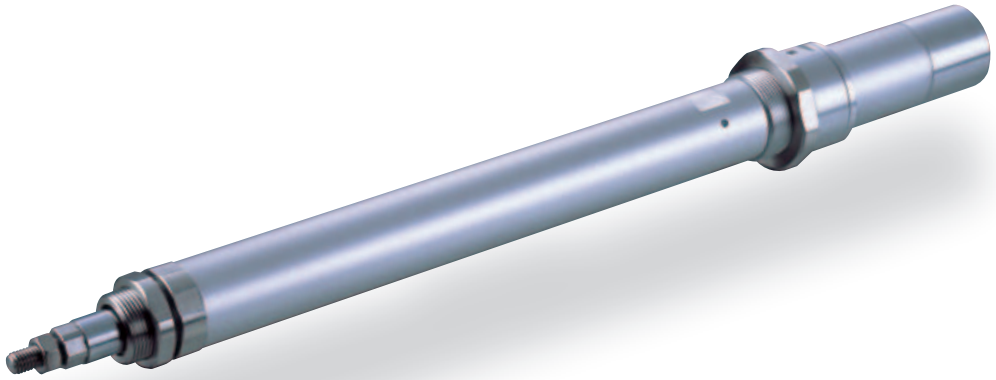
RCS2-RA4C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Kupplungsspezifikation

■ Modellspezifikationen

RCS2	RA4C	I	□	□	□	□	□	□
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W 30: Servomotor 30 W	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahl-punkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei-stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RA4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RA4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
12	600
6	300
3	150

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Flansch	FL	382
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Vordere Fußhalterung	TRF	388
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminum oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

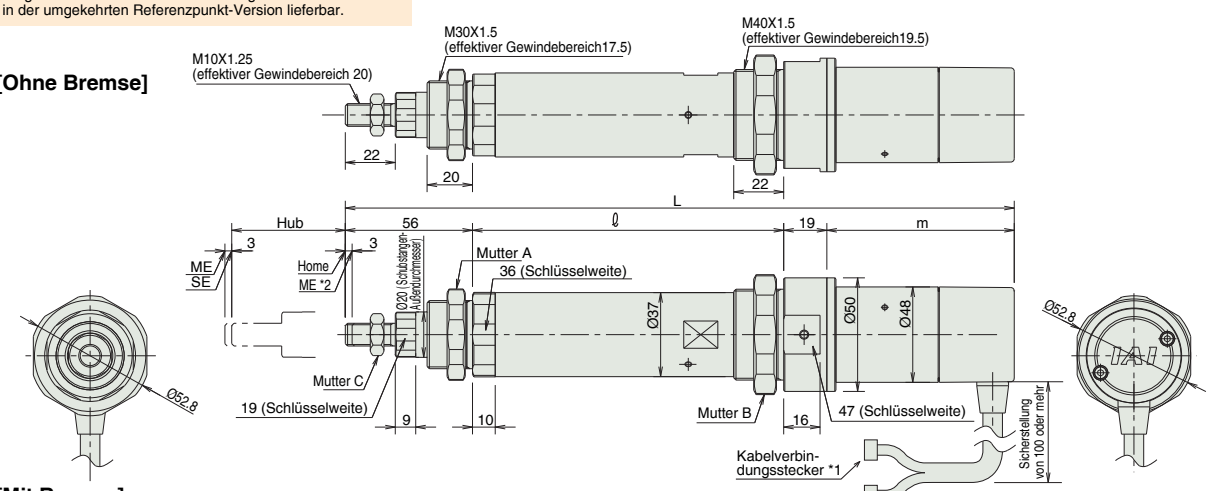
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de

2D CAD

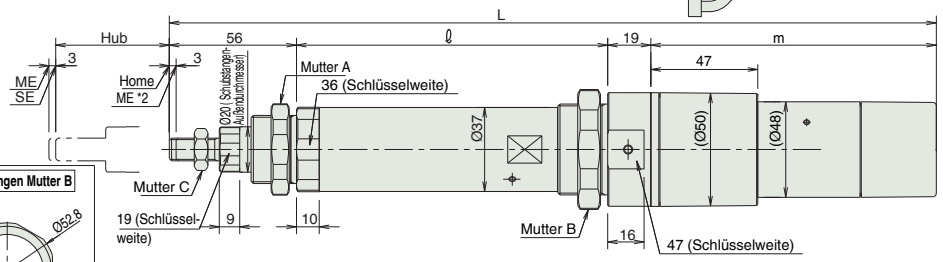
* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist der RA5C nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar.

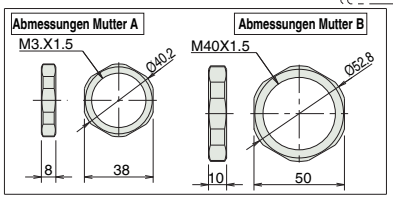
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

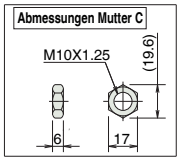
[Ohne Bremse]



[Mit Bremse]







Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RA4C (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	20 W	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
	30 W	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
ℓ		137	187	237	287	337	487
m	20 W	80.5					
	30 W	95.5					
Gewicht (kg)		1.1	1.2	1.4	1.6	1.7	1.8

RCS2-RA4C (mit Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	20 W	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	30 W	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
ℓ		137	187	237	287	337	487
m	20 W	123.5					
	30 W	138.5					
Gewicht (kg)		1.3	1.5	1.6	1.7	1.9	2.0

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		SCON- C-20 ① -NP-2- ② SCON- C-30 ① -NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20 ① -NP-2- ② SSEL- C-1-30 ① -NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ① -N1-EEE-2- ② 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).

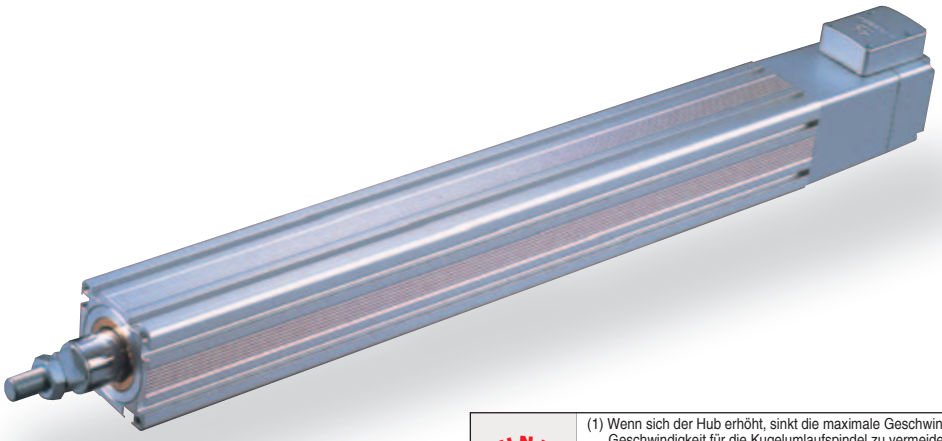
RCS2-RA5C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsbreite 55 mm, 230-V Servomotor, Kupplungsspezifikation

■ Modellspezifikationen

RCS2	RA5C	I	□	□	□	□	□	□
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental A: Absolut	60: Servomotor 60 W 100: Servomotor 100 W	16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahl-punkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei-stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RA5C-①-20-12-②-③-④-⑤	60	16	12.0	2.0	63.8	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RA5C-①-20-6-②-③-④-⑤		8	25.0	5.0	127.5	
RCS2-RA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		4	50.0	11.5	255.1	
RCS2-RA5C-①-30-12-②-③-④-⑤	100	16	15.0	3.5	105.8	
RCS2-RA5C-①-30-6-②-③-④-⑤		8	30.0	9.0	212.7	
RCS2-RA5C-①-30-3-②-③-④-⑤		4	60.0	18.0	424.3	

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

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 250 (In 50 mm-Schritten)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Kabelaustrittsrichtung	A2	381
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384

Allgemeine Spezifikationen

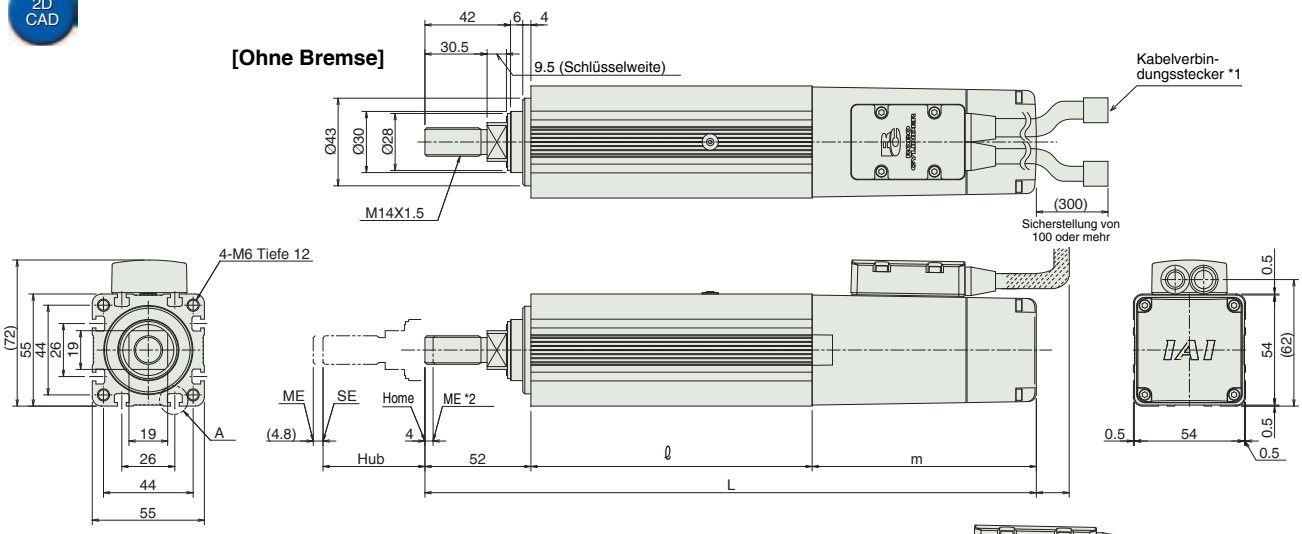
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø30 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,7°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

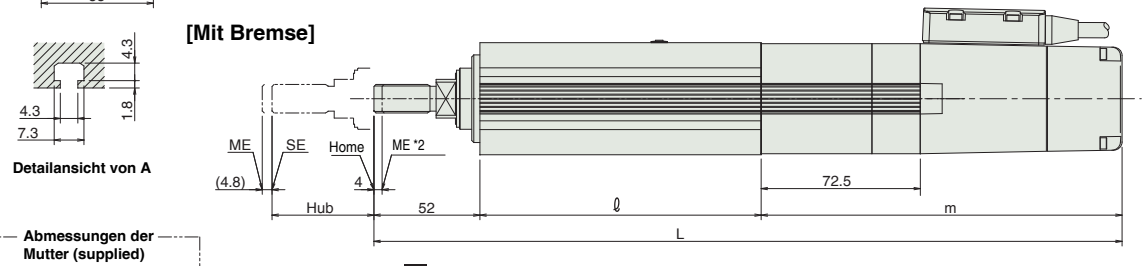
Abmessungen

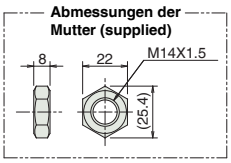
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de

2D CAD

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt







Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RA5C (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	60W	282	332	382	432	482	532
	100W	300	350	400	450	500	550
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
Gewicht (kg)		1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4

RCS2-RA5C (mit Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	60W	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5
	100W	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
Gewicht (kg)		2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7

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-60①-NP-2- ② SCON- C-100①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60①-NP-2- ② SSEL- C-1-100①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-60①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-100①-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.
* ①bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
* ②bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
* ③bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

RCS2-RA4D

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation (direkt gekoppelt)

■ Modellspezifikationen

RCS2	RA4D	I	□	□	□	□	□	□
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W 30: Servomotor 30 W	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RA4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RA4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
12	600
6	300
3	150

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Montagefuß	FT	384
Flansch	FL	382
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Vordere Fußhalterung	TRF	388
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

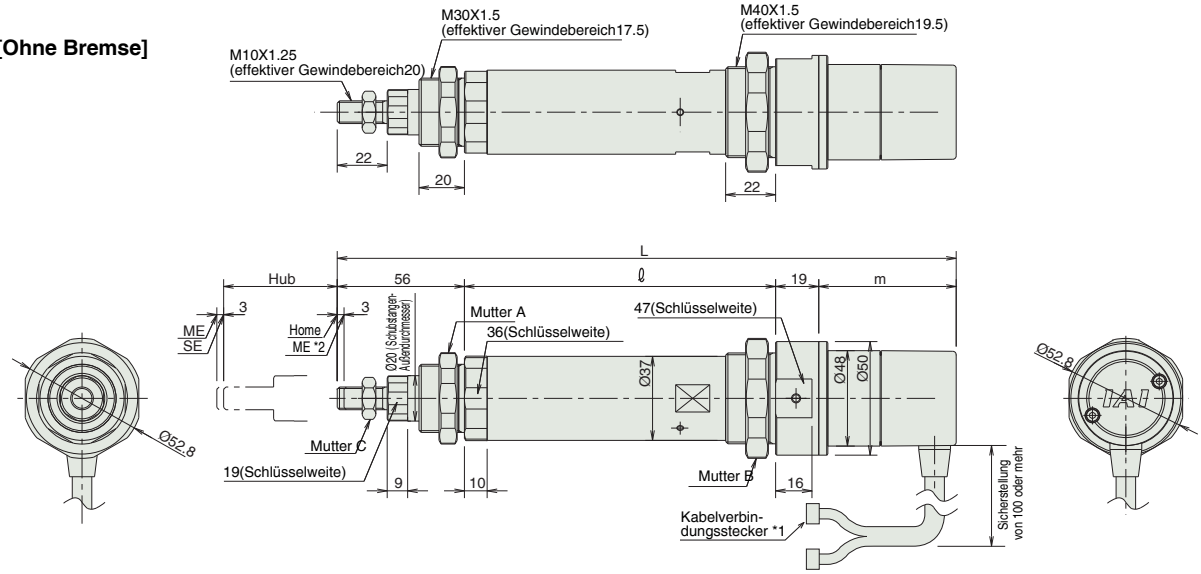
Abmessungen

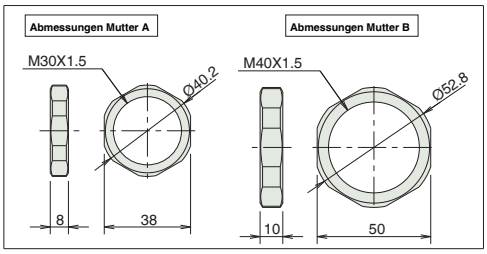
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de

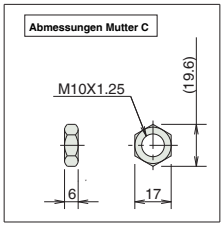
2D CAD

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

[Ohne Bremse]







Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RA4D (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	20W	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
	30W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
ℓ		137	187	237	287	337	487
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
Gewicht (kg)		1.0	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

Das RCA-RA4D Modell ist nicht mit Bremse erhältlich.

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-20①-NP-2- ② SCON- C-30①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20①-NP-2- ② SSEL- C-1-30①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-30①-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.
* ①bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
* ②bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
* ③bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

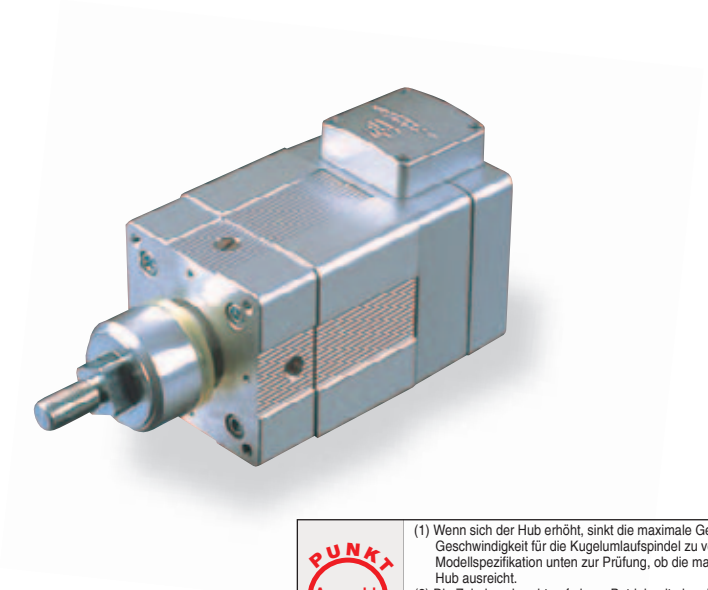
RCS2-RA7AD

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsbreite 75 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation (direkt gekoppelt)

■ Modellspezifikationen

RCS2 –	RA7AD –	I –	☐ –	☐ –	☐ –	☐ –	☐ –	☐ –	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental	60: Servomotor 60 W 100: Servomotor 100 W	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,15 G / 0,2 G (Steigung 12, 60/100W), 0,1 G (Steigung 6) oder 0,5 G (Steigung 3). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RA7AD-I-60-12-①-②③-④	60	12	10.0	2.5	85.3	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RA7AD-I-60-6-①-②③-④		6	20.0	7.0	169.5	
RCS2-RA7AD-I-60-3-①-②③-④		3	40.0	15.0	340.1	
RCS2-RA7AD-I-100-12-①-②③-④	100	12	15.0	5.5	141.1	
RCS2-RA7AD-I-100-6-①-②③-④		6	30.0	12.5	283.2	

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 250 (In 50 mm-Schritten)	300 (mm)
12	600	505
6	300	250
3	150	125

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Kabelaustrittsrichtung	A1-A3	381
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø30 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,7°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

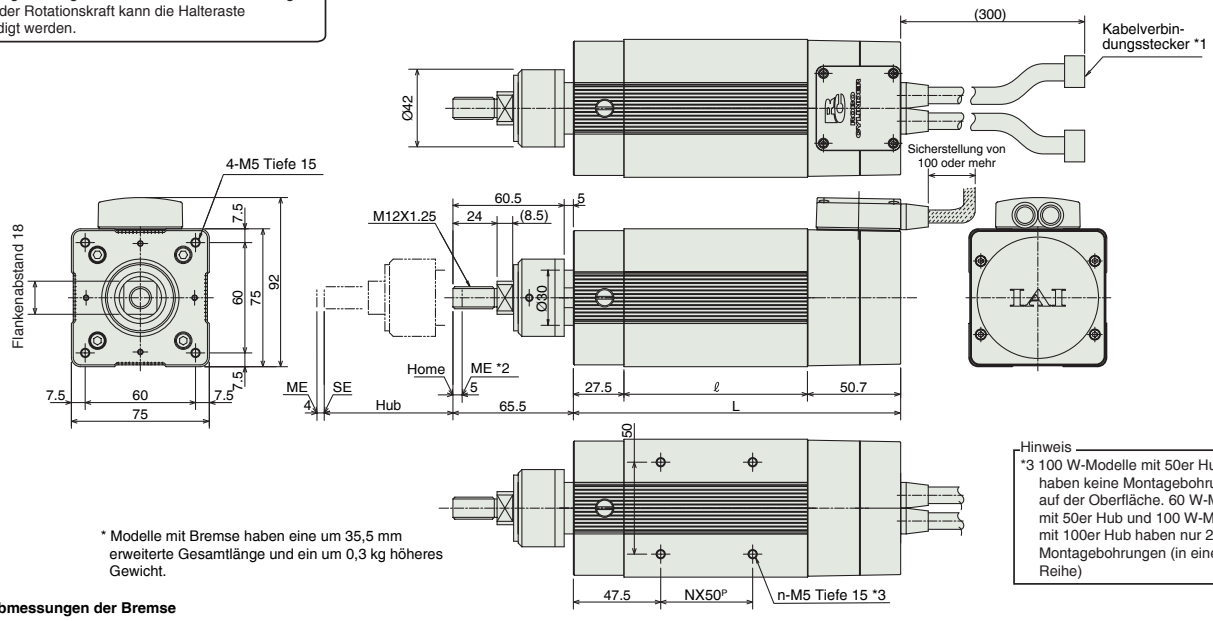
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de

2D CAD

* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist der RA7AD nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar.

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

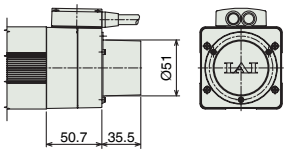
Hinweis
Es darf keine externe Kraft auf die Schubstange einwirken aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung. Bei einer externen rechtwinklingen Quer- oder Rotationskraft kann die Halteraste beschädigt werden.

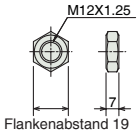


Hinweis
*3 100 W-Modelle mit 50er Hub haben keine Montagebohrungen auf der Oberfläche. 60 W-Modelle mit 50er Hub und 100 W-Modelle mit 100er Hub haben nur 2 Montagebohrungen (in einer Reihe)

* Modelle mit Bremse haben eine um 35,5 mm erweiterte Gesamtlänge und ein um 0,3 kg höheres Gewicht.

Abmessungen der Bremse





Abmessungen der Mutter

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
ℓ	49.8	99.8	149.8	199.8	249.8	299.8
L	128	178	228	278	328	378
N	-	1	2	3	4	5
n	2	4	6	8	10	12
Gewicht (kg)	2.1	2.6	3.0	3.5	3.9	4.4

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-60I-NP-2-① SCON- C-100I-NP-2-①	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60I-NP-2-① SSEL- C-1-100I-NP-2-①	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ②-1-60I-N1-EEE-2-① XSEL- ②-1-100I-N1-EEE-2-①	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

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

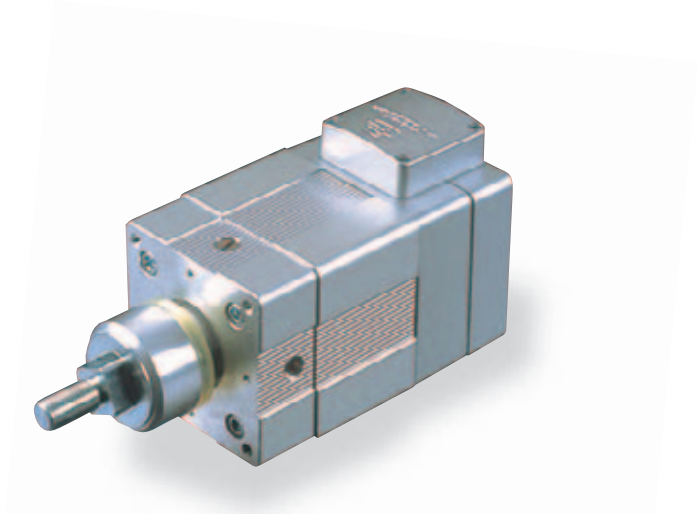
RCS2-RA7BD

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsbreite 75 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation (direkt gekoppelt)

■ Modellspezifikationen

RCS2	RA7BD	I	☐	☐	☐	☐	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental	100: Servomotor 100 W 150: Servomotor 150 W	16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht einer Beschleunigung von 0,25/0,3 G (Steigung 16, 100/150 W), 0,17/0,2 G (Steigung 8, 100/150 W) oder 0,1 G (Steigung 4). Das ist die maximale Beschleuningung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RA7BD-I-60-16-①-②③-④	100	16	10.0	3.5	105.8	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RA7BD-I-60-8-①-②③-④		8	22.0	9.0	212.7	
RCS2-RA7BD-I-60-4-①-②③-④		4	40.0	19.5	424.3	
RCS2-RA7BD-I-100-16-①-②③-④	150	16	15.0	6.5	158.8	100 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RA7BD-I-100-8-①-②③-④		8	35.0	14.5	318.5	

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
16	800
8	400
4	200

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Kabelaustrittsrichtung	A1-A3	381
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø35 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,7°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

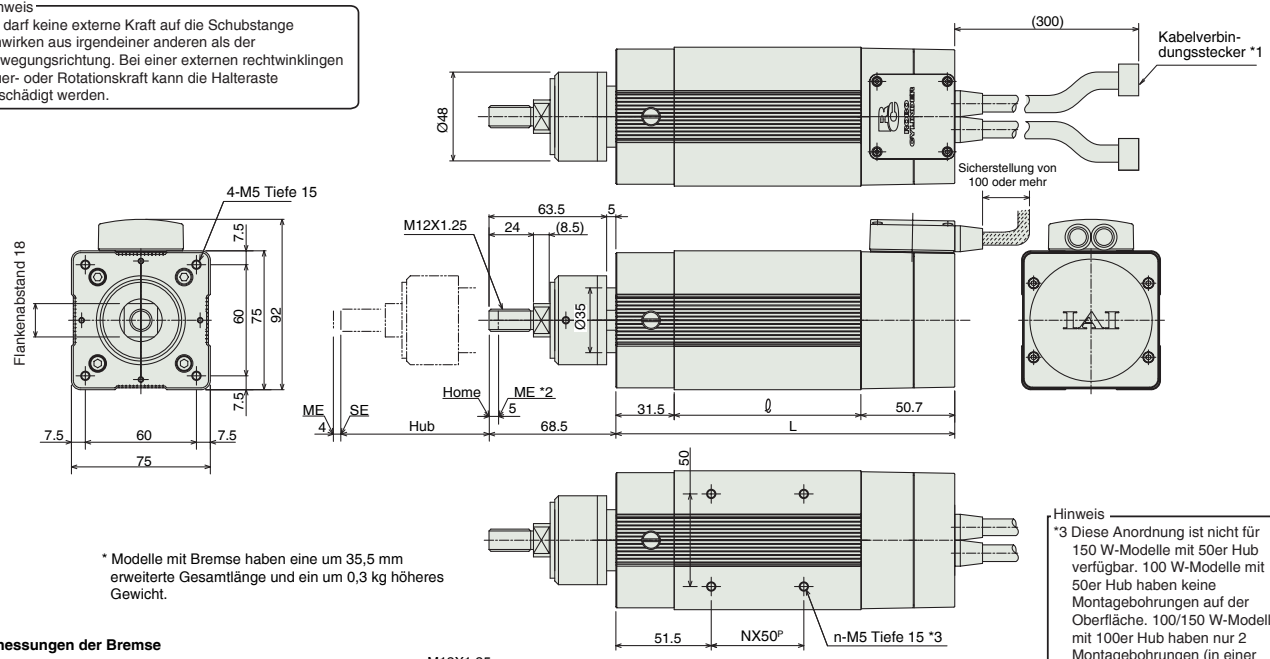
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de

2D CAD

* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist der RA7BD nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar.

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

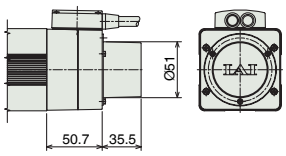
Hinweis
Es darf keine externe Kraft auf die Schubstange einwirken aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung. Bei einer externen rechtwinklingen Quer- oder Rotationskraft kann die Halteraste beschädigt werden.

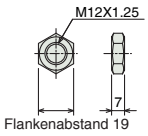


* Modelle mit Bremse haben eine um 35,5 mm erweiterte Gesamtlänge und ein um 0,3 kg höheres Gewicht.

Hinweis
*3 Diese Anordnung ist nicht für 150 W-Modelle mit 50er Hub verfügbar. 100 W-Modelle mit 50er Hub haben keine Montagebohrungen auf der Oberfläche. 100/150 W-Modelle mit 100er Hub haben nur 2 Montagebohrungen (in einer Reihe).

Abmessungen der Bremse





Abmessungen der Mutter

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
ℓ	50.8	100.8	150.8	200.8	250.8	300.8
L	133	183	233	283	333	383
N	-	-	1	2	3	4
n	-	2	4	6	8	10
Gewicht (kg)	2.7	3.2	3.6	4.1	4.5	5.0

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

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

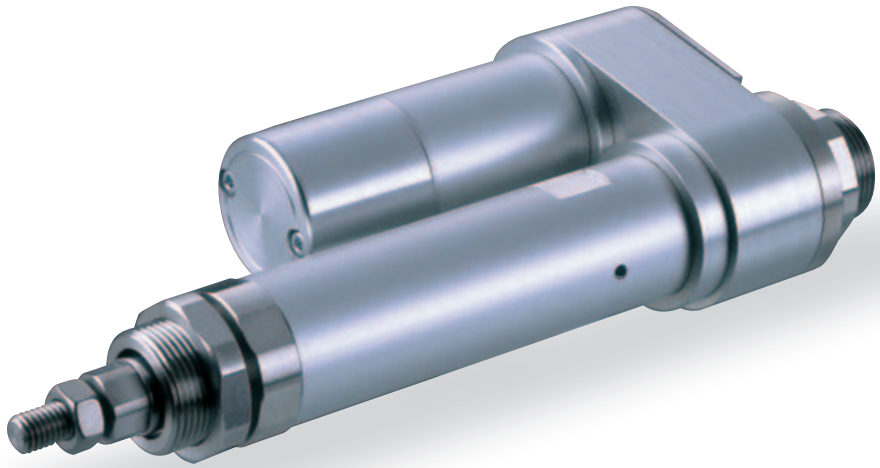
RCS2-RA4R

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, abgewinkelter Motor

■ Modellspezifikationen **RCS2** – **RA4R** – **I** – □ – □ – □ – □ – □ – □ – □

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
RCS2	RA4R	I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W 30: Servomotor 30 W	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RA4R-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	1.0	18.9	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RA4R-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2-RA4R-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2-RA4R-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2-RA4R-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2-RA4R-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.5	113.1	

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

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
12	600
6	300
3	150

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Rückseitige Montageplatte	RP	387
Montagefuß	FT	384
Flansch	FL	382
Home Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schwenkbare Fußhalterung	QR	386
Vordere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

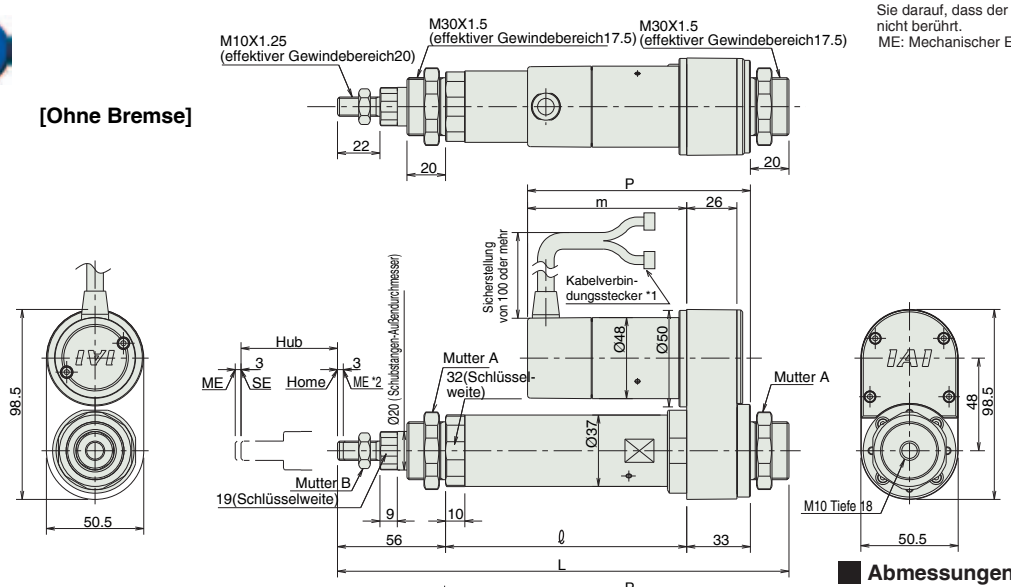
Abmessungen

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

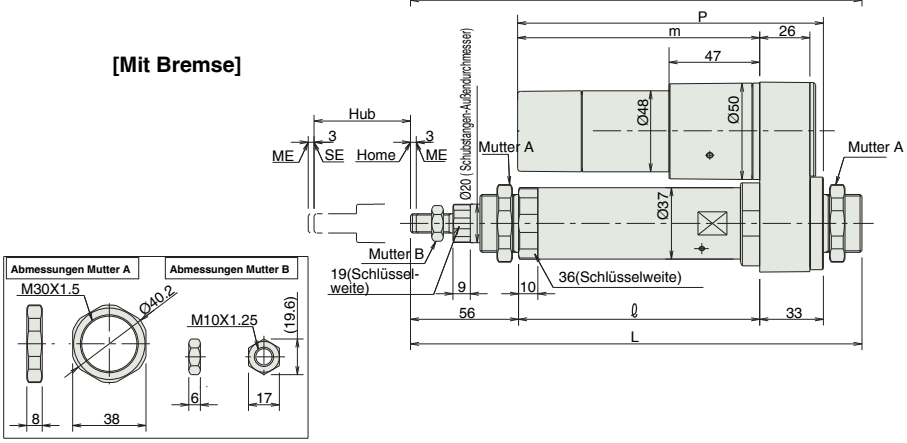
2D CAD

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

[Ohne Bremse]



[Mit Bremse]



Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RA4R (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	20W	234	284	334	384	434	484
	30W	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
P	20W	113.5					
	30W	128.5					
Gewicht (kg)		1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0

RCS2-RA4R (mit Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	20W	234	284	334	384	434	484
	30W	234	284	334	384	434	484
ℓ		125	175	225	275	325	375
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
P	20W	156.5					
	30W	171.5					
Gewicht (kg)		1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2

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-20①-NP-2- ② SCON- C-30①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20①-NP-2- ② SSEL- C-1-30①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-30①-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.
* ①bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
* ②bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
* ③bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

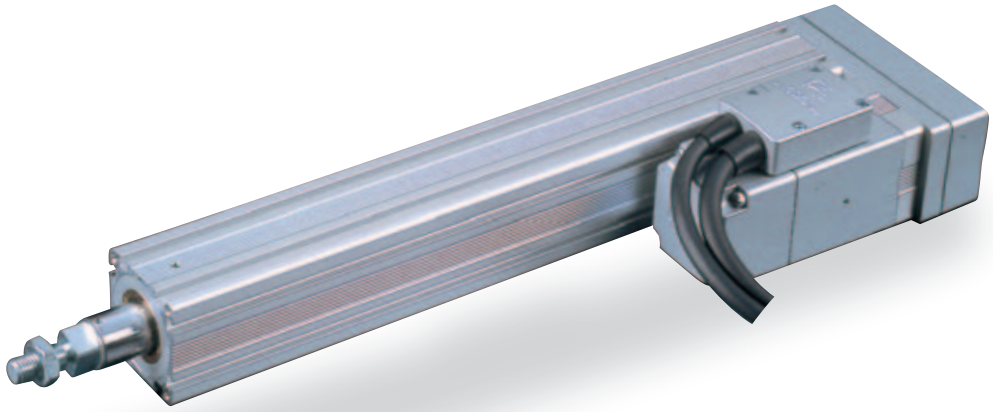
RCS2-RA5R

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsbreite 55 mm, 230-V Servomotor, abgewinkelter Motor

■ Modellspezifikationen

RCS2	RA5R	I	60	☐	☐	☐	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ I: Inkremental A: Absolut	Motortyp 60: Servomotor 60 W	Steigung 16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	Hub 50:50mm ~ 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	Passende Steuerung T1 : XSEL-J/K T2 : SCON SSEL XSEL-P/Q	Kabellänge N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahl-punkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 4 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei-stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RA5R-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	2.0	63.8	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RA5R-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	5.0	127.5	
RCS2-RA5R-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	11.5	255.1	

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 250 (In 50 mm-Schritten)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Kabelaustrittsrichtung	A2	381
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø30 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,7°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

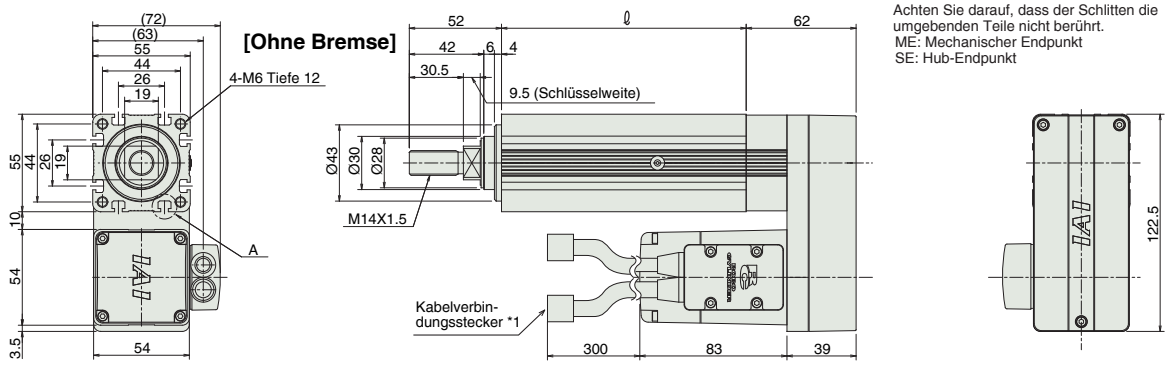
Abmessungen

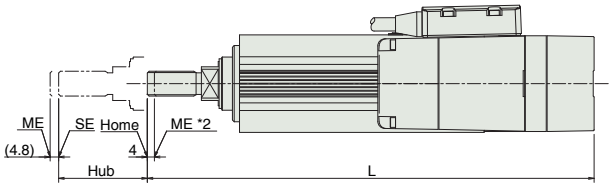
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de

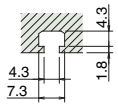
2D CAD

* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist der RA5R nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar.

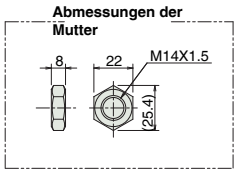
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

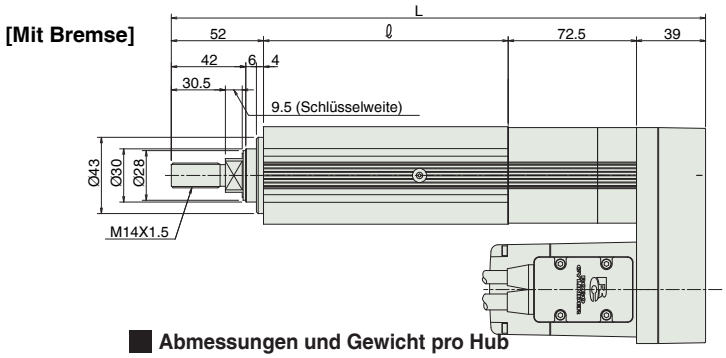






Detailansicht von A





Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RA5R (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200	250	300
L	252	302	352	402	452	502
ℓ	138	188	238	288	338	388
Gewicht (kg)	2.3	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8

RCS2-RA5R (mit Bremse)

Hub	50	100	150	200	250	300
L	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5
ℓ	138	188	238	288	338	388
Gewicht (kg)	2.6	2.9	3.2	3.5	3.8	4.1

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-60 ① -NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
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			→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).

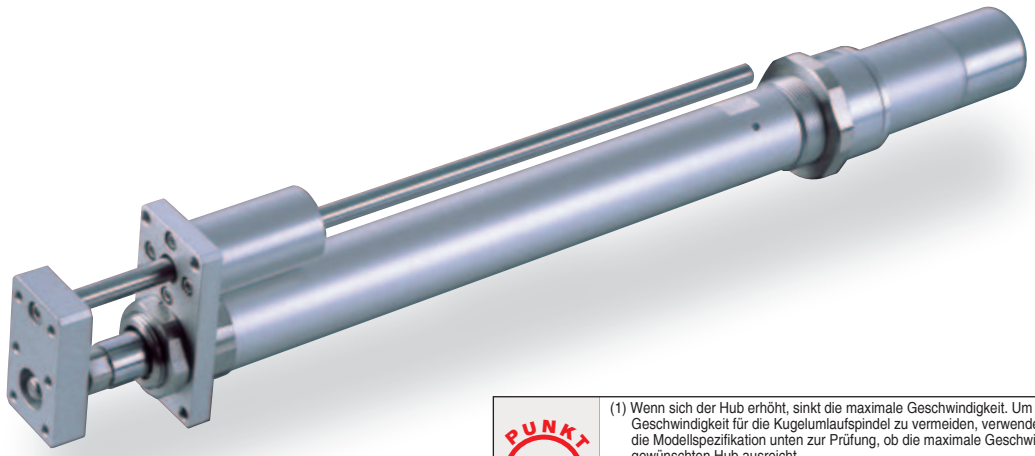
RCS2-RGS4C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCS2 – RGS4C –	□ –	□ –	□ –	□ –	□ –	□ –	□ –	□
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 2 W 30: Servomotor 30 W	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahl-punkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei-stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RGS4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGS4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
12	600
6	300
3	150

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

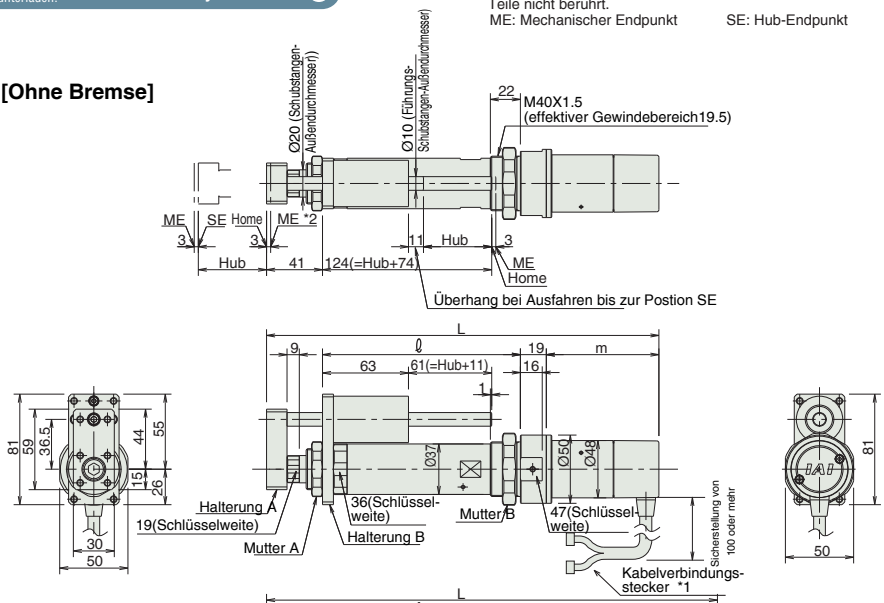
Abmessungen

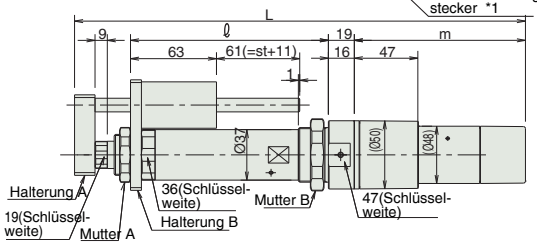
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de

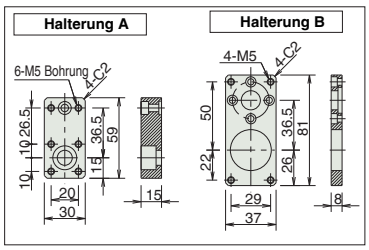
2D CAD

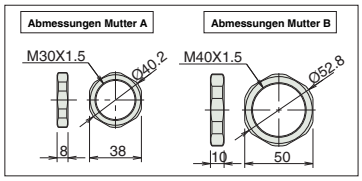
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

[Ohne Bremse]









Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGS4C (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
Gewicht (kg)		1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

RCS2-RGS4C (mit Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	20W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	123.5					
	30W	138.5					
Gewicht (kg)		1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6

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 SCON- C-30D ① -NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20 ① -NP-2- ② SSEL- C-1-30D ① -NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ① -N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-30D 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).

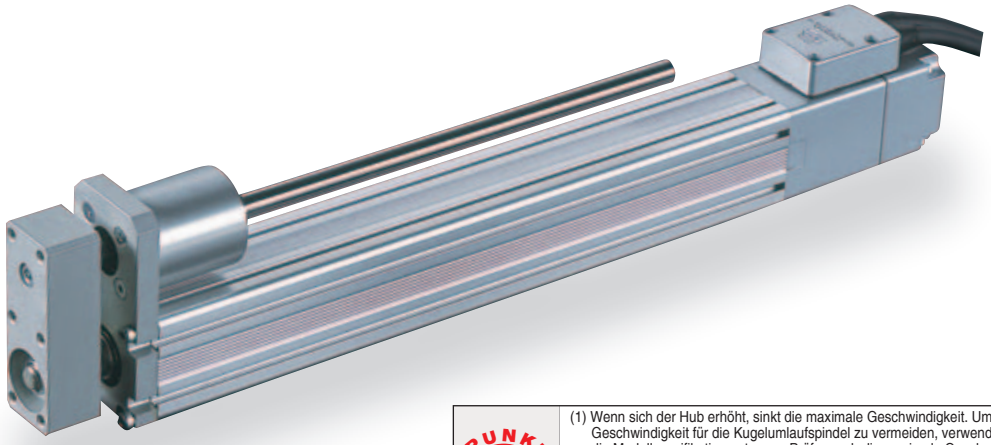
RCS2-RGS5C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsbreite 55 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCS2	RGS5C	□	□	□	□	□	□	□
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental A: Absolut	60: Servomotor 60 W 100: Servomotor 100 W	16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahl-punkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei-stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RGS5C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	1.3	63.8	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGS5C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGS5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	10.8	255.1	
RCS2-RGS5C-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16	15.0	2.8	105.8	
RCS2-RGS5C-①-100-8-②-③-④-⑤		8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGS5C-①-100-4-②-③-④-⑤		4	60.0	17.3	424.3	

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

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 250 (In 50 mm-Schritten)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Kabelaustrittsrichtung	A2	381
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Alternative Anbauposition der Führung	GS2-GS4	170

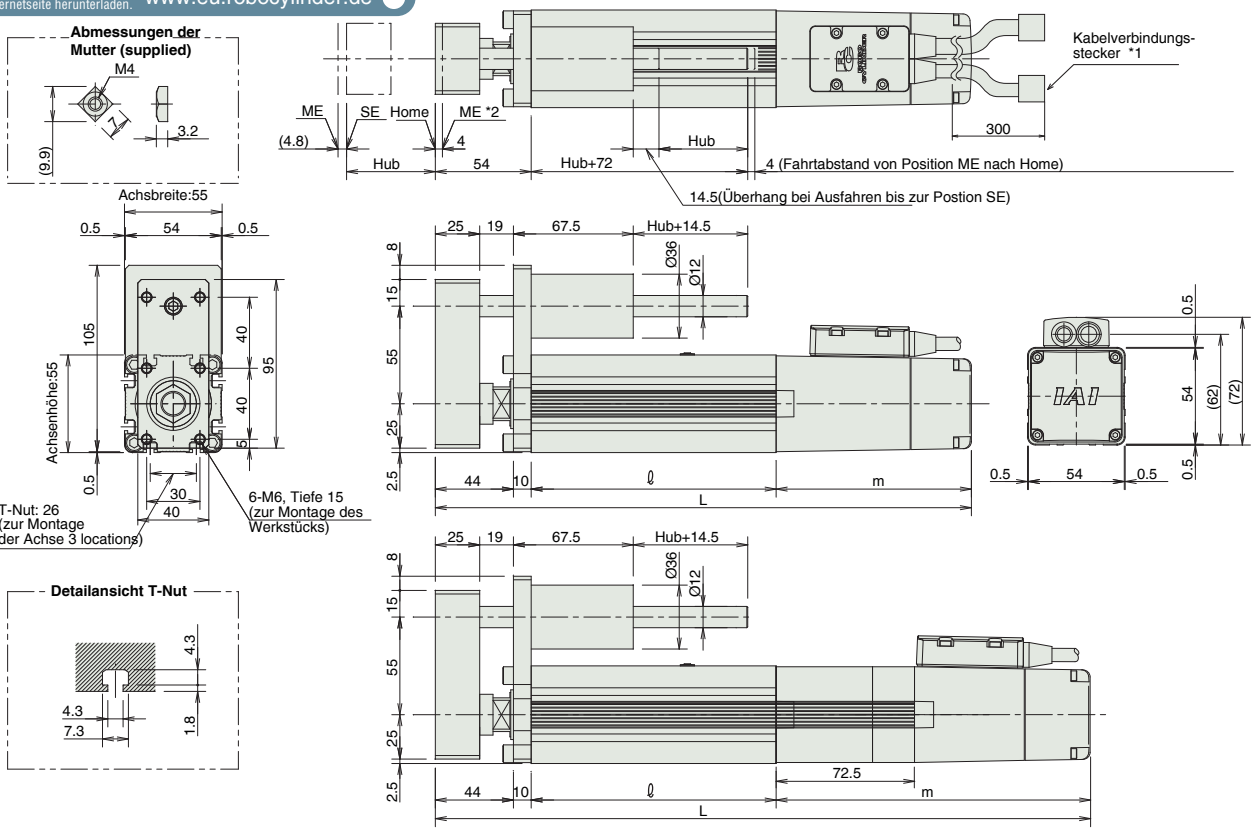
Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø12mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,1°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

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

2D CAD



* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist der RGS5C nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar.

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGS5C (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	60W	284	334	384	434	484	534
	100W	302	352	402	452	502	552
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
Gewicht (kg)		2.5	2.8	3.2	3.6	3.9	4.3

RCS2-RGS5C (mit Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
Gewicht (kg)		2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6

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-60①-NP-2- ② SCON- C-100①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60①-NP-2- ② SSEL- C-1-100①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-60①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-100①-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.
* ①bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
* ②bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
* ③bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

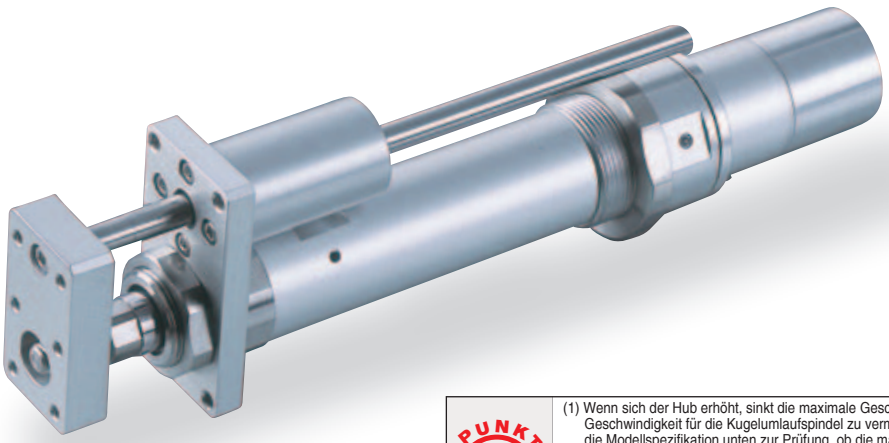
RCS2-RGS4D

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCS2 –	RGS4D –	☐ –	☐ –	☐ –	☐ –	☐ –	☐ –	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W 30: Servomotor 30 W	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RGS4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGS4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGS4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGS4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGS4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGS4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
12	600
6	300
3	150

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Montagefuß	FT	384
Home Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

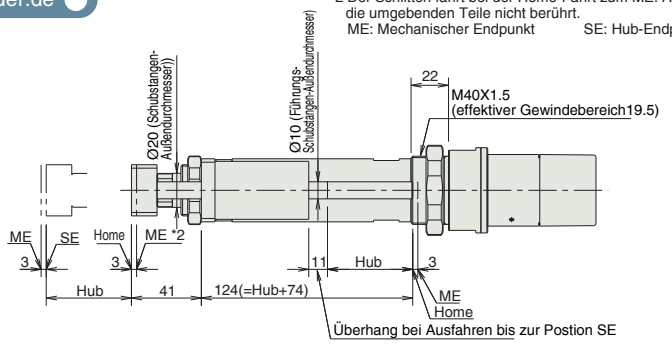
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

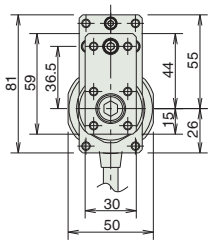
Abmessungen

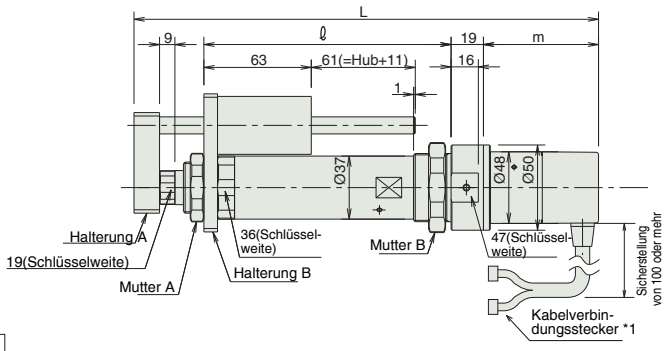
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de

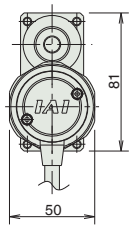
2D CAD

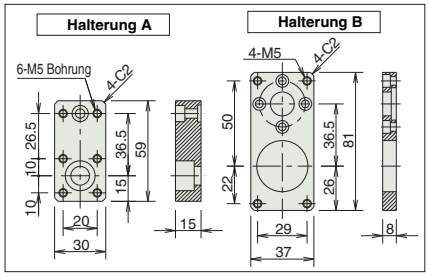
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

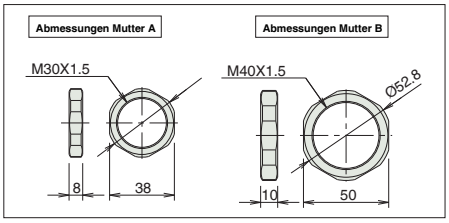












Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGS4D (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
Gewicht (kg)		1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3

Das RCS2-RGS4D Modell hat keine Bremse.

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 SCON- C-30D ①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20 ①-NP-2- ② SSEL- C-1-30D ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-30D 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.
* ①bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
* ②bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
* ③bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

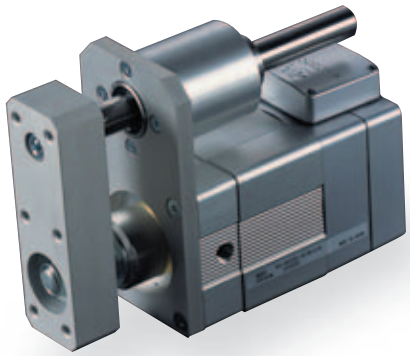
RCS2-RGS7AD

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsbreite 75 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation direkt gekoppelt

■ Modellspezifikationen

RCS2	RGS7AD	I	□	□	□	□	□	□
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental	60: Servomotor 60 W 100: Servomotor 100 W	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahl-punkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einer Beschleunigung von 0,15/0,2 G (Steigung 12, 60/100 W), 0,1 G (Steigung 6) oder 0,05 G (Steigung 3). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei-stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RGS7AD-I-60-12-①-②③-④	60	12	10.0	1.5	85.3	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGS7AD-I-60-6-①-②③-④		6	20.0	6.0	169.5	
RCS2-RGS7AD-I-60-3-①-②③-④		3	40.0	14.5	340.1	
RCS2-RGS7AD-I-100-12-①-②③-④	100	12	15.0	4.5	141.1	
RCS2-RGS7AD-I-100-6-①-②③-④		6	30.0	11.5	283.2	

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 250 (In 50 mm-Schritten)	300 (mm)
12	600	505
6	300	250
3	150	125

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Kabelaustrittsrichtung	A1-A3	381
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Alternative Anbauposition der Führung	GS2-GS4	174

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung, Ø16mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø30 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,1°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

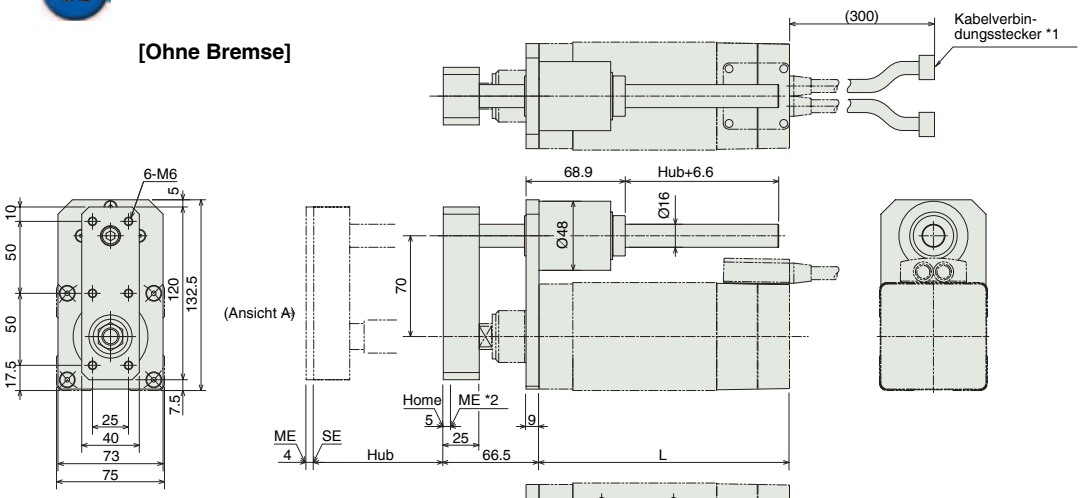
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de

2D CAD

* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist der RGS7AD nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar.

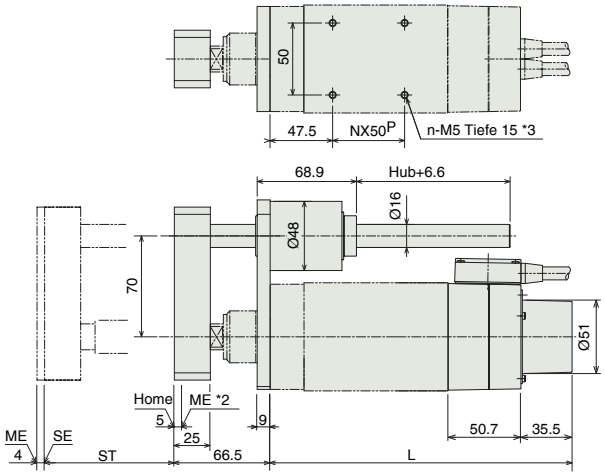
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

[Ohne Bremse]



Hinweis
*3 100 W-Modelle mit 50er Hub haben keine Montagebohrungen auf der Oberfläche. 60 W-Modelle mit 50er Hub und 100 W-Modelle mit 100er Hub haben nur 2 Montagebohrungen (in einer Reihe)

[Mit Bremse]



Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGS7AD (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L		128	178	228	278	328	378
N	60W	–	1	2	3	4	5
	100W	–	–	1	2	3	4
n	60W	2	4	6	8	10	12
	100W	–	2	4	6	8	10
Gewicht (kg)	60W	3.2	3.8	4.3	4.8	5.3	5.9
	100W	3.3	3.9	4.4	4.9	5.4	6.0

RCS2-RGS7AD (mit Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L		163.5	213.5	263.5	313.5	363.5	413.5
N	60W	–	1	2	3	4	5
	100W	–	–	1	2	3	4
n	60W	2	4	6	8	10	12
	100W	–	2	4	6	8	10
Gewicht (kg)	60W	3.5	4.1	4.6	5.1	5.6	6.2
	100W	3.6	4.2	4.7	5.2	5.7	6.3

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-60I-NP-2-① SCON- C-100I-NP-2-①	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60I-NP-2-① SSEL- C-1-100I-NP-2-①	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ②-1-60I-N1-EEE-2-① XSEL- ②-1-100I-N1-EEE-2-①	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

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

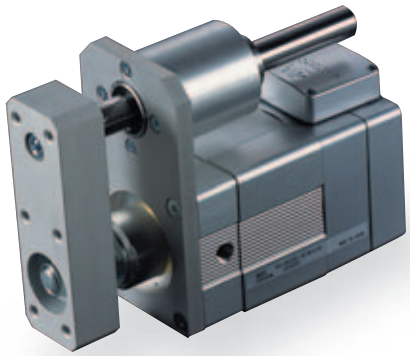
RCS2-RGS7BD

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsbreite 75 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation direkt gekoppelt

■ Modellspezifikationen

RCS2	RGS7BD	I	□	□	□	□	□	□	□
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental	100: Servomotor 100 W 150: Servomotor 150 W	16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	50: 50mm ~ 300: 300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahl-punkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einer Beschleunigung von 0,25/0,3 G (Steigung 16, 100/150W), 0,17/0,2G (Steigung 8, 100/150 W) oder 0,1 G (Steigung 4). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei-stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RGS7BD-I-100-12-①-②③-④	100	16	10.0	2.5	105.8	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGS7BD-I-100-6-①-②③-④		8	22.0	8.0	212.7	
RCS2-RGS7BD-I-100-3-①-②③-④		4	40.0	18.5	424.3	
RCS2-RGS7BD-I-150-12-①-②③-④	150	16	15.0	5.5	158.8	
RCS2-RGS7BD-I-150-6-①-②③-④		8	35.0	13.5	318.5	

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
16	800
8	400
4	200

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Kabelaustrittsrichtung	A1-A3	381
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Alternative Anbauposition der Führung	GS2-GS4	176

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø16mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø35 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,1°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

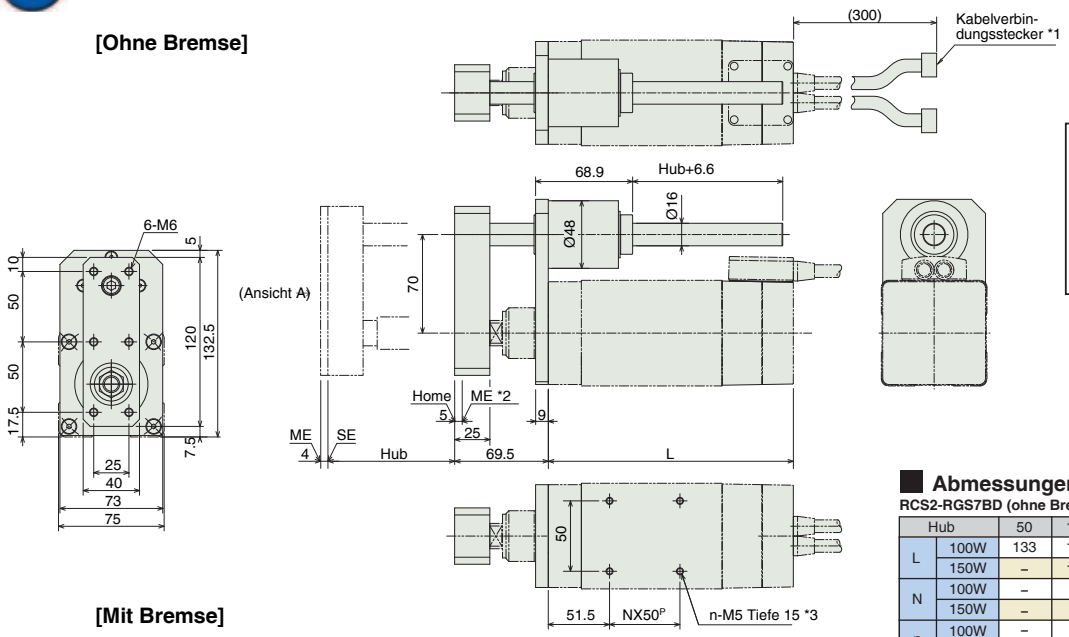
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de

2D CAD

* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist der RGS7BD nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar.

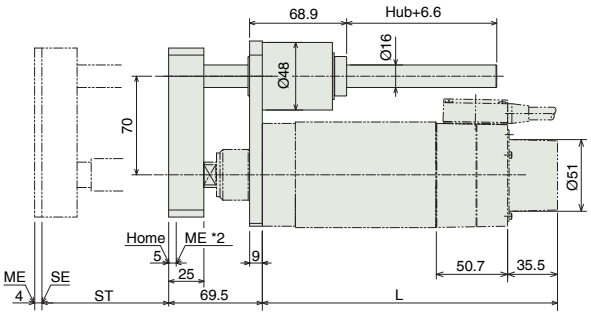
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

[Ohne Bremse]



Hinweis
*3 Diese Anordnung ist nicht für 150 W-Modelle mit 50er Hub verfügbar. 100 W-Modelle mit 50er Hub haben keine Montagebohrungen auf der Oberfläche. 100/150 W-Modelle mit 100er Hub haben nur 2 Montagebohrungen (in einer Reihe).

[Mit Bremse]



Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGS7BD (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	100W	133	183	233	283	333	383
	150W	–	183	233	283	333	383
N	100W	–	–	1	2	3	4
	150W	–	–	1	2	3	4
n	100W	–	2	4	6	8	10
	150W	–	2	4	6	8	10
Gewicht (kg)	100W	3.8	4.4	4.9	5.4	5.9	6.5
	150W	–	4.5	5.0	5.5	6.0	6.6

RCS2-RGS7BD (mit Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	100W	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
	150W	–	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
N	100W	–	1	2	3	4	5
	150W	–	–	1	2	3	4
n	100W	–	2	4	6	8	10
	150W	–	2	4	6	8	10
Gewicht (kg)	100W	4.1	4.7	5.2	5.7	6.2	6.8
	150W	–	4.8	5.3	5.8	6.3	6.9

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

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

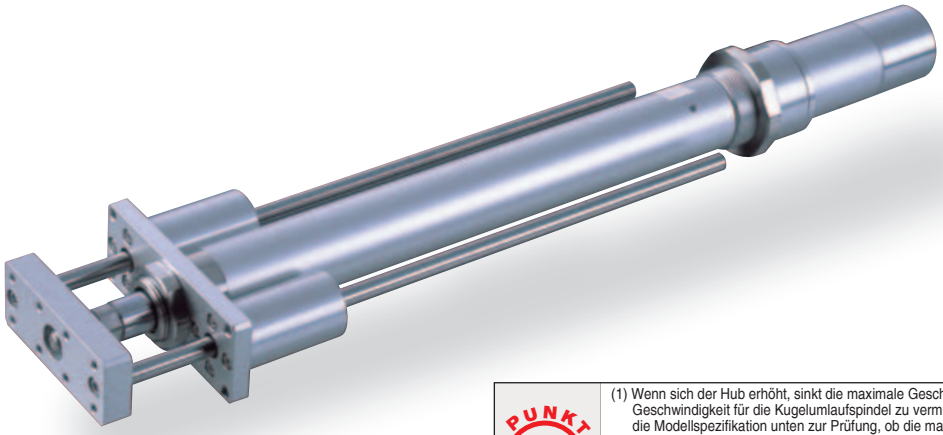
RCS2-RGD4C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Kupplungsspezifikation

■ Modellspezifikationen

RCS2	RGD4C	I	□	□	□	□	□	□
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W 30: Servomotor 30 W	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RGD4C-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGD4C-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4C-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4C-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
12	600
6	300
3	150

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

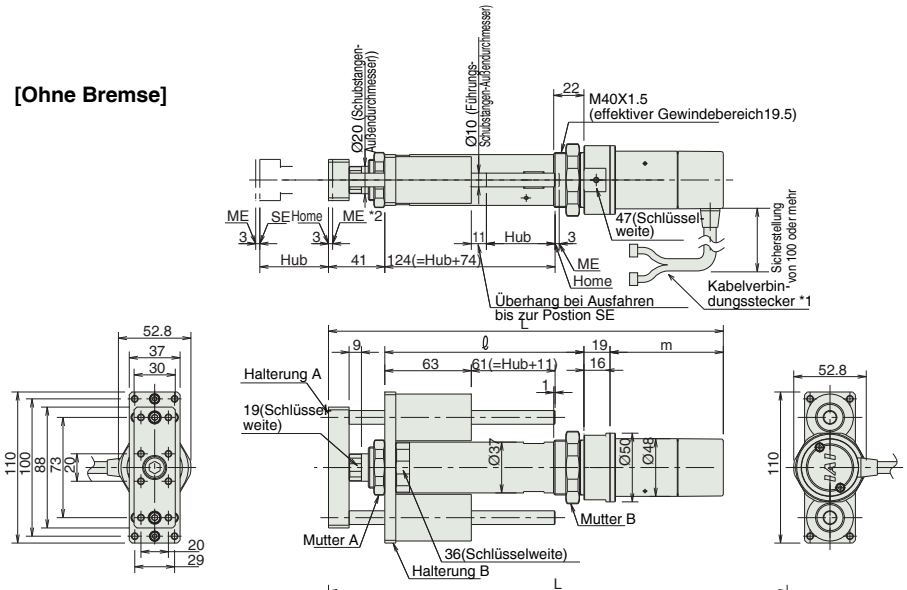
Abmessungen

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

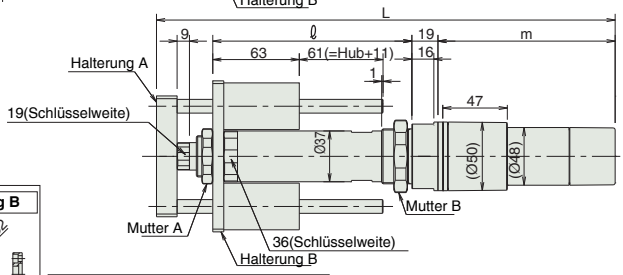
2D CAD

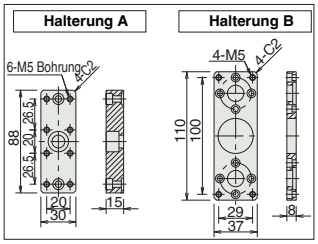
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

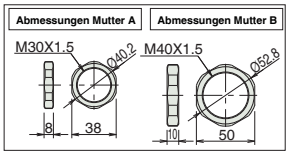
[Ohne Bremse]



[Mit Bremse]







Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGD4C (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	20W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	80.5					
	30W	95.5					
Gewicht (kg)		1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCS2-RGD4C (mit Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	60W	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	100W	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	60W	123.5					
	100W	138.5					
Gewicht (kg)		2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

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		SCON- C-20 ① -NP-2- ② SCON- C-30D ① -NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20 ① -NP-2- ② SSEL- C-1-30D ① -NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ① -N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-30D 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.
* ①bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
* ②bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
* ③bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

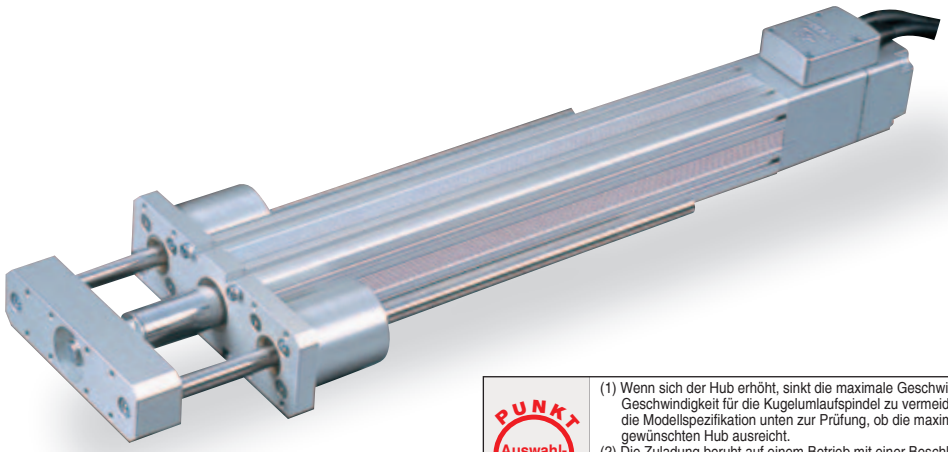
RCS2-RGD5C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsbreite 55 mm, 230-V Servomotor, Kupplungsspezifikation

■ Modellspezifikationen

RCS2	RGD5C	I	□	□	□	□	□	□	□
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental A: Absolut	60: Servomotor 60 W 100: Servomotor 100 W	16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 4 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RGD5C-①-60-16-②-③-④-⑤	60	16	12.0	1.3	63.8	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGD5C-①-60-8-②-③-④-⑤		8	25.0	4.3	127.5	
RCS2-RGD5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	10.8	255.1	
RCS2-RGD5C-①-100-16-②-③-④-⑤	100	16	15.0	2.8	105.8	
RCS2-RGD5C-①-100-8-②-③-④-⑤		8	30.0	8.3	212.7	
RCS2-RGD5C-①-100-4-②-③-④-⑤		4	60.0	17.3	424.3	

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

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 250 (In 50 mm-Schritten)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Kabelaustrittsrichtung	A2	381
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384

Allgemeine Spezifikationen

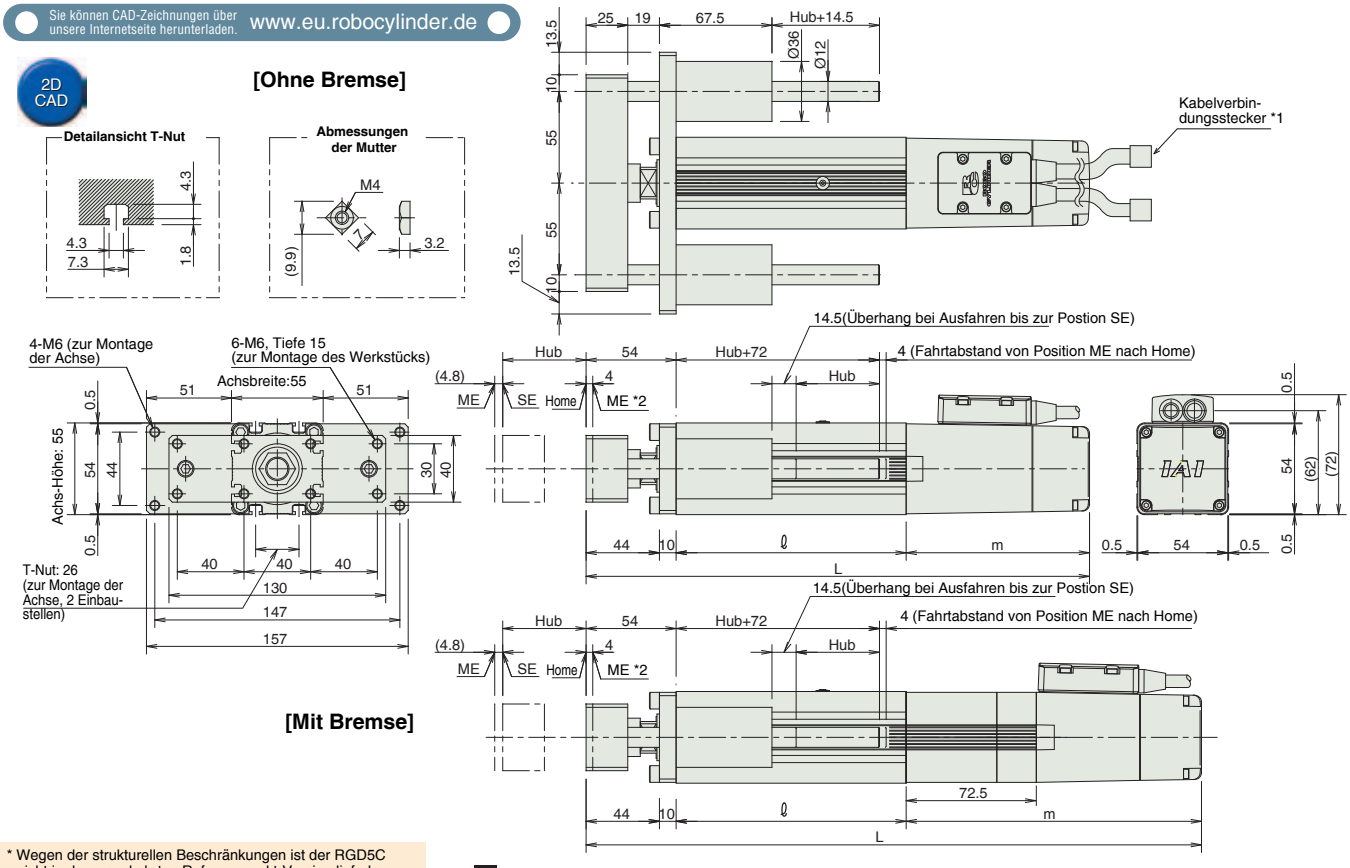
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø30 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,08°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

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

2D CAD

[Ohne Bremse]



[Mit Bremse]

* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist der RGD5C nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar.

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGD5C (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	60W	284	334	384	434	484	524
	100W	302	352	402	452	502	552
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
Gewicht (kg)		2.7	3.0	3.4	3.8	4.2	5.5

RCS2-RGD5C (mit Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
ℓ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
	100W	182.5					
Gewicht (kg)		3.0	3.3	3.7	4.1	4.5	5.8

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-60①-NP-2- ② SCON- C-100①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60①-NP-2- ② SSEL- C-1-100①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-60①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-100①-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.
* ①bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
* ②bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
* ③bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

RCS2-RGD4D

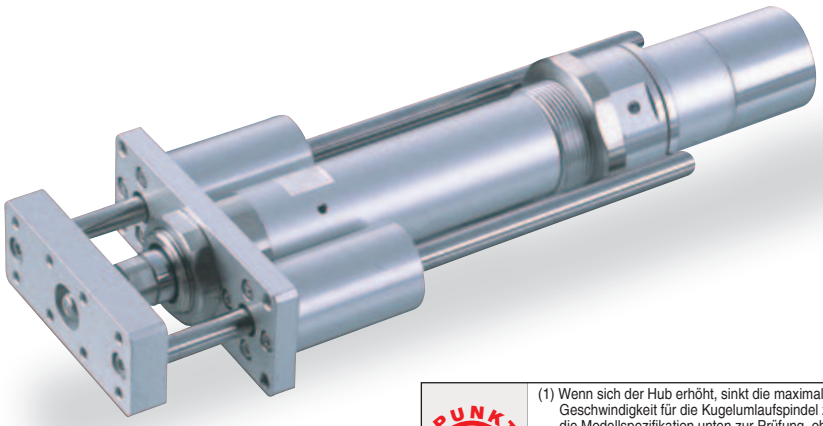
RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCS2 – RGD4D – I – ☐ – ☐ – ☐ – ☐ – ☐ – ☐ – ☐

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W 30: Servomotor 30 W	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahl-punkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei-stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RGD4D-①-20-12-②-③-④-⑤	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGD4D-①-20-6-②-③-④-⑤		6	6.0	1.5	37.7	
RCS2-RGD4D-①-20-3-②-③-④-⑤		3	12.0	3.5	75.4	
RCS2-RGD4D-①-30-12-②-③-④-⑤	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCS2-RGD4D-①-30-6-②-③-④-⑤		6	9.0	2.5	56.6	
RCS2-RGD4D-①-30-3-②-③-④-⑤		3	18.0	6.0	113.1	

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

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
12	600
6	300
3	150

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

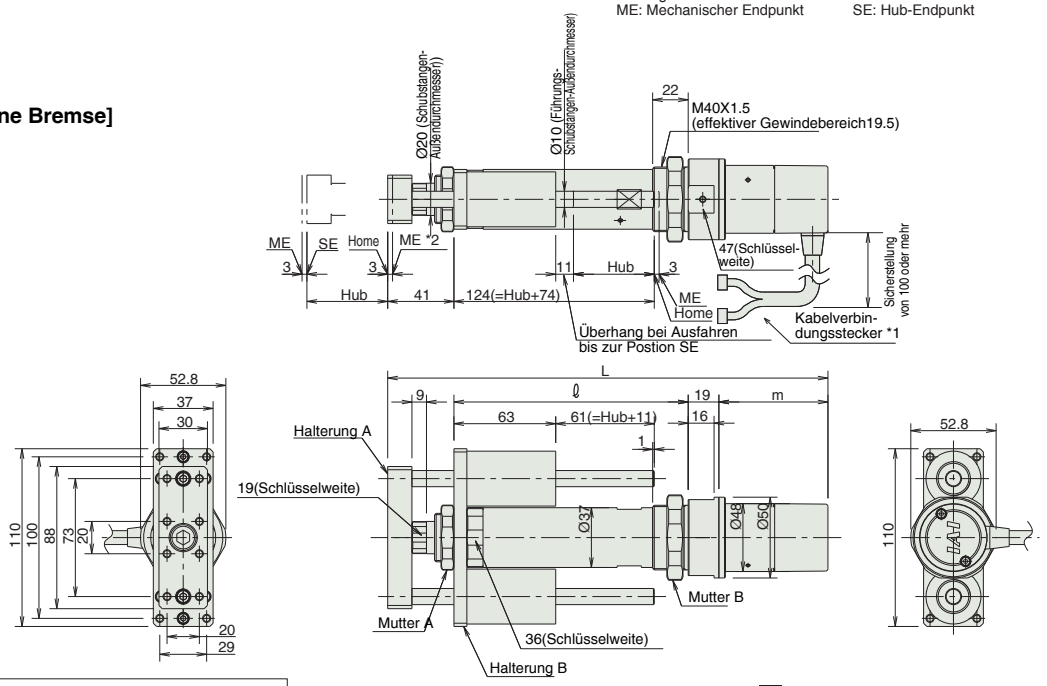
Abmessungen

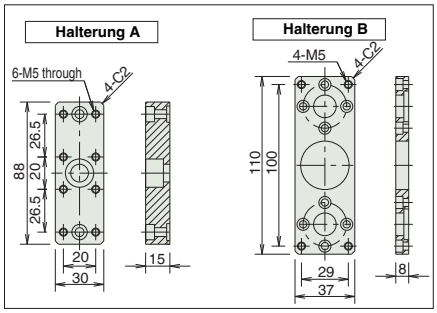
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de

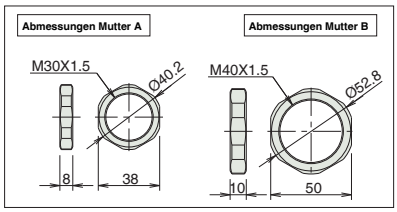
2D CAD

[Ohne Bremse]

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt







Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGD4D (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	20W	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ		145	195	245	295	345	395
m	20W	58.5					
	30W	73.5					
Gewicht (kg)		1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

Das RCS2-RGD4D Modell hat keine Bremse.

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 SCON- C-30D ①-NP-2- ②	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20 ①-NP-2- ② SSEL- C-1-30D ①-NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ③ -1-20 ①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-30D 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.
* ①bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).
* ②bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).
* ③bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

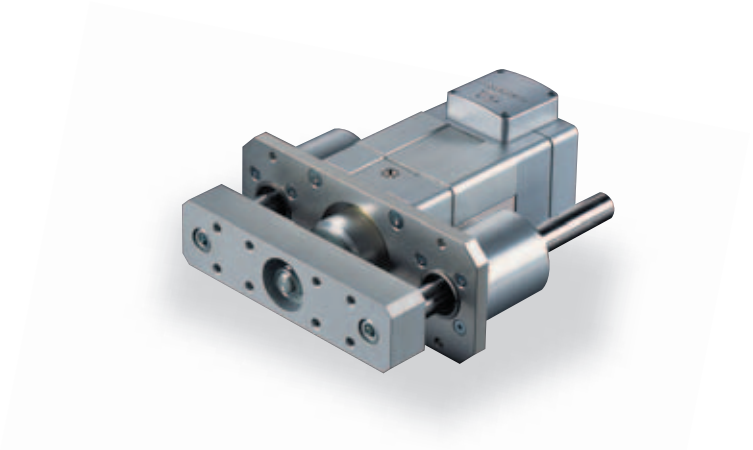
RCS2-RGD7AD

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsbreite 75 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation direkt gekoppelt

■ Modellspezifikationen **RCS2 – RGD7AD – I – □ – □ – □ – □ – □ – □ – □**

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental	60: Servomotor 60 W 100: Servomotor 100 W	12: 12mm 6: 6mm 3: 3mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahl-punkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einer Beschleunigung von 0,15/0,2 G (Steigung 12, 60/100 W), 0,1 G (Steigung 6) oder 0,05 G (Steigung 3). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei-stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RGD7AD-I-60-12-①-②③-④	60	12	10.0	0.9	85.3	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGD7AD-I-60-6-①-②③-④		6	20.0	5.4	169.5	
RCS2-RGD7AD-I-60-3-①-②③-④		3	40.0	13.9	340.1	
RCS2-RGD7AD-I-100-12-①-②③-④	100	12	15.0	3.9	141.1	
RCS2-RGD7AD-I-100-6-①-②③-④		6	30.0	10.9	283.2	

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 250 (In 50 mm-Schritten)	300 (mm)
12	600	505
6	300	250
3	150	125

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Kabelaustrittsrichtung	A2	381
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø30 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,08°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

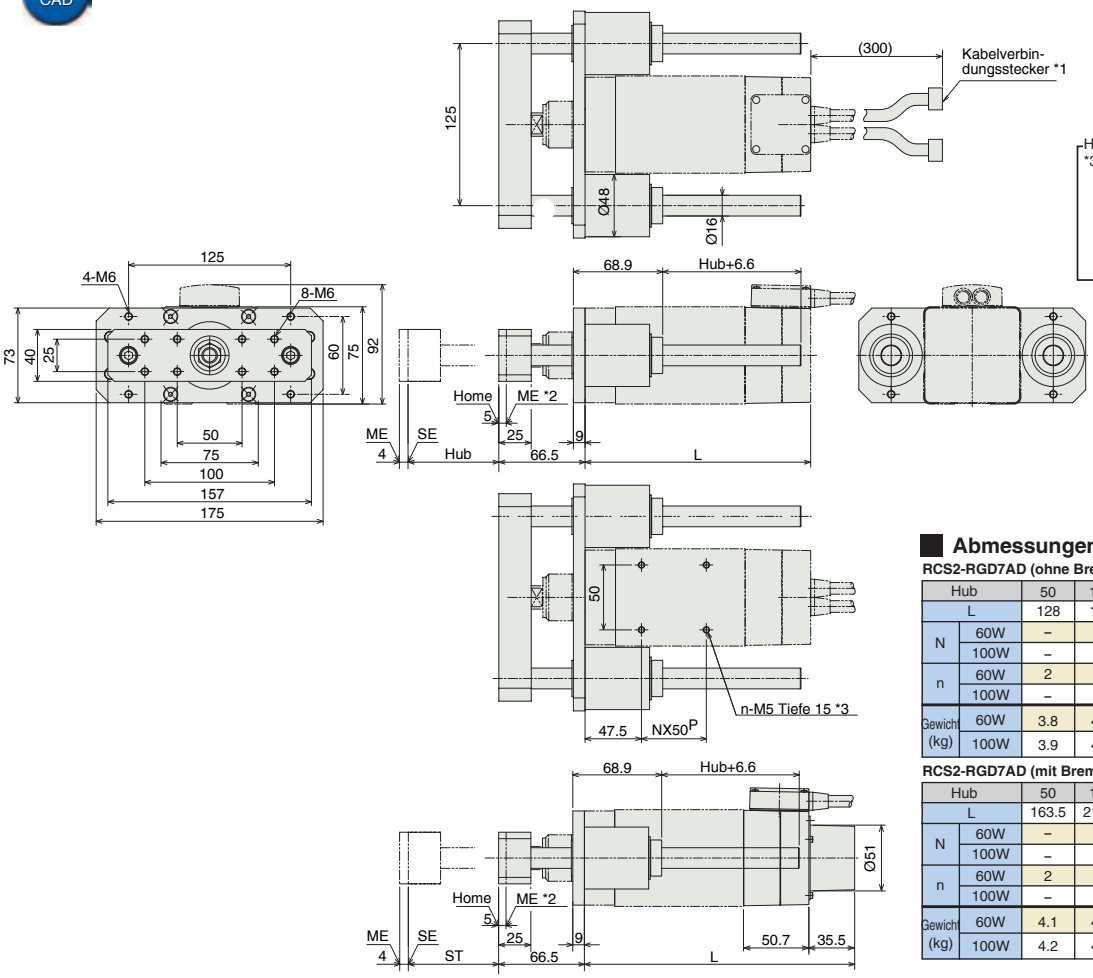
Abmessungen

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

2D CAD

* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist der RGD7AD nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar.

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt



Hinweis
*3 100 W-Modelle mit 50er Hub haben keine Montagebohrungen auf der Oberfläche. 60 W-Modelle mit 50er Hub und 100 W-Modelle mit 100er Hub haben nur 2 Montagebohrungen (in einer Reihe)

Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGD7AD (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L		128	178	228	278	328	378
N	60W	–	1	2	3	4	5
	100W	–	–	1	2	3	4
n	60W	2	4	6	8	10	12
	100W	–	2	4	6	8	10
Gewicht (kg)	60W	3.8	4.5	5.1	5.7	6.3	6.9
	100W	3.9	4.6	5.2	5.8	6.4	7.0

RCS2-RGD7AD (mit Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L		163.5	213.5	263.5	313.5	363.5	413.5
N	60W	–	1	2	3	4	5
	100W	–	–	1	2	3	4
n	60W	2	4	6	8	10	12
	100W	–	2	4	6	8	10
Gewicht (kg)	60W	4.1	4.8	5.4	6	6.6	7.2
	100W	4.2	4.9	5.5	6.1	6.7	7.3

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-60I-NP-2-① SCON- C-100I-NP-2-①	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. * 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
3-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Serieller Kommunikations-typ			Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60I-NP-2-① SSEL- C-1-100I-NP-2-①	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen		XSEL- ②-1-60I-N1-EEE-2-① XSEL- ②-1-100I-N1-EEE-2-①	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

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

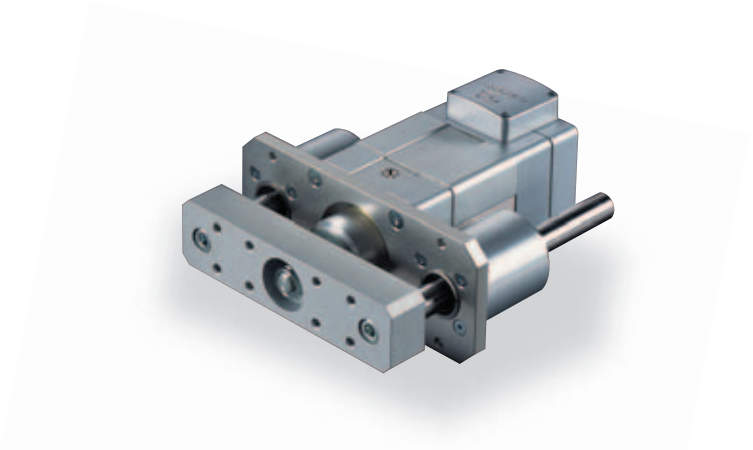
RCS2-RGD7BD

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsbreite 75 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation direkt gekoppelt

■ Modellspezifikationen

RCS2	RGD7BD	I	☐	☐	☐	☐	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental	100: Servomotor 100 W 150: Servomotor 150 W	16: 16mm 8: 8mm 4: 4mm	50:50mm ~ 300:300mm (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□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahl-punkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden, verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einer Beschleunigung von 0,25/0,3 G (Steigung 16, 100/150W), 0,17/0,2G (Steigung 8, 100/150 W) oder 0,1 G (Steigung 4). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei-stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RGD7BD-I-100-12-①-②③-④	100	16	10.0	1.9	105.8	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGD7BD-I-100-6-①-②③-④		8	22.0	7.4	212.7	
RCS2-RGD7BD-I-100-3-①-②③-④		4	40.0	17.9	424.3	
RCS2-RGD7BD-I-150-12-①-②③-④	150	16	15.0	4.9	158.8	
RCS2-RGD7BD-I-150-6-①-②③-④		8	35.0	12.9	318.5	

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
16	800
8	400
4	200

(Einheit: mm/s)

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

Optionen

Name	Code	Seite
Kabelaustrittsrichtung	A2	381
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø16mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø35 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,08°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

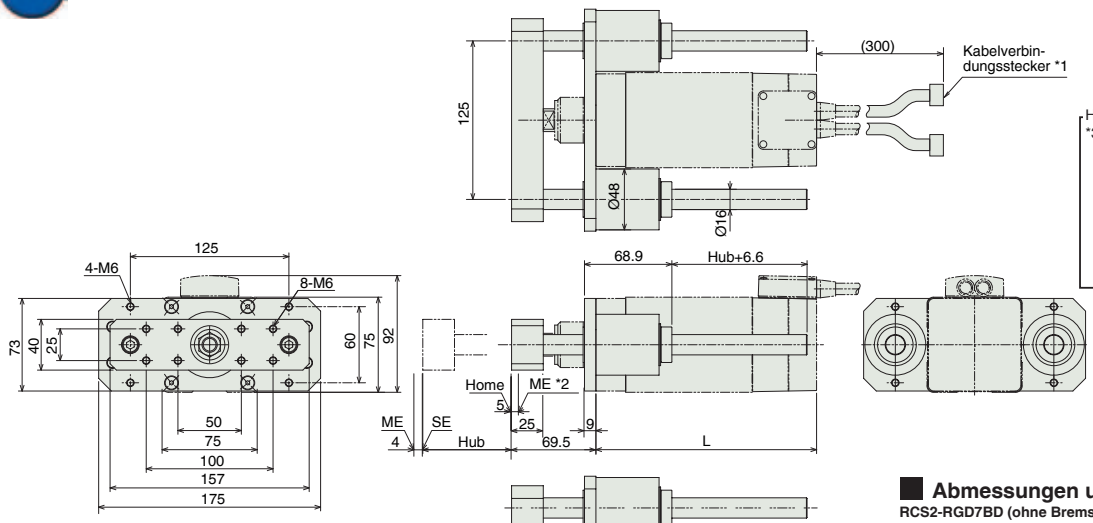
Abmessungen

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

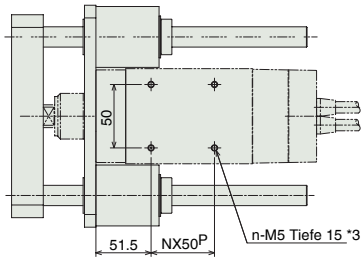
2D CAD

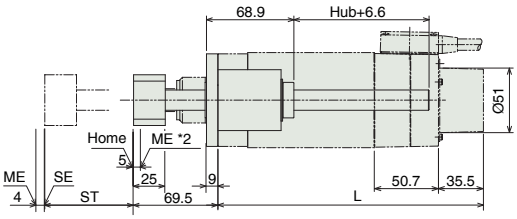
* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist der RGD7BD nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar.

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt



Hinweis
*3 Diese Anordnung ist nicht für 150 W-Modelle mit 50er Hub verfügbar. 100 W-Modelle mit 50er Hub haben keine Montagebohrungen auf der Oberfläche. 100/150 W-Modelle mit 100er Hub haben nur 2 Montagebohrungen (in einer Reihe).





Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGD7BD (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	100W	133	183	233	283	333	383
	150W	–	183	233	283	333	383
N	100W	–	–	1	2	3	4
	150W	–	–	1	2	3	4
n	100W	–	2	4	6	8	10
	150W	–	2	4	6	8	10
Gewicht (kg)	100W	4.4	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5
	150W	–	5.2	5.8	6.4	7.0	7.6

RCS2-RGD7BD (mit Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	100W	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
	150W	–	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
N	100W	–	1	2	3	4	5
	150W	–	–	1	2	3	4
n	100W	–	2	4	6	8	10
	150W	–	2	4	6	8	10
Gewicht (kg)	100W	4.7	5.4	6	6.6	7.2	7.8
	150W	–	5.5	6.1	6.7	7.3	7.9

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

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