zum Motor her.

15 Anschluss für Stromversorgung der Steuerung

Über diesen 6-poligen, 2-teiligen Anschluss von Phoenix Contact werden die Steuerung, der Not-Aus-Schalter und der Freigabeschalter mit Strom versorgt.

2-Achs-System
RCP2

2-Achs-System
RCS2

3-Achs-System
RCP2

3-Achs-System
RCS2

Steuerungen

PSEL

SSEL

ROBONET

XSEL

Optionen

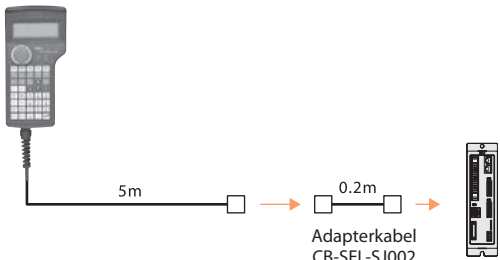
Handprogrammiergerät

Eigenschaften Handprogrammiergerät, bietet Funktionen zur Eingabe von Programmen, Positionen, Testläufen, Überwachung und vieles mehr.

Modell

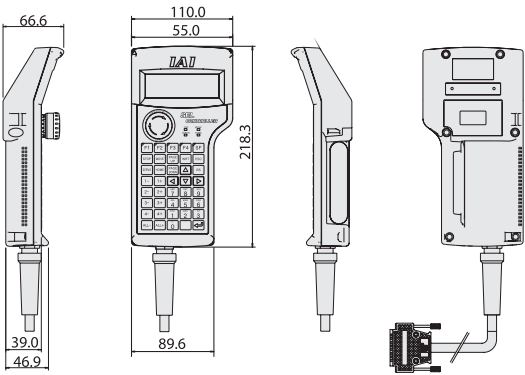
Modell	Beschreibung
SEL-T-J	Standard-Ausführung mit Adapterkabel
SEL-TD-J	Totmannschalter-Ausführung mit Adapterkabel

Konfiguration



Spezifikation

Parameter	SEL-T-J	SEL-TD-J
3-Positionen-Schalter	nein	ja
ANSI/UL-Standard	nicht kompatibel	kompatibel
CE-Zeichen	ja	
Display	20 Zeichen x 4 Zeilen	
Umgebungstemperatur/ Feuchtigkeit	0–40 °C, 10–90 % RH (nicht kondensierend)	
Schutzklasse	IP 54	
Gewicht	ca. 0,4 kg (ohne Kabel)	

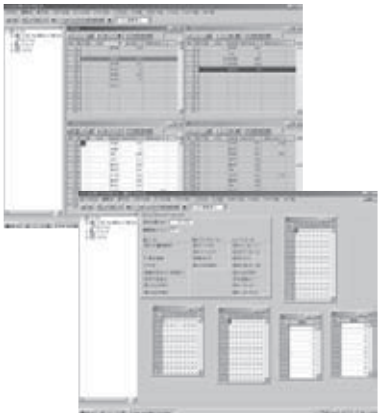
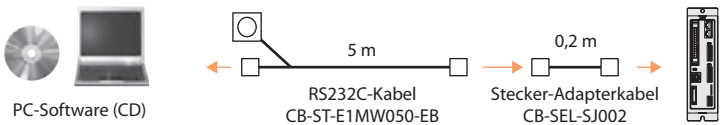


PC-Software (nur Windows)

Eigenschaften Softwareprogramm für die Inbetriebnahme des Systems, bietet Funktionen zur Eingabe von Programmen, Positionen, Testabläufen, Überwachung und vieles mehr. Die erweiterten Funktionen der Fehlersuche verringern die Inbetriebnahmezeit.

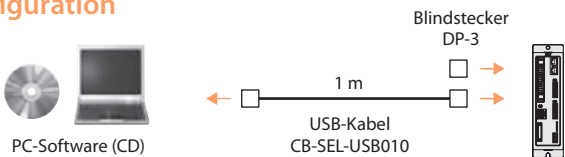
Modell IA-101-X-MW-J (mit RS232C-Kabel + Stecker-Adapterkabel)

Konfiguration



Modell IA-101-X-USB (mit USB-Kabel)

Konfiguration

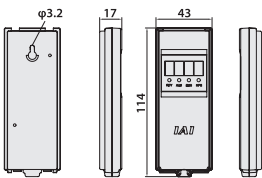


Anmerkung
Die PSEL-Steuerung arbeitet mit Version 7.0.0.0 oder höher.

Panel

Eigenschaften Display zur Überprüfung von Fehlercodes der Steuerung und der Nummern aktiver Programme.

Modell PU-1 (Kabellänge: 3 m)



Stützbatterie des Systemspeichers

Eigenschaften Wenn die Programme permanente Daten enthalten, ist diese Batterie zur Speicherung der Daten nach Abschalten der Stromversorgung erforderlich.

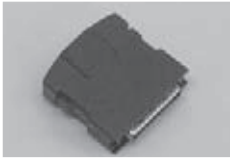
Modell AB-5-CS (mit Gehäuse)
AB-5 (nur Batterie)



Blindstecker

Eigenschaften Wenn die PSEL-Steuerung über ein USB-Kabel an einen PC angeschlossen ist, wird dieser Stecker zum Überbrücken der Freigabe an das Handprogrammiergerät installiert.

Modell DP-3



Optionen

USB-Kabel

Eigenschaften Kabel zum Anschluss einer Steuerung an einen PC über einen USB-Port.
Wenn die Steuerung keinen USB-Anschluss besitzt (XSEL), wird ein RS232C-Kabel über einen USB-Adapter mit einem USB-Kabel verbunden und dieses an den USB-Port des PCs angeschlossen. (Siehe PC-Software IA-101-X-USBMW)

Modell **CB-SEL-USB010** (Kabellänge: 1 m)



Adapter-Kabel

Eigenschaften Adapter-Kabel zum Anschluss des 25-poligen D-sub-Steckers eines Handprogrammiergerätes oder PCs an den Teaching-Anschluss (schmal) der PSEL-Steuerung.

Modell **CB-SEL-SJ002** (Kabellänge: 0,2 m)



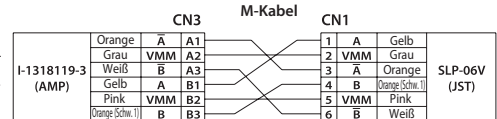
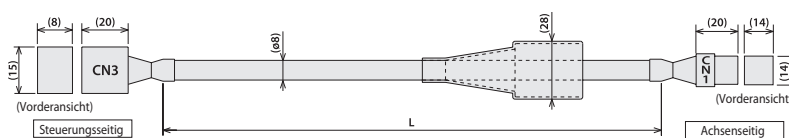
Ersatzteile

Für den Austausch von Originalkabeln etc., siehe die unten aufgeführten Modellbezeichnungen.

Motorkabel

Modell **CB-RCP2-MA** * Das Standard-Motorkabel ist ein Roboter-kabel

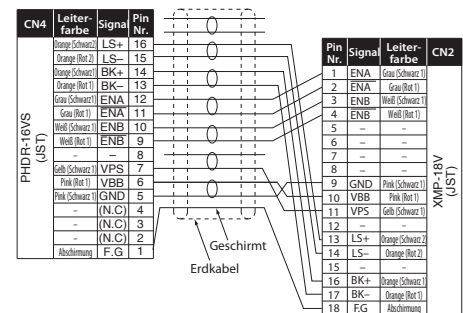
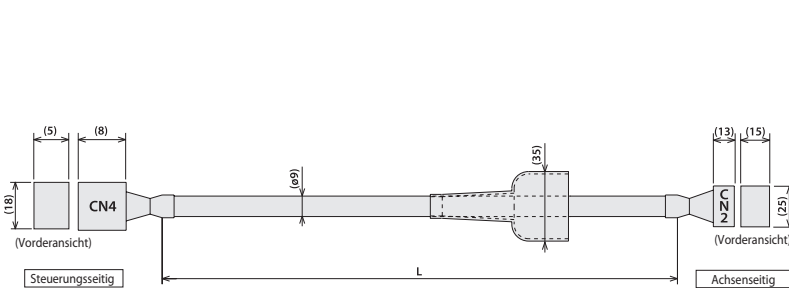
* spezifiziert die Kabellänge (L). Längen bis zu 20 m sind möglich. Beispiel: 080 = 8 m



Enkoderkabel

Modell **CB-RCP2-PB** **-RB** * Das Standard-Enkoderkabel ist ein Roboter-kabel

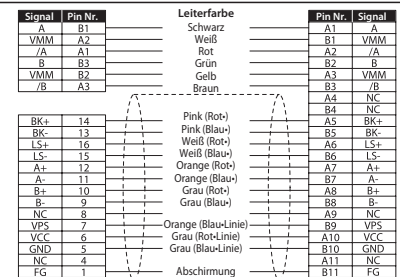
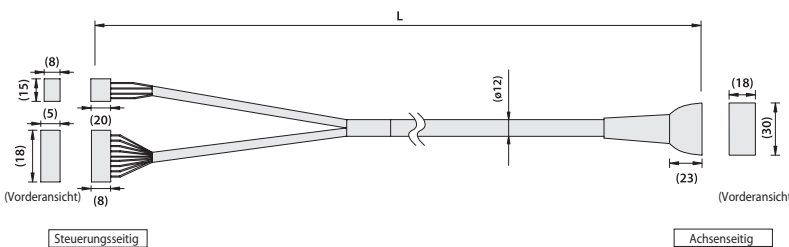
* spezifiziert die Kabellänge (L). Längen bis zu 20 m sind möglich. Beispiel: 080 = 8 m



Integriertes Motor-/Enkoderkabel für RCP3

Modell **CB-PCS-MPA**

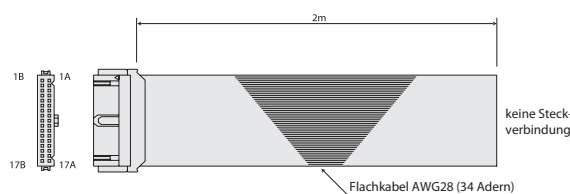
* spezifiziert die Kabellänge (L). Längen bis zu 10 m sind möglich. Beispiel: 080 = 8 m



E/A-Flachbandkabel

Modell **CB-DS-PIO**

* spezifiziert die Kabellänge (L). Längen bis zu 10 m sind möglich. Beispiel: 080 = 8 m



Pin Nr.	Farbe	Kabel	Pin Nr.	Farbe	Kabel
1A	Braun-1		9B	Grau-2	
1B	Rot-1		10A	Weiß-2	
2A	Orange-1		10B	Schwarz-2	
2B	Gelb-1		11A	Braun-3	
3A	Grün-1		11B	Rot-3	
3B	Blau-1		12A	Orange-3	
4A	Violett-1		12B	Gelb-3	
4B	Grau-1		13A	Grün-3	
5A	Weiß-1	Flachkabel (press-geschweißt)	13B	Blau-3	Flachkabel (press-geschweißt)
5B	Schwarz-1		14A	Violett-3	
6A	Braun-2		14B	Grau-3	
6B	Rot-2		15A	Weiß-3	
7A	Orange-2		15B	Schwarz-3	
7B	Gelb-2		16A	Braun-4	
8A	Grün-2		16B	Rot-4	
8B	Blau-2		17A	Orange-4	
9A	Violett-2		17B	Gelb-4	

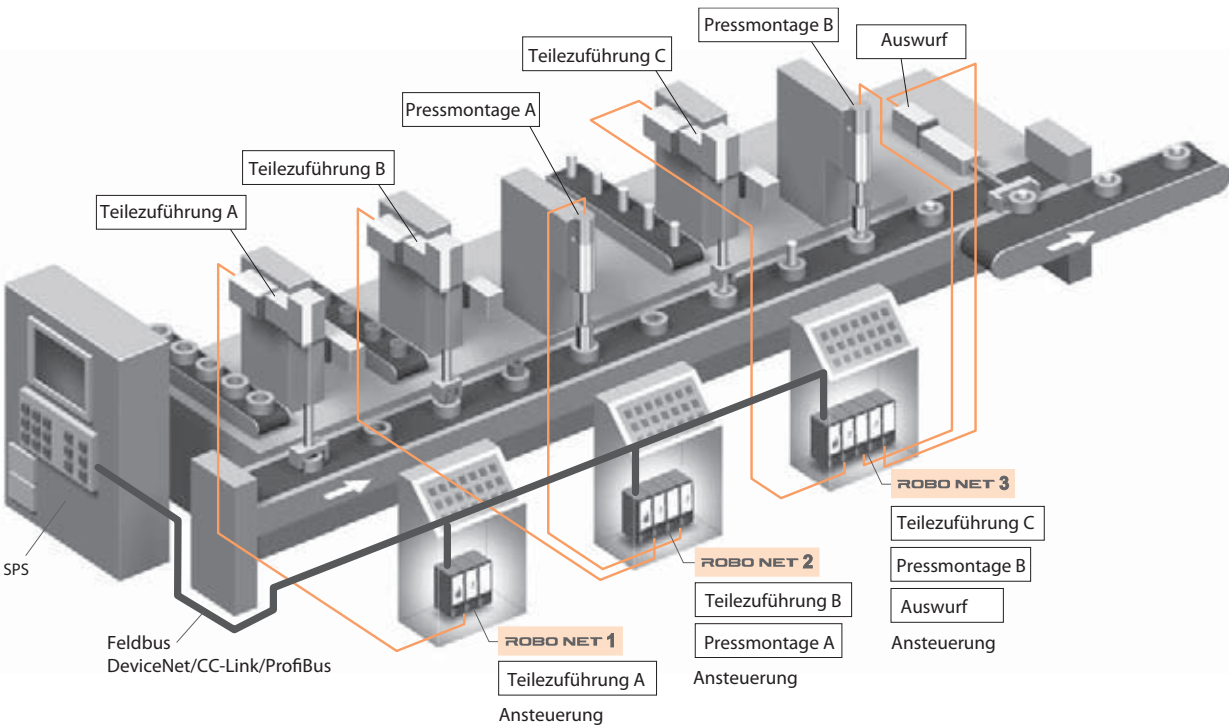
ROBONET

Zugehörige Feldbus-Netzwerk-Steuerung
für RCP2-Systeme



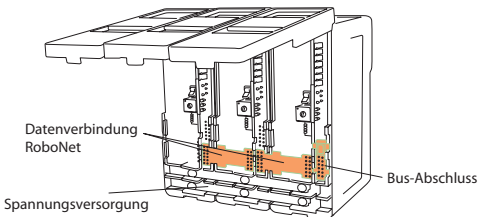
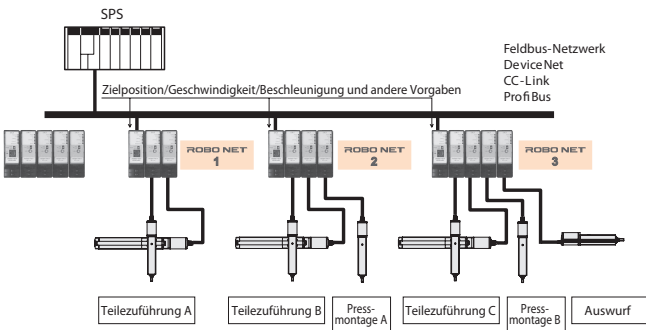
RoboNet ist eine neue Netzwerkmodul-Steuerung, die ohne Einschränkungen RoboCylinder über ein Feldbus-Netzwerk steuern kann. Die kabelsparende Bauweise, die kompakte Größe und die Montage via Hutschiene erspart Verkabelungs- und Installationsaufwand im Vergleich zu herkömmlichen Steuerungen.

Standardmodell



1 Reduzierter Verdrahtungsaufwand

Anstelle einzelner E/A-Verdrahtungen zur SPS können alle E/As via Feldbus verbunden werden. Das bedeutet: Zur Anbindung wird nur ein Kabel benötigt. Die einzelnen Steuerungen werden direkt gekoppelt. Dadurch ist der konventionelle Installationsaufwand praktisch nicht vorhanden.



2 Die Achsen können über direkte Vorgabe der Zielposition mit Geschwindigkeit/Beschleunigung etc. verfahren werden.

Neben der konventionellen Verfahrmethode über abgespeicherte Positionen ist es möglich, die Achsen über direkte Vorgabe von Zielposition, Geschwindigkeit, Beschleunigung etc. zu verfahren. Dies ermöglicht den freien Wechsel der Zielpositionen, abhängig vom aktuellen Prozess.

	ROBONET-Steuerung	Standard-Steuerung (PCON)
Verfahren nach gespeicherten Positionen	○	○
Verfahren über Angabe der Zielposition	○	△
Geschwindigkeits-/Beschleunigungs-Vorgabe	○	(Nicht möglich mit PEA)
Ausgabe der aktuellen Position	○	(Möglich mit serieller Kommunikation)

* RoboNet wird gesteuert über Feldbus; die Standard-Steuerung arbeitet mit PE/As

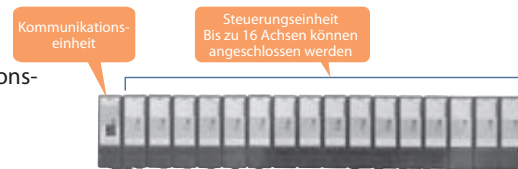
3 Ultra-kompakt

Jede Einheit hat eine ultra-kompakte Baugröße mit 34 mm Breite, 100 mm Höhe und 73 mm Tiefe. Auch wenn keine Basis-Einheit vorhanden ist und die Steuerungen konventionell mit Kabeln verbunden sind, nehmen die Steuerungen extrem wenig Platz in Anspruch.



4 Bis zu 16 Achsen können betrieben werden

Bis zu 16 Steuerungen können an eine Kommunikationseinheit (GatewayR) angeschlossen werden. Diese können aus verschiedenen RCON-Einheiten (RCP2-Steuerungen) bestehen.



5 Einfache absolute Ausführung ohne Referenzfahrt

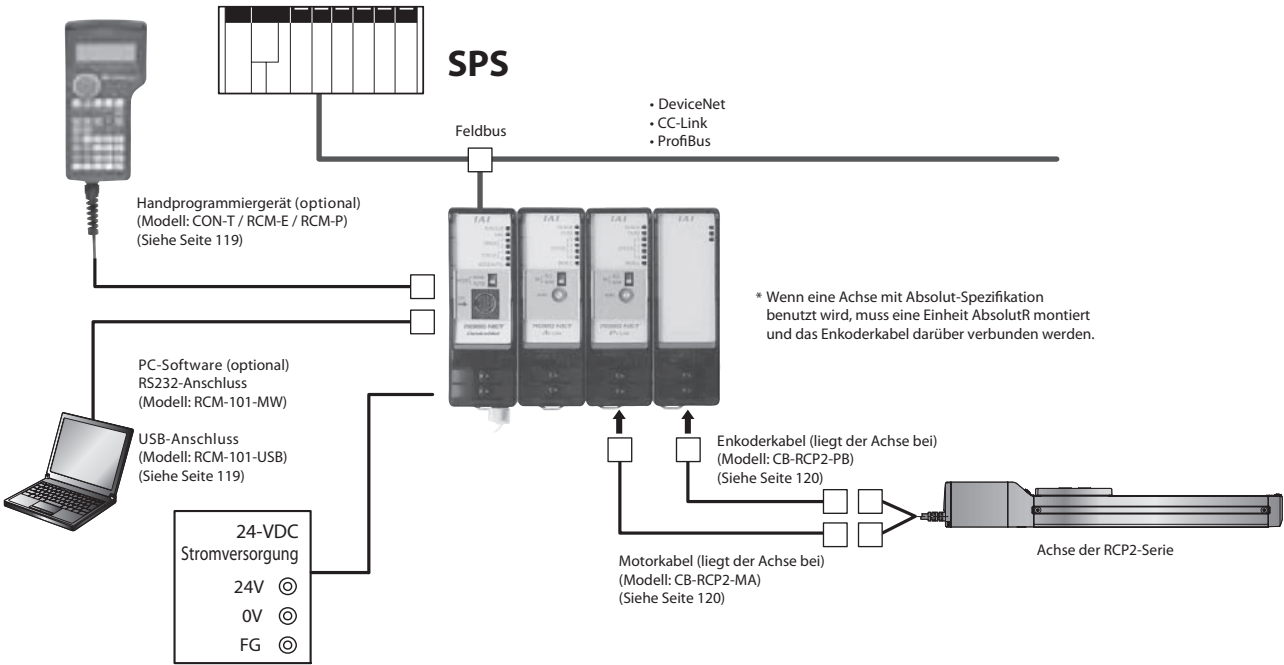
Die einfache AbsolutR-Einheit macht es möglich, inkrementelle Achsen ohne Referieren zu betreiben. Durch Einsatz der AbsolutR-Einheit an einer RCON-Einheit (RCP2-Steuerung) werden die Enkoderdaten auch ohne Betriebsspannung erhalten.



6 Hutschienenmontage

Die Steuerung wird auf Hutschienen montiert für einfachste Montage/Demontage.

Systemkonfiguration



ROBONET-Erweiterungseinheit

Die ROBONET-Erweiterungseinheit (optional) können Sie einfach mit einem Kabel einbinden, wenn mehrere ROBONET Einheiten angeschlossen sind und das System zu umfangreich geworden ist. Ebenso können Sie eine SCON- oder andere Einzelsteuerung über ROBONET ins Netz einbinden.

[ROBONET Erweiterungsset A]

(Unit-folding set)

Modell: REXT-SIO

(Im Set enthalten)

ROBONET-Erweiterungseinheit (Modell: REXT) x 2

Verbindungskabel x 1

Modell: CB-REXT-SIO010

[ROBONET Erweiterungsset B]

(Steuerungsanbindungs-Set)

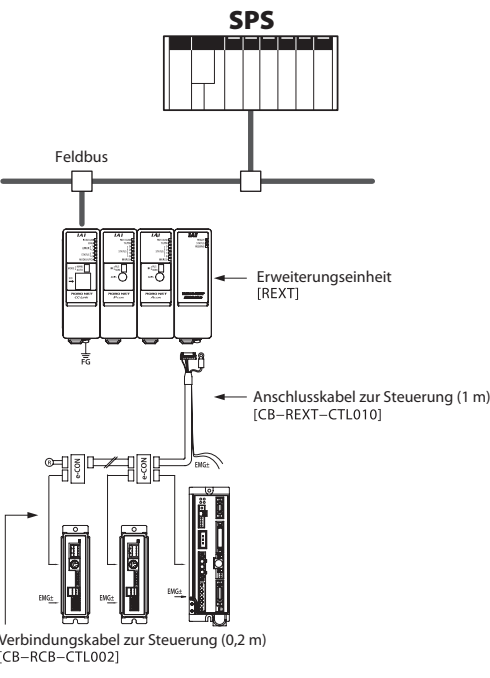
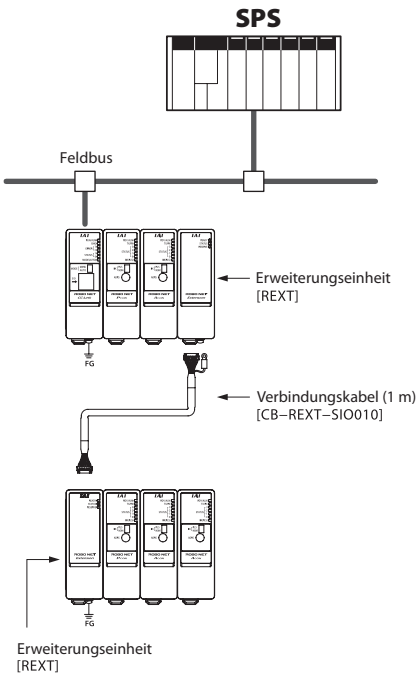
Modell: REXT-CTL

(Im Set enthalten)

ROBONET-Erweiterungseinheit (Modell: REXT) x 1

Verbindungskabel x 1

Modell: CB-REXT-CTL010



Komponenten

Für ROBONET können Sie die erforderlichen Einzelkomponenten nach Ihren individuellen Erfordernissen bestellen und frei kombinieren. Auch wenn Sie später eine Achse hinzufügen möchten, können Sie das System einfach erweitern durch Hinzufügen einer RPCON-Einheit.

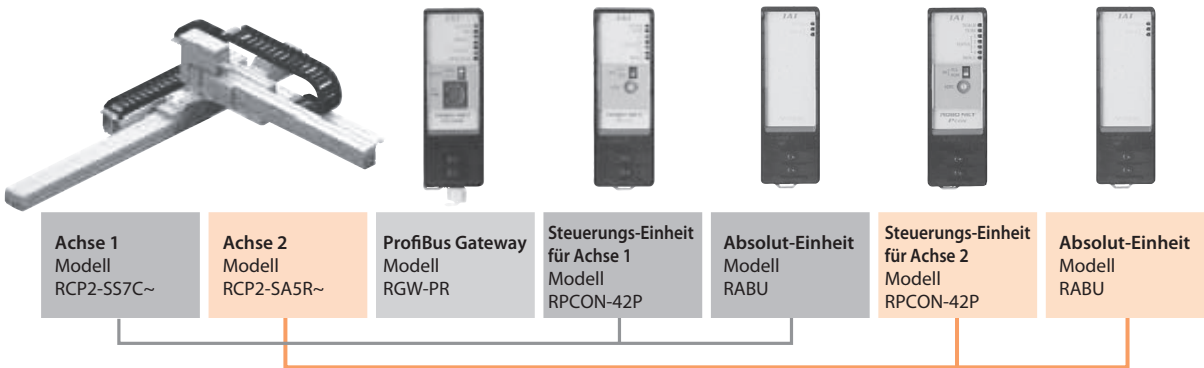


Bezeichnung	Beschreibung	Siehe
GatewayR-Einheit*	Zur Verbindung mit dem Feldbus-Netzwerk Es stehen 4 Typen zur Wahl: DeviceNet / CC-Link / ProfiBus / SIO * Diese Komponente ist erforderlich für jede ROBONET-Konfiguration	S. 116 S. 117
RPCON-Einheit	Steuerung für eine RCP2-Achse. (Jede Achse benötigt eine RPCON-Einheit.) Die Standard-Spezifikation ist inkremental. Diese Einheit kann aber mit der Absolut-Spezifikation verwendet werden durch Kombination mit der Einheit AbsolutR.	S. 116
AbsolutR-Einheit	Pufferbatterie zur Sicherung der Enkoderdaten bei Spannungsausfall.	S. 118
Erweiterungs-einheit	Einheit zur Platzierung weiterer ROBONET-Einheiten im Netzwerk. Auch zur Anbindung von Einzelsteuerungen (SCON/PCON-CF) an ROBONET.	S. 118

Hinweise zur Bestellung

Sie können die erforderlichen Komponenten für Ihr ROBONET-System individuell bestellen. Diese sind ganz auf den Kunden zugeschnitten. Dadurch können Sie je nach Bedarf ihrem System Einheiten hinzufügen oder auch Komponenten austauschen.

<Beispiel> Die beiden Achsen unten werden über ProfiBus gesteuert. Für die unten spezifizierten Modelle wird ein Absolut-System angenommen.



Bedienungshandbuch

Das Bedienungshandbuch, das mit jedem ROBONET-Produkt mitgeliefert wird, befindet sich auf einer CD-ROM.

Wenn Sie ein gedrucktes Handbuch wünschen, geben Sie dies bitte in Ihrer Bestellung an. Sie können das Handbuch auch von unserer Website herunterladen.

Gateway-Parameter, Dateneingabe-Tool

Um ROBONET an einen FeldBus anzuschließen, benötigen Sie ein Dateneingabe-Tool für die Gateway-Parameter, um das Netzwerk zu initialisieren. Dieses Werkzeug ist kostenlos zugänglich auf folgende Weise:

- (1) Herunterladen von unserer Webseite
- (2) Bei Erwerben jeglicher PC-Software wird dieses Tool auf der CD mitgeliefert

Zum Einsatz dieses Tools benötigen Sie ein Verbindungskabel zwischen PC und Steuerung (PC-Software-Kabel, Modell: CB-RCA-SIO050+RCB-CV-MW). Falls Sie keinerlei PC-Software haben, bestellen Sie dieses Kabel bitte separat.

PC-Software, Handprogrammiergerät

Um Positionsdaten etc. in eine ROBONET-Steuerung (RPCON) einzugeben, benötigen Sie die PC-Software oder ein Handprogrammiergerät.

ROBONET unterstützt PC-Software (Modell: RCM-101-MW/USB), Version 6.04 oder höher. Für Handprogrammiergeräte unterstützt ROBONET das Modell RCM-T der Version 2.06 oder höher und Modell RCM-E/RCM-P der Version 2.08 oder höher.

ROBONET kann mit allen CON-T-Versionen verwendet werden.

Sollten Sie eine ältere Version ihrer PC-Software oder ihres Handprogrammiergerätes benutzen, fragen Sie bei IAI nach.

Verschiedene Betriebsmodi

RoboNet wird gesteuert von einer übergeordneten SPS über ein Feldbus-Netzwerk.

Es kann in den drei folgenden Betriebsmodi gearbeitet werden. Wählen Sie den Betriebsmodus, der am besten zu den Betriebsbedingungen und dem Steuerungssystem Ihrer Anlage passt.

	Betriebsmodus	Eigenschaften
1	Positionier-Modus	In diesem Modus wird die Achse über eine Positionsnummer verfahren. Positionsdaten, Geschwindigkeit, Beschleunigung etc. werden vorher in die Positionstabelle eingegeben. Bis zu 768 Positionen können gespeichert werden.
2	Einfacher Positionsdaten-Modus	In diesem Modus werden die Positionsdaten direkt eingegeben. Die übrigen Werte wie Geschwindigkeit, Beschleunigung/Verzögerung, Positionsbreite, elektrischer Stromgrenzwert im Schub-Betrieb, werden mit der Positionsnummer spezifiziert. Bis zu 768 Positionen können gespeichert werden
3	Direkter numerischer Positionsdaten-Modus	Direkte Vorgabe der numerischen Werte für Position, Geschwindigkeit, Beschleunigung/Verzögerung, Positionsbreite und Stromgrenzwert im Schub-Betrieb. Es gibt keine Begrenzung für die Anzahl der Positionen, die aus der SPS numerisch spezifiziert werden können.

Funktionen nach Betriebsmodus

	Positionier-Modus	Einfacher Positionsdaten-Modus	Direkter numerischer Positionsdaten-Modus
Anzahl der möglichen Positionen	768 Punkte	768 Punkte	—
Positionierung durch Eingabe der Positionsnummer	○	—	—
Direkte Spezifikation der Positionsdaten	—	○	○
Direkte Spezifikation von Geschwindigkeit und Beschleunigung	— (Spezifiziert mit Positionstabelle)	— (Spezifiziert mit Positionstabelle)	○
Direkte Spezifikation des In-Position-Fensters	— (Spezifiziert mit Positionstabelle)	— (Spezifiziert mit Positionstabelle)	○
Schubbetrieb	○ (Spezifiziert mit Positionstabelle)	○ (Spezifiziert mit Positionstabelle)	○
Anzeige „Position erreicht“	○	○	—
Anzeige Zonenausgang	○	○	○
Anzeige Zonenausgang, positionsbezogen	○	○	—
Teaching-Funktion	○	—	—
Tipp-Betrieb	○	○	○
Inkrementalbewegungen	○	○	○
Statussignal-Anzeige (*)	○	○	○
Anzeige aktuelle Position (*)	○	○	○
Alarm-Anzeige (*)	○	○	○
Anzeige Geschwindigkeit und Spannungsversorgung (*)	—	—	○
Maximalwert der Positionsdaten	9999,99 mm	9999,99 mm	9999,99 mm
Anzahl anschließbarer Achsen	16	16	8

* Statussignal, aktuelle Position, Alarmsignal, Geschwindigkeit und Spannungsversorgung können angezeigt werden nach Zugang jeder Adresse des GatewayR an die SPS.

Technische Daten (Steuerung/Gateways)

RPCON: Steuerung für die RCP2-Serie



Steuerungseinheit für den Betrieb einer RCP2-Achse mit ROBONET.

Modell **RPCON-[1]-[2]**

* Wählen Sie den Motortyp in [1] in der Modellbezeichnung (siehe Tabelle unten).
In [2] geben sie „ABU“ nur an, wenn Sie die Absolut-Einheit verwenden. (Wenn keine Absolut-Einheit verwendet wird, lassen Sie dieses Feld leer.)

* Absolut-Einheit nicht verfügbar für RCP2-RA2C, GRS, RTB und RTC

Modellbezeichnung	Unterstützte Antriebe
RPCON-20P	RCP2-RA2C / GRS
RPCON-28P-[2]	RCP2-GRM / GR3LS / GR3SS / RTB / RTC
RPCON-28SP-[2]	RCP2-RA3C / RGD3C
RPCON-42P-[2]	RCP2-SA5□ / SA6□ / SS7□ / BA6□ / BA7□ / RA4C / RG□4C / GR3LM / GR3SM RCP2CR-SA5C / SA6C / SS7C RCP2W-RA4C
RPCON-56P-[2]	RCP2-SA7□ / SS8□ / RA6C / RG□6C / RCP2CR-SA7C / SS8C RCP2W-RA6C

*Ältere RCP2-Achsen werden ebenfalls unterstützt. (Zu Details fragen Sie bitte IAI.)

Spezifikation

Bezeichnung			Spezifikation		
Allgemeine Spezifikation	Spannungsversorgung	DC24V ±10 %	Umgebungs- bedingungen	Umgebungs- temperatur	0~50 °C
	Stromaufnahme	max. 2 A		Luftfeuchtigkeit	max. 95 % RH (nicht kondensierend)
	steuerbare Antriebe	RCP2-Serie		Umgebung	keine aggressiven oder brennbaren Gase, Ölnebel oder Staub
	Anzahl der Positionen	768		Schutzklasse	IP20
	Pufferspeicher	EEPROM	Gewicht		200 g
	Positionierverfahren	Inkrementaler Encoder	Zubehör		RoboNet Anschluss-Platine (Modell JB-1)
	Elektromagnetischer Bremskraftlöser	Bremslöseschalter			Anschluss für Stromversorgung (Modell PP-1)
	Motorkabel*	Modell CB-RCP2-MA□□□□			
	Enkoderkabel*	Modell CB-RCP2-PA□□□□-RB			

RPCON-Gateway – DeviceNet Spezifikation



Kommunikationseinheit für den Betrieb von ROBONET über DeviceNet

Modell **RGW-DV**

Spezifikation

Bezeichnung		Spezifikation		Bezeichnung		Spezifikation			
Spannungsversorgung		DC24V ±10 %		DeviceNet-Spezifikation	Länge des Verbindungskabels (*1)	Baudrate	Maximale Kabellänge im Netz	Max. Verzweigungslänge	Gesamte Verzweigungslänge
Stromaufnahme		max. 600 mA				500kbps	100 m	6 m	39 m
DeviceNet-Spezifikation	Kommunikationsprotokoll	Schnittstellenmodul DeviceNet 2.0				250kbps	250 m		78 m
		Gruppe 2-Server				125kbps	500 m		156 m
	Getrennter Knoten, erhält Stromversorgung vom Netzwerk		Anmerkung: Bei Verwendung eines dicken DeviceNet-Kabels						
	Kommunikations-spezifikationen	Master-Slave-Verbindung	Bitauswerteimpuls		Anzahl der belegten Anschlüsse	1 Anschluss			
			Abfrage		Umgebungstemperatur	0~40 °C			
Zyklisch			Luftfeuchtigkeit	max. 95 % RH (nicht kondensierend)					
Baudrate		500k/250k/125kbps (abhängig von der eingesetzten Software)		Umgebungsbedingungen	Umgebung	keine aggressiven oder brennbaren Gase, Ölnebel oder Staub			
					Schutzklasse	IP20			
					Gewicht	140 g			
				Zubehör	Endwiderstand-Platine (Modell TN-1) Netzwerk-Anschluss/Anschluss für Not-Aus-Schalter				

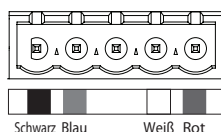
* 1) Wenn eine Übertragung mit T-Verzweigung erforderlich ist, siehe Anwendungshandbuch des Leitrechners und der SPS.

*1) Wenn eine Übertragung mit T-Verzweigung erforderlich ist, siehe Anwendungshandbuch des Leitrechners und der SPS.

Netzwerk-Anschluss

Gateway-seitiger Anschluss
MSTBA2.5/5-G-5.08 ABGY AU
(Hersteller: Phoenix Contact)

Kabelseitiger Anschluss
MSTBA2.5/5-ST-5.08 ABGY AU
(Hersteller: Phoenix Contact)
= Standard-Zubehör



Pin-Farben	Beschreibung
Schwarz	Spannungsversorgung 0 V
Blau	Kommunikationsdaten (Low)
	Abschirmung
Weiß	Kommunikationsdaten (High)
Rot	Spannungsversorgung +24 V

Passender kabelseitiger Anschluss

Bezeichnung	Beschreibung
Drahtquerschnitt	Aderlitze AWG24-12 (0,2 ~ 2,5 mm ²)
Länge des blanken Drahtendes	7 mm

Gateway R – ProfiBus-Spezifikation



Kommunikationseinheit für den Betrieb von ROBONET über ProfiBus

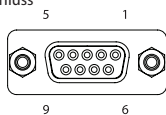
Modell **RGW-PR**

Spezifikation

Bezeichnung		Spezifikation		Bezeichnung		Spezifikation	
Spannungsversorgung		DC24V ±10 %		Umgebungsbedingungen	Umgebungs-temperatur	0~40 °C	
Stromaufnahme		max. 600 mA			Luftfeuchtigkeit	max. 95 % RH (nicht kondensierend)	
ProfiBus-Spezifikation	Kommunikations-standard	DB Satellit			Umgebung	keine aggressiven Gase, Ölnebel oder Staub	
	Baudrate	9.6 kbps~12 Mbps		Schutzklasse		IP20	
	Länge des Verbindungskabels	9.6 kbps	1500 m	Gewicht		140 g	
		500 kbps	400 m	Zubehör		Endwiderstand-Platine (Modell TN-1) Anschluss für Not-Aus-Schalter	
		1.5 Mbps	200 m				
		3 Mbps	200 m				
		12 Mbps	100 m				

Netzwerk-Anschluss

Gateway-seitiger Anschluss
D-Sub-9-Pin-Stecker
Geräteseite



Pin-Nr.	Signalbez.	Beschreibung	Pin-Nr.	Signalbez.	Beschreibung
3	B-Linie	Kommunikationsdaten B (RS485)	6	+5V	+5V Ausgang (isoliert)
4	RTS	Sendebereit	8	A-Linie	Kommunikationsdaten A (RS485)
5	GND	Masse-Signal (isoliert)	Gehäuse	Abschirmung	Kabelabschirmung. Mit dem Gehäuse verbunden

* Der anwenderseitige D-Sub-9-Pin-Stecker ist kein Zubehör
* Pin 1, 2, 7 und 9 sind nicht angeschlossen

Gateway R – SIO-Spezifikation



Kommunikationseinheit für den Betrieb von ROBONET via serieller Kommunikation mit einer XSEL-Steuerung oder via Modbus-Kommunikation.

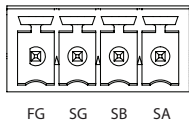
Modell **RGW-SIO**

Spezifikation

Bezeichnung		Spezifikation		Bezeichnung		Spezifikation	
SIO-Spezifikation	Spannungsversorgung	DC24V ±10 %		Umgebungsbedingungen	Umgebungs-temperatur	0~40 °C	
	Stromaufnahme	Max. 60 mA			Luftfeuchtigkeit	max. 95 % RH (nicht kondensierend)	
	Übertragungsweg	RS485 kompatibel (Modbus-Protokoll) 1:1-Verbindung			Umgebung	keine aggressiven oder brennbaren Gase, Ölnebel oder Staub	
	Übertragungsverfahren	Asynchron, Halbduplex		Schutzklasse		IP20	
	Baudrate	Max. 230.4 kbps		Gewicht		140 g	
	Kabellänge	100 m max.		Zubehör		Endwiderstand-Platine (Modell TN-1) Netzwerk-Anschluss/Anschluss für Not-Aus-Schalter	
	Empfohlenes Kabel	paarweise verdrehtes Kabel (abgeschirmt) x 2					

Netzwerk-Anschluss

Gateway-seitiger Anschluss
MC 1.5/4-G-3.5
(Hersteller: Phoenix Contact)



Kabelseitiger Anschluss
MC 1.5/4-ST-3.5
(Hersteller: Phoenix Contact)
= Standard-Zubehör

Passender kabelseitiger Anschluss

Bezeichnung	Beschreibung
Draht-querschnitt	Aderlitze AWG28-16 (0,14 ~ 1,5 mm ²)
Länge des blanken Draht-endes	7 mm

Technische Daten (Absolut-/Erweiterungseinheit)

AbsolutR-Einheit



Bei Anschluss dieser Pufferbatterie an eine RPCON-Einheit (*1) können inkrementell arbeitende Achsen im Absolut-Betrieb benutzt werden.

*1) Eine AbsolutR-Einheit ist erforderlich pro RPCON-Einheit

Modell **RABU** (RPCON)

* Beim Bestellen einer AbsolutR-Einheit zusammen mit einer Steuerungs-Einheit (RPCON), geben Sie am Ende des Modellcodes der Steuerung, mit dem die Absolut-Einheit installiert werden soll, „-ABU“ an.

Spezifikation

Bezeichnung		Spezifikation				Bezeichnung		Spezifikation	
Allgemeine Spezifikation	Spannungsversorgung	DC24V ±10 %				Umgebungsbedingungen	Umgebungstemperatur	0~40 °C	
	Stromaufnahme	Max. 300 mA					Luftfeuchtigkeit	max. 95 % RH (nicht kondensierend)	
	verwendete Batterie	Nickel-Metallhydrid-Batterie (Ni-MH)					Umgebung	keine aggressiven oder brennbaren Gase, Ölnebel oder Staub	
	Ladezeit	Ca. 78 Stunden				Schutzklasse		IP20	
	Batterie-Lebensdauer	3 Jahre				Gewicht		330 g	
	Zulässige Encoder-Umdrehung (U/min)	800	400	200	100	Zubehör	ROBONET-Anschluss-Platine (Modell JB-1)		
	Stand-By-Zeit der Positionsdaten (Std.)	120	240	360	480		Anschluss für Absolut-Spezifikationen (Modell JB-1)		
							Anschluss für Stromversorgung (Modell PP-1)		

Erweiterungs-Einheit



Erweiterungs-Einheit zur Verbindung mehrerer ROBONET-Einheiten auf zwei Linien bei begrenztem Raum mittels Kommunikationsverbindungskabel.

Die Erweiterungs-Einheit ermöglicht auch Einzel-Steuerungen wie SCON im Netzwerk zu betreiben durch Anschluss eines Verbindungskabels zwischen der letzten Erweiterungs-Einheit und der Steuerung.

Modell **REXT** (RPCON)

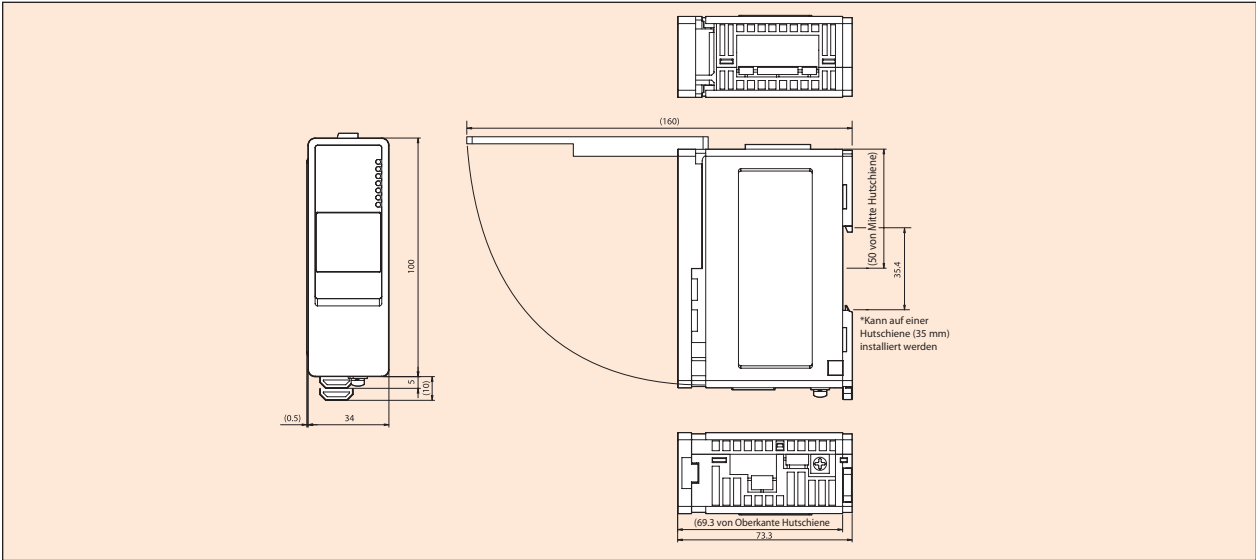
Spezifikationen

Bezeichnung		Spezifikation
Allgemeine Spezifikationen	Spannungsversorgung	DC24V ±10 %
	Stromaufnahme	Max. 100 mA
Umgebungsbedingungen	Umgebungstemperatur	0~40 °C
	Luftfeuchtigkeit	max. 95 % RH (nicht kondensierend)
	Umgebung	keine aggressiven oder brennbaren Gase, Ölnebel oder Staub
Schutzklasse		IP20
Gewicht		140 g
Zubehör		ROBONET-Anschluss-Platine (Modell JB-1) Anschluss für Stromversorgung (Modell PP-1)

(Hinweis) Das Kabel, das bei Vernetzung des ROBONET verwendet wird, unterscheidet sich von dem bei Verbindung mit einer einzelnen Steuerung. Details siehe bei Systemkonfiguration (ROBONET Erweiterungs-Einheit) S. 113.

Äußere Abmessungen

GatewayR, RPCON und AbsolutR-Einheit haben alle die gleiche Abmessungen.

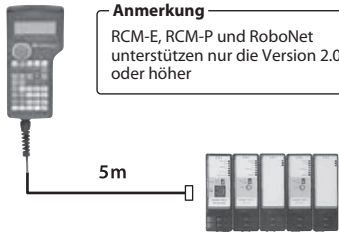


Optionen

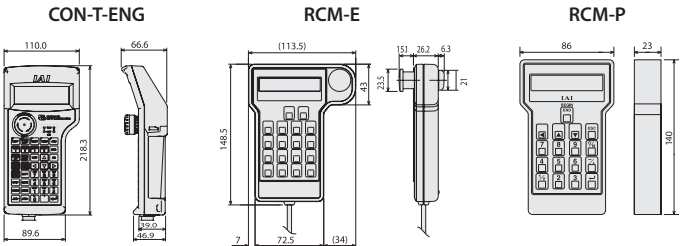
Handprogrammiergerät

- Merkmale** Ein Handprogrammiergerät zur Eingabe von Positionen, Testläufen, Überwachung und anderen Funktionen
- Modell** **CON-T-ENG** (Standard)
RCM-E (einfaches Programmiergerät)
RCM-P (Dateneingabegerät)

Konfiguration



Anmerkung
RCM-E, RCM-P und RoboNet unterstützen nur die Version 2.08 oder höher



Spezifikation

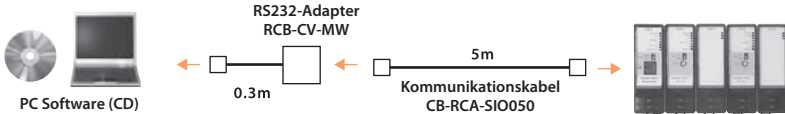
* ohne CE-Zeichen

Bezeichnung	CON-T-ENG	RCM-E (*)	RCM-P (*)
Dateneingabe	○	○	○
Achsbewegungen	○	○	—
Temperatur und Feuchtigkeit	Temperatur: 0-40 °C; Feuchtigkeit: max. 85 % RH		
Umgebungsbedingungen	keine korrosiven Gase		
Schutzklasse	IP54	—	—
Gewicht	ca. 400 g	ca. 400 g	ca. 360 g
Kabellänge	5 m		
LCD-Display	20 Zeichen x 4 Zeilen	16 Zeichen x 2 Zeilen	16 Zeichen x 2 Zeilen

PC-Software (nur Windows)

- Merkmale** Ein Softwareprogramm, das den Systemstart unterstützt, durch Eingabe von Programmen und Positionen, Testabläufen und Überwachung. Erweiterte Funktionen zur Fehlersuche helfen, die Stillstandszeit zu verringern.
- Modell** **RCM-101-MW-EU** (mit Kommunikationskabel und RS232-Adapter)

Konfiguration

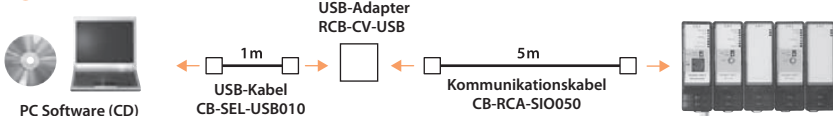


Anmerkung
RoboNet unterstützt nur Version 6.04 oder höher



- Modell** **RCM-101-USB-EU** (mit Kommunikationskabel, USB-Adapter und USB-Kabel)

Konfiguration



Anmerkung
RoboNet unterstützt nur Version 6.04 oder höher



IK-P-Serie
Kat.-Auszug-Nr. 0309-D

Irrtümer und Änderungen als Folge des
technischen Fortschritts vorbehalten



Providing quality products
since 1986



Ihr Ansprechpartner für IAI-Produkte:

Schlüter Automation und Sensorik GmbH
Bergstr. 2
D-79674 Todtnau - Germany

Tel: +49 (0) 7671 99256-0
Fax: +49 (0) 7671 99256-50

Internet: www.linerachsensysteme.de

Hotline: 0180-2-LINEAR (14 ct./Anruf)