



230 VAC Servomotor

RCS2

mit zugehörigen Steuerungen
SCON, SSEL und XSEL

RCS2 Serie	Schlitten	Motor mit Kupplung	Aluminium-Rahmen	Breite 40mm	RCS2-SA4C	73
				Breite 52mm	RCS2-SA5C	75
				Breite 58mm	RCS2-SA6C	77
				Breite 73mm	RCS2-SA7C	79
		Stahl-Rahmen	Breite 60mm	RCS2-SS7C	81	
			Breite 80mm	RCS2-SS8C	83	
	Einbaumotor (direkt gekoppelt)	Aluminium-Rahmen	Breite 40mm	RCS2-SA4D	85	
			Breite 52mm	RCS2-SA5D	87	
	Abgewinkelter Motor	Aluminium-Rahmen	Breite 58mm	RCS2-SA6D	89	
			Breite 40mm	RCS2-SA4R	91	
Breite 52mm			RCS2-SA5R	93		
Breite 58mm			RCS2-SA6R	95		
Stahl-Rahmen		Breite 73mm	RCS2-SA7R	97		
		Breite 60mm	RCS2-SS7R	99		
		Breite 80mm	RCS2-SS8R	101		
RCS2 Serie	Schub- stange	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
			Abgewinkelter Motor	ø 37mm	RCS2-RA4R	163
		Breite 55mm		RCS2-RA5R	165	
		Einzelführung	Motor mit Kupplung	ø 37mm	RCS2-RGS4C	167
				Breite 55mm	RCS2-RGS5C	169
			Einbaumotor (direkt gekoppelt)	ø 37mm	RCS2-RGS4D	171
				Breite 75mm	RCS2-RGS7AD	173
				Breite 75mm	RCS2-RGS7BD	175
	Doppelführung		Motor mit Kupplung	ø 37mm	RCS2-RGD4C	177
		Breite 55mm		RCS2-RGD5C	179	
Einbaumotor (direkt gekoppelt)		ø 37mm	RCS2-RGD4D	181		
		Breite 75mm	RCS2-RGD7AD	183		
	Breite 75mm	RCS2-RGD7BD	185			
RCS2 Serie	Arm- Flach	Arm-Typ	Breite 58mm	RCS2-A4R	195	
			Breite 68mm	RCS2-A5R	197	
	Flach-Typ	Breite 58mm	RCS2-A6R	199		
		Breite 68mm	RCS2-F5D	201		
RCS2 Serie	Greifer	2-Finger-Greifer	Langhub-Typ	Breite 104mm	RCS2-GR8	217
				Breite 284mm		
RCS2 Serie	Rotations- achse	Einbaumotor (direkt gekoppelt)	Breite 64mm	RCS2-RT6	223	
			Abgewinkelter Motor	Breite 64mm	RCS2-RT6R	225
			Abgewinkelter Motor mit Hohlwelle	Breite 68mm	RCS2-RT7R	227
RCS2CR Serie	Reinraum- geeignet	Motor mit Kupplung	Aluminium-Rahmen	Breite 40mm	RCS2CR-SA4C	253
				Breite 52mm	RCS2CR-SA5C	255
				Breite 58mm	RCS2CR-SA6C	257
				Breite 73mm	RCS2CR-SA7C	259
		Stahl-Rahmen	Breite 60mm	RCS2CR-SS7C	261	
			Breite 80mm	RCS2CR-SS8C	263	
	Einbaumotor (direkt gekoppelt)	Aluminium-Rahmen	Breite 52mm	RCS2CR-SA5D	265	
			Breite 58mm	RCS2CR-SA6D	267	
RCS2W Serie	Staub-/Wasser- geschützt	Schubstangen-Typ	Motor mit Kupplung	Breite 37mm	RCS2W-RA4C	283
			Einbaumotor (direkt gekoppelt)	Breite 37mm	RCS2W-RA4D	
			Abgewinkelter Motor	Breite 37mm	RCS2W-RA4R	



RCS2-SA4C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen									
RCS2	SA4C		20						
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental- A: Absolut	20: Servomotor 20 W	10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm		50: 50 mm ?	400: 400 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-Kabel	B: Bremse FT: Montagefuß HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation SS: Schlitten-Abstandshalter	

* 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 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50 ~ 400 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCS2-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2	
RCS2-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4	

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

Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

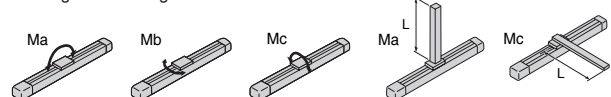
Optionen

Name	Modell	Seite
Bremse	B	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 Auskrantung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments



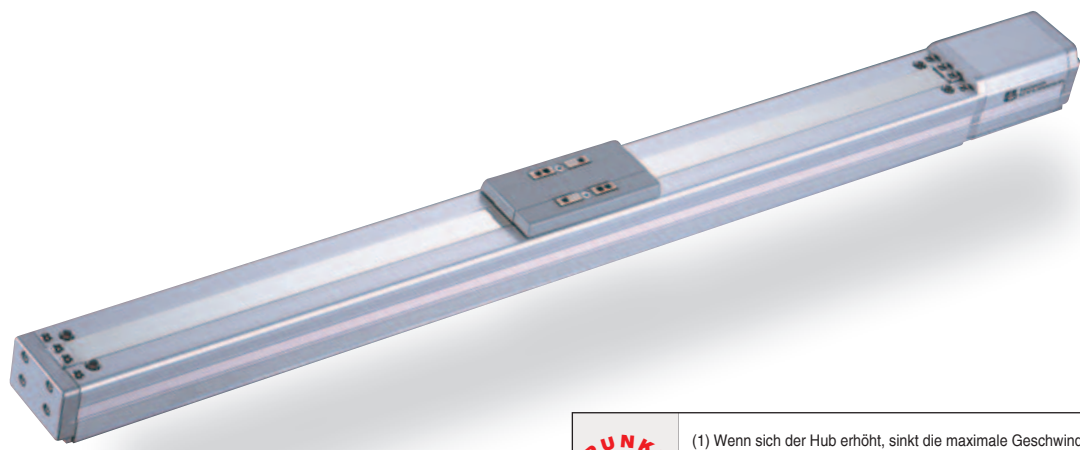
Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wasser-geschützte Typ
Steuerungen
40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

RCS2-SA5C

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

■ Modellspezifikationen	RCS2	SA5C		20							
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen		
			I: Inkremental- A: Absolut	20: Servomotor 20 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50:50 mm ?	T1 :XSEL-J/K T2 :SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-kabel	B: Bremse FT: Montagefuß HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT
Auswahl-
punkte

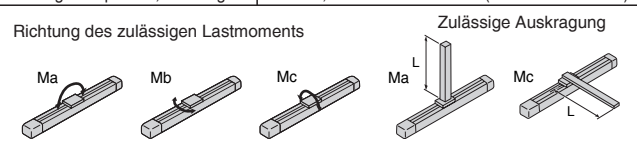
(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.

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

Modellspezifikationen							Hub und maximale Geschwindigkeit		
Steigung und Zuladung									
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Hub / Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)
RCS2-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	4	1	16.7	50 ~ 500 (In 50 mm-Schritten)	12	800	760
RCS2-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	8	2	33.3		6	400	360
RCS2-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12	4	65.7		3	200	190

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Passende Steuerung ④ Kabellänge ⑤ Optionen (Einheit: mm/s)

Optionen			Allgemeine Spezifikationen	
Name	Modell	Seite	Artikel	Beschreibung
Bremse	B	381	Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Montagefuß	FT	383	Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Home-Sensor	HS	385	Spiel	0.1 mm oder weniger
Umgekehrte Referenzposition	NM	385	Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388	Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb : 6.8N • m MC : 11.7N • m
			Zulässige Auskrantung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 mm oder weniger
			Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)



Hub		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	Ohne Bremse	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
	Mit Bremse	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
	M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
	N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
	P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
	R	42	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
	Gewicht (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wasser-geschützte Typ
Steuerungen
40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

RCS2-SA6C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs- Spezifikation

■ Modellspezifikationen	RCS2	SA6C		30							
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen		
			I: Inkremental- A: Absolut	30: Servomotor 30 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50:50 mm ?	T1 :XSEL-J/K T2 :SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-kabel	B: Bremse FT: Montagefuß HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT
Auswahl-
punkte

(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.

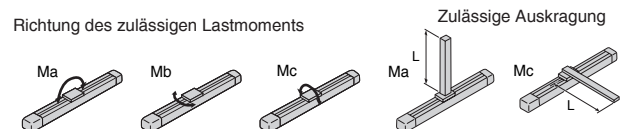
(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikationen							Hub und maximale Geschwindigkeit				
Steigung und Zuladung											
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Hub	50 ~ 450	500	550	600
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)			Steigung	(In 50 mm-Schritten)	(mm)	(mm)	(mm)
RCS2-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50 ~ 600 (In 50 mm-Schritten)	12	800	760	640	540
RCS2-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4		6	400	380	320	270
RCS2-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18	6	96.8		3	200	190	160	135

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

(Einheit: mm/s)

Optionen			Allgemeine Spezifikationen	
Name	Modell	Seite	Artikel	Beschreibung
Bremse	B	381	Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Montagefuß	FT	383	Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Home-Sensor	HS	385	Spiel	0.1 mm oder weniger
Umgekehrte Referenzposition	NM	385	Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388	Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9N • m Mb : 12.7N • m MC : 18.6N • m
			Zulässige Auskrantung	Ma: 220 mm oder weniger, Mb/Mc: 220 mm oder weniger
			Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)



	Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	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
	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
	P	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)	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

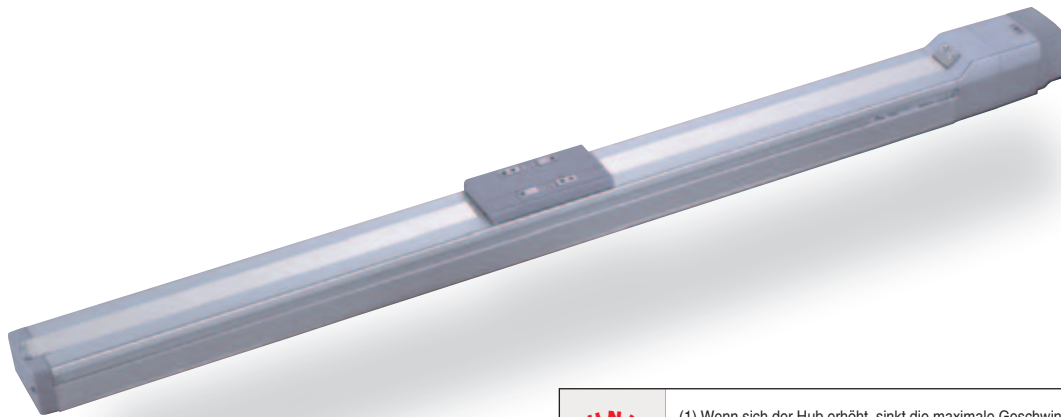
* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.
 * ① bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
 * ② bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
 * ③ bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / O).

RCS2-SA7C

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

■ Modellspezifikationen									
RCS2	SA7C		60						
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental- A: Absolut	60: Servomotor 60 W	16: 16 mm 8: 8 mm 4: 4 mm	100:100 mm ?	800:800 mm (Angabe in 100 mm-Schritten)	T1 : XSEL-J/K T2 : SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts NM: Umgekehrte Referenzposition 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

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8
RCS2-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5
RCS2-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

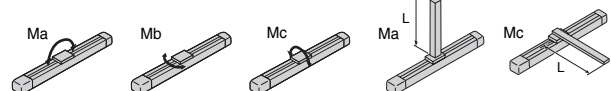
Name	Modell	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

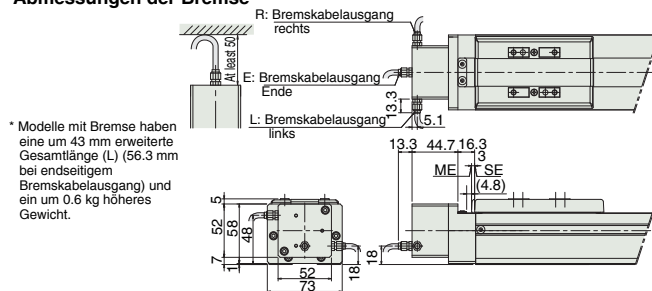
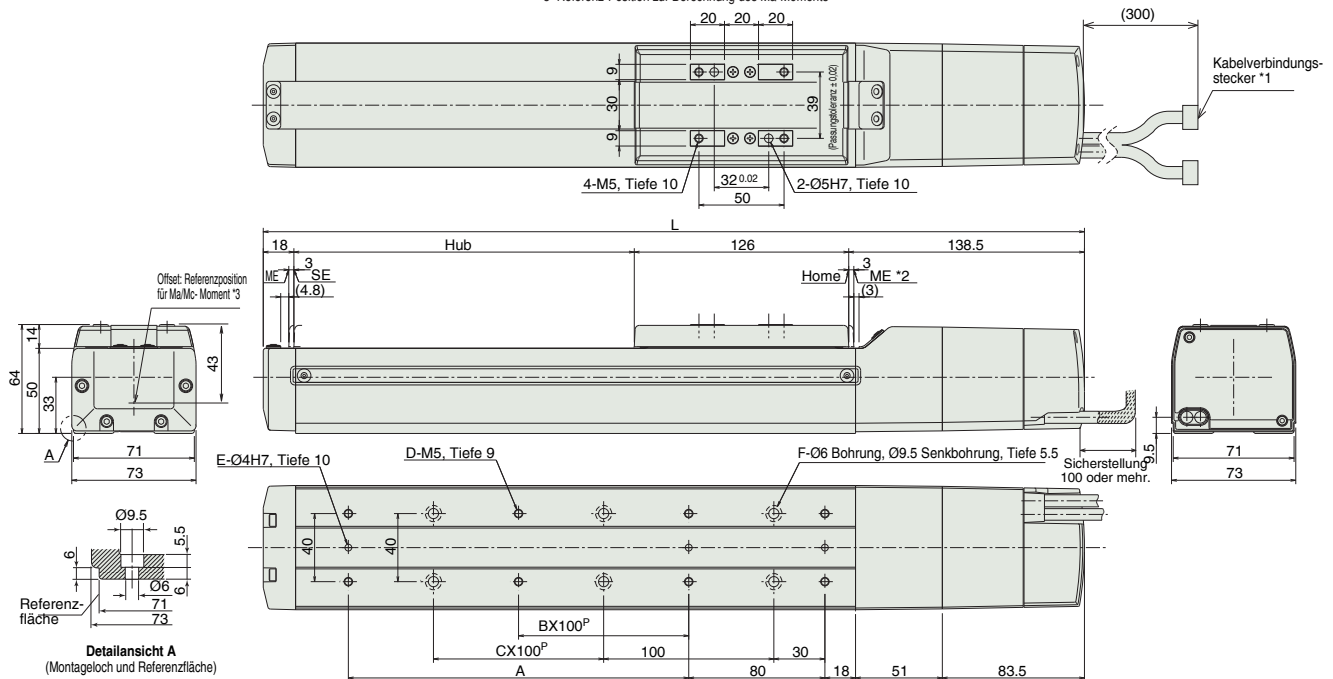
■ Allgemeine Spezifikationen

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 Auskrägung	Ma: 230 mm oder weniger, Mb/Mc: 230 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrägung





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
A	100	200	300	400	500	600	700	800
B	0	1	2	3	4	5	6	7
C	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

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus		SCON- C-60 ①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	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 Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programmsteuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60 ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 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 Encoder-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 / O).

RCS2-SS7C

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

■ Modellspezifikationen	RCS2	SS7C		60							
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen		
			I: Inkremental- A: Absolut	60: Servomotor 60 W	12: 12 mm 6: 6 mm	100: 100 mm ?	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboter-kabel	B: Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition 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. Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-SS7C-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	100 ~ 600 (In 100 mm-Schritten)
RCS2-SS7C-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8	170	

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

Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

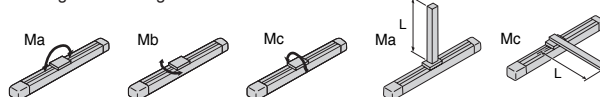
Optionen

Name	Modell	Seite
Bremse	B	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 Auskrantung	Ma: 300 mm oder weniger, Mb/Mc: 300 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments



RCS2-SS8C

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

Modellspezifikationen	RCS2	SS8C									
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen			
I: Inkremental- A: Absolut	100: Servomotor 100 W 150: Servomotor 150 W	20: 20 mm 10: 10 mm	100: 100 mm ?	1000: 1000 mm (Angabe in 100 mm-Schritten)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: Kein Kabel P: 1m S: 3m M: 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboter-kabel	B: Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition 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. Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

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

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

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	100 ~ 600 (In 100 mm-Schritten)	700 (mm)	800 (mm)	900 (mm)	1000 (mm)
20	1000	960	765	625	515
10	500	480	380	310	255

(Einheit: mm/s)

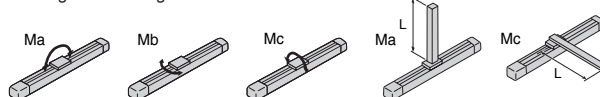
Optionen

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

Allgemeine Spezifikationen

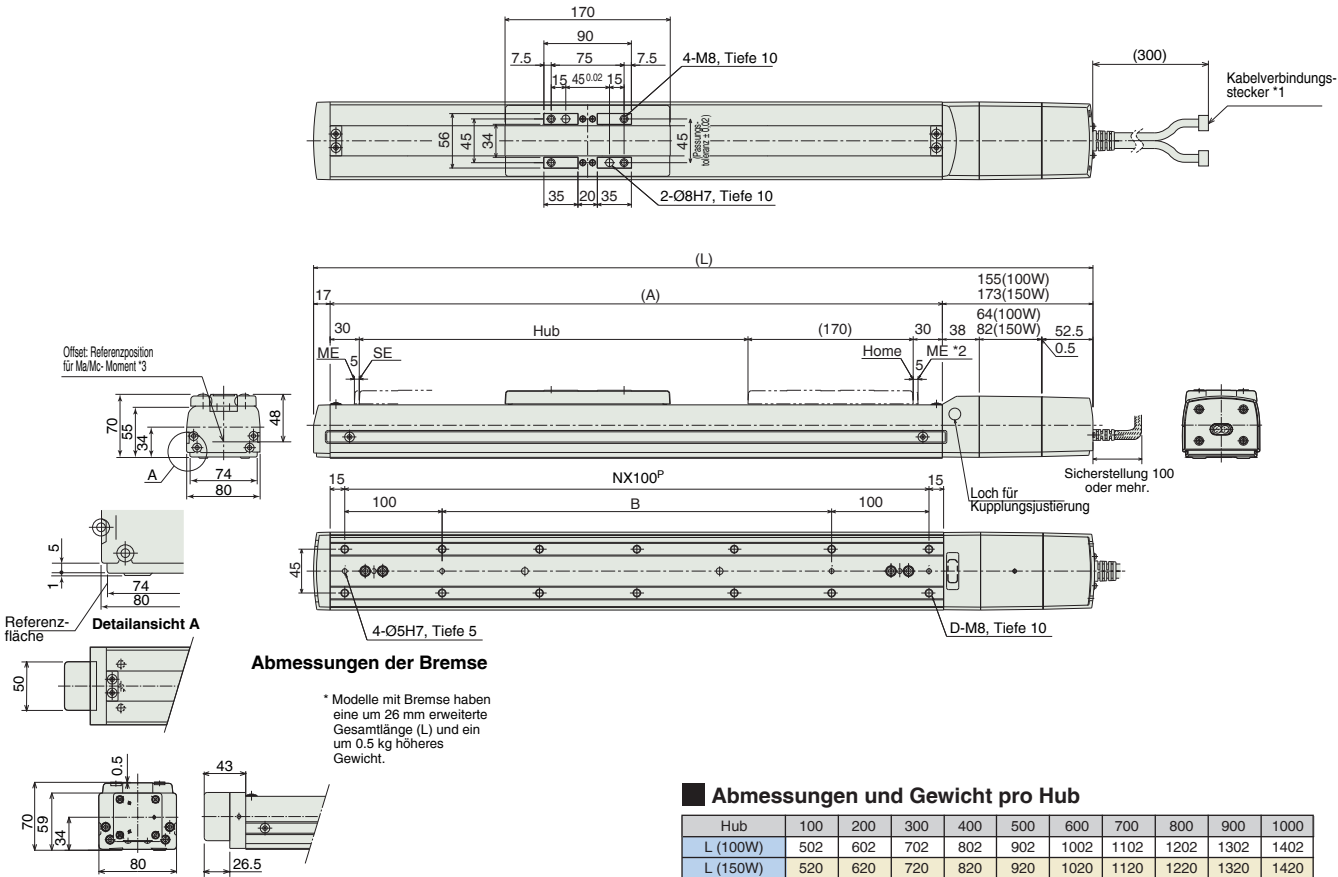
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø16 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 36.3N • m Mb: 36.3N • m MC: 77.4N • m
Zulässige Auskrugung	Ma: 450 mm oder weniger, Mb/Mc: 450 mm oder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

Richtung des zulässigen Lastmoments



Abmessungen

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



Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine um 26 mm erweiterte Gesamtlänge (L) und ein um 0.5 kg höheres Gewicht.

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
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	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

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte			
7-Punkt-Pneumatik-Modus		SCON- C-100①-NP-2- ② SCON- C-150①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte	Einphasig 100 VAC		
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte	Einphasig 230 VAC	360 VA max.	→ 325
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q)	* 1-Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	
Programmsteuerungstyp 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
Programmsteuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-100①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-150①-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 Encoder-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).

RCS2-SA4D

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

■ Modellspezifikationen	RCS2	SA4D		20						
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
			I: Inkremental- A: Absolut	20: Servomotor 20 W	10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	50: 50 mm ? 300: 300 mm (Angabe in 50 mm - Schritten)	T1 : XSEL-J/K T2 : SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts NM: Umgekehrte Referenzposition	

* 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 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

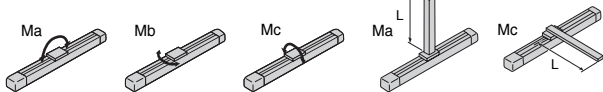
Modellspezifikationen							Hub und maximale Geschwindigkeit	
Steigung und Zuladung							Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Steigung	
RCS2-SA4D-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)	12	665
RCS2-SA4D-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2		6	330
RCS2-SA4D-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4		3	165

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

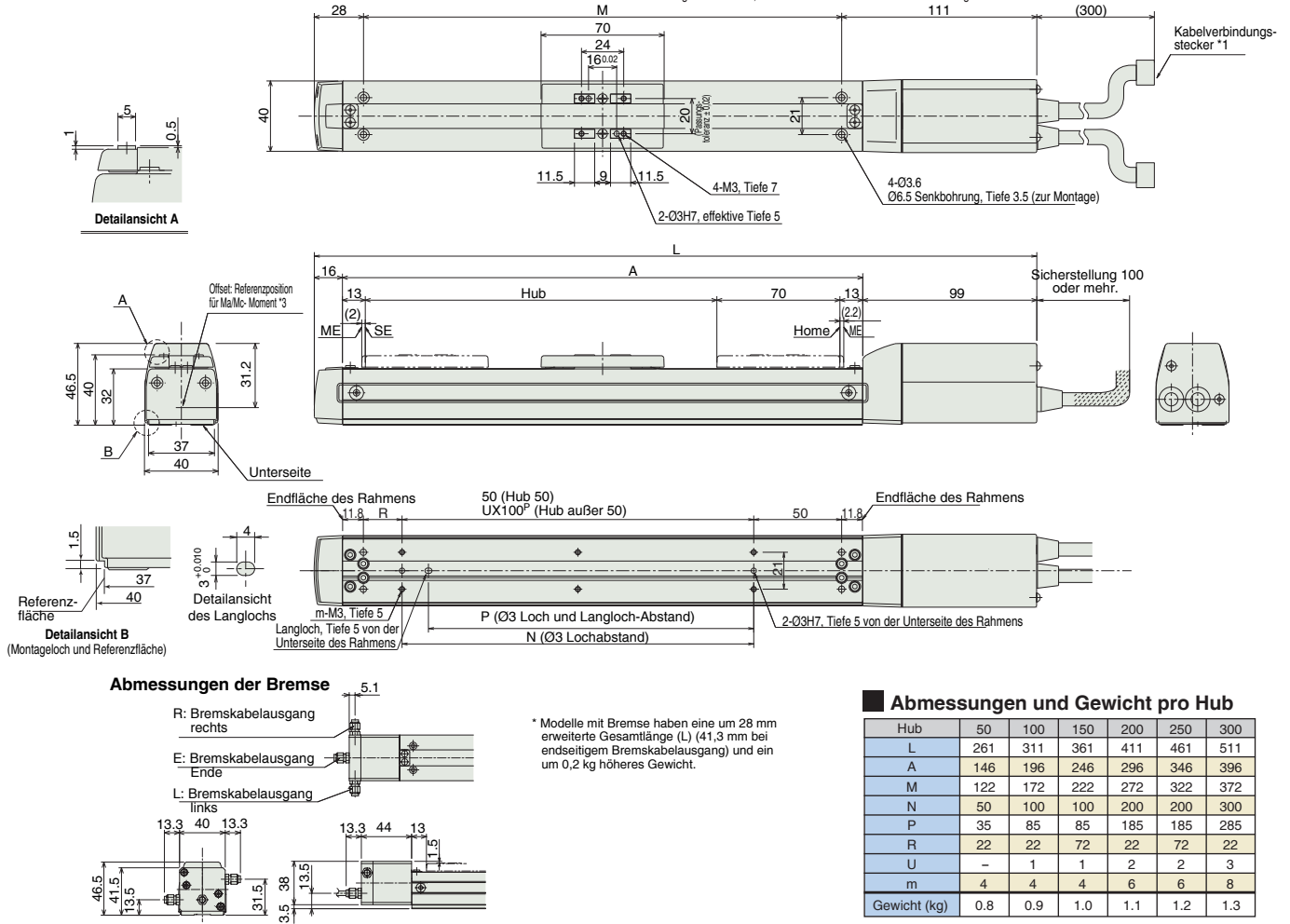
Allgemeine Spezifikationen	
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7N • m Mb : 3.9N • m MC : 6.8N • m
Zulässige Auskragung	Ma: 120 mm oder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

Richtung des zulässigen Lastmoments



Abmessungen

- *1 Schließen Sie die Motor-/Encoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
 *2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
 ME: Mechanische Endposition SE: Hub-Endposition
 *3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments
 *4 Wenn die Achse nur an den dafür 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.



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.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte			
7-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte			
Serieller Kommunikationstyp		SCON-C-20 ①-NP-2- ②	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC	360 VA max.	→ 325
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q)	* 1-Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	
Programmsteuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL-C-1-20 ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 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 Encoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

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

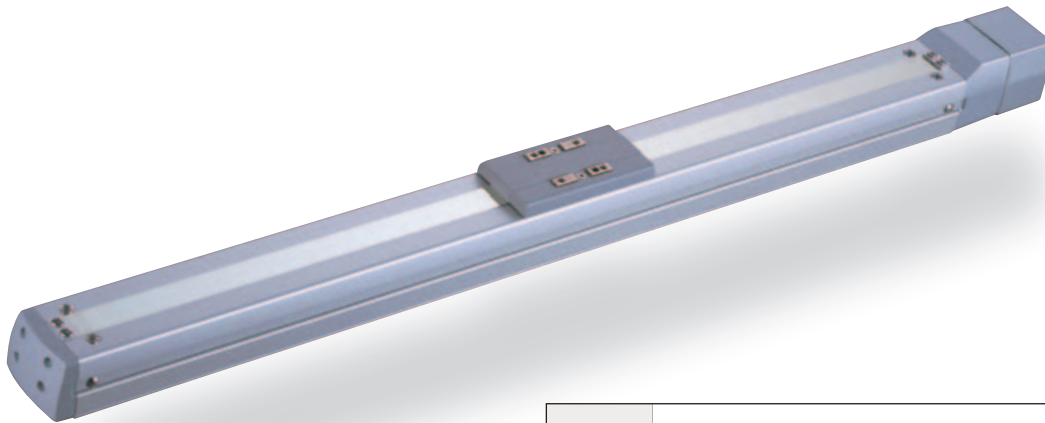
* ③ bezeichnet die XSEL-Ausführung (KE / KET / P / Q).

RCS2-SA5D

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 230-V Servomotor, kupplungsloser Einbaumotor

■ Modellspezifikationen									
RCS2	SA5D		20						
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental- A: Absolut	20: Servomotor 20 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50: 50 mm ?	500: 500 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboter-kabel	BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT
Auswahl-
punkte

- (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 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

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

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub 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	380
3	200	190

(Einheit: mm/s)

■ Optionen

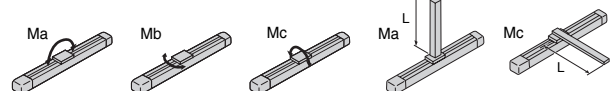
Name	Modell	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

■ Allgemeine Spezifikationen

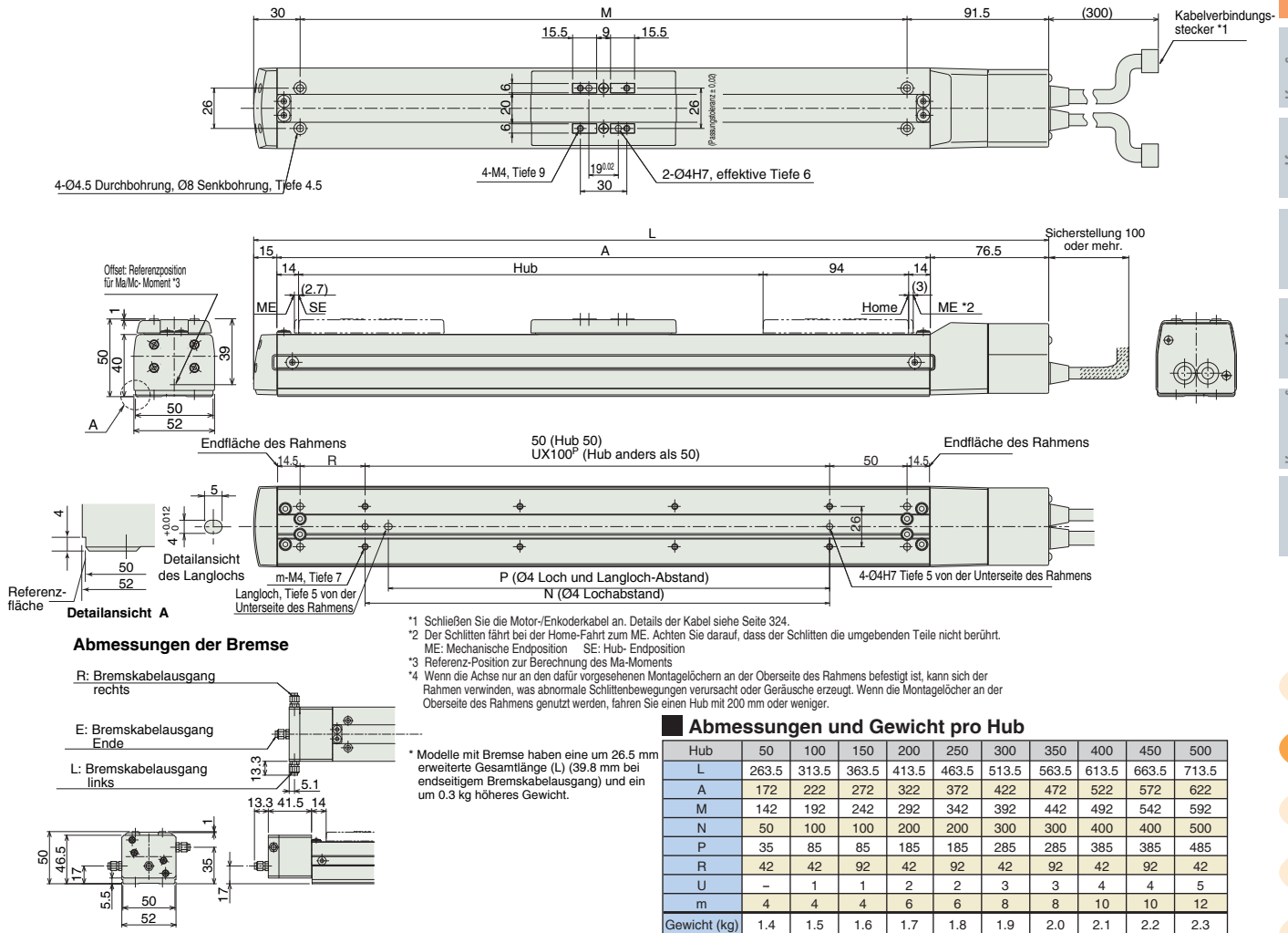
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb: 6.8N • m MC: 11.7N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 mm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

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrantung



Abmessungen



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.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte			
7-Punkt-Pneumatik-Modus		SCON-C-20 ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte	Einphasig 100 VAC	360 VA max. * 1-Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→ 325
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte	Einphasig 230 VAC		
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q)		
Programmsteuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL-C-1-20 ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 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 Encoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

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

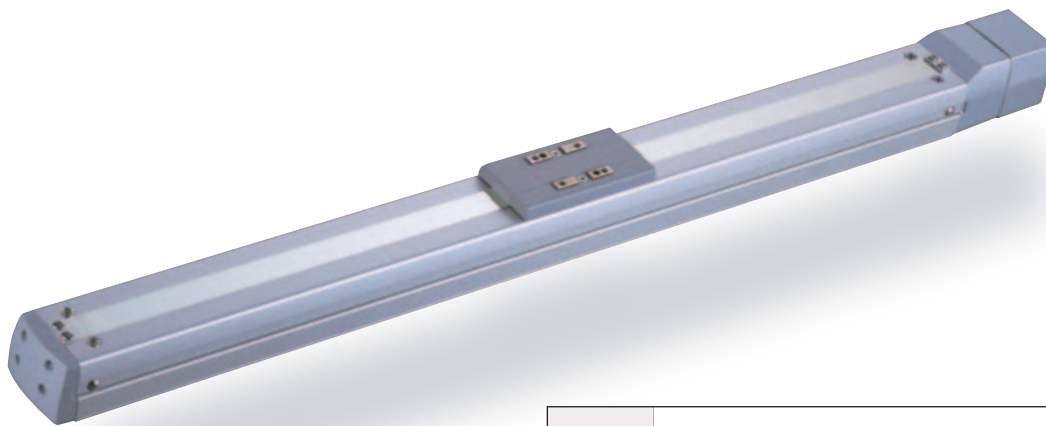
* ③ bezeichnet die XSEL-Ausführung (KE / KET / P / Q).

RCS2-SA6D

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, 230-V Servomotor, kupplungsloser Einbaumotor

■ Modellspezifikationen	RCS2	SA6D		30							
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen		
			I: Inkremental- A: Absolut	30: Servomotor 30 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50: 50 mm ?	T1 : XSEL-J/K T2 : SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-kabel	BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT
Auswahl-
punkte

- (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 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-SA6D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2
RCS2-SA6D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4
RCS2-SA6D-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 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)

Optionen

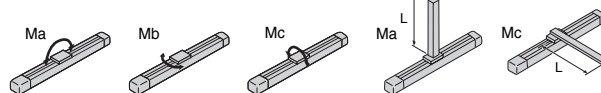
Name	Modell	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

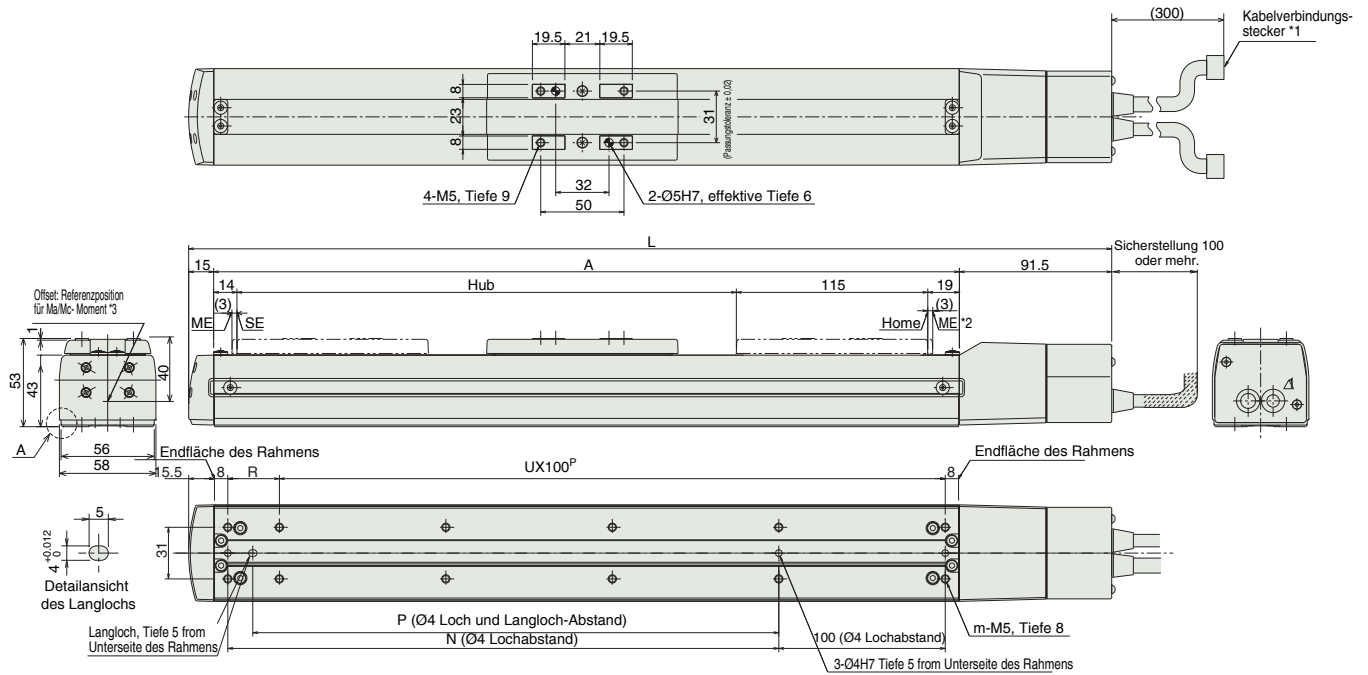
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9N • m Mb : 12.7N • m MC : 18.6N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 220 mm oder weniger, Mb/Mc: 220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

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrantung



Abmessungen



Abmessungen der Bremse

- *1 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
- *2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
- *3 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
A	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
P	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

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus		SCON-C-30 ①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	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 Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte			
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programmsteuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL-C-1-30 ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 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 Encoder-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).

Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wasser- geschützt Typ
Steuerungen
40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

RCS2-SA4R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen	RCS2	SA4R		20				A1			
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen		
			I: Inkremental- A: Absolut	20: Servomotor 20 W	10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	50:50 mm ?	T1 :XSEL-J/K T2 :SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-kabel	B: Bremse HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition R: Motor auf entgegengesetzter Seite SR: Schlittenroller-Spezifikation SS: Schlitten-Abstandshalter		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT
Auswahl-
punkte

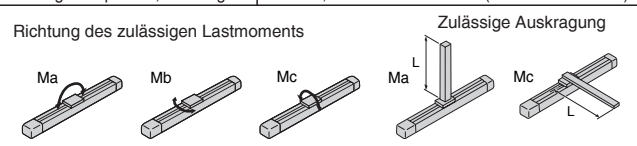
(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.

(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							Hub und maximale Geschwindigkeit	
Steigung und Zuladung								
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Hub / Steigung	50 ~ 400 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-SA4R-①-20-10-②-③-④-⑤	20	10	4	1	19.6	50 ~ 400 (In 50 mm-Schritten)	10	665
RCS2-SA4R-①-20-5-②-③-④-⑤		5	6	2.5	39.2		5	330
RCS2-SA4R-①-20-2.5-②-③-④-⑤		2.5	8	4.5	78.4		2.5	165

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Passende Steuerung ④ Kabellänge ⑤ Optionen (Einheit: mm/s)

Optionen			Allgemeine Spezifikationen	
Name	Modell	Seite	Artikel	Beschreibung
Bremse	B	381	Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Home-Sensor	HS	385	Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Umgekehrte Referenzposition	NM	385	Spiel	0.1 mm oder weniger
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387	Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388	Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7N • m Mb: 3.9N • m MC: 6.8N • m
Schlittenabstandshalter	SS	388	Zulässige Auskrägung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger
			Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)



RCS2-SA5R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen									
RCS2	SA5R		20				A1		
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental- A: Absolut	20: Servomotor 20 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50:50 mm ?	500:500 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	T1 : XSEL-J/K T2 : SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-kabel	B: Bremse HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition R: Motor auf entgegengesetzter Seite 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 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

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

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub 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

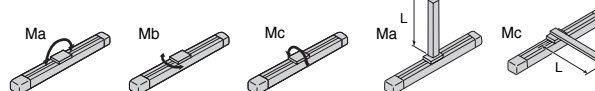
Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

■ Allgemeine Spezifikationen

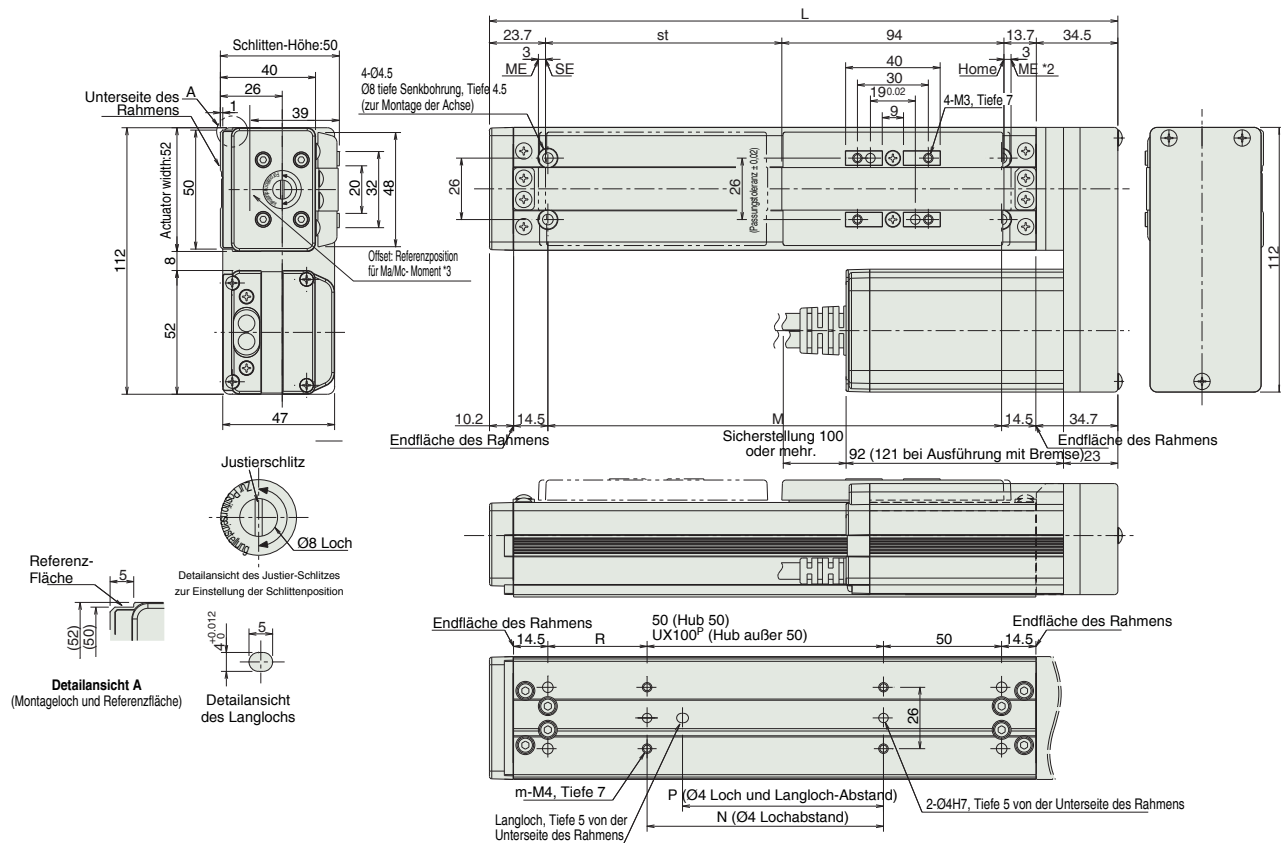
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb : 6.8N • m MC : 11.7N • m
Zulässige Auskragung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 mm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

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskragung



Abmessungen



- *1 Schließen Sie die Motor-/Encoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
 *2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
 ME: Mechanische Endposition SE: Hub- Endposition
 *3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments
 *4 Wenn die Achse nur an den dafür 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.

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
P	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
Gewicht (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

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.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus		SCON- C-20 ①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	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 → 355 → 365
7-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte			
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programmsteuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20 ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			
Programmsteuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			

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

* ① bezeichnet den Encoder-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).

RCS2-SA6R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen									
RCS2	SA6R		30				A1		
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
		I: Inkremental- A: Absolut	30: Servomotor 30 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50: 50 mm ?	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboter-kabel	B: Bremse HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition R: Motor auf entgegengesetzter Seite 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 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCS2-SA6R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	6	1.5	24.2	50 ~ 600 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-SA6R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	12	3	48.4	
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 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)

■ Optionen

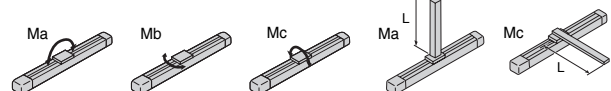
Name	Modell	Seite
Bremse	B	381
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

■ Allgemeine Spezifikationen

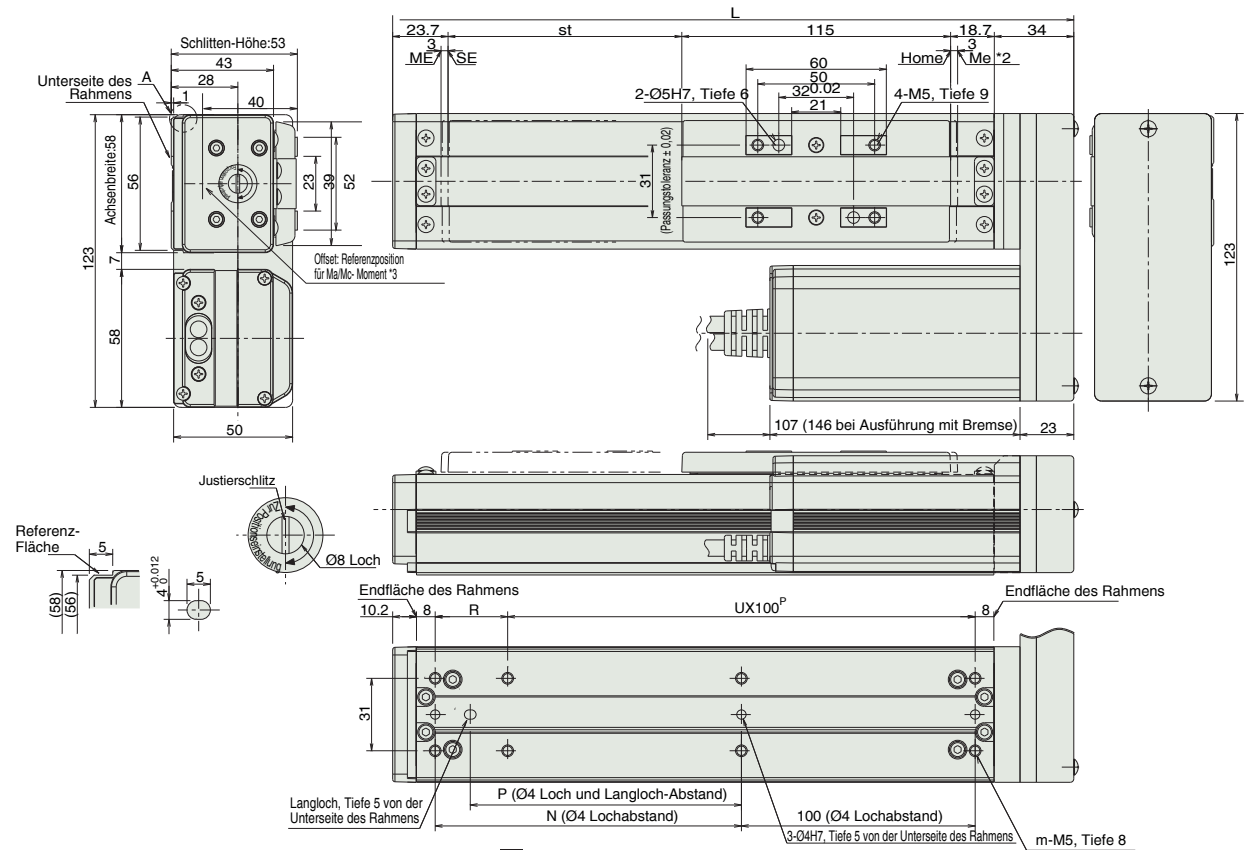
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9N • m Mb: 12.7N • m MC: 18.6N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 220 mm oder weniger, Mb/Mc: 220 mm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

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrantung



Abmessungen



Abmessungen 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
P	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

- *1 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
 *2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
 ME: Mechanische Endposition SE: Hub-Endposition
 *3 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.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus		SCON- C-30 ①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	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 Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte			
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programmsteuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-30 ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 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 Encoder-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).

RCS2-SA7R

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

■ Modellspezifikationen									
RCS2	SA7R		60						
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental- A: Absolut	60: Servomotor 60 W	16: 16 mm 8: 8 mm 4: 4 mm	100:100mm ?	800:800 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	T1 : XSEL-J/K T2 : SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-kabel	BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts NM: Umgekehrte Referenzposition R: Motor auf entgegengesetzter Seite 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

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-SA7R-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12	3	63.8	100 ~ 800 (in 100 mm-Schritten)
RCS2-SA7R-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25	6	127.5	
RCS2-SA7R-①-60-4-②-③-④-⑤		4	40	12	255.0	

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

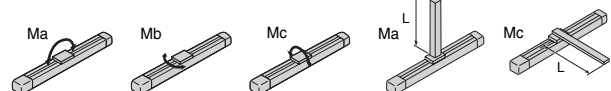
Name	Modell	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

■ 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 Auskrägung	Ma: 230 mm oder weniger, Mb/Mc: 230 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrägung



Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wasser-geschützt Typ
Steuerungen
40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

RCS2-SS7R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 60 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor, Stahl-Rahmen

■ Modellspezifikationen

RCS2

SS7R

60

Baureihe

Typ

Enkoder-Typ

Motortyp

Steigung

Hub

Passende Steuerung

Kabellänge

Optionen

I: Inkremental-
A: Absolut

60: Servomotor
60 W

12: 12 mm
6: 6 mm

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

T1 :XSEL-J/K
T2 :SCON
SSEL
XSEL-P/Q

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

B: Bremse
NM: Umgekehrte Referenzposition
R: Motor auf entgegengesetzter Seite
SR: Schlittenroller-Spezifikation

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

PUNKT

Auswahl-

punkte

(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							Hub und maximale Geschwindigkeit		
Steigung und Zuladung									
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Steigung	100 ~ 500 (In 100 mm-Schritten)	600 (mm)
RCS2-SS7R-①-60-12-②-③-④-⑤	60	12	15	4	85	100 ~ 600 (In 100 mm-Schritten)	12	600	470
RCS2-SS7R-①-60-6-②-③-④-⑤		6	30	8	170		6	300	230

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

(Einheit: mm/s)

Optionen			Allgemeine Spezifikationen	
Name	Modell	Seite	Artikel	Beschreibung
Bremse	B	381	Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Umgekehrte Referenzposition	NM	385	Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387	Spiel	0.05 mm oder weniger
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388	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
			Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Ma

Mb

Mc

Zulässige Auskragung

Ma

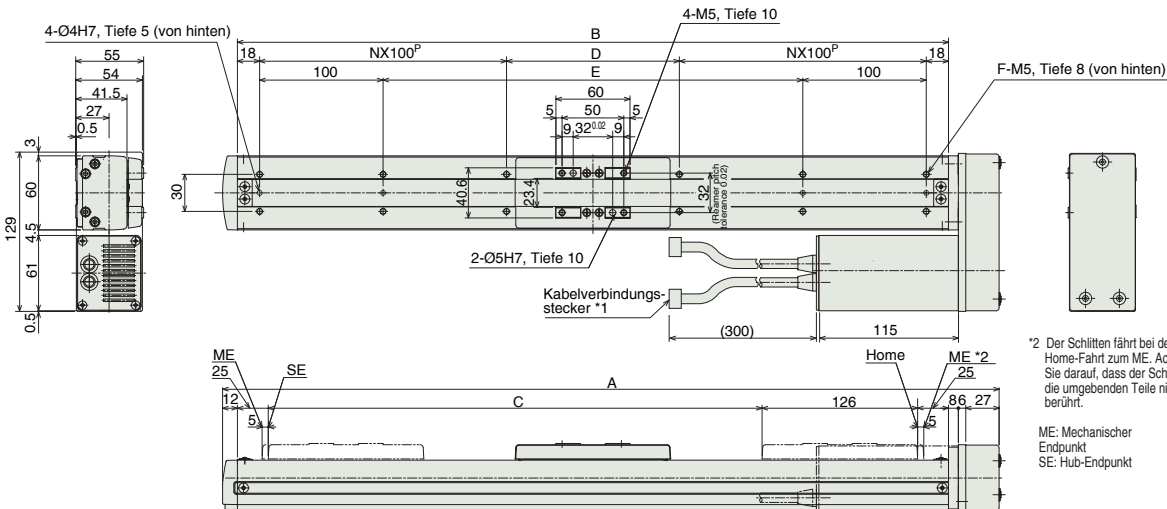
Mc

99 RCS2-SS7R

Abmessungen

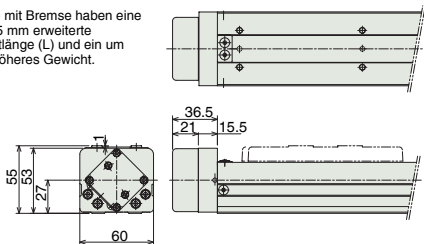
*1 Schließen Sie die Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
* Der Kabelbiegeradius ist derselbe wie bei den anderen Modellen.

- * 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

Hub	100	200	300	400	500	600
A	329	429	529	629	729	829
B	276	376	476	576	676	776
C	100	200	300	400	500	600
D	40	140	40	140	40	140
E	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

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte			
7-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte			
Serieller Kommunikationstyp		SCON- C-60 ①-NP-2- ②	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q)	360 VA max.	→ 325
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)		* 1 - Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	
Programmsteuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60 ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 355
Programmsteuerungstyp 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

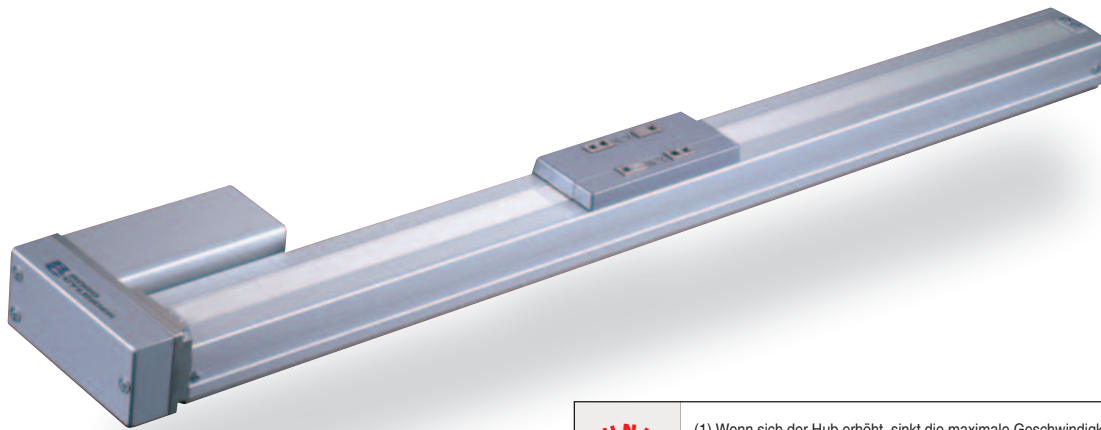
* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen- Spezifikation.
* ① bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
* ② bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
* ③ bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

RCS2-SS8R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 80 mm, 230-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor, Stahl-Rahmen

■ Modellspezifikationen									
RCS2	SS8R								
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
		I: Inkremental A: Absolut	100: Servomotor 100 W 150: Servomotor 150 W	20: 20 mm 10: 10 mm	100: 100 mm ?	T1: XSEL-J/K T2: SCON SSEL XSEL-P/Q	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboter-kabel	B: Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition R: Motor auf entgegengesetzter Seite 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. Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCS2-SS8R-①-100-20-②-③-④-⑤	100	20	20	4	84.9	100 ~ 1000 (in 100 mm-Schritten)
RCS2-SS8R-①-100-10-②-③-④-⑤		10	40	8	169	
RCS2-SS8R-①-150-20-②-③-④-⑤	150	20	30	6	128	
RCS2-SS8R-①-150-10-②-③-④-⑤		10	60	12	256	

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	100 ~ 600 (in 100 mm-Schritten)	700 (mm)	800 (mm)	900 (mm)	1000 (mm)
20	1000	960	765	625	515
10	500	480	380	310	255

(Einheit: mm/s)

■ Optionen

Name	Modell	Seite
Bremse	B	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 Auskrugung	Ma: 450 mm oder weniger, Mb/Mc: 450 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

