RoboCylinder

Optionen

Bremse

Flansch

Montagefuß

Home-Sensor

Scharniergelenk

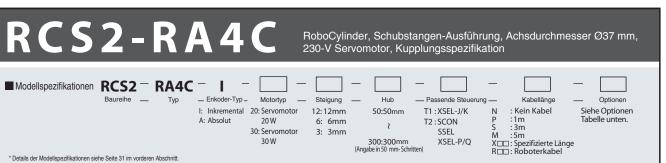
Vordere Fußhalterung

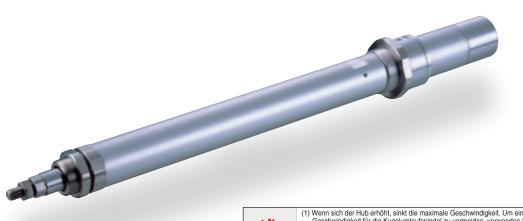
Hintere Fußhalterung

Umgekehrte Referenzposition

Name

RCS2-RA4C





- (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 Bewequngsrichtung.
- Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

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

Code

В

FT

FL

HS

NJ

NM

TRE

TRR

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

		Aligemente Spezifikationen								
Seite		Artikel	Beschreibung							
381		Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10							
384		Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm							
382		Spiel	0,05 mm oder weniger							
385		Grundrahmen	Material: Aluminum oberflächenbehandelt							
385		Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm							
385	1 [Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°							
388	1 [ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)							

389

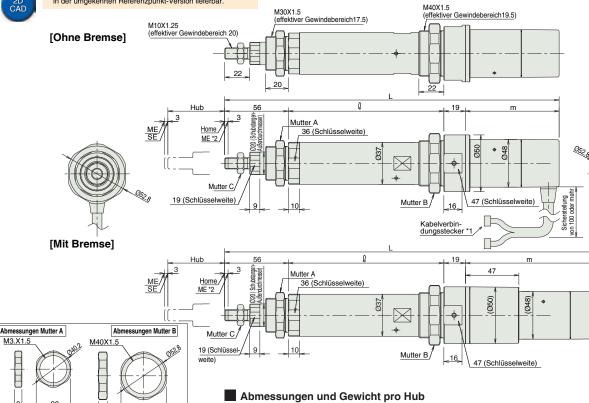
Allgemeine Spezifikationen Artikel Beschreibung Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10 ntriebssystem ±0,02 mm /iederholgenauigkeit piel 0.05 mm oder weniger Material: Aluminum oberflächenbehandelt irundrahmen chubstangen-Durchmesser Ø20 mm chubstangen-Rotationsspiel ±1.0°





- *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

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



nc3	1032-NA40 (Offile Breffise)								
Hub		50	100	150	200	250	300		
	20 W	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5		
L	30 W	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5		
	Q	137	187	237	287	337	487		
2	20 W		80.5						
m	30 W	95.5							
Gev	vicht (kg)	1.1	1.2	1.4	1.6	1.7	1.8		

RCS2-RA4C (mit Bremse)

	Hub		100	150	200	250	300			
	20 W	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5			
L	30 W	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5			
	Q	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

M3.X1.5

Abmessungen Mutter C

M10X1.25

Passende Steuerungen

(19.6)

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positionier modus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte			
3-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-20 ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig	360 VA max. * 1- Achs- Spezifikation, betrieben	→325
Serieller Kommunikations- typ		SCON- C-30 ①-NP-2- ②	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	100 VAC Einphasig 230 VAC		323
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC		
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	Pilita	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 RoboCylinder

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt

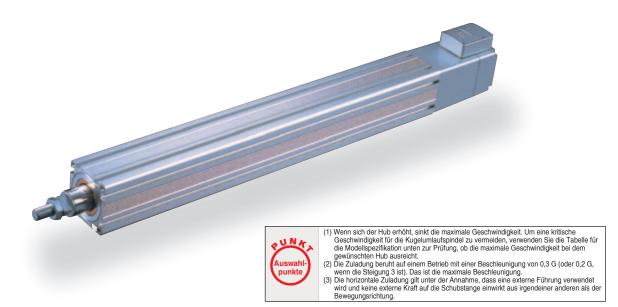
150w

100 mm

CS2-RA5C RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsbreite 55 mm, 230-V Servomotor, Kupplungsspezifikation ■ Modellspezifikationen RCS2 - RA5C Baureihe __ . Enkoder-Typ _ Motortyp Hub Steigung Kabellänge Passende Steuerung N : Kein Kabel
P : 1m
S : 3m
M : 5m
X□□: Spezifizierte Länge
R□□: Roboterkabel I: Inkremental 60: Servomotor 16:16mm 50:50mm T1:XSEL-J/K A: Absolut 60 W 8: 8mm

4: 4mm

100: Servomotor 100 W



T2:SCON

300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten)

SSEL XSEL-P/Q

Modellspezifikationen Steigung und Zuladung

- Otolgang and Laladang						
Modell	Motorlei- stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Z Horizontal (kg)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2-RA5C-①-20-12-②-③-④-⑤	0 (/	16	12.0	2.0	63.8	(111111)
RCS2-RA5C-①-20-6- ②-③-④-⑤	60	8	25.0	5.0	127.5	
RCS2-RA5C-①-20-3-②-③-④-⑤		4	50.0	11.5	255.1	50 ~ 300
RCS2-RA5C-1-30-12-2-3-4-5		16	15.0	3.5	105.8	(In 50 mm-Schritten)
RCS2-RA5C-①-30-6- ②-③-④-⑤	100	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 Passend	de Steuerun	g 4 k	Kabellänge 🜀 C	ptionen		

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen

Siehe Optionen

Tabelle unten.

Optionen									
Name	Code	Seite							
Kabelaustrittsrichtung	A2	381							
Bremse	В	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)							

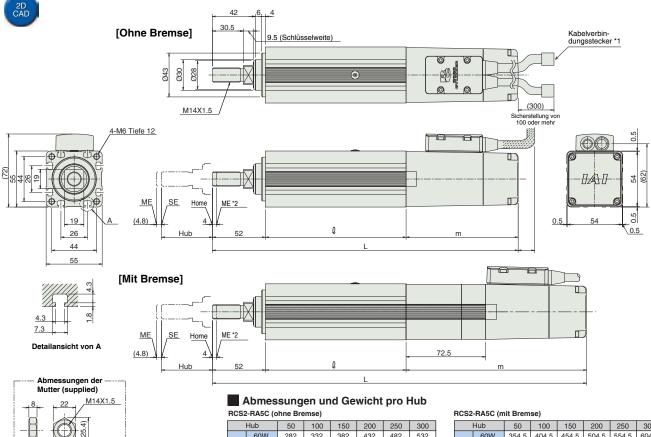
60w

100w





- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
 *2 Der Schlitten f\u00e4hrt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht ber\u00fchrt.
 ME: Mechanischer Endpunkt
 SE: Hub-Endpunkt



nusz	nosz-naso (unite bielise)									
	Hub	50	100	150	200	250	300			
	60W	282	332	382	432	482	532			
L	100W	300	350	400	450	500	550			
	Q	138	188	238	288	338	388			
m	60W		92							
1111	100W			11	10					
Gev	vicht (kg)	1.9	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4			

	Hub	50	100	150	200	250	300			
	60W	354.5	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5			
L	100W	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5			
	Q	138	188	238	288	338	388			
m	60W		164.5							
	100W			18	32.5					
Gewicht (kg)		2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7			

Steuerung

Passende Steuerungen

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

Bezeichnu	ng Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermo	dus		Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		360 VA max. * 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
3-Punkt- Pneumatik-Mo	dus		Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig		→325
Serieller Kommunikatio typ	ons-		Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC		323
Pulstreibert	/p		Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm steuerungst 1 oder 2 Achs	/p	SSEL- C-1-60 ① -NP-2- ② SSEL- C-1-100 ① -NP-2- ②		1500 Punkte		mit 150 W	→355
Programme steuerungst 1 bis 6 Achse	/p	XSEL- ③ -1-60 ①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-100 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).

100

CS2-RA4D RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation (direkt gekoppelt) ■ Modellspezifikationen RCS2 - RA4D _ Enkoder-Typ _ Motortyp Hub Baureihe __ Steigung Kabellänge Optionen - Passende Steuerung I: Inkremental 20: Servomotor 12:12mm T1:XSEL-J/K : Kein Kabel Siehe Optionen 50:50mm Ν N : Reff Rabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkabel A: Absolut 20 W Tabelle unten. 6: 6mm T2:SCON ζ 30: Servomotor 3: 3mm SSEL XSEL-P/Q 30 W 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten) * Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt





- (1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische 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.
 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.
 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.
- Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Maximale Zuladung Motorlei- Steigung Maximale Zuladung stung (W) (mm) Horizontal (kg) Vertikal (kg) Modell Längskraft (N (mm) RCS2-RA4D-1-20-12-2-3-4-5 RCS2-RA4D-1 -20-6- 2 -3 -4 -5 20 6 6.0 2.0 37.7 RCS2-RA4D-1-20-3-2-3-4-5 3 12.0 4.0 75.4 50 ~ 300 RCS2-RA4D-1 -30-12-2-3-4-5 12 4.0 1.5 28.3 (In 50 mm-Schritten 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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	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)						

60w

30w

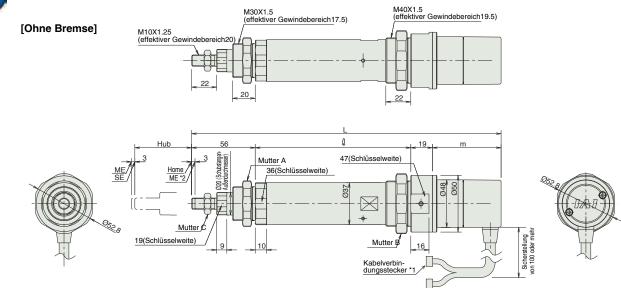
Abmessungen

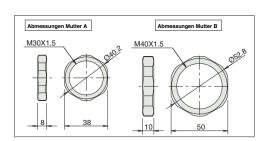
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen www.eu.robocylinder.de



- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
 *2 Der Schlitten f\u00e4hrt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht ber\u00fchrt.
 ME: Mechanischer Endpunkt
 SE: Hub-Endpunkt









Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RA4D (ohne Bremse)

Tiese Tim Te (emile energy										
Н	Hub		100	150	200	250	300			
	20W	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5			
L	30W	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5			
	Q	137	187	237	287	337	487			
m	20W		58.5							
111	30W	73.5								
Gev	Gewicht (kg)		1.2	1.3	1.5	1.6	1.8			

Das RCA-RA4D Modell ist nicht mit Bremse erhältlich.

Steuerung

Passende Steuerungen

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

ſ	Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
	Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		360 VA max. * 1- Achs- Spezifikation, betrieben mit 150 W	
	3-Punkt- Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig		→325
	Serieller Kommunikations- typ			Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC		. 323
	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	Pilled	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).

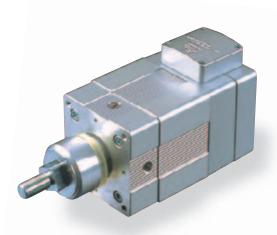
100 mm

60w

100_w

150w

CS2-RA7AD RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsbreite 75 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation (direkt gekoppelt) ■ Modellspezifikationen RCS2 - RA7AD _ Enkoder-Typ _ Motortyp Hub Baureihe ___ Steigung Kabellänge Optionen Typ - Passende Steuerung I: Inkremental 60: Servomotor 12:12mm T1:XSEL-J/K : Kein Kabel Siehe Optionen 50:50mm Ν N : Reff Rabel
P : 1m
S : 3m
M : 5m
X□□: Spezifizierte Länge
R□□: Roboterkabel 60 W Tabelle unten. 6: 6mm T2:SCON ζ 100: Servomotor 3: 3mm SSEL 100 W XSEL-P/Q 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten) * Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt





- (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 gewünschter Hub ausreicht.
- 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

Steigung Maximale Zuites Maximale Maxim Maximale Zuladung Motorlei-stung (W) Wirksame Modell (mm) Längskraft (N RCS2-RA7AD-I-60-12-1 - 2 3 - 4 10.0 RCS2-RA7AD-I-60-6-1 - 2 60 6 20.0 7.0 169.5 50 ~ 300 RCS2-RA7AD-I-60-3-1-2 3-4 3 40.0 15.0 340.1 n 50 mm-Schritter RCS2-RA7AD-I-100-12-1 3-4 12 15.0 5.5 141.1 100 RCS2-RA7AD-I-100-6-1 - 2 3 - 4 6 283.2 30.0 12.5

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	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	В	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)				

Kabelverbin-dungsstecker *1

Abmessungen



* 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

(300)

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. 4-M5 Tiefe 15

Sicherstellung von 100 oder mehr 60.5 L(8.5) M12X1.25 24 ^ФО of Θ HAH 8 12 O 0 ME *2 ME SE 27.5 50.7 Hinweis ф *3 100 W-Modelle mit 50er Hub haben keine Montagebohrungen auf der Oberfläche, 60 W-Modelle Θ mit 50er Hub und 100 W-Modelle mit 100er Hub haben nur 2 * Modelle mit Bremse haben eine um 35,5 mm erweiterte Gesamtlänge und ein um 0,3 kg höheres Gewicht. Montagebohrungen (in einer

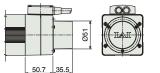
NX50P

47.5

n-M5 Tiefe 15 *3

0

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

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		360 VA max. * 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
3-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-60I-NP-2-①	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig		→325
Serieller Kommunikations- typ		SCON- C-100I-NP-2-①	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC		323
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60I-NP-2-① SSEL- C-1-100I-NP-2-①		1500 Punkte		mit 150 W	→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen	Pilita	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 (l: Inkremental / A: Absolut).
 *②bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

100 mm

150w

CS2-RA7BD

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

■ Modellspezifikationen RCS2 - RA7BD -Baureihe ___

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt

RCS2 RoboCylinder

_ Enkoder-Typ _ Typ

Motortyp I: Inkremental 100: Servomotor 16: 16mm 100 W 150: Servomotor 150 W

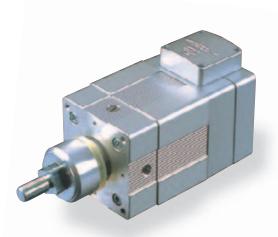
Steigung 8: 8mm 4: 4mm

Hub Passende Steuerung 50:50mm T1:XSEL-J/K T2:SCON 2 SSEL 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten)

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

Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

XSEL-P/Q





- (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 horizontiale 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		Steigung			Wirksame	Hub	
Wodell	stung (W)	(mm)	Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	Längskraft (N)	(mm)	
RCS2-RA7BD-I-60-16-①-② ③-④		16	10.0	3.5	105.8		
RCS2-RA7BD-I-60-8-1-2 3-4	100	8	22.0	9.0	212.7	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)	
RCS2-RA7BD-I-60-4-1-2 3-4		4	40.0	19.5	424.3		
RCS2-RA7BD-I-100-16-1 - 2 3-4	150	16	15.0	6.5	158.8	100 ~ 300	
RCS2-RA7BD-I-100-8-①-② ③-④	150	8	35.0	14.5	318.5	(In 50 mm-Schritten)	

Hub	una	maximale	Geschwi	naigke

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

(Einheit: mm/s)

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

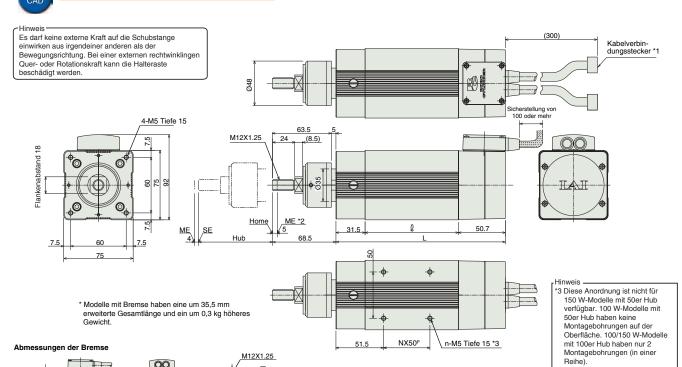
Allgemeine Spezifikationen				
Artikel	Beschreibung			
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10			
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm			
Spiel	0,05 mm oder weniger			
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt			
Schubstangen-Durchmesser	Ø35 mm			
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,7°	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





* 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



Steuerung

50.7

Passende Steuerungen

051

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

Abmessungen der Mutter

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 360 VA max. Dreiphasig 230 VAC Spezifikation,		→325
3-Punkt- Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder				
Serieller Kommunikations- typ			Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte		360 VA may	
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)		* 1- Achs-	
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		mit 150 W	→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen	Pilita	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 (l: Inkremental / A: Absolut).
 *②bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

Abmessungen und Gewicht pro Hub 100 150

233

100.8 150.8

50

50.8

133 183

2.7 3.2 3.6 4.1

Hub

Gewicht (kg)

200 250

200.8 250.8

283 333

> 6 8

> > 4.5 5.0

300

300.8

383

10

RCS2 RoboCylinder

CS2-RA4R

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

■ Modellspezifikationen RCS2 ─ RA4R

Baureihe ___

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt

. Enkoder-Typ _

Motortyp I: Inkremental 20: Servomotor 12: 12mm A: Absolut 20 W 30: Servomotor

30 W

Steigung 6: 6mm 3: 3mm

Hub - Passende Steuerung 50:50mm T1:XSEL-J/K T2:SCON 2 SSEL

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

Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

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



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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

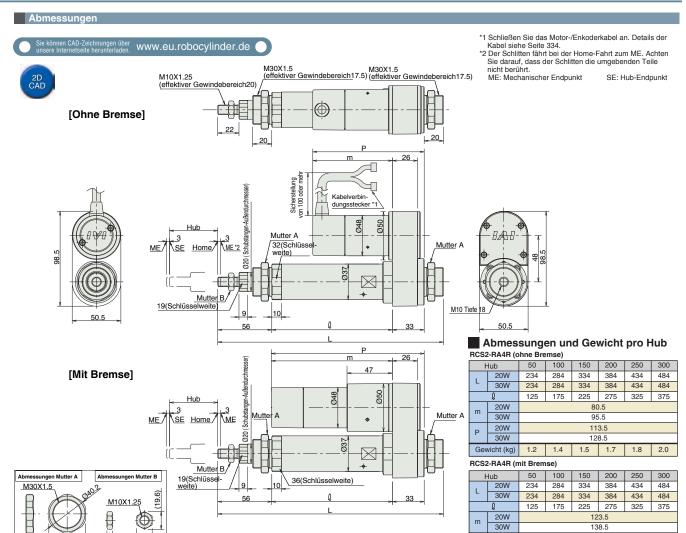
(Einheit: mm/s)

Code	Seite
В	381
RP	387
FT	384
FL	382
HS	385
NJ	385
NM	385
QR	386
TRR	389
	RP FT FL HS NJ NM QR

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

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 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)



Steuerung

Passende Steuerungen

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positionier modus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC 360 VA max.		→325
3-Punkt- Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder				
Serieller Kommunikations- typ			Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte		323	
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC	* 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-30 ① -NP-2- ② Typ, der bis zu z	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte		mit 150 W	→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen	Pilita	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

20W

30W

20W 30W Gewicht (kg) 123.5

138.5

- * 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).

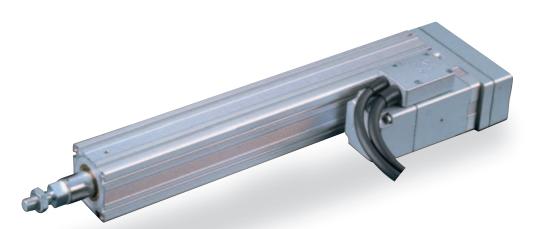
 *(3)bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

100

RCS2 RoboCylinder

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

CS2-RA5R RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsbreite 55 mm, 230-V Servomotor, abgewinkelter Motor ■ Modellspezifikationen RCS2 − RA5R __ Enkoder-Typ _ Motortyp Hub Baureihe ___ Steigung Kabellänge Optionen Typ - Passende Steuerung I: Inkremental 60: Servomotor : Kein Kabel 16: 16mm T1:XSEL-J/K Siehe Optionen 50:50mm Ν N : Reff Rabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkabel A: Absolut Tabelle unten. 8: 8mm T2:SCON ζ 4: 4mm SSEL XSEL-P/Q 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten)





- (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 Bewequngsrichtung.

8

Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit Hub 50 ~ 250 Steigung (In 50 mm-Schritter 755 16 800

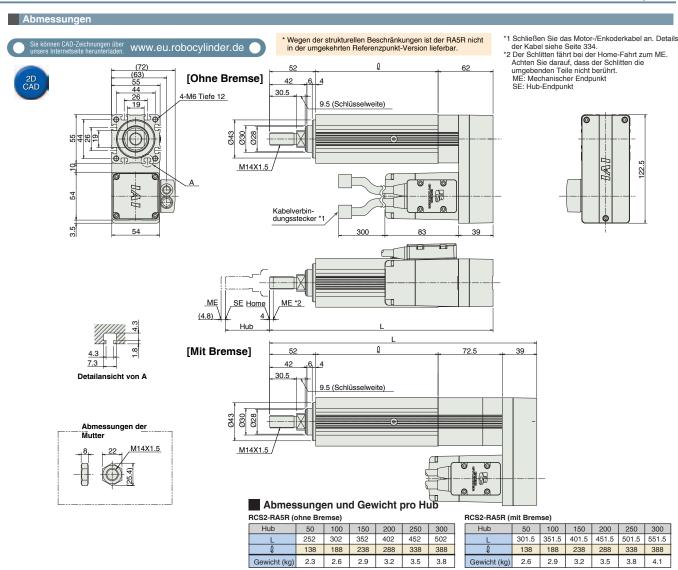
400

377

188 (Einheit: mm/s)

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

Allgemeine Spezifikationen				
Beschreibung				
Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10				
±0,02 mm				
0,05 mm oder weniger				
Material: Aluminium oberflächenbehandelt				
Ø30 mm				
±0,7°				
0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)				



Steuerung

Passende Steuerungen

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positionier modus	s		Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		360 VA max. * 1- Achs- Spezifikation, betrieben mit 150 W	
3-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-60 (T)-NP-2- (2)	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig		→325
Serieller Kommunikations- typ		SSEL- C-1-60 ① -NP-2- ②	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC		323
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen			Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen	Pilled	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).

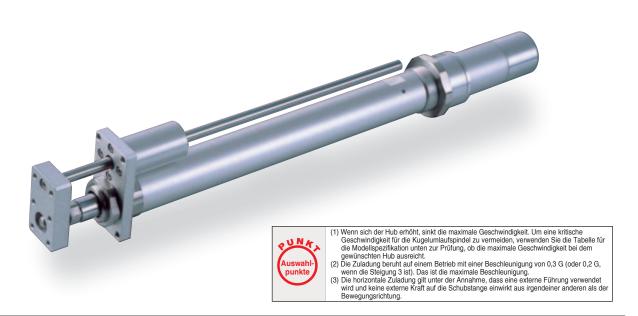
 *(3)bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).

20w

60w

150w

CS2-RGS4 RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation ■ Modellspezifikationen RCS2 - RGS4C Enkoder-Typ _ Motortyp Hub Baureihe -Steigung Kabellänge Optionen Passende Steuerung I: Inkremental 20: Servomotor 12:12mm T1:XSEL-J/K : Kein Kabel Siehe Optionen 50:50mm Ν N : Reff Rabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkabel A: Absolut 2 W Tabelle unten. 6: 6mm T2:SCON ζ 30: Servomotor 3: 3mm SSEL 30 W XSEL-P/Q 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten) * Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt



Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Maximale Zuladung Motorlei- Steigung Maximale Zuladung stung (W) (mm) Horizontal (kg) Vertikal (kg) Hub Modell Längskraft (N (mm) RCS2-RGS4C-11-20-12-21-31-41-5 0.5 RCS2-RGS4C-1-20-6-2-3-4-5 20 6 6.0 1.5 37.7 RCS2-RGS4C-10-20-3-20-3-40-5 3 12.0 3.5 75.4 50 ~ 300 RCS2-RGS4C-1-30-12-2-3-4-5 12 4.0 1.0 28.3 (In 50 mm-Schritten RCS2-RGS4C-①-30-6- ②-③-④-⑤ 30 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-	Tvp 📵 Hub	3 Passeno	le Steuerund	(4) k	Kabellänge	(5) o	ptionen

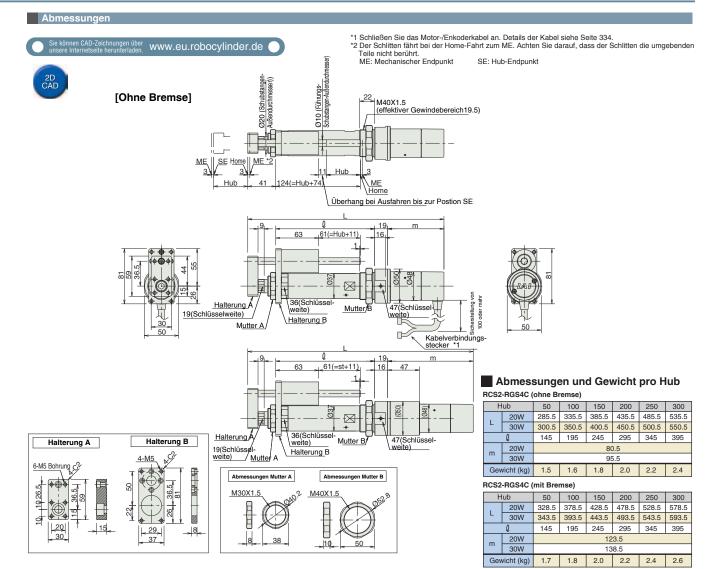
■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen								
Name	Code	Seite						
Bremse	В	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)					



Steuerung

Passende Steuerungen

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

ſ	Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
	Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC * 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
	3-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-20 ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder				→325
	Serieller Kommunikations- typ		SCON- C-30D ①-NP-2- ②	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	Einphasig		323
	Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig		
	Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-20 ① -NP-2- ② Progr. SSEL- C-1-30 D ① -NP-2- ② Typ, d Achser		1500 Punkte		mit 150 W	→355
	Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen	Pilled	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).

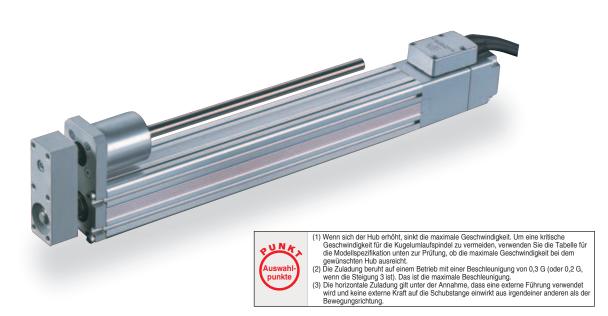
 *(2)bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

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

100

150w

CS2-RGS5C RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsbreite 55 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation ■ Modellspezifikationen RCS2 - RGS5C Enkoder-Typ _ Motortyp Hub Baureihe Steigung Kabellänge Optionen - Passende Steuerung I: Inkremental 60: Servomotor T1:XSEL-J/K : Kein Kabel Siehe Optionen 16:16mm 50:50mm Ν N : Reff Rabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkabel A: Absolut 60 W Tabelle unten. 8: 8mm T2:SCON γ 100: Servomotor 4: 4mm SSEL 100 W XSEL-P/Q 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten) * Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt



Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Maximale Zuladung Motorlei- Steigung Maximale Zuladung stung (W) (mm) Horizontal (kg) Vertikal (kg) Hub Modell Längskraft (N (mm) RCS2-RGS5C-1-60-16-2-3-4-5 1.3 RCS2-RGS5C-1 -60-8-2 -3 -4 -5 60 8 25.0 4.3 127.5 RCS2-RGS5C-1-60-4-2-3-4-5 4 50.0 10.8 255.1 50 ~ 300 RCS2-RGS5C-10-100-16-20-33-40-5 16 15.0 2.8 105.8 (In 50 mm-Schritten RCS2-RGS5C-1-100-8-2-3-4-5 8 30.0 212.7 8.3 RCS2-RGS5C-1-100-4-2-3-4-5 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

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

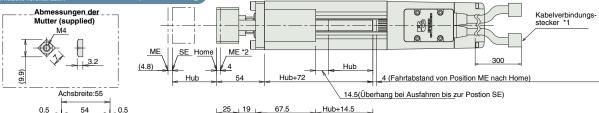
(Einheit: mm/s)

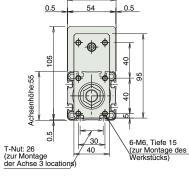
Optionen								
Name	Code	Seite						
Kabelaustrittsrichtung	A2	381						
Bremse	В	381						
Montagefuß	FT	384						
Alternative Anbauposition der Führung	GS2-GS4	170						

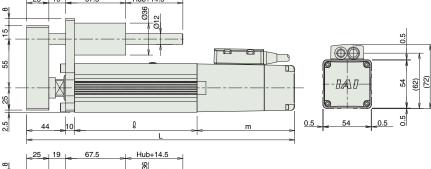
Allgemeine Spezifikationen							
Artikel	Beschreibung						
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10						
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm						
Spiel	0,05 mm oder weniger						
Führung	Einzelführung Ø12mm						
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm						
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,1°					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

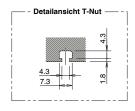


Abmessungen









036 55 [22 72.5 2.5 10

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

Abmessungen und Gewicht pro Hub

2.5 2.8

50 100 150 200 250 300 334 384 100W 302 352 402 452 502 552 138 188 238 288 338 388 60W 100W

3.2 3.6

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	
ı		Q	138	188	238	288	338	388	
ı	m	60W	164.5						
	m	100W		182.5					
[Gewicht (kg)		2.8	3.1	3.5	3.9	4.2	4.6	

*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

Steuerung

Passende Steuerungen

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

Gewicht (kg)

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		360 VA max.	
3-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-60 ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig		→325
Serieller Kommunikations- typ		SCON- C-100 ① -NP-2- ②	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	100 VAC Einphasig 230 VAC		323
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC	* 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60 ① -NP-2- ② SSEL- C-1-100 ① -NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte		mit 150 W	→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen	Pilita	XSEL- ③ -1-60 ①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-100 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

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

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

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

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

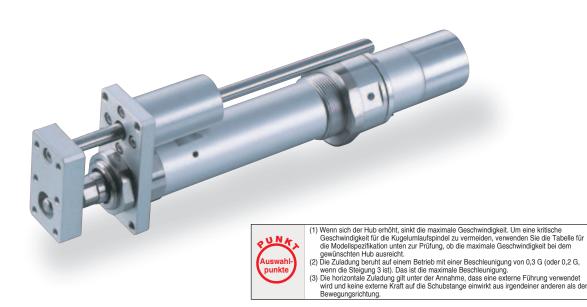
30w

60w

100w

150w

CS2-RGS4 RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation ■ Modellspezifikationen RCS2 - RGS4D Baureihe __ Enkoder-Typ _ Motortyp Hub Steigung Kabellänge Optionen Passende Steuerung N : Kein Kabel
P : 1m
S : 3m
M : 5m
X□□: Spezifizierte Länge
R□□: Roboterkabel I: Inkremental 20: Servomotor 12:12mm 50:50mm T1:XSEL-J/K Siehe Optionen A: Absolut 20 W 6: 6mm Tabelle unten. T2:SCON ζ 30: Servomotor 3: 3mm SSEL XSEL-P/Q 30 W 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten) * Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt



Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

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

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

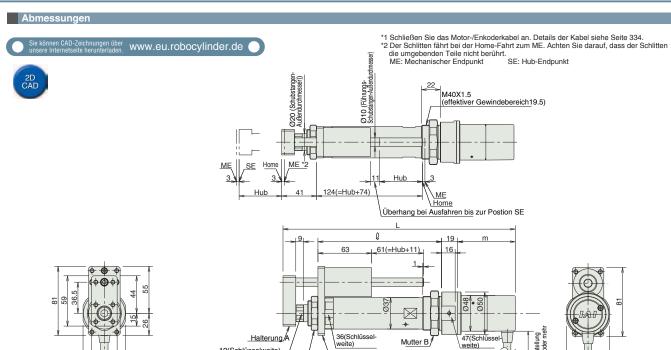
(Einheit: mm/s)

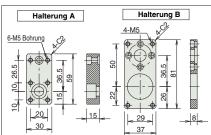
Optionen								
Name	Code	Seite						
Montagefuß	FT	384						
Home Sensor	HS	385						
Umgekehrte Referenzposition	NM	385						
Hintere Fußhalterung	TRR	389						

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)						

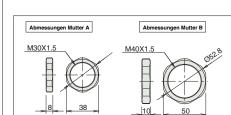
20w 30w

60w





30



(weite)

\Halterung B

Mutter B

Abmessungen und Gewicht pro Hub

50

RCS2-RGS4D (ohne Bremse)

Kabelverbin-dungsstecker *1

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

Das RCS2-RGS4D Modell hat keine Bremse.

Steuerung

Passende Steuerungen

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

_Halterung/

Mutter A /

19(Schlüsselweite)

	Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
P	ositionier modus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		360 VA max. * 1- Achs- Spezifikation, betrieben mit 150 W	
Р	3-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-20 ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig		→325
H	Serieller Kommunikations- typ		SCON- C-30D ①-NP-2- ②	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC		323
	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	Pilita	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 RoboCylinder

■ Modellspezifikationen RCS2 ─ RGS7AD

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt

Baureihe -

S2-RGS7A

Typ

Enkoder-Typ _

Motortyp

100: Servomotor

60 W

100 W

100 mm

■ Steigung und Zuladung

Modellspezifikationen

Steigung Maximale Zuitz Maximale Maxima Motorlei-stung (W) RCS2-RGS7AD-I-60-12-1 2 3-4 10.0 RCS2-RGS7AD-I-60-6-1-2 60 6 20.0 6.0 RCS2-RGS7AD-I-60-3-1-2 3-4 3 40.0 14.5 RCS2-RGS7AD-I-100-12-1 - 2 3-4 12 15.0 4.5

100 RCS2-RGS7AD-I-100-6-①-② 3-4 6 Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Passende Steuerung ④ Kabellänge ⑤ Optionen

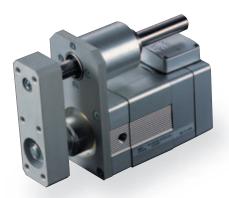
Modell

30.0

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

Hub Steigung Kabellänge Optionen Passende Steuerung I: Inkremental 60: Servomotor 12:12mm T1:XSEL-J/K Ν : Kein Kabel Siehe Optionen 50:50mm

N : Reff Rabel
P : 1m
S : 3m
M : 5m
X□□: Spezifizierte Länge
R□□: Roboterkabel 6: 6mm T2:SCON ζ 3: 3mm SSEL XSEL-P/Q 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten)





Maximale Zuladung

- (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.
- Bewegungsrichtung.

Hub

(mm)

50 ~ 300

n 50 mm-Schritte

Längskraft (N

169.5

340.1

141.1

283.2

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Tabelle unten.

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

nen
Beschreibung
Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
±0,02 mm
0,05 mm oder weniger
Einzelführung, Ø16mm
Ø30 mm
±0,1°
0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

60w

100w

Abmessungen

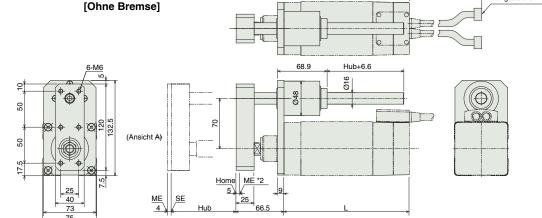
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de

(300)

*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

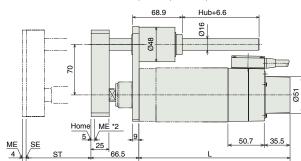
Kabelverbin-dungsstecker *1

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



*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)

20 [Mit Bremse] NX50P n-M5 Tiefe 15 *3 47.5



Abmessungen und Gewicht pro Hub RCS2-RGS7AD (ohne Bremse)

Н	Hub		100	150	200	250	300
	L		178	228	278	328	378
N	60W	-	1	2	3	4	5
IN	100W	-	-	1	2	3	4
n	60W	2	4	6	8	10	12
- 11	100W	-	2	4	6	8	10
Gewicht	60W	3.2	3.8	4.3	4.8	5.3	5.9
(kg)	100W	3.3	3.9	4.4	4.9	5.4	6.0

RCS2-RGS7AD (mit Bremse)

ш	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
G	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

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		360 VA max. * 1- Achs- Spezifikation, betrieben mit 150 W	
3-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-60I-NP-2-①	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig		→325
Serieller Kommunikations- typ		SCON- C-100I-NP-2-①	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC		323
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	Pilita	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.

 *(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 RoboCylinder

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

■ Modellspezifikationen RCS2 - RGS7BD-

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt

Baureihe ___ _ Enkoder-Typ _ Тур

Motortyp

100 W

150: Servomotor 150 W

Steigung I: Inkremental 100: Servomotor 16: 16mm 8: 8mm

Hub 50:50mm γ 4: 4mm

Passende Steuerung T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten)

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

Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.





- (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 gewünschte Hub ausreicht.

 (2) Die Zuladung beruht auf einer Beschleunigung von 0,25/0,3 G (Steigung 16, 100/150W), 0,17/0,26 (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 Z Horizontal (kg)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)			
RCS2-RGS7BD-I-100-12-①-② ③-④		16	10.0	2.5	105.8				
RCS2-RGS7BD-I-100-6-①-② ③-④	100	8	22.0	8.0	212.7				
RCS2-RGS7BD-I-100-3-①-② ③-④		4	40.0	18.5	424.3	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)			
RCS2-RGS7BD-I-150-12-①-② ③-④	150	16	15.0	5.5	158.8	(III 30 IIIII GGIIIII GII)			
RCS2-RGS7BD-I-150-6-①-② ③-④	150	8	35.0	13.5	318.5	ı			

		maximale Geschwindigkei
1	Hub	=0 000

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

(Einheit: mm/s)

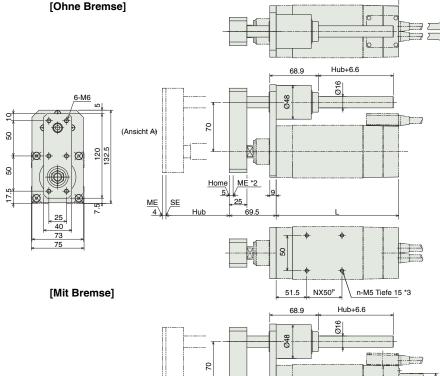
Optionen							
Name	Code	Seite					
Kabelaustrittsrichtung	A1-A3	381					
Bremse	В	381					
Montagefuß	FT	384					
Alternative Anbauposition der Führung	GS2-GS4	176					

Allgemeine Spezifikation	ien				
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)				
Zalazeige remperatur, reasinighen	o 40 e, co70 tit todar worliger (mont kondenciorend)				

Abmessungen

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

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



(300) Kabelverbin-dungsstecker *1

*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

SE: Hub-Endpunkt

die umgebenden Teile nicht berührt. ME: Mechanischer Endpunkt

 \bigoplus

00

Montagebohrungen auf der Oberfläche. 100/150 W-Modelle mit 100er Hub haben nur 2 Montagebohrungen (in einer Reihe).

*3 Diese Anordnung ist nicht für 150 W-Modelle mit 50er Hub verfügbar. 100 W-Modelle mit

50er Hub haben keine

Hinweis

Abmessungen und Gewicht pro Hub RCS2-RGS7BD (ohne Bremse)

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

RCS2-RGS7BD (mit Bremse)

Ø51

50.7

35.5

				,				
	Н	lub	50	100	150	200	250	300
-		100W	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
	L	150W	-	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
<u>.</u>	N	100W	-	1	2	3	4	5
		150W	-	-	1	2	3	4
	n Gewicht (kg)	100W	-	2	4	6	8	10
		150W	-	2	4	6	8	10
		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

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

ME *2

69.5

25,

Home

SE

Г	Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
P	ositionier modus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		360 VA max. * 1- Achs- Spezifikation, betrieben mit 150 W	→325
Р	3-Punkt- neumatik-Modus		SCON- C-100I-NP-2-①	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC		
К	Serieller Communikations- typ		SCON- C-150I-NP-2-①	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte			
	Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
	Programm- steuerungstyp 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	Pilled	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

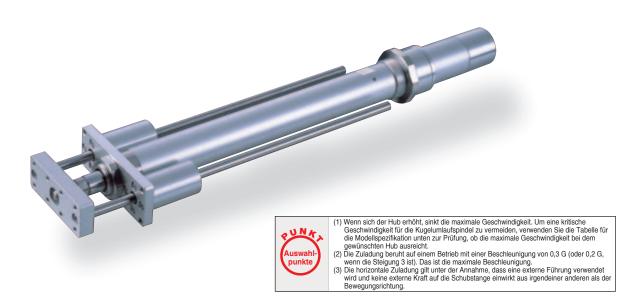
- * Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen-Spezifikation.
- *①bezeichnet den Enkoder-Typ (l: Inkremental / A: Absolut).
 *②bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt

100

150w

CS2-RGD4 RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Kupplungsspezifikation ■ Modellspezifikationen RCS2 - RGD4C Enkoder-Typ _ Motortyp Hub Baureihe -Steigung Kabellänge Optionen Typ Passende Steuerung I: Inkremental 20: Servomotor 12:12mm T1:XSEL-J/K : Kein Kabel Siehe Optionen 50:50mm Ν N : Reff Rabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkabel A: Absolut 20 W Tabelle unten. 6: 6mm T2:SCON ζ 30: Servomotor 3: 3mm SSEL XSEL-P/Q 30 W 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten)



Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

Maximale Zuladung Motorlei-stung (W) Steigung Maximale Zuladung Horizontal (kg) Vertikal (kg) Hub Modell Längskraft (N (mm) RCS2-RGD4C-1 -20-12-2 -3 -4 -5 RCS2-RGD4C-1 -20-6-2-3-4-5 20 6 6.0 1.5 37.7 RCS2-RGD4C-10-20-3-20-3-40-5 3 12.0 3.5 75.4 50 ~ 300 RCS2-RGD4C-1 -30-12-2 -3 -4 -5 12 4.0 1.0 28.3 (In 50 mm-Schritten RCS2-RGD4C-1 -30-6- 2 -3 -4 -5 30 6 9.0 2.5 56.6 RCS2-RGD4C-1 -30-3-2 -3 -4 -5 3 18.0 6.0 113.1

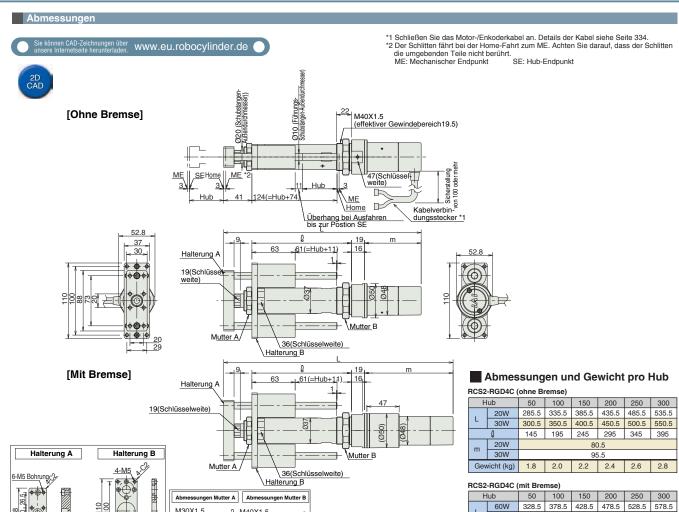
■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Code	Seite
В	381
FT	384
HS	385
NM	385
TRR	389
	B FT HS NM

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)					



Steuerung

Passende Steuerungen

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

M40X1.5

M30X1.5

П	Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
P	ositionier modus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		360 VA max. * 1- Achs- Spezifikation, betrieben mit 150 W	
Р	3-Punkt- neumatik-Modus		SCON- C-20 ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig		→325
K	Serieller ommunikations- typ		SCON- C-30D ①-NP-2- ②	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC		323
	Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)			
	Programm- steuerungstyp 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	Pilled	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

100W

60W m 100W Gewicht (kg)

2.0 2.2

- * 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).

328.5 378.5 428.5 478.5 528.5 578.5

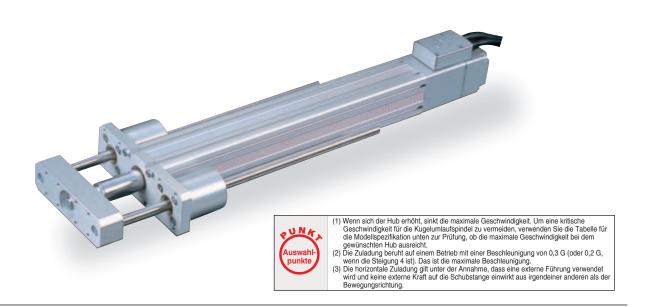
343.5 393.5 443.5 493.5 543.5 593.5 145 195 245 295 345 395

2.8 3.0

2.4 2.6



CS2-RGD5C RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsbreite 55 mm, 230-V Servomotor, Kupplungsspezifikation ■ Modellspezifikationen RCS2 - RGD5C Baureihe _ Enkoder-Typ _ Motortyp Hub Steigung Kabellänge Optionen Passende Steuerung N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkabel I: Inkremental 60: Servomotor 16:16mm T1:XSEL-J/K Siehe Optionen 50:50mm A: Absolut 60 W 8: 8mm Tabelle unten. T2:SCON 100: Servomotor 100 W 4: 4mm SSEL XSEL-P/Q 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten) * Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt



Modellspezifikationen Steigung und Zuladung

Otolgang and Laddang										
Modell	Motorlei- stung (W)	Steigung (mm)	Maximale 2 Horizontal (kg)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)				
RCS2-RGD5C-①-60-16-②-③-④-⑤	Sturing (VV)	16	12.0	1.3	63.8	(11111)				
RCS2-RGD5C-1-60-8-2-3-4-5	60	8	25.0	4.3	127.5					
RCS2-RGD5C-①-60-4-②-③-④-⑤		4	50.0	10.8	255.1	50 ~ 300				
RCS2-RGD5C-①-100-16-②-③-④-⑤		16	15.0	2.8	105.8	(In 50 mm-Schritten)				
RCS2-RGD5C-①-100-8-②-③-④-⑤	100	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 Passen	de Steuerun	Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Passende Steuerung ④ Kabellänge ⑤ Optionen								

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

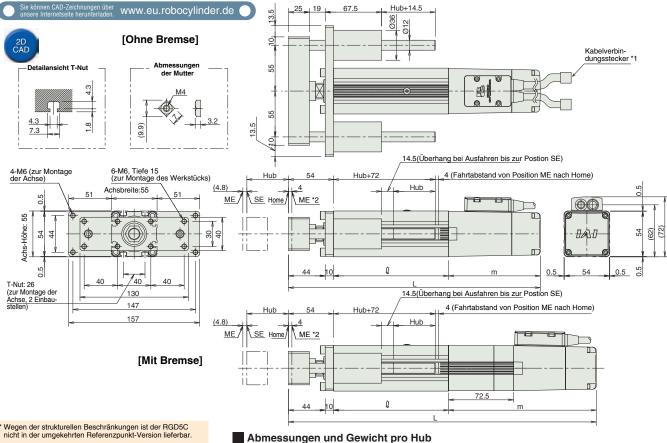
Hub Steigung	50 ~ 250 (In 50 mm-Schritten)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(Einheit: mm/s)

Optionen					
Name	Code	Seite			
Kabelaustrittsrichtung	A2	381			
Bremse	В	381			
Montagefuß	FT	384			

Allgemeine Spezifikationen					
Beschreibung					
Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10					
±0,02 mm					
0,05 mm oder weniger					
Doppelführung Ø10mm					
Ø30 mm					
±0,08°					
0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)					





- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
 *2 Der Schlitten f\u00e4hrt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht ber\u00fchrt. ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt

50 100 150 200 250 300 334 384 434 484 524 100W 302 352 402 452 502 552 138 188 238 288 338 388 60W 100W Gewicht (kg) 2.7 3.0 3.4 3.8

RCS2-RGD5C (mit Bremse)

Н	Hub		100	150	200	250	300
	60W	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5
L	100W	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5
	Q	138	188	238	288	338	388
m	60W	164.5					
111	100W	182.5					
Gev	Gewicht (kg)		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			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		360 VA max. * 1- Achs- Spezifikation, betrieben	ı
3-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-60 ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig		→325
Serieller Kommunikations- typ		SCON- C-100 ①-NP-2- ②	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	100 VAC Einphasig 230 VAC		323
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC		
Programm- steuerungstyp 1 oder 2 Achsen		SSEL- C-1-60 ① -NP-2- ② SSEL- C-1-100 ① -NP-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte		mit 150 W	→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen	Pilita	XSEL- ③ -1-60 ①-N1-EEE-2- ② XSEL- ③ -1-100 ①-N1-EEE-2- ②	Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4000 Punkte			→365

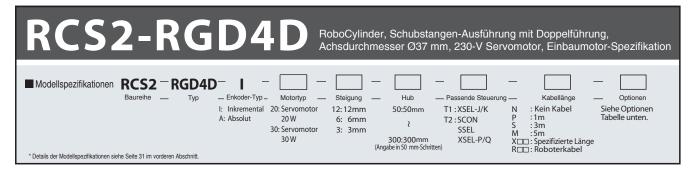
- * Die SSEL und XSEL Typenbezeichnungen beruhen auf der 1- Achsen-Spezifikation.

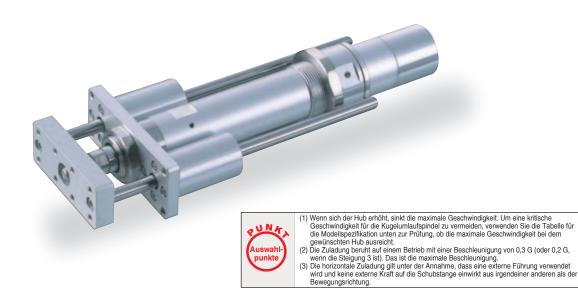
 *(1) bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

 *(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).







Modellspezifikationen ■ Steigung und Zuladung

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

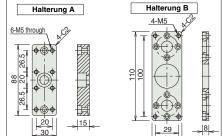
(Einheit: mm/s)

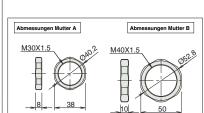
Optionen					
Code	Seite				
FT	384				
HS	385				
NM	385				
TRR	389				
	FT HS NM				

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 *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten f\u00e4hrt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht ber\u00fchrt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen www.eu.robocylinder.de O20 (Schubstanger Außendurchmesser) M40X1.5 (effektiver Gewindebereich19.5) [Ohne Bremse]

> Sicherstellung on 100 oder mehr SE Home | ME 12 47(Schlüssel 124(=Hub+74) Kabelverbin-dungsstecker *1 Überhang bei Ausfahren bis zur Postion SE Q 19 m 37 61(=Hub+1<u>1</u>) 16 30 Halterung A 19(Schlüsselweite) Mutter B Mutter 36(Schlüsselweite) Halterung B





Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2-RGD4D (ohne Bremse)

	Hub	50	100	150	200	250	300	
	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	
	Q	145	195	245	295	345	395	
m	20W	58.5						
1111	30W	73.5						
Ge	ewicht (kg)	1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7	

Das RCS2-RGD4D Modell hat keine Bremse.

Steuerung

Passende Steuerungen

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

-	Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
	Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte		360 VA max. * 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
	3-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-20 ①-NP-2- ② SCON- C-30D ①-NP-2- ②	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC		→325
	Serieller Kommunikations- typ			Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte			323
	Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC		
	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		mit 150 W	→355
	Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen	Pilita	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.

 *() 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 RoboCylinder

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

■ Modellspezifikationen RCS2 - RGD7AD-

Baureihe -Typ

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

12:12mm 60 W 100: Servomotor 100 W

Steigung 6: 6mm 3: 3mm

Hub Passende Steuerung T1:XSEL-J/K 50:50mm T2:SCON 2 SSEL XSEL-P/Q 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten)

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





- (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-				Wirksame	Hub
Wodon	stung (W)	(mm)	Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	Längskraft (N)	(mm)
RCS2-RGD7AD-I-60-12-①-② ③-④		12	10.0	0.9	85.3	
RCS2-RGD7AD-I-60-6-①-② ③-④	60	6	20.0	5.4	169.5	
RCS2-RGD7AD-I-60-3-①-② ③-④		3	40.0	13.9	340.1	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGD7AD-I-100-12-①-② ③-④	100	12	15.0	3.9	141.1	(iii oo iiiiii ooiiiikoii)
RCS2-RGD7AD-I-100-6-①-② ③-④	100	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

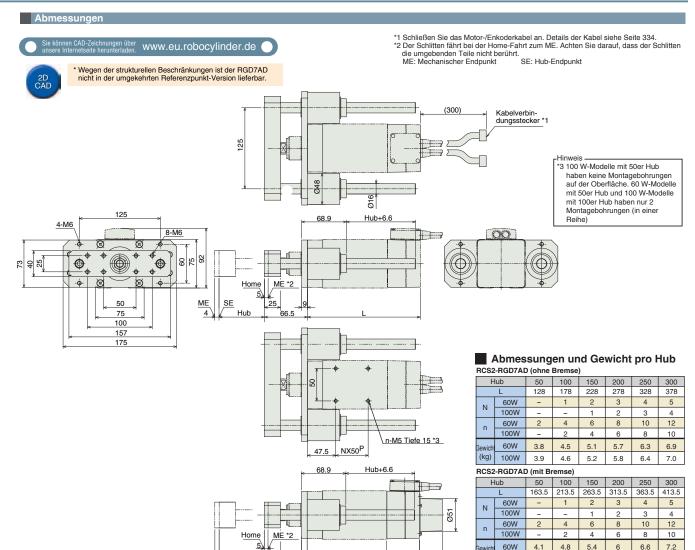
Hub Steigung	50 ~ 250 (In 50 mm-Schritten)	300 (mm)
12	600	505
6	300	250
3	150	125

(Einheit: mm/s)

Optionen						
Name	Code	Seite				
Kabelaustrittsrichtung	A2	381				
Bremse	В	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)				

60w 100w



Steuerung

Passende Steuerungen

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

25

ME SE

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte			
3-Punkt- Pneumatik-Modus		SCON- C-60I-NP-2-①	Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig	360 VA max.	→325
Serieller Kommunikations- typ		SCON- C-100I-NP-2-①	Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte	100 VAC Einphasig 230 VAC		
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC	* 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
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		mit 150 W	→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen	Pilita	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

50.7 35.5

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

(kg) 100W 4.2

4.9 5.5 6.1 6.7 7.3

- *①bezeichnet den Enkoder-Typ (l: Inkremental / A: Absolut).
 *②bezeichnet die Art der Versorgungsspannung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

RCS2 RoboCylinder

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

■ Modellspezifikationen RCS2 — RGD7BD Baureihe -Тур

_ Enkoder-Typ _ Motortyp I: Inkremental 100: Servomotor 16: 16mm 100 W

Steigung 8: 8mm 150: Servomotor 150 W 4: 4mm

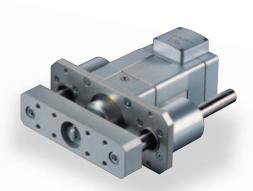
Hub 50:50mm ζ

Passende Steuerung T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q 300:300mm (Angabe in 50 mm-Schritten)

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





384

- (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 gewünschte 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-				Wirksame	Hub
	stung (W)	(mm)	Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	Längskraft (N)	(mm)
RCS2-RGD7BD-I-100-12-① - ② 3 - ④		16	10.0	1.9	105.8	
RCS2-RGD7BD-I-100-6-①-② ③-④	100	8	22.0	7.4	212.7	
RCS2-RGD7BD-I-100-3-①-② ③-④		4	40.0	17.9	424.3	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCS2-RGD7BD-I-150-12-①-② ③-④	150	16	15.0	4.9	158.8	(iii oo iiiiii ooiiiikoii)
RCS2-RGD7BD-I-150-6-①-② ③-④	150	8	35.0	12.9	318.5	

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	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
Bromeo	D	201

Allgemeine Spezifikation	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)					

Montagefuß

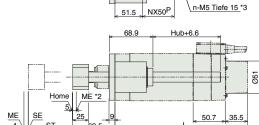
60w

100w 150w



*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 334.
*2 Der Schlitten f\u00e4hrt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht ber\u00fchrt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

(300)Kabelverbin-dungsstecker *1 125 Hinweis *3 Diese Anordnung ist nicht für 150 W-Modelle mit 50er Hub verfügbar. 100 W-Modelle mit 50er Hub haben keine 948 Montagebohrungen auf der Oberfläche. 100/150 W-Modelle mit 100er Hub haben nur 2 68.9 Montagebohrungen (in einer 4-M6 Reihe). 92 75 25 4 73 • • -Ui -ф-ME *2 SE 69.5 100 157 Abmessungen und Gewicht pro Hub RCS2-RGD7BD (ohne Bremse)



Hub		100	150	200	250	300
100W	133	183	233	283	333	383
150W	-	183	233	283	333	33 383 33 383 3 4 3 4 3 10 3 10 .9 7.5
100W	-	-	1	2	3	4
150W	-	-	1	2	3	4
100W	-	2	4	6	8	10
150W	-	2	4	6	8	10
100W	4.4	5.1	5.7	6.3	6.9	7.5
150W	-	5.2	5.8	6.4	7.0	7.6
	100W 150W 100W 150W 150W 150W 100W	100W 133 150W - 100W - 150W - 150W - 150W - 100W 4.4	100W 133 183 150W - 183 100W 1 150W 1 100W - 2 150W - 2 100W 4.4 5.1	100W 133 183 233 150W - 183 233 100W - - 1 150W - - 1 100W - 2 4 150W - 2 4 100W 4.4 5.1 5.7	100W 133 183 233 283 150W - 183 233 283 100W - - 1 2 150W - - 1 2 150W - 2 4 6 150W - 2 4 6 150W - 2 4 6 100W 4.4 5.1 5.7 6.3	100W 133 183 233 283 333 150W - 183 233 283 333 100W - - 1 2 3 150W - - 1 2 3 100W - 2 4 6 8 150W - 2 4 6 8 100W 4.4 5.1 5.7 6.3 6.9

RCS2	-RGD7BI) (mit Bi	remse)
Н	lub	50	100
		400 =	040 =

	Hub		50	100	150	200	250	300
		100W	168.5	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
_	L	150W	-	218.5	268.5	318.5	368.5	418.5
1_1	N	100W	-	1	2	3	4	5
Ø51	14	150W	-	-	1	2	3	4
	n	100W	-	2	4	6	8	10
		150W	-	2	4	6	8	10
	Gewicht	100W	4.7	5.4	6	6.6	7.2	7.8
	(kg)	150W	-	5.5	6.1	6.7	7.3	7.9
1								

Steuerung

Passende Steuerungen

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs- punkten	512 Punkte			
3-Punkt- Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungs- vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder		Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC	360 VA max.	→325
Serieller Kommunikations- typ			Passender serieller Kommunikations- typ	64 Punkte			
Pulstreibertyp			Passender Pulstreibertyp	(-)	Dreiphasig 230 VAC	* 1- Achs- Spezifikation, betrieben	
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		mit 150 W	→355
Programm- steuerungstyp 1 bis 6 Achsen	Pilita	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.

 *(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).