



## 230 VAC Servomotor

## RCS2

(KRIET R)

mit zugehörigen Steuerungen SCON, SSEL und XSEL



Motor mit Kupplung

Einbaumotor (direkt gekoppelt)

RCS2CR

RCS2W

Serie

Aluminium-Rahmen

Stahl-Rahmen

Aluminium-Rahmen

Motor mit Kupplung

Abgewinkelter Motor

Einbaumotor (direkt gekoppelt)

Breite 40mm

Breite 52mm

Breite 58mm

Breite 73mm

Breite 60mm

Breite 80mm

Breite 52mm

Breite 37mm

Breite 37mm

RCS2CR-SA4C 253

RCS2CR-SS7C 261

RCS2CR-SA5D 265

257

259

263

60 mm

68 mm

80

RCS2CR-SA5C

RCS2CR-SA6C

RCS2CR-SA7C

RCS2CR-SS8C

RCS2CR-SA6D

RCS2W-RA4C

RCS2W-RA4D

RCS2W-RA4R

CC	YLINDER				
	Motor mit Kupplung	Aluminium-Rahmen	Breite 40mm	RCS2-SA4C	73
	Wotor mit Kupplung	Aluminium-naminem	Breite 52mm	RCS2-SA5C	75
			Breite 58mm	RCS2-SA6C	77
			Breite 73mm	RCS2-SA7C	79
		Stahl-Rahmen	Breite 60mm	RCS2-SS7C	81
RCS2		Statii-natiitiett	Breite 80mm	RCS2-SS8C	83
	Einbaumotor	Aluminium-Rahmen	Breite 40mm	RCS2-SA4D	85
Serie	(direkt gekoppelt)	Aluminium-nammen	Breite 52mm	RCS2-SA5D	87
			Breite 58mm	RCS2-SA6D	89
	Abgewinkelter Motor	Aluminium-Rahmen	Breite 40mm	RCS2-SA4R	91
Schlitten	Abgewinkeiter wotor	Aluminium-nammen	Breite 52mm	RCS2-SA4R	93
			Breite 58mm	RCS2-SA6R	95
			Breite 73mm	RCS2-SA7R	
		Stahl-Rahmen			97
		Stani-Hanmen	Breite 60mm	RCS2-SS7R	99
			Breite 80mm	RCS2-SS8R	101
	Standard	Motor mit Kupplung	ø 37mm	RCS2-RA4C	153
			Breite 55mm	RCS2-RA5C	155
		Einbaumotor (direkt gekoppelt)	ø 37mm	RCS2-RA4D	157
			Breite 75mm	RCS2-RA7AD	159
			Breite 75mm	RCS2-RA7BD	161
Dece		Abgewinkelter Motor	ø 37mm	RCS2-RA4R	163
RCS2			Breite 55mm	RCS2-RA5R	165
Serie	Einzelführung	Motor mit Kupplung	ø 37mm	RCS2-RGS4C	167
Jene			Breite 55mm	RCS2-RGS5C	169
		Einbaumotor (direkt gekoppelt)	ø 37mm	RCS2-RGS4D	171
Schub-		(ullekt gekoppelt)	Breite 75mm	RCS2-RGS7AD	173
stange		**	Breite 75mm	RCS2-RGS7BD	175
	Doppelführung	Motor mit Kupplung	ø 37mm	RCS2-RGD4C	177
		Fig. 1	Breite 55mm	RCS2-RGD5C	179
		Einbaumotor (direkt gekoppelt)	ø 37mm	RCS2-RGD4D	181
		( 5	Breite 75mm	RCS2-RGD7AD	183
			Breite 75mm	RCS2-RGD7BD	185
RCS2	Arm-Typ		Breite 58mm	RCS2-A4R	195
NC32			Breite 68mm	RCS2-A5R	197
Serie			Breite 58mm	RCS2-A6R	199
Arm	Flach-Typ		Breite 68mm	RCS2-F5D	201
Flach					
RCS2	2-Finger-Greifer	Langhub-Typ	Breite 104mm		
RC32	_	- "	} Desits 004	DOCO ODO	247
Serie			Breite 284mm	RCS2-GR8	217
-50170					
Greifer					
DCCO		Einbaumotor (direkt gekoppelt)	Breite 64mm	RCS2-RT6	223
RCS2		Abgewinkelter Motor	Breite 64mm	RCS2-RT6R	225
Serie		Abgewinkelter Motor	D.OILO OTIIIII	1.502 111011	223
		mit Hohlwelle	Breite 68mm	RCS2-RT7R	227
Rotations- achse		THE FIOLIWEIG	Diole collin	11002-111711	221

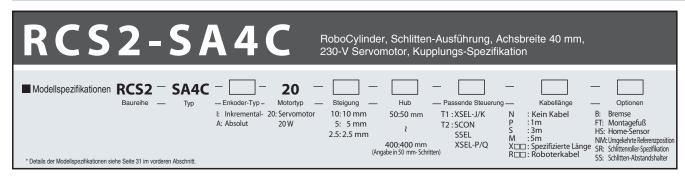


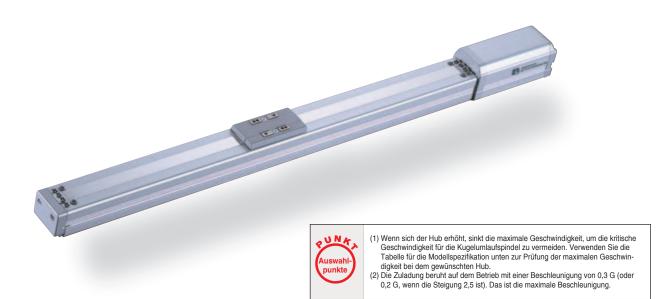
19(20) 103(104) 187(188) RCS2 mit 230 VAC Servomotor 203(204) 229(230) 269(270)

20w 30w

60w

# 60w





#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Motorlei- Steigung Maximale Zuladung (Hinweis 1) Wirksame stung (W) (mm) Horizontal (kg) Vertikal (kg) Längskraft (N) Hub Modell (mm) RCS2-SA4C-1-20-10-2-3-4-5 50 ~ 400 (Angabe in 50 mm- Schritter RCS2-SA4C-1 -20-5-2 - 3 - 4 - 5 20 5 6 2.5 39.2 RCS2-SA4C-1 -20-2.5-2 - 3 - 4 - 5 2.5

## ■ Hub und maximale Geschwindigkeit

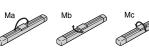
Hub Steigung	50 ~ 400 (Angabe in 50 mm- Schritten)
10	665
5	330
2.5	165

(Einheit: mm/s)

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

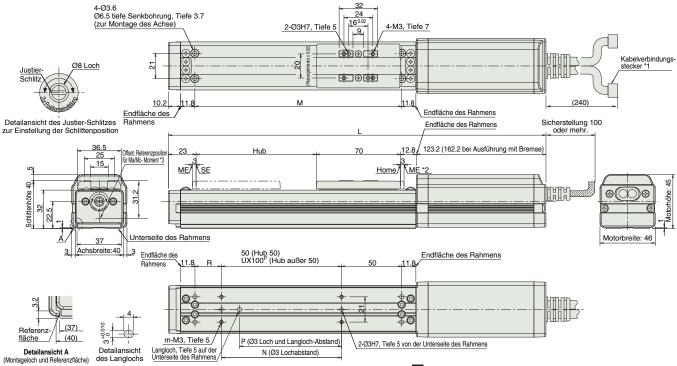
Optionen		
Name	Modell	Seite
Bremse	В	381
Montagefuß	FT	383
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388
Schlittenabstandshalter	SS	388
	•	•

Allgemeine Spezifikationen					
Artikel	Beschreibung				
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10				
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm				
Spiel	0.1 mm oder weniger				
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert				
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7N • m Mb : 3.9N • m MC : 6.8N • m				
Zulässige Auskragung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger				
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)				





- Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
   Der Schlitten f\u00e4nt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht ber\u00fchrt. ME: Mechanische Endposition SE: Hub- Endposition
   Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments



#### Abmessungen und Gewicht pro Hub

		Hub	50	100	150	200	250	300	350	400
		Ohne Bremse	279	329	379	429	479	529	579	629
	_	Mit Bremse	318	368	418	468	518	568	618	668
		М	122	172	222	272	322	372	422	472
		N	50	100	100	200	200	300	300	400
		Р	35	85	85	185	185	285	285	385
		R	22	22	72	22	72	22	72	22
		U	-	1	1	2	2	3	3	4
		m	4	4	4	6	6	8	8	10
[	Gewicht (kg)		0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

#### Steuerung

### Passende Steuerungen

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte			
7-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-20 ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte	Einphasig	360 VA max.  * 1- Achs- Spezifikation, betrieben mit 150 W	
Serieller Kommunikations- typ			Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	100 VAC  Einphasig 230 VAC  Dreiphasig 230 VAC		→325
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20 ① -NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	(nur XSEL-P/Q)		→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  \* (1) bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

  \* (2) bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  \* (3) bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

60w

CS2-SA5C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen RCS2 - SA5C - Baureihe - Typ - 6

- Enkoder-Typ -Motortyp I: Inkremental- 20: Servomotor A: Absolut

Steigung 12:12 mm 6: 6 mm

3: 3 mm

Hub 50:50 mm T1:XSEL-J/K T2:SCON ζ SSEL XSEL-P/Q 500:500 mm (Angabe in 50 mm- Schritten)

Kabellänge

N : Kein Kabel B: Bremse
P : 1 m FT: Montagefuß
S : 3 m HS: Home-Sensor
M : 5 m
X□□ : Spezifizierte Länge
R□□ : Roboterkabel

B B Bremse
HM: Montagefuß
S HOME-Sensor
NM: Umgekehrte Referenzposition

Optionen

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt



#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Erklärung der Ziffern 🛈 Enkoder-Typ 🙋 Hub

 and Landdarig						
Modell	Motorlei-	Steigung	Maximale Zuladu	ng (Hinweis 1)	Wirksame	Hub
Modell	stung (W)	(mm)	Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	Längskraft (N)	(mm)
RCS2-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2-SA5C-① -20-6-② - ③ - ④ - ⑤	20	6	8	2	33.3	50 ~ 500 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

③ Passende Steuerung ④ Kabellänge ⑤ Optionen

## ■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)
12	800	760
6	400	360
3	200	190

(Einheit: mm/s)

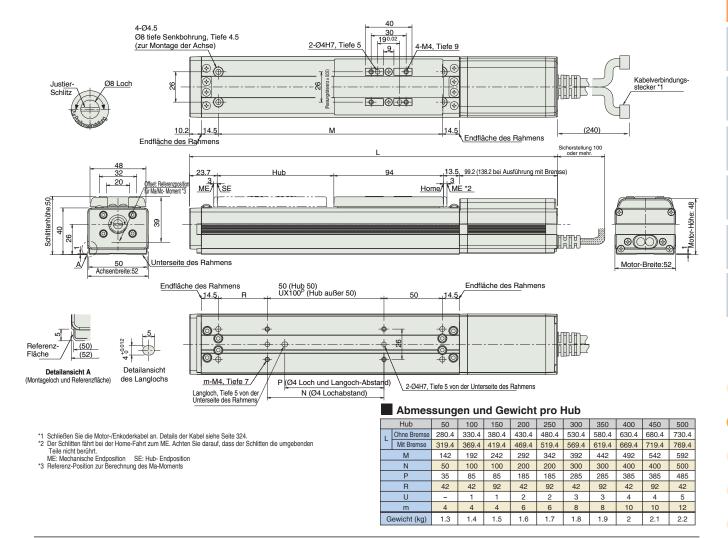
Optionen		
Name	Modell	Seite
Bremse	В	381
Montagefuß	FT	383
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen					
Artikel	Beschreibung				
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10				
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm				
Spiel	0.1 mm oder weniger				
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert				
Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb : 6.8N • m MC : 11.7N • m				
Zulässige Auskragung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 mm oder weniger				
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)				









#### Steuerung

## Passende Steuerungen

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte			
7-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-20 ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte	Einphasig		
Serieller Kommunikations- typ			Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max.  * 1- Achs- Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	(nur XSEL-P/Q)		→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.
  \*(1) bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
  \*(2) bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
  \*(3) bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

CS2-SA6C RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs- Spezifikation ■ Modellspezifikationen RCS2 - SA6C - Enkoder-Typ -Motortyp Hub Baureihe ---Steigung - Passende Steuerung Kabellänge Optionen I: Inkremental- 30: Servomotor 12:12 mm 50:50 mm T1:XSEL-J/K : Kein Kabel Bremse N : Kein Kabel b: Bieffise P : 1m FT: Montagefuß S : 3m HS: Home-Sensor M : 5m NM: Umgekehre Referenzposition NM: Umgekehre Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation A: Absolut 6: 6 mm T2:SCON ζ 3: 3 mm SSEL XSEL-P/Q 600:600 mm (Angabe in 50 mm- Schritten) \* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt



#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Erklärung der Ziffern 🛈 Enkoder-Typ 🙋 Hub

Motorlei- Steigung Maximale Zuladung (Hinweis 1) Wirksame stung (W) (mm) Horizontal (kg) Vertikal (kg) Längskraft (N) Hub Modell (mm) RCS2-SA6C-1-30-12-2-3-4-5 1.5 50 ~ 600 RCS2-SA6C-1 -30-6-2 - 3 - 4 - 5 30 6 12 3 48.4 (In 50 mm-Schritten) RCS2-SA6C-1 -30-3-2 - 3 - 4 - 5 3 18 96.8

3 Passende Steuerung 4 Kabellänge 5 Optionen

## ■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(Einheit: mm/s)

30w

60w

150w

Optionen					
Name	Modell	Seite			
Bremse	В	381			
Montagefuß	FT	383			
Home-Sensor	HS	385			
Umgekehrte Referenzposition	NM	385			
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388			
Schilltenroller-Spezilikation	SH	388			

Allgemeine Spezifikationen				
Artikel	Beschreibung			
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10			
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm			
Spiel	0.1 mm oder weniger			
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert			
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9N • m Mb : 12.7N • m MC : 18.6N • m			
Zulässige Auskragung	Ma: 220 mm oder weniger, Mb/Mc: 220 mm oder weniger			
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)			



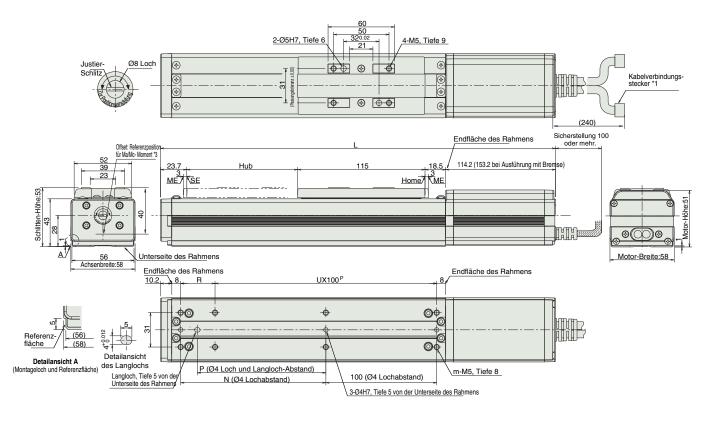






60 mm





- 11 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
   22 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
   ME: Mechanische Endposition
   32 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments

#### Abmessungen und Gewicht pro Hub

	Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
Ι,	Ohne Bremse	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
ľ	Mit Bremse	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
	N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
Г	Р	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
	R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
Г	U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
	m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
	Gewicht (kg)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

### **Steuerung**

## Passende Steuerungen

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte			
7-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-30 (Î)-NP-2- (Ž)	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC	360 VA max.  * 1- Achs- Spezifikation, betrieben mit 150 W	
Serieller Kommunikations- typ		3CON-C-30 ()-NF-2- (2)	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte			→325
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC		
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-30 ① -NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	- (nur XSEL-P/Q)		→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-30 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  \* (1) bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

  \* (2) bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  \* (3) bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

# CS2-SA7C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 73 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

XSEL-P/Q

■ Modellspezifikationen RCS2 - SA7C -Baureihe ---

- Enkoder-Typ -Motortyp I: Inkremental- 60: Servomotor

A: Absolut

Steigung 16:16 mm 8: 8 mm

4: 4 mm

Hub - Passende Steuerung T1:XSEL-J/K 100:100 mm T2:SCON γ SSEL

800:800 mm (Angabe in 100 mm- Schritten)

Kabellänge

Optionen N : Kein Kabel BE: Bremse Kabelausgang Ende P:1m BL: Bremse Kabelausgang links S:3m BR: Bremse Kabelausgang rechts M:5m NM:Umgekehrte Referenzposition R□□: Roboterkabel SR: Schlittenroller-Spezifikation

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt



#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei- stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladu Horizontal (kg)	,	**IIItouiiio	Hub (mm)
RCS2-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤		16	12	3	63.8	
RCS2-SA7C-① -60-8-② - ③ - ④ - ⑤	60	8	25	6	127.5	100 ~ 800 (In 100 mm-Schritten)
RCS2-SA7C-1 -60-4-2 -3-4-5		4	40	12	255.0	

Hub Steigung	100 ~ 600 (In 100 mm-Schritten)	700 (mm)	800 (mm)
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

60w

100w

150w

#### Optionen Name Model Bremse Kabelausgang Ende BF 381 Bremse Kabelausgang links BL 381 Bremse Kabelausgang rechts BR 381 Umgekehrte Referenzposition NM 385 Schlittenroller-Spezifikation SR 388

Allgemeine Spezifikationen				
Artikel	Beschreibung			
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10			
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm			
Spiel	0.1 mm oder weniger			
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert			
Zulässiges Lastmoment	Ma: 13.9N • m Mb : 19.9N • m MC : 38.3N • m			
Zulässige Auskragung	Ma: 230 mm oder weniger, Mb/Mc: 230 mm oder weniger			
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)			

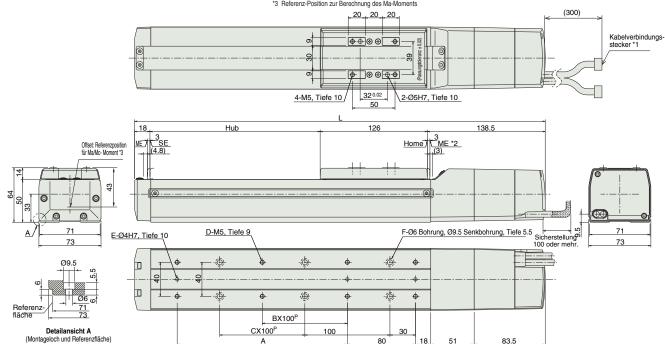


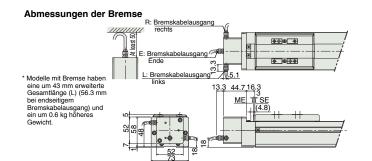






\*11 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
\*2 Der Schlitten f\u00e4hn bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht ber\u00fchrt. ME: Mechanische Endposition SE: Hub- Endposition
\*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments





#### Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600	700	800
L	382.5	482.5	582.5	682.5	782.5	882.5	982.5	1082.5
Α	100	200	300	400	500	600	700	800
В	0	1	2	3	4	5	6	7
С	0	1	2	3	4	5	6	7
D	6	8	10	12	14	16	18	20
E	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	6	8	10	12	14	16	18
Gewicht (kg)	2.6	3.0	3.5	3.9	4.4	4.8	5.3	5.7

### Steuerung

### Passende Steuerungen

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte			
7-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-60 (Î)-NP-2- (②)	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC	360 VA max.  * 1- Achs- Spezifikation, betrieben mit 150 W	
Serieller Kommunikations- typ		300N C 00 () NI 2 (2)	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte			→325
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC		
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60 ① -NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	- (nur XSEL-P/Q)		→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-60 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  \* (1) bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

  \* (2) bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  \* (3) bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

## CS2-SS7C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 60 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation, Stahl-Rahmen

■ Modellspezifikationen RCS2 - SS7C Baureihe ---Тур

- Enkoder-Typ -Motortyp I: Inkremental- 60: Servomotor A: Absolut 60 W

Hub Steigung 12:12 mm 100:100mm 6: 6 mm

- Passende Steuerung T1:XSEL-J/K T2:SCON ζ SSEL XSEL-P/Q 600:600mm (Angabe in 50 mm- Schritten)

Kabellänge : Kein Kabel N : Kein Kabel
P : 1m
S : 3m
M : 5m
X□□: Spezifizierte Länge
R□□: Roboterkabel

Optionen Bremse NM: Umgekehrte Referenzpositior SR: Schlittenroller-Spezifikation

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt



#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

#### Motorlei- Steigung Maximale Zuladung (Hinweis 1) Wirksame stung (W) (mm) Horizontal (kg) Vertikal (kg) Längskraft (N) Hub Modell (mm) RCS2-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤ 85 100 ~ 600 100 mm-Schritter RCS2-SS7C-1 -60-6-2 - 3 - 4 - 5 30 170

## ■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	100 ~ 500 (In 100 mm-Schritten)	600 (mm)
12	600	470
6	300	230

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

(Einheit: mm/s)

Optionen					
Name	Modell	Seite			
Bremse	В	381			
Umgekehrte Referenzposition	NM	385			
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388			

Allgemeine Spezifikationen				
Artikel	Beschreibung			
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10			
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm			
Spiel	0.05 mm oder weniger			
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert			
Zulässiges Lastmoment	Ma: 14.7N • m Mb : 14.7N • m MC : 33.3N • m			
Zulässige Auskragung	Ma: 300 mm oder weniger, Mb/Mc: 300 mm oder weniger			
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)			

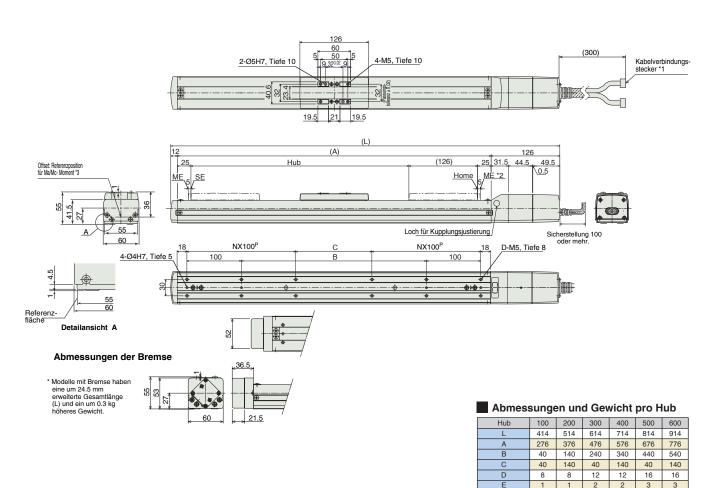








- Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
   Der Schlitten f\u00e4nt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht ber\u00fchrt. ME: Mechanische Endposition SE: Hub- Endposition
   Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments



#### Steuerung

### Passende Steuerungen

Achsen der RCS2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

П	Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
	Positionier modus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		360 VA max.  * 1- Achs- Spezifikation, betrieben mit 150 W	
	7-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-60 (Î)-NP-2- (Ž)	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte	Einphasig		
	Serieller Kommunikations- typ		SCUIN- C-00 (1) -NP-2- (2)	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte			→325
	Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
	Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60 ① -NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	(nur XSEL-P/Q)		→355
	Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-60 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

Gewicht (kg)

3.2 3.8 4.5 5.1

5.8 6.4

- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  \*① bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

  \*② bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  \*③ bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt

# CS2-SS8C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 80 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation, Stahl-Rahmen

■ Modellspezifikationen RCS2 — SS8C - Enkoder-Typ -Motortyp Baureihe -

I: Inkremental- 100: Servomotor A: Absolut 100 W 150: Servomotor 150 W

Hub Steigung 20: 20 mm 100:100mm 10:10 mm ζ

T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL

Kabellänge N : Kein Kabel
P : 1m
S : 3m
M : 5m
X□□: Spezifizierte Länge
R□□: Roboterkabel

Optionen Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation

XSEL-P/Q 1000:1000 mm (Angabe in 100 mm- Schritten)



## Modellspezifikationen

Steigung und Zulädung						
Modell		Steigung	Maximale Zuladu	,	Wirksame	Hub
Wiodell	stung (W)	(mm)	Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	Längskraft (N)	(mm)
RCS2-SS8C-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	
RCS2-SS8C-1 -100-10-2 - 3-4-5	100	10	40	8	169	100 ~ 1000
RCS2-SS8C-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	128	(In 100 mm-Schritten
RCS2-SS8C-1 -150-10-2 -3-4-5	130	10	60	12	256	

				4
Hub u	nd max	imale Ge	schwindigkei	t

Hub Steigung	100 ~ 600 (In 100 mm-Schritten)				1000 (mm)
20	1000	960	765	625	515
10	500	480	380	310	255

(Einheit: mm/s)

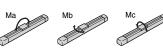
Optionen							
Name	Modell	Seite					
Bremse	В	381					
Umgekehrte Referenzposition	NM	385					
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388					

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

Aligemente Spezifikationen					
Artikel	Beschreibung				
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø16 mm, gerollt C10				
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm				
Spiel	0.05 mm oder weniger				
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert				
Zulässiges Lastmoment	Ma: 36.3N • m Mb : 36.3N • m MC : 77.4N • m				
Zulässige Auskragung	Ma: 450 mm oder weniger, Mb/Mc: 450 mm oder weniger				
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)				

Richtung des zulässigen Lastmoments

Allgemeine Spezifikationen









20w

30w

100v

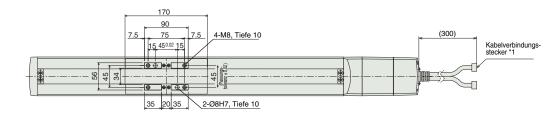
30w 60w

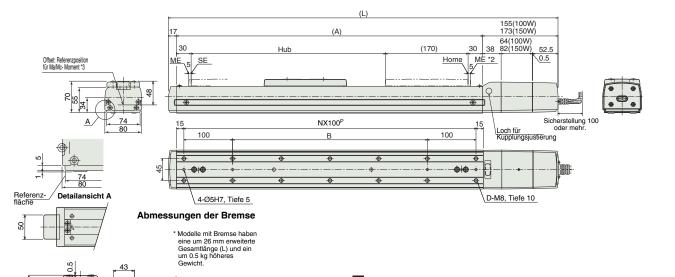
100w

150w

Abmessungen

- Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
   Der Schlitten f\u00e4nt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht ber\u00fchrt. ME: Mechanische Endposition SE: Hub- Endposition
   Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments





#### Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L (100W)	502	602	702	802	902	1002	1102	1202	1302	1402
L (150W)	520	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420
Α	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
В	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
Gewicht (kg)	6.5	7.6	8.7	9.8	10.9	12.0	13.1	14.2	15.3	16.4

### Steuerung

### Passende Steuerungen

	Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
P	ositionier modus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte			
P	7-Punkt- neumatik-Modus		SCON- C-100 ① -NP-2- ②	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig		
k	Serieller Kommunikations- typ		SCON- C-150 ① -NP-2- ②	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	Dreiphasig * 1- 230 VAC Spezi	360 VA max.	→325
	Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)		* 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
	Programm- steuerungstyp I oder 2 Achsen		SSEL- C-1-100①-NP-2- ② SSEL- C-1-150①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	(nur XSEL-P/Q)	mit 150 W	→355
	Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-100 ① -N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-150 ① -N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  \*① bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

  \*② bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  \*③ bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

60w

## CS2-SA4D ■ Modellspezifikationen RCS2 - SA4D -Baureihe — - Enkoder-Typ -I: Inkremental- 20: Servomotor

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 230-V Servomotor, kupplungsloser Einbaumotor

Motortyp Hub Steigung Kabellänge Optionen 10:10 mm 50:50 mm T1:XSEL-J/K

T2:SCON

SSEL XSEL-P/Q 300:300 mm (Angabe in 50 mm- Schritten)

N : Kein Kabel
P : 1m
S : 3m
M : 5m
X□□: Spezifizierte Länge
R□□: Roboterkabel BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts BR: Bremse Kabelausgang rechts NM: Umgekehrte Referenzposition

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt



5: 5 mm

2.5: 2.5 mm

- (1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei- stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladu Horizontal (kg)			Hub (mm)
RCS2-SA4D-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6	
RCS2-SA4D-1 -20-5-2 -3 -4 -5	20	5	6	2.5	39.2	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-SA4D-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

A: Absolut

Hub Steigung	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
12	665
6	330

165

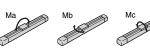
(Einheit: mm/s)

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

Optionen		
Name	Modell	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen					
Artikel	Beschreibung				
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10				
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm				
Spiel	0.1 mm oder weniger				
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert				
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7N • m Mb : 3.9N • m MC : 6.8N • m				
Zulässige Auskragung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger				
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)				



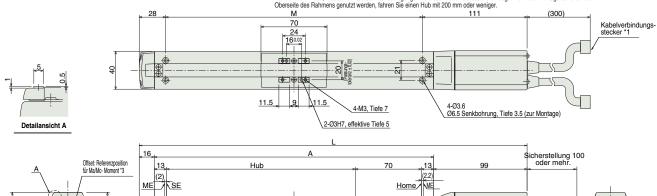


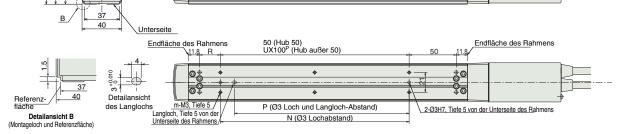


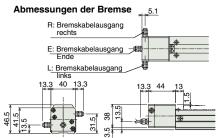
- 11 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
  22 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt. Met. Mechanische Endposition SE: Hub-Endposition
  38 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments
  43 Wenn die Achse nur an den däfür vorgesehenen Montagelöchern an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwinden, was abnormale Schlittenbewegungen verursacht oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

  M. 111 (300)

\_\_\_\_







31.2

\* Modelle mit Bremse haben eine um 28 mm erweiterte Gesamtlänge (L) (41,3 mm bei endseitigem Bremskabelausgang) und ein um 0,2 kg höheres Gewicht.

Abmessungen und Gewicht pro Hub										
Hub	50	100	150	200	250	300				
L	261	311	361	411	461	511				
Α	146	196	246	296	346	396				
M	122	172	222	272	322	372				
N	50	100	100	200	200	300				
Р	35	85	85	185	185	285				
R	22	22	72	22	72	22				
U	-	1	1	2	2	3				
m	4	4	4	6	6	8				
Gewicht (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3				

#### Steuerung

### Passende Steuerungen

ſ	Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
	Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte			
	7-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-20 (Î)-NP-2- (Ž)	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte	Einphasig		
	Serieller Kommunikations- typ		300N C 25 () NI 2 (2)	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	100 VAC Einphasig 230 VAC	360 VA max.	→325
	Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC	* 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
	Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20 ① -NP-2- ②	Programmierbarer  Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann		(nur XSEL-P/Q)	mit 150 W	→355
	Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen-Spezifikation.

  \*① bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

  \*② bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  \*③ bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt

#### CS2-SA5 RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 230-V Servomotor, kupplungsloser Einbaumotor ■ Modellspezifikationen RCS2 - SA5D -Baureihe — - Enkoder-Typ -Motortyp Hub Steigung N : Kein Kabel BE: Bremse Kabelausgang Ende P : 1 m BL: Bremse Kabelausgang Inde S : 3 m BR: Bremse Kabelausgang Inde M : 5 m SM: Umgekehtre Referenzposition M: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkabel Kabellänge I: Inkremental- 20: Servomotor 12: 12mm 50:50 mm T1:XSEL-J/K A: Absolut 6: 6 mm T2:SCON 3: 3 mm SSEL



XSEL-P/Q

500:500 mm (Angabe in 50 mm- Schritten)

#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei- stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladu Horizontal (kg)	ng (Hinweis 1) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-SA5D-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
RCS2-SA5D-① -20-6-② - ③ - ④ - ⑤	20	6	8	2	33.3	50 ~ 500 (In 50 mm-Schritten
RCS2-SA5D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

## ■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)	
12	800	760	
6	400	380	
3	200	190	

(Einheit: mm/s)

Optionen

20w

30w

60w

100w

150w

Optionen		
Name	Modell	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

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

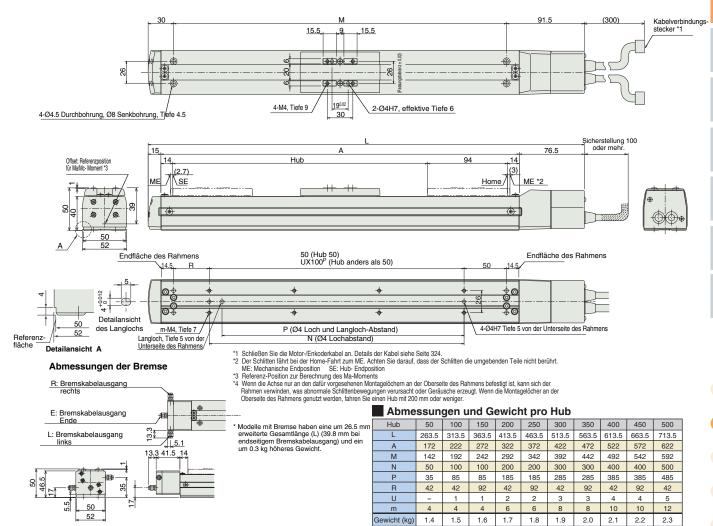
Allgemeine Spezifikationen								
Artikel	Beschreibung							
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10							
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm							
Spiel	0.1 mm oder weniger							
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert							
Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb : 6.8N • m MC : 11.7N • m							
Zulässige Auskragung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 mm oder weniger							
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)							











#### Steuerung

## Passende Steuerungen

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte			
7-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-20 (Î) -NP-2- (Ž)	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte	Einphasig 100 VAC		
Serieller Kommunikations- typ		SCON- C-20 (1)-NP-2- (2)		64 Punkte	360 VA max.	→325	
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	230 VAC  Dreiphasig 230 VAC	* 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann		- (nur XSEL-P/Q) betrieben mit 150 W		→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  \* (1) bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

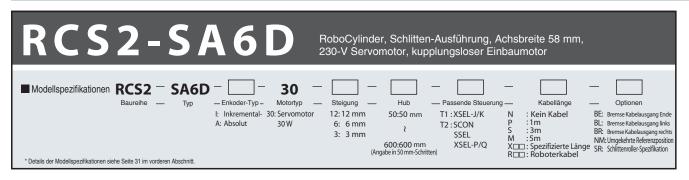
  \* (2) bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  \* (3) bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

60w

### 150w RCS2-SA6D

Schlittenroller-Spezifikation





- Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwin-
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei- stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladu Horizontal (kg)	ng (Hinweis 1) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2-SA6D-① -30-6-② - ③ - ④ - ⑤	30	6	12	3	48.4	50 ~ 600 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-SA6D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	

SR

388

	Hub Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
	12	800	760	640	540
1)	6	400	380	320	270
	3	200	190	160	135

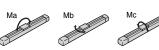
■ Hub und maximale Geschwindigkeit

(Einheit: mm/s)

Optionen		
Name	Modell	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

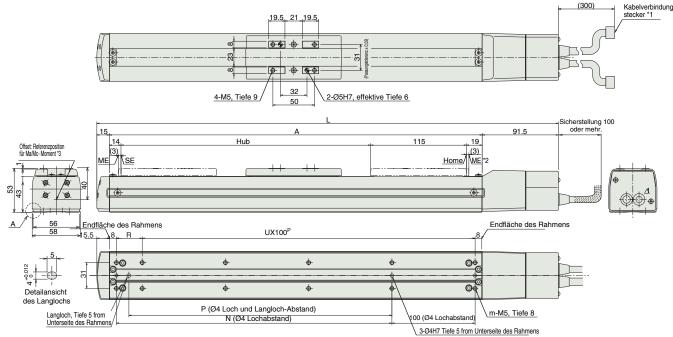
Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Passende Steuerung ④ Kabellänge ⑤ Optionen

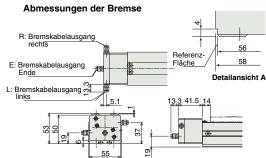
Aligemeine Spezifikationen							
Artikel	Beschreibung						
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10						
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm						
Spiel	0.1 mm oder weniger						
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert						
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9N • m Mb : 12.7N • m MC : 18.6N • m						
Zulässige Auskragung	Ma: 220 mm oder weniger, Mb/Mc: 220 mm oder weniger						
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)						











- 11 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
   22 Der Schlitten f\u00e4nt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht ber\u00fchrt. ME: Mechanische Endposition SE: Hub- Endposition
   33 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments

#### Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	304.5	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5	804.5	854.5
Α	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
Р	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Gewicht (kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5

### Steuerung

### Passende Steuerungen

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte			
7-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-30 (Î)-NP-2- (Ž)	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte	Einphasig	360 VA max.  * 1- Achs- Spezifikation,	
Serieller Kommunikations- typ		3CON-C-30(1)-NF-2- (2)	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC		→325
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		Programm Typ, der bis Achsen steu		1500 Punkte	(nur XSEL-P/Q)	betrieben mit 150 W	→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-30 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  \* (1) bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

  \* (2) bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  \* (3) bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

20w

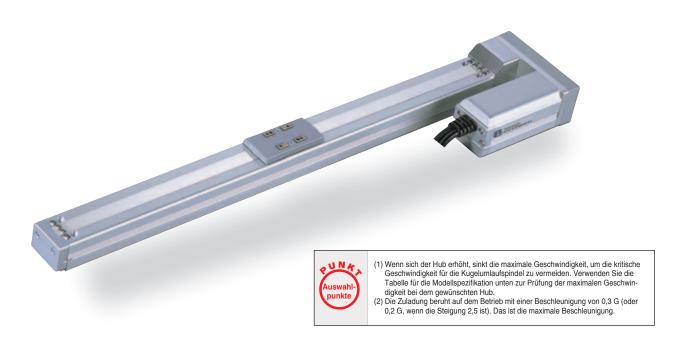
30w

60w

100w

150w

#### CS2-SA4R RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor ■ Modellspezifikationen RCS2 - SA4R -- Enkoder-Typ -Motortyp Hub Baureihe -Steigung - Passende Steuerung Kabellänge Optionen I: Inkremental- 20: Servomotor 10:10 mm T1:XSEL-J/K Bremse 50:50 mm : Kein Kabel A: Absolut 5: 5 mm T2:SCON 2.5: 2.5 mm SSEL XSEL-P/Q 400:400 mm (Angabe in 50 mm- Schritten) \* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei- stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladu Horizontal (kg)			Hub (mm)
RCS2-SA4R-①-20-10-②-③-④-⑤		10	4	1	19.6	
RCS2-SA4R-① -20-5-② - ③ - ④ -⑤	20	5	6	2.5	39.2	50 ~ 400 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-SA4R-1 -20-2.5-2 - 3-4-5		2.5	8	4.5	78.4	

## ■ Hub und maximale Geschwindigkeit

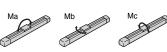
Hub Steigung	50 ~ 400 (In 50 mm-Schritten)
10	665
5	330
2.5	165

(Einheit: mm/s)

Optionen					
Name	Modell	Seite			
Bremse	В	381			
Home-Sensor	HS	385			
Umgekehrte Referenzposition	NM	385			
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387			
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388			
Schlittenabstandshalter	SS	388			

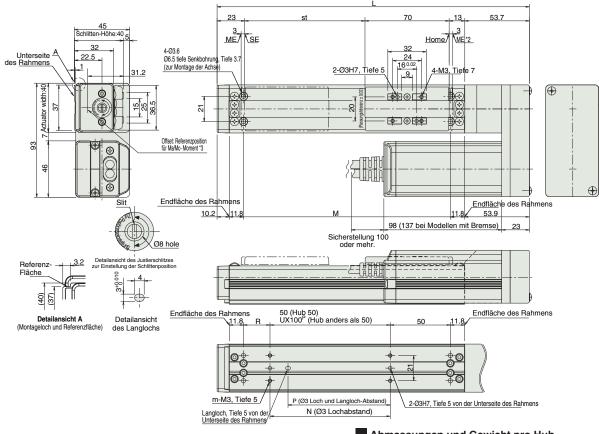
Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Passende Steuerung ④ Kabellänge ⑤ Optionen

Allgemeine Spezifikationen				
Artikel	Beschreibung			
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10			
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm			
Spiel	0.1 mm oder weniger			
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert			
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7N • m Mb : 3.9N • m MC : 6.8N • m			
Zulässige Auskragung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger			
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)			









- \*1 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
  \*2 Der Schlitten f\u00e4hr bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht ber\u00fchrt. ME: Mechanische Endposition SE: Hub- Endposition
  \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments
  \*4 Wenn die Achse nur an den daf\u00fcr vorgesehenen Montlagel\u00f6cher an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwinden, was abnormale Schlittenbewegungen verursacht oder Ger\u00e4usche erzeugt. Wenn die Montagel\u00f6cher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

Abmessungen	und	Cowicht	nro	Hub

Abilicosungen und dewicht pro nab								
Hub	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
М	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
Р	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
Gewicht (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

#### Steuerung

### Passende Steuerungen

	Actisen der NC32-bauteine Konnen mit totgenden Stedendingen betrieben werden, wanten sie den ryp aus, der inten spezienen wurschen an meisten einspricht.						
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte			
7-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-20 ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig	360 VA max.  * 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
Serieller Kommunikations- typ			Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC		→325
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann		1500 Punkte	(nur XSEL-P/Q)	mit 150 W	→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

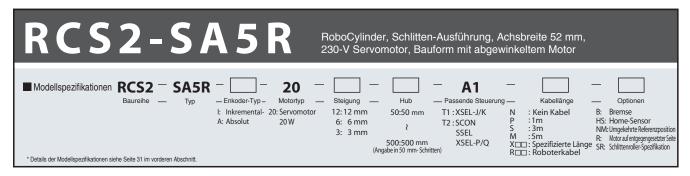
- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  \* (1) bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

  \* (2) bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  \* (3) bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

## 60w 100w





#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Erklärung der Ziffern 🛈 Enkoder-Typ 🙋 Hub

	and Luiddang						
	Modell		Steigung	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame	Hub
			(mm)	Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	Längskraft (N)	(mm)
	RCS2-SA5R-①-20-12-②-③-④-⑤		12	4	1	16.7	
	RCS2-SA5R-1 -20-6-2 - 3-4-5	20	6	8	2	33.3	$50 \sim 400$ (In 50 mm-Schritten)
	RCS2-SA5R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7	

3 Passende Steuerung 4 Kabellänge 5 Optionen

	Hub Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)		
	12	800	760		
	6	400	360		

200

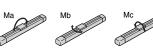
■ Hub und maximale Geschwindigkeit

190 (Einheit: mm/s)

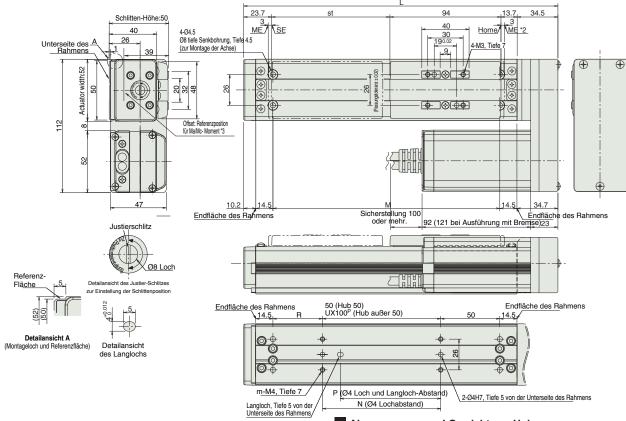
Optionen		
Name	Modell	Seite
Bremse	В	381
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen				
Artikel	Beschreibung			
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10			
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm			
Spiel	0.1 mm oder weniger			
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert			
Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb : 6.8N • m MC : 11.7N • m			
Zulässige Auskragung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 mm oder weniger			
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)			

3







- \*1 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
  \*2 Der Schlitten f\u00e4hr bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht ber\u00fchrt. ME: Mechanische Endposition SE: Hub- Endposition
  \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments
  \*4 Wenn die Achse nur an den daf\u00fcr vorgesehenen Montlagel\u00f6cher an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwinden, was abnormale Schlittenbewegungen verursacht oder Ger\u00e4usche erzeugt. Wenn die Montagel\u00f6cher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

Abmessungen und Gewicht pro Hub										
Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
Р	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	92	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
Gowicht (kg)	1.5	16	17	1.8	10	2.0	2.1	2.2	23	2.4

#### Steuerung

### Passende Steuerungen

	Activen der NC32-bauteine Kolliner mit folgenden Stedendrigen bedreben werden, wannen sie den 17p aus, der inten speziellen Wullscheit ant mit steden entspricht.						
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte			
7-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-20 (Î)-NP-2- (②)	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig		
Serieller Kommunikations- typ		M	36011 (220 () 111 2 (6)	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	100 VAC Einphasig 230 VAC	360 VA max.
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q)	* 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte		mit 150 W	→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  \* (1) bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

  \* (2) bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  \* (3) bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

30w

100w

60w

## 150w RCS2-SA6R

CS2-SA6R RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor ■ Modellspezifikationen RCS2 - SA6R -**A1** Baureihe — - Enkoder-Typ -Motortyp Hub Steigung - Passende Steuerung Kabellänge Optionen N : Kein Kabel B: Bremse
P : 1 m HS: Home-Sensor
S : 3 m NM: Umgekehrte Referenzposition
M : 5 m R: Motor auf entgegengesetzter Seite
X□□ : Spezifizierte Länge
R□□ : Roboterkabel I: Inkremental- 30: Servomotor 12:12 mm T1:XSEL-J/K 50:50 mm A: Absolut 6: 6 mm T2:SCON ζ 3: 3 mm SSEL XSEL-P/Q 600:600 mm (Angabe in 50 mm- Schritten) \* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

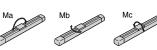
_						
Modell						Hub
		(mm)	Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	Längskraft (N)	(mm)
RCS2-SA6R-①-30-12-②-③-④-⑤		12	6	1.5	24.2	
RCS2-SA6R-① -30-6-② - ③ - ④ - ⑤	30	6	12	3	48.4	50 ~ 600 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-SA6R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8	
Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Passende Steuerung ④ Kabellänge ⑤ Optionen						

		Hub und i	naximale G	escn	winai	gkeii
		Hub Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
		12	800	760	640	540
1)	1)	6	400	380	320	270
		3	200	190	160	135

(Einheit: mm/s)

Optionen							
Name	Modell	Seite					
Bremse	В	381					
Home-Sensor	HS	385					
Umgekehrte Referenzposition	NM	385					
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387					
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388					

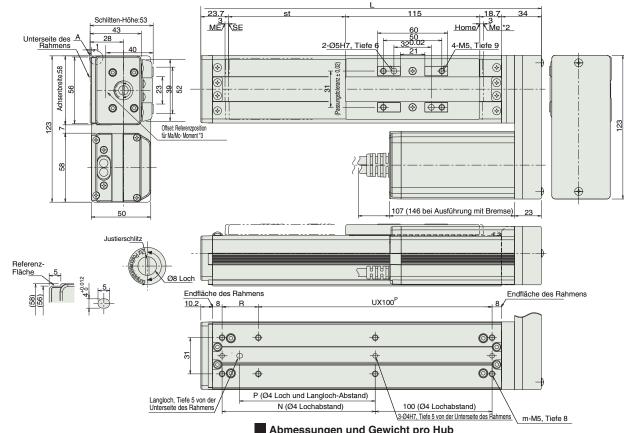
Allgemeine Spezifikationen				
Artikel	Beschreibung			
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10			
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm			
Spiel	0.1 mm oder weniger			
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert			
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9N • m Mb : 12.7N • m MC : 18.6N • m			
Zulässige Auskragung	Ma: 220 mm oder weniger, Mb/Mc: 220 mm oder weniger			
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)			





60 mm

Abmessungen



- 11 Schließen Sie die Molor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
   22 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
   ME: Mechanische Endposition
   32 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments

Abiliessungen und Gewicht pro Hub												
Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
Р	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Gewicht (kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

#### Steuerung

### Passende Steuerungen

	Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
F	ositionier modus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC 360 VA max.	
F	7-Punkt- Pneumatik-Modus	Di	SCON- C-30 (Î)-NP-2- (Ž)	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig		
	Serieller Kommunikations- typ		30014-0-30 (1)-146-2-(2)	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	Einphasig		→325
	Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC	* 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
	Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-30 ① -NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	(nur XSEL-P/Q)	mit 150 W	→355
	Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-30 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

- Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  Die zeichnet den Enkoder- Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

  Die zeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  Die zeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

# CS2-SA7R

■ Modellspezifikationen RCS2 - SA7R -Baureihe ---

- Enkoder-Typ -

Motortyp I: Inkremental- 60: Servomotor A: Absolut

Hub Steigung 16:16 mm 100:100mm 8: 8 mm

4: 4 mm

- Passende Steuerung T1:XSEL-J/K T2:SCON ζ SSEL 800:800 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 73 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

Kabellänge : Kein Kabel XSEL-P/Q

Optionen BE: Bremse Kabelausgang Ende N : KEIN Kabel

P : 1 m BL: Bremse Kabelausgang links
S : 3 m BR: Bremse Kabelausgang inks
M : 5 m

M : 5 m

MM: Umgekehrte Referenzposition
R □□: Roboterkabel
SR: Schlittenroller-Spezifikation

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 4 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

#### Motorlei- Steigung Maximale Zuladung (Hinweis 1) Wirksame stung (W) (mm) Horizontal (kg) Vertikal (kg) Längskraft (N) Hub Modell (mm) RCS2-SA7R-1-60-16-2-3-4-5 100 ~ 800 RCS2-SA7R-1 -60-8-2 - 3 - 4 - 5 60 8 25 6 127.5 100 mm-Schritte RCS2-SA7R-(1)-60-4-(2)-(3)-(4)-(5) 4 255.0

	Hub und r	naximale G	eschwin	ndigkeit
1	Hub	100 ~ 600	700	800

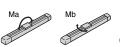
Hub Steigung	100 ~ 600 (In 100 mm-Schritten)	700 (mm)	800 (mm)
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

(Einheit: mm/s)

Optionen					
Name	Modell	Seite			
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381			
Bremse Kabelausgang links	BL	381			
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381			
Umgekehrte Referenzposition	NM	385			
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387			
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388			

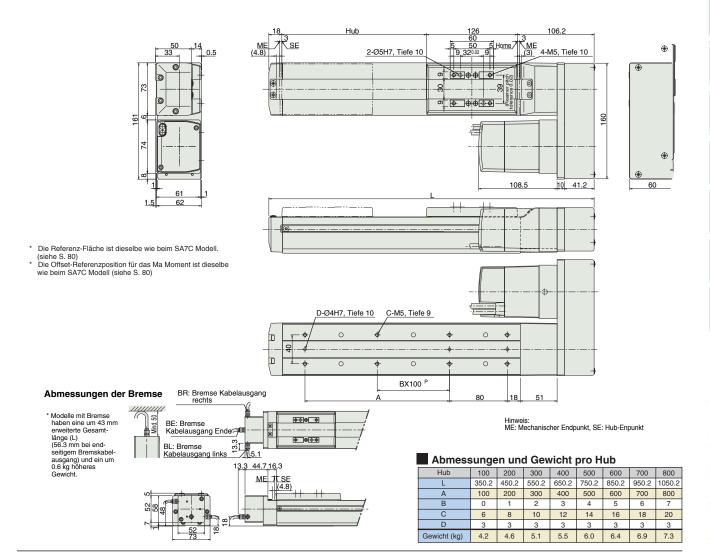
Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Passende Steuerung ④ Kabellänge ⑤ Optionen

Allgemeine Spezifikationen					
Artikel	Beschreibung				
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10				
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm				
Spiel	0.1 mm oder weniger				
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert				
Zulässiges Lastmoment	Ma: 13.9N • m Mb : 19.7N • m MC : 38.3N • m				
Zulässige Auskragung	Ma: 230 mm oder weniger, Mb/Mc: 230 mm oder weniger				
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)				









### Steuerung

### Passende Steuerungen

	Action der nC32-bautenie können intribigenden stederungen betrieben werden, wanten sie den 199 aus, der nitten speziellen wurschen an meisten entspricht.							
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite	
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte				
7-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-60 (Î)-NP-2- (Ž)	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte	Einphasig			
Serieller Kommunikations- typ		3.00N C 00 () NI 2 (2)	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	100 VAC Einphasig 230 VAC	360 VA may	→325	
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig * 1- Achs- 230 VAC Spezifikation,			
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60 ① -NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	(nur XSEL-P/Q)	betrieben mit 150 W	→355	
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen	Total Company	XSEL- ③ -1-60 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365	

- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  \* (1) bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

  \* (2) bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  \* (3) bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt

#### CS2-SS7R RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 60 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor, Stahl-Rahmen ■ Modellspezifikationen RCS2 - SS7R - Enkoder-Typ -Motortyp Hub Baureihe ---Steigung Kabellänge Optionen N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkabel I: Inkremental- 60: Servomotor 12:12 mm Bremse 100:100 mm T1:XSEL-J/K NM: Umgekehrte Referenzposition R: Motor auf entgegengesetzter Seite SR: Schlittenroller-Spezifikation A: Absolut 6: 6 mm T2:SCON γ SSEL

XSEL-P/Q

600:600 mm (Angabe in 100 mm- Schritten)

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub. (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

## Modell RCS2-SS7R-1-60-12-2-3-4-5 RCS2-SS7R-1 -60-6-2 - 3 - 4 - 5

Motorlei-	Steigung	Maximale Zuladu	Wirksame	Hub	
stung (W)	(mm)	Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	Längskraft (N)	(mm)
60	12	15	4	85	100 ~ 600
00	6	30	8	170	(In 100 mm-Schritten)

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

#### ■ Hub und maximale Geschwindigkeit

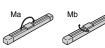
Hub Steigung	100 ~ 500 (In 100 mm-Schritten)	600 (mm)
12	600	470
6	300	230

(Einheit: mm/s)

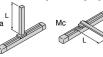
/lodell	Seite
	Jelle
В	381
NM	385
R	387
SR	388
	NM R

Allgemeine Spezifikationen					
Artikel	Beschreibung				
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10				
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm				
Spiel	0.05 mm oder weniger				
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert				
Zulässiges Lastmoment	Ma: 14.7N • m Mb : 14.7N • m MC : 33.3N • m				
Zulässige Auskragung	Ma: 300 mm oder weniger, Mb/Mc: 300 mm oder weniger				
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)				

Richtung des zulässigen Lastmoments







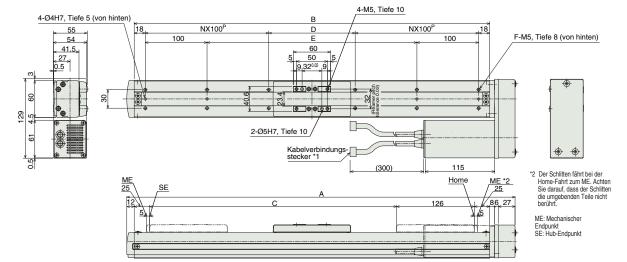
Zulässige Auskragung

60 mm

Abmessungen

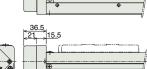
- \*1 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
  \* Der Kabelbiegeradius ist derselbe wie bei den anderen Modellen.

- Die Referenz-Fläche ist dieselbe wie beim SS7C Modell. (siehe S. 82)
   Die Offset-Referenzposition für das Ma Moment ist dieselbe wie beim SS7C Modell (siehe S. 82)
   Bei umgekehrter Referenzposition sind die Maße auf der Motorseite und der ihr gegenüberliegenden Seite umgedreht.



#### Abmessungen der Bremse

\* Modelle mit Bremse haben eine um 24.5 mm erweiterte Gesamtlänge (L) und ein um 0.3kg höheres Gewicht.



#### Abmessungen und Gewicht pro Hub

Abilicasungen und dewicht pro Hub							
Hub	100	200	300	400	500	600	
Α	329	429	529	629	729	829	
В	276	376	476	576	676	776	
С	100	200	300	400	500	600	
D	40	140	40	140	40	140	
Е	40	140	240	340	440	540	
F	8	8	12	12	16	16	
N	1	1	2	2	3	3	
Gewicht (kg)	4.0	4.6	5.2	5.8	6.4	7.0	

#### Steuerung

### Passende Steuerungen

	Active the inc32-batterile konnen microgenaen siederungen betrieben werden, wanien sie den ryp aus, der inten spezienen wurschen antmessen entspricht.								
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite		
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte					
7-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-60 (Î)-NP-2- (②)	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte	Einphasig				
Serieller Kommunikations- typ		300N C 00 () NI 2 (2)	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	100 VAC Einphasig 230 VAC	360 VA max.	→325		
Pulstreibertyp						Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q)	* 1- Achs- Spezifikation,
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60 ① -NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	(Hul ASEL-P/Q)	betrieben mit 150 W	→355		
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-60 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365		

- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  \* (1) bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

  \* (2) bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  \* (3) bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

#### CS2-SS8R RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 80 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor, Stahl-Rahmen ■ Modellspezifikationen RCS2 - SS8R Baureihe — - Enkoder-Typ -Motortyp Hub Steigung Kabellänge Optionen N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkabel I: Inkremental- 100: Servomotor 20: 20 mm Bremse 100:100mm T1:XSEL-J/K NM: Umgekehrte Referenzposition R: Motor auf entgegengesetzter Seite SR: Schlittenroller-Spezifikation A: Absolut 100 W 10:10 mm T2:SCON γ 150: Servomotor 150 W SSEL XSEL-P/Q 1000:1000 mm (Angabe in 100 mm- Schritten) \* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt



#### Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Modell		Steigung	Maximale Zuladu			Hub
	stung (W)	(mm)	Horizontal (kg)	vertikai (kg)	Längskraft (N)	(mm)
RCS2-SS8R-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	
RCS2-SS8R-① -100-10-② - ③ - ④ - ⑤	100	10	40	8	169	100 ~ 1000
RCS2-SS8R-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	128	(In 100 mm-Schritten)
RCS2-SS8R-① -150-10-② - ③ - ④ - ⑤	130	10	60	12	256	
Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Passende Steuerung ④ Kabellänge ⑤ Optionen						

1000	10	500	48
Cabrittan			

20 1000 960 765 625			(mm)	(mm)	(In 100 mm-Schritten)	Steigung
	515	625	765	960	1000	20
10 500 480 380 310	255	310	380	480	500	10

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

(Einheit: mm/s)

Optionen						
Name	Modell	Seite				
Bremse	В	381				
Umgekehrte Referenzposition	NM	385				
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387				
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388				

Allgemeine Spezifikationen					
Artikel	Beschreibung				
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø16 mm, gerollt C10				
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm				
Spiel	0.05 mm oder weniger				
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert				
Zulässiges Lastmoment	Ma: 36.3N • m Mb : 36.3N • m MC : 77.4N • m				
Zulässige Auskragung	Ma: 450 mm oder weniger, Mb/Mc: 450 mm oder weniger				
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)				

Richtung des zulässigen Lastmoments





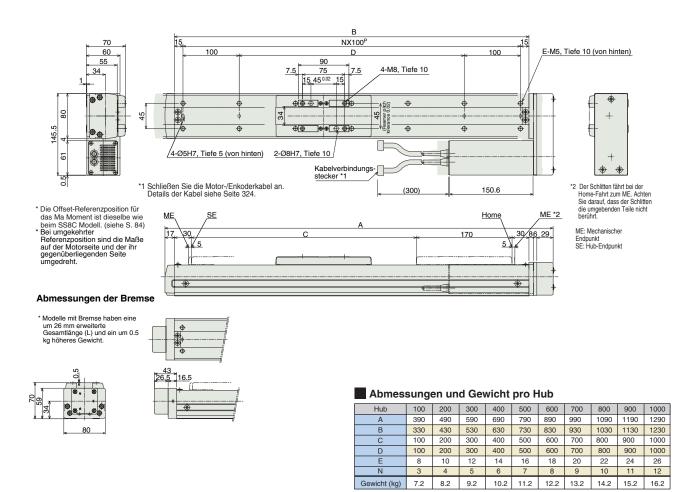






Zulässige Auskragung

\* Die Referenz-Fläche ist dieselbe wie beim SS8C Modell. (siehe S. 84)



#### Steuerung

### Passende Steuerungen

Actived der NC32-batterine koninen mit folgenden stederlungen bedreiben werden, warmen sie dem typ das, der miten spezienen wurschen all meisten entspricht.							
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus		SCON- C-100 ① -NP-2- ② SCON- C-150 ① -NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q)	360 VA max.  * 1- Achs- Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
7-Punkt- Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte			
Serieller Kommunikations- typ			Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-100① -NP-2- ② SSEL- C-1-150① -NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-100 ① -N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-150 ① -N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

- \* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.

  \* (1) bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

  \* (2) bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

  \* (3) bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).