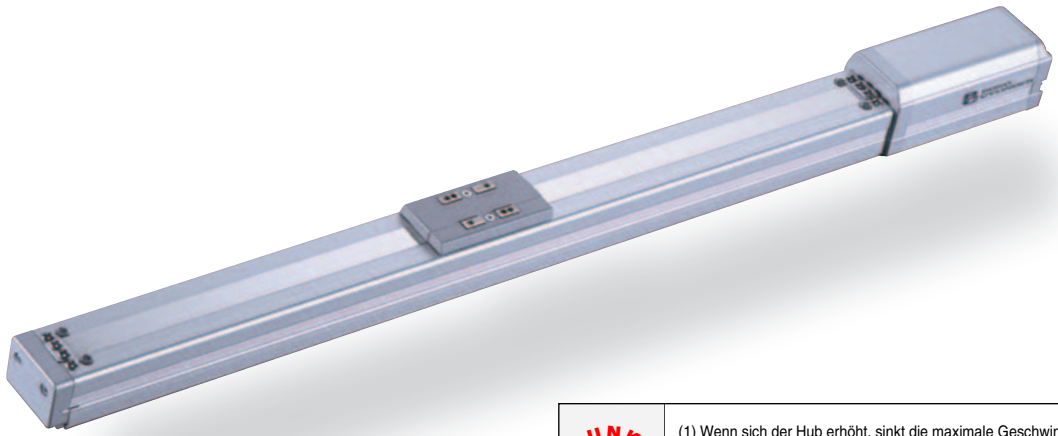
# RCS2-SA4C

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

■ Modellspezifikationen **RCS2** – **SA4C** – □ – **20** – □ – □ – □ – □ – □ – □

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

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

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

## Modellspezifikationen

### ■ Steigung und Zuladung

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

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

### ■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

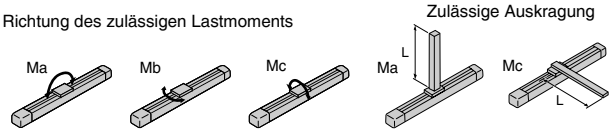
## Optionen

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

## Allgemeine Spezifikationen

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

Richtung des zulässigen Lastmoments



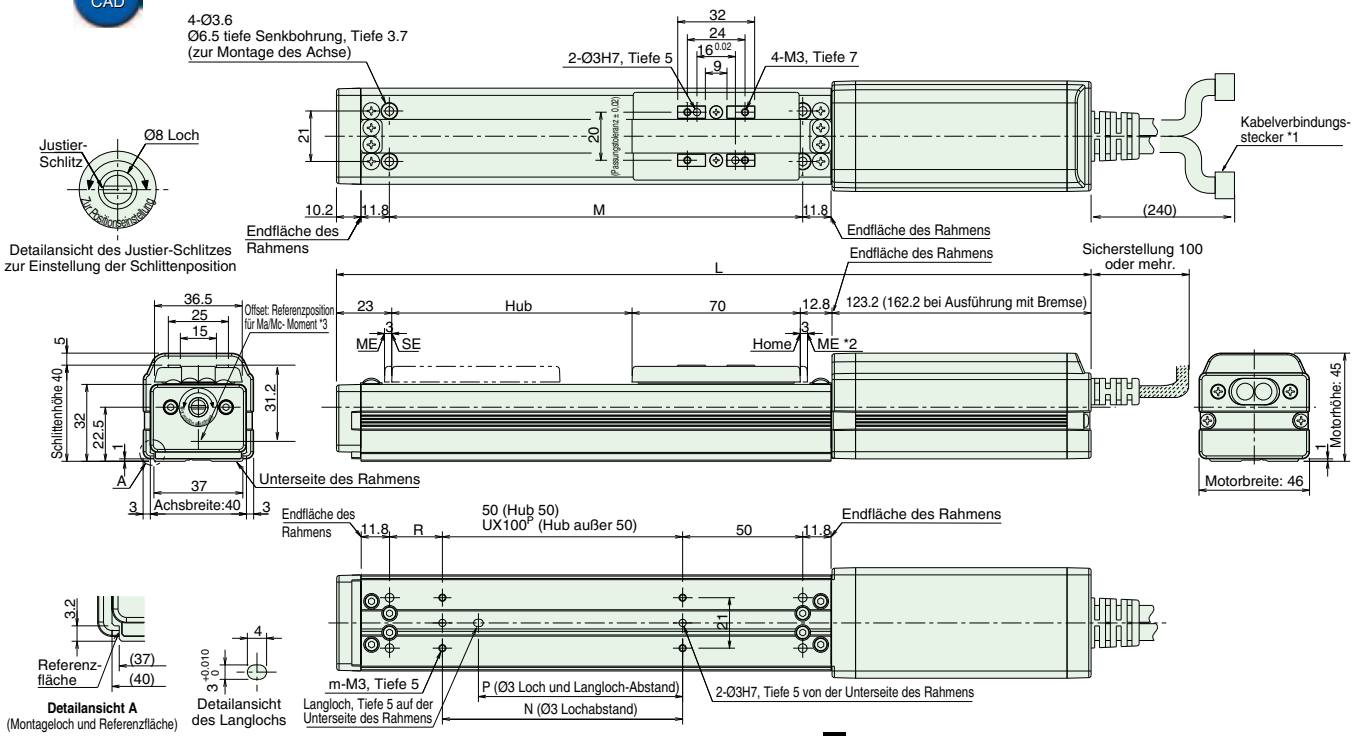

Zulässige Auskragung

## Abmessungen

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

2D CAD

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




### Abmessungen und Gewicht pro Hub

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

# Steuerung

## Passende Steuerungen

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

| Bezeichnung | Außenansicht | Modell | Merkmale | Max. Anzahl von Positionierungspunkten | Eingangsspannung | Stromverbrauch | Referenzseite |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Positioniermodus | | SCON- C-20 ① -NP-2- ② | Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten | 512 Punkte | Einphasig 100 VAC<br>Einphasig 230 VAC<br>Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q) | 360 VA max.<br>* 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W | →325 |
| 7-Punkt-Pneumatik-Modus | | | Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder | 7 Punkte | | | |
| Serieller Kommunikations-typ | | | Passender serieller Kommunikations-typ | 64 Punkte | | | |
| Pulstreibertyp | | | Passender Pulstreibertyp | ( - ) | | | |
| Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen | | SSEL- C-1-20 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 | 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-SA5C

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

■ Modellspezifikationen **RCS2** — **SA5C** — □ — **20** — □ — □ — □ — □ — □ — □

| Baureihe | Typ | Enkoder-Typ | Motortyp | Steigung | Hub | Passende Steuerung | Kabellänge | Optionen |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| RCS2 | SA5C | I: Inkremental<br>A: Absolut | 20: Servomotor 20 W | 12: 12 mm<br>6: 6 mm<br>3: 3 mm | 50:50 mm<br>~<br>500:500 mm<br>(Angabe in 50 mm-Schritten) | T1 : XSEL-J/K<br>T2 : SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | N : Kein Kabel<br>P : 1m<br>S : 3m<br>M : 5m<br>X□□: Spezifizierte Länge<br>R□□: Roboterkabel | B: Bremse<br>FT: Montagefuß<br>HS: Home-Sensor<br>NM: Umgekehrte Referenzposition<br>SR: Schlittenroller-Spezifikation |

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

PUNKT Auswahlpunkte

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

## Modellspezifikationen

### ■ Steigung und Zuladung

| Modell | Motorleistung (W) | Steigung (mm) | Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) | Maximale Zuladung (Hinweis 1) Vertikal (kg) | Wirksame Längskraft (N) | Hub (mm) |
|---|---|---|---|---|---|---|
| RCS2-SA5C-①-20-12-②-③-④-⑤ | 20 | 12 | 4 | 1 | 16.7 | 50 ~ 500 (In 50 mm-Schritten) |
| RCS2-SA5C-①-20-6-②-③-④-⑤ | | 6 | 8 | 2 | 33.3 | |
| RCS2-SA5C-①-20-3-②-③-④-⑤ | | 3 | 12 | 4 | 65.7 | |

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

### ■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

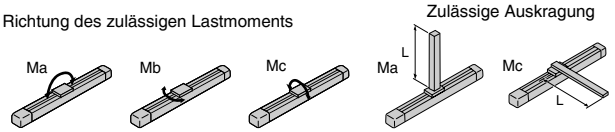
## Optionen

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

## Allgemeine Spezifikationen

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

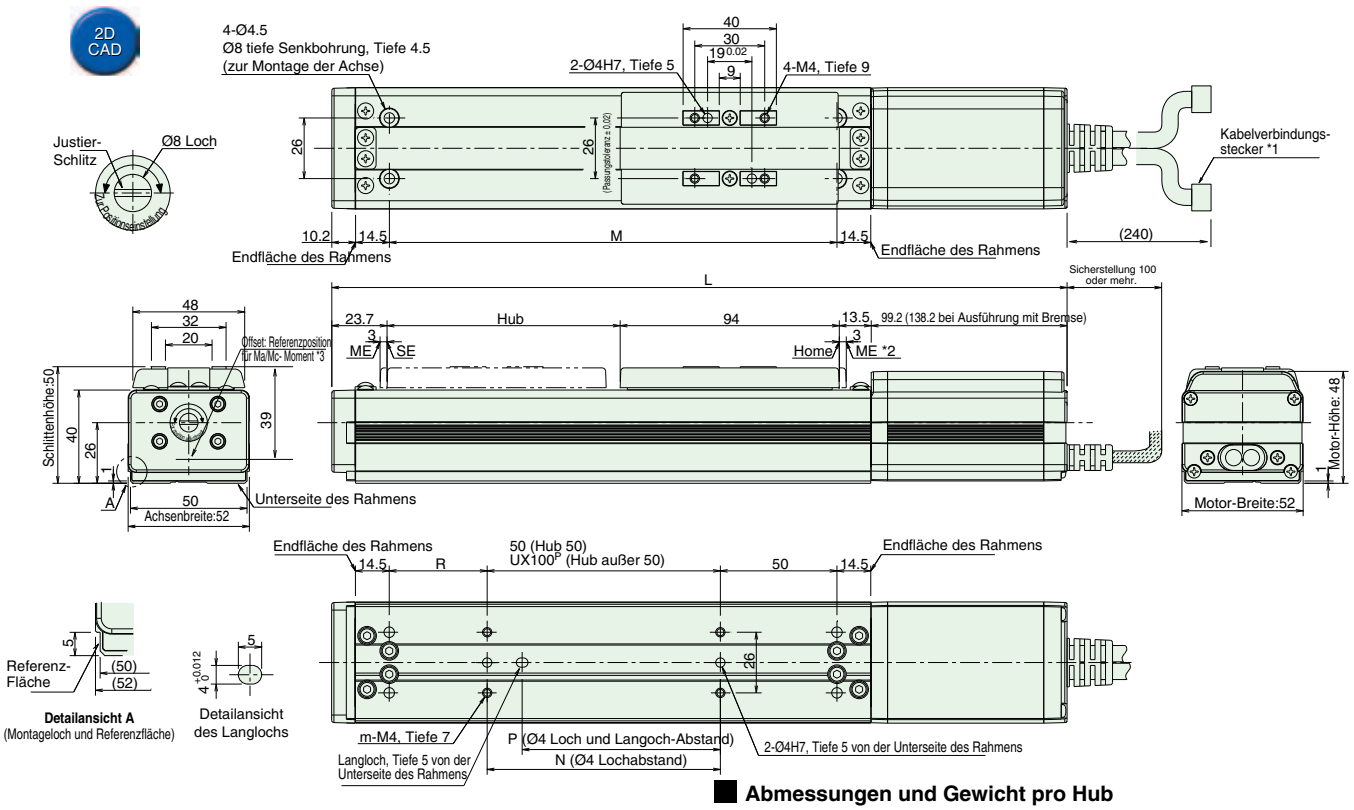
Richtung des zulässigen Lastmoments




Zulässige Auskragung

## Abmessungen

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




### Abmessungen und Gewicht pro Hub

| Hub | | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L | Ohne Bremse | 280.4 | 330.4 | 380.4 | 430.4 | 480.4 | 530.4 | 580.4 | 630.4 | 680.4 | 730.4 |
| | Mit Bremse | 319.4 | 369.4 | 419.4 | 469.4 | 519.4 | 569.4 | 619.4 | 669.4 | 719.4 | 769.4 |
| M | | 142 | 192 | 242 | 292 | 342 | 392 | 442 | 492 | 542 | 592 |
| N | | 50 | 100 | 100 | 200 | 200 | 300 | 300 | 400 | 400 | 500 |
| P | | 35 | 85 | 85 | 185 | 185 | 285 | 285 | 385 | 385 | 485 |
| R | | 42 | 42 | 92 | 42 | 92 | 42 | 92 | 42 | 92 | 42 |
| U | | – | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 |
| m | | 4 | 4 | 4 | 6 | 6 | 8 | 8 | 10 | 10 | 12 |
| Gewicht (kg) | | 1.3 | 1.4 | 1.5 | 1.6 | 1.7 | 1.8 | 1.9 | 2 | 2.1 | 2.2 |

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

# Steuerung

## Passende Steuerungen

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

| Bezeichnung | Außenansicht | Modell | Merkmale | Max. Anzahl von Positionierungspunkten | Eingangsspannung | Stromverbrauch | Referenzseite |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Positioniermodus | | SCON- C-20 ① -NP-2- ② | Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten | 512 Punkte | Einphasig 100 VAC<br>Einphasig 230 VAC<br>Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q) | 360 VA max.<br>* 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W | →325 |
| 7-Punkt-Pneumatik-Modus | | | Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder | 7 Punkte | | | |
| Serieller Kommunikations-typ | | | Passender serieller Kommunikations-typ | 64 Punkte | | | |
| Pulstreibertyp | | | Passender Pulstreibertyp | ( - ) | | | |
| Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen | | SSEL- C-1-20 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 | 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-SA6C

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

■ Modellspezifikationen **RCS2** — **SA6C** — □ — **30** — □ — □ — □ — □ — □

| RCS2 | SA6C | □ | 30 | □ | □ | □ | □ | □ |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Baureihe | Typ | Enkoder-Typ<br>I: Inkremental-<br>A: Absolut | Motortyp<br>30: Servomotor<br>30 W | Steigung<br>12: 12 mm<br>6: 6 mm<br>3: 3 mm | Hub<br>50:50 mm<br>~<br>600:600 mm<br>(Angabe in 50 mm- Schritten) | Passende Steuerung<br>T1 : XSEL-J/K<br>T2 : SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | Kabellänge<br>N : Kein Kabel<br>P : 1m<br>S : 3m<br>M : 5m<br>X□□: Spezifizierte Länge<br>R□□: Roboterkabel | Optionen<br>B: Bremse<br>FT: Montagefuß<br>HS: Home-Sensor<br>NM: Umgekehrte Referenzposition<br>SR: Schlittenroller-Spezifikation |

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

PUNKT Auswahl-punkte

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

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

| Modell | Motorleistung (W) | Steigung (mm) | Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) | Maximale Zuladung (Hinweis 1) Vertikal (kg) | Wirksame Längskraft (N) | Hub (mm) |
|---|---|---|---|---|---|---|
| RCS2-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤ | 30 | 12 | 6 | 1.5 | 24.2 | 50 ~ 600 (In 50 mm-Schritten) |
| RCS2-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤ | | 6 | 12 | 3 | 48.4 | |
| RCS2-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤ | | 3 | 18 | 6 | 96.8 | |

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

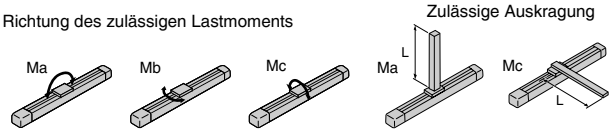
## Optionen

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

## Allgemeine Spezifikationen

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

Richtung des zulässigen Lastmoments

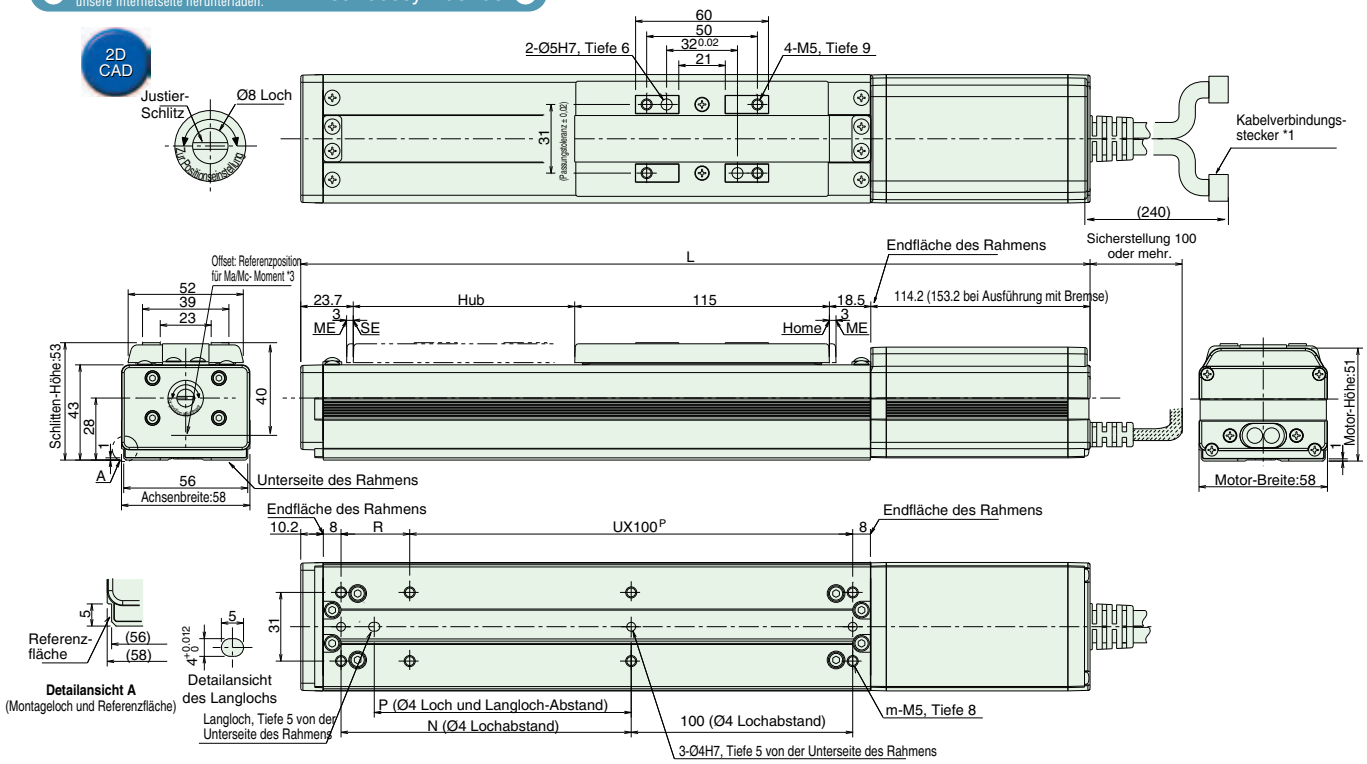



Zulässige Auskragung

## Abmessungen

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

2D CAD




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

### Abmessungen und Gewicht pro Hub

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

# Steuerung

## Passende Steuerungen

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

| Bezeichnung | Außenansicht | Modell | Merkmale | Max. Anzahl von Positionierungspunkten | Eingangsspannung | Stromverbrauch | Referenzseite |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Positioniermodus | | SCON- C-30 ① -NP-2- ② | Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten | 512 Punkte | Einphasig 100 VAC<br>Einphasig 230 VAC<br>Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q) | 360 VA max.<br>* 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W | →325 |
| 7-Punkt-Pneumatik-Modus | | | Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder | 7 Punkte | | | |
| Serieller Kommunikations-typ | | | Passender serieller Kommunikations-typ | 64 Punkte | | | |
| Pulstreibertyp | | | Passender Pulstreibertyp | ( - ) | | | |
| Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen | | SSEL- C-1-30 ① -NP-2- ② | Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann | 1500 Punkte | | | →355 |
| Programm-steuerungstyp 1 bis 6 Achsen | | XSEL- ③ -1-30 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-SA7C

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

■ Modellspezifikationen **RCS2** – **SA7C** – □ – **60** – □ – □ – □ – □ – □ – □

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

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.
(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 4 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

## Modellspezifikationen

### ■ Steigung und Zuladung

| Modell | Motorleistung (W) | Steigung (mm) | Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) | Maximale Zuladung (Hinweis 1) Vertikal (kg) | Wirksame Längskraft (N) | Hub (mm) |
|---|---|---|---|---|---|---|
| RCS2-SA7C-①-60-16-②-③-④-⑤ | 60 | 16 | 12 | 3 | 63.8 | 100 ~ 800 (In 100 mm-Schritten) |
| RCS2-SA7C-①-60-8-②-③-④-⑤ | | 8 | 25 | 6 | 127.5 | |
| RCS2-SA7C-①-60-4-②-③-④-⑤ | | 4 | 40 | 12 | 255.0 | |

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

### ■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

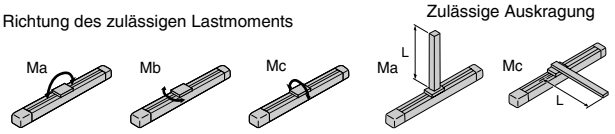
## Optionen

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

## Allgemeine Spezifikationen

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

Richtung des zulässigen Lastmoments



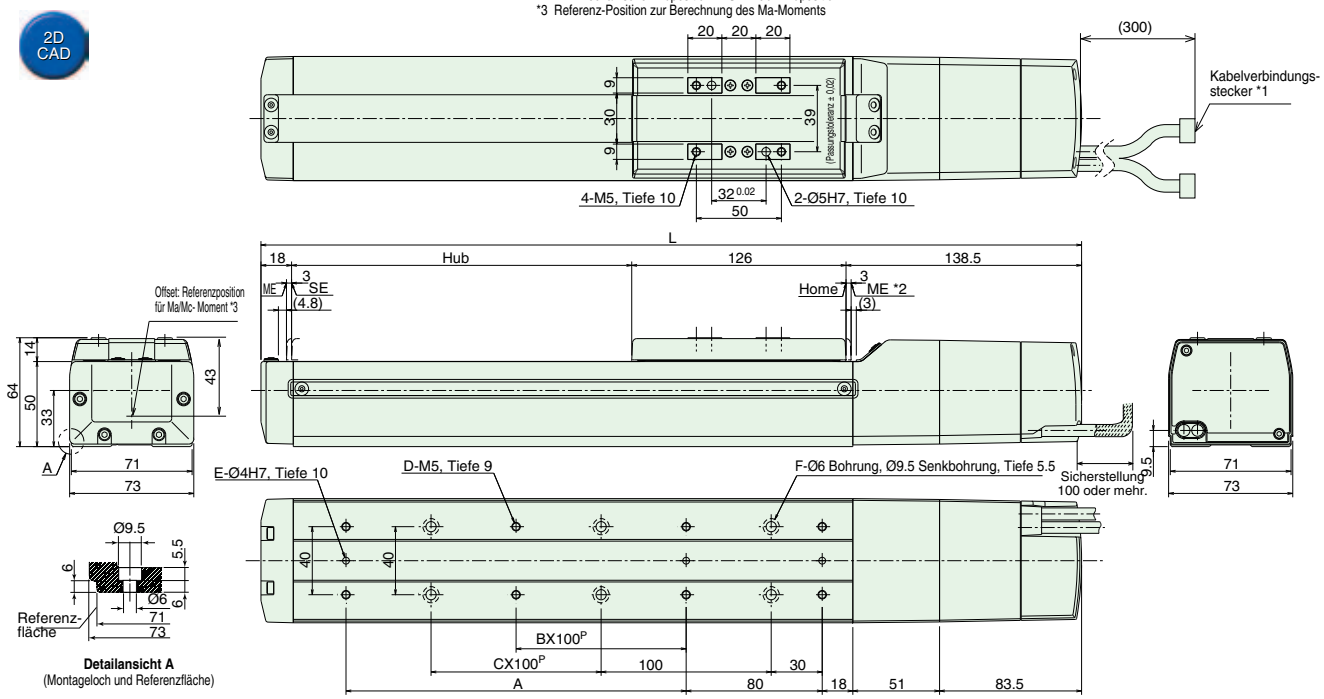

Zulässige Auskragung

## Abmessungen

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

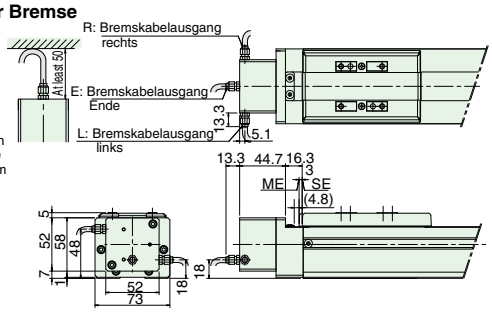
2D CAD

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




**Detailansicht A**
(Montageloch und Referenzfläche)

### Abmessungen der Bremse




* Modelle mit Bremse haben eine um 43 mm erweiterte Gesamtlänge (L) (56.3 mm bei endseitigem Bremskabelausgang) und ein um 0.6 kg höheres Gewicht.

### Abmessungen und Gewicht pro Hub

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

# 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<br>Einphasig 230 VAC<br>Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q) | 360 VA max.<br>* 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W | →325 |
| 7-Punkt-Pneumatik-Modus | | | Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder | 7 Punkte | | | |
| Serieller Kommunikations-typ | | | Passender serieller Kommunikations-typ | 64 Punkte | | | |
| Pulstreibertyp | | | Passender Pulstreibertyp | ( - ) | | | |
| Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen | | SSEL- C-1-60 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-SS7C

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

■ Modellspezifikationen **RCS2** — **SS7C** — □ — **60** — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

| RCS2 | SS7C | □ | 60 | □ | □ | □ | □ | □ |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Baureihe | Typ | Enkoder-Typ<br>I: Inkremental<br>A: Absolut | Motortyp<br>60: Servomotor 60 W | Steigung<br>12: 12 mm<br>6: 6 mm | Hub<br>100: 100mm<br>~<br>600: 600mm<br>(Angabe in 50 mm-Schritten) | Passende Steuerung<br>T1: XSEL-J/K<br>T2: SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | Kabellänge<br>N: Kein Kabel<br>P: 1m<br>S: 3m<br>M: 5m<br>X□□: Spezifizierte Länge<br>R□□: Roboterkabel | Optionen<br>B: Bremse<br>NM: Umgekehrte Referenzposition<br>SR: Schlittenroller-Spezifikation |

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

**PUNKT Auswahlpunkte**

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

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

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

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

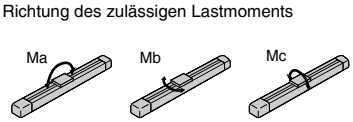
## Optionen

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

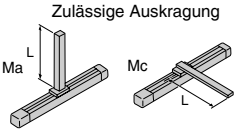
## Allgemeine Spezifikationen

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

Richtung des zulässigen Lastmoments




Zulässige Auskragung

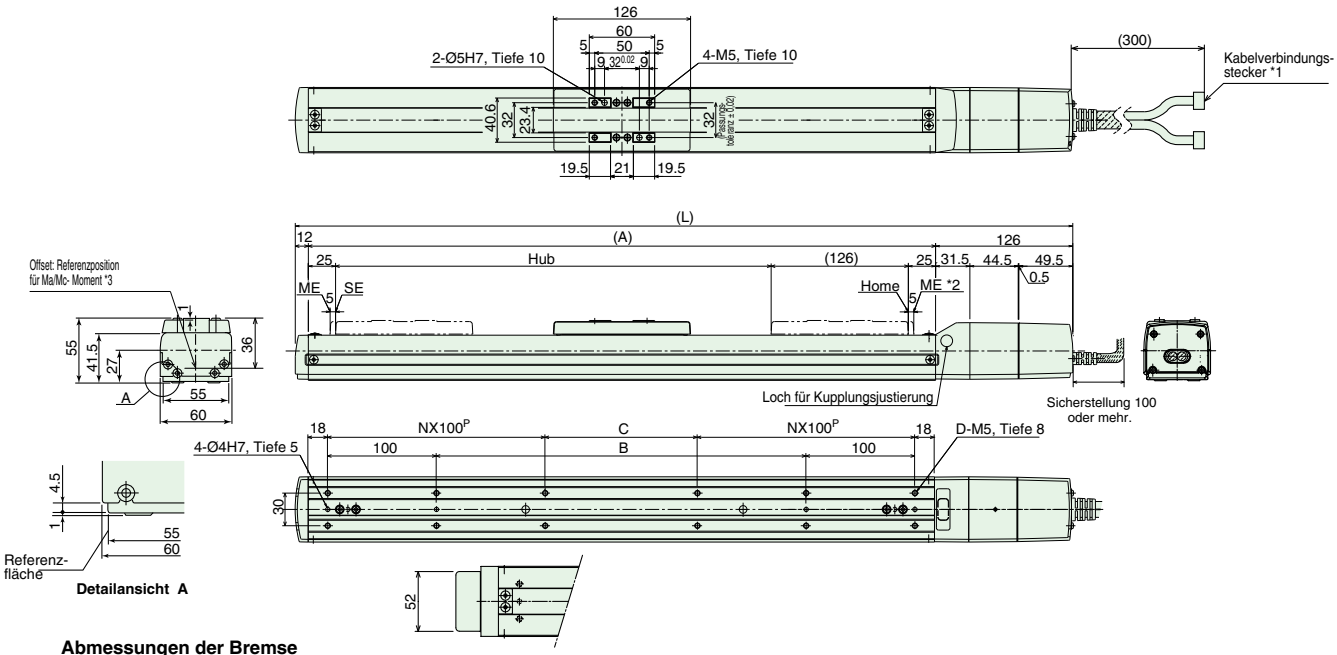


## Abmessungen

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

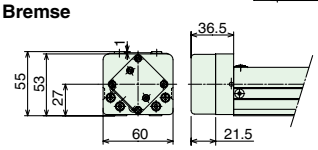
2D CAD

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




### Abmessungen der Bremse

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




### Abmessungen und Gewicht pro Hub

| Hub | 100 | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|
| L | 414 | 514 | 614 | 714 | 814 | 914 |
| A | 276 | 376 | 476 | 576 | 676 | 776 |
| B | 40 | 140 | 240 | 340 | 440 | 540 |
| C | 40 | 140 | 40 | 140 | 40 | 140 |
| D | 8 | 8 | 12 | 12 | 16 | 16 |
| E | 1 | 1 | 2 | 2 | 3 | 3 |
| Gewicht (kg) | 3.2 | 3.8 | 4.5 | 5.1 | 5.8 | 6.4 |

# 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-60 ① -NP-2- ② | Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten | 512 Punkte | Einphasig 100 VAC<br>Einphasig 230 VAC<br>Dreiphasig 230 VAC (nur XSEL-P/Q) | 360 VA max.<br>* 1- Achs-Spezifikation, betrieben mit 150 W | →325 |
| 7-Punkt-Pneumatik-Modus | | | Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder | 7 Punkte | | | |
| Serieller Kommunikations-typ | | | Passender serieller Kommunikations-typ | 64 Punkte | | | |
| Pulstreibertyp | | | Passender Pulstreibertyp | ( - ) | | | |
| Programm-steuerungstyp 1 oder 2 Achsen | | SSEL- C-1-60 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).

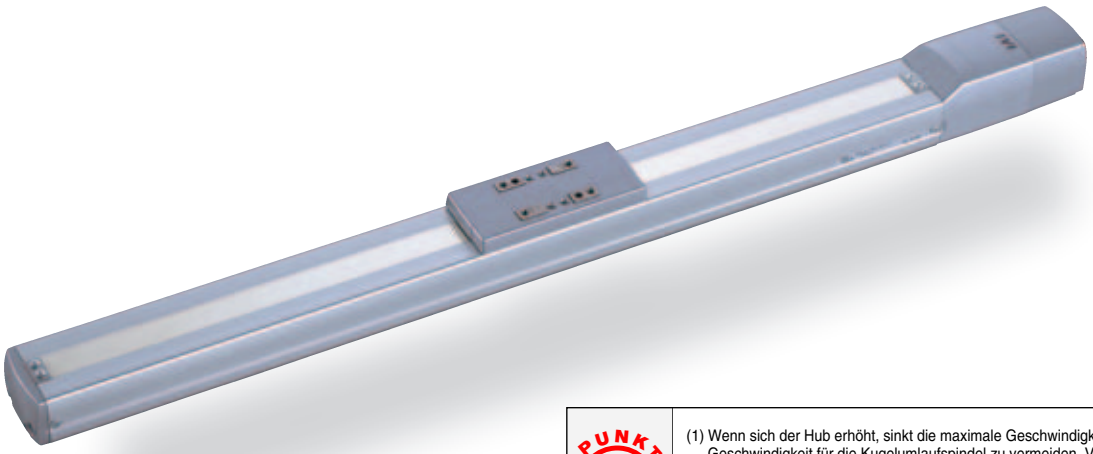
# RCS2-SS8C

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

■ Modellspezifikationen **RCS2** — **SS8C** — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □ — □

| Baureihe | Typ | Enkoder-Typ | Motortyp | Steigung | Hub | Passende Steuerung | Kabellänge | Optionen |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | | I: Inkremental<br>A: Absolut | 100: Servomotor 100 W<br>150: Servomotor 150 W | 20: 20 mm<br>10: 10 mm | 100: 100 mm<br>〜<br>1000: 1000 mm<br>(Angabe in 100 mm-Schritten) | T1: XSEL-J/K<br>T2: SCON<br>SSEL<br>XSEL-P/Q | N: Kein Kabel<br>P: 1m<br>S: 3m<br>M: 5m<br>X□□: Spezifizierte Länge<br>R□□: Roboterkabel | B: Bremse<br>NM: Umgekehrte Referenzposition<br>SR: Schlittenroller-Spezifikation |

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

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

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

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

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

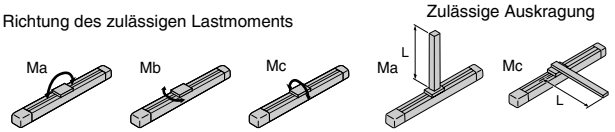
## Optionen

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

## Allgemeine Spezifikationen

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

Richtung des zulässigen Lastmoments



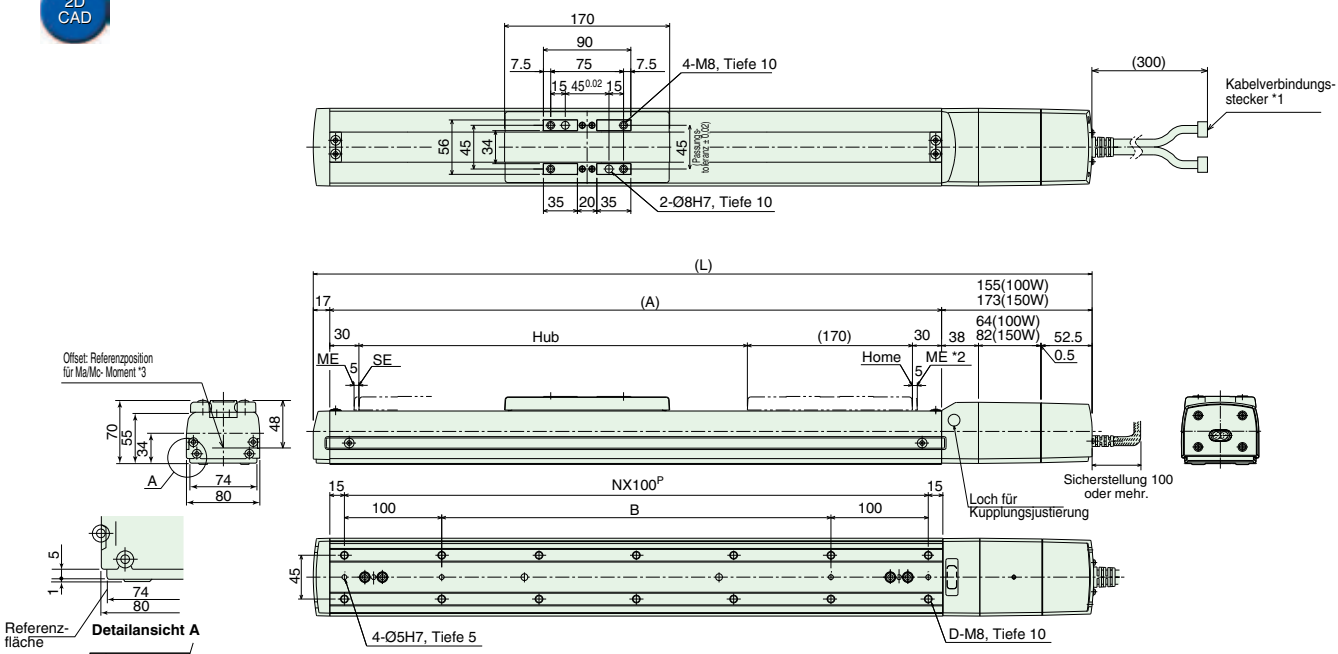

Zulässige Auskragung

## Abmessungen

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

2D CAD

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




**Abmessungen der Bremse**

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

### Abmessungen und Gewicht pro Hub

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

# Steuerung

## Passende Steuerungen

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

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

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