

RCS4-TA6R

<mit Einzelblock-Führung>

Batterie-
los-
AbsolutGekupp.
Motor-
einheitSeitmotor-
BauformAchsbreite
60 mm230v
AC-Servo-
motor

Modell- spezifika- tionen

RCS4 — TA6R —

WA —

100 —

—

—

T2 —

—

—

* Achsbreite
ohne Breite
des seitlich
montierten
Motors

Baureihe

Typ

Enkodertyp

Motortyp

Steigung

Hub

Passende
Steuerung

Kabellänge

Optionen

WA: Batterieles-
Absolut100: Servomotor
100 W20: 20mm
12: 12mm
6: 6mm
3: 3mm25: 25mm
200: 200mm
(Schrittweite
25mm)T2: SCON
MSCON
SSEL
XSEL-P/Q
XSEL-RA/SAN : Kein Kabel
P : 1m
S : 3m
M : 5mX□□ : Spezifizierte Länge
R□□ : Roboter-kabelFür weitere
Optionen
siehe Tabelle
unten.

* Modellabhängig kann es einige Einschränkungen hinsichtlich der vertikalen, seitlichen oder deckenmontierten Einbaulage geben. Für weitere Informationen dazu siehe die Auswahlhinweise auf Seite 138.



- (1) Die Zuladung beruht sowohl im Horizontal-Betrieb wie im Vertikal-Betrieb auf einer Beschleunigung von 0,3 G.
- (2) Die Zuladung sinkt, wenn sich die Beschleunigung erhöht. Einzelheiten dazu siehe „Tabelle Zuladung zu Beschleunigung“ auf S. 139.
- (3) Die geschätzte zulässige Einschaltzeit ist von den Betriebsbedingungen (Zuladung, Beschleunigung/Verzögerung etc.) abhängig. Für weitere Informationen siehe S. 149.
- (4) Für die zulässige Last siehe Diagramme auf S. 148.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Max. Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCS4-TA6R-WA-100-20-①-T2-②-③	100	20	8	4	85	25~200 (in 25 mm- Schritten)
RCS4-TA6R-WA-100-12-①-T2-②-③		12	8	6	142	
RCS4-TA6R-WA-100-6-①-T2-②-③		6	8	10	283	
RCS4-TA6R-WA-100-3-①-T2-②-③		3	10	10	566	

Erklärung der Ziffern: ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und max. Geschwindigk. (Einheit: mm/s)

Steigung (mm)	Hub	
	25~200 (mm)	
20	1000	
12	720	
6	360	
3	180	

Kabellängen

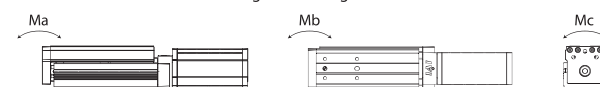
Kabeltyp	Kabelcode
Standardkabel	P (1m)
	S (3m)
	M (5m)
Speziallängen (Standardkabel)	X06 (6m) ~ X10 (10m)
	X11 (11m) ~ X15 (15m)
	X16 (16m) ~ X20 (20m)
	R01 (1m) ~ R03 (3m)
Roboter-kabel	R04 (4m) ~ R05 (5m)
	R06 (6m) ~ R10 (10m)
	R11 (11m) ~ R15 (15m)
	R16 (16m) ~ R20 (20m)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm
Spiel	max. 0,1 mm
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges statisches Lastmoment	Ma: 32.3 N·m, Mb: 46.2 N·m, Mc: 68.3 N·m
Zulässiges dynam. Lastmoment (*1)	Ma: 11.6 N·m, Mb: 16.6 N·m, Mc: 24.6 N·m
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0 bis 40 °C, max. 85% RH (nicht kondensierend)

(*1) Bei einer angenommenen Lebensdauer von 5000 km. Die Lebensdauer fällt je nach Betriebs- und Installationsbedingungen unterschiedlich aus. Näheres hierzu erfahren Sie von IAI.

Richtung des zulässigen Lastmoments



Wenn die Lastmomente in Ma/Mb/Mc-Richtung innerhalb der zulässigen Bereiche liegen, gibt es keine Begrenzung für die zulässige Auskrümmung.
Bezüglich eines Versatzes des Tischeschlittens siehe RCS4-Betriebshandbuch.

Runde Kabelsteckverbinder mit Schraubverschluss (*1)	EU	Siehe S. 131
--	----	--------------

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	Siehe S. 131
Kabelaustrittsrichtung oben	CJT	Siehe S. 131
Kabelaustrittsrichtung unten	CJB	Siehe S. 131
Kabelaustrittsrichtung seitlich	CJO	Siehe S. 131
Abgewinkelter Motor links (Standard)	ML	Siehe S. 135
Abgewinkelter Motor rechts	MR	Siehe S. 135
Umgekehrte Referenzposition	NM	Siehe S. 136

(*1) Die Option „EU“ wird demnächst erhältlich sein.

Abmessungen

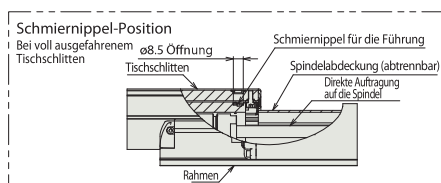
CAD-Zeichnungen sind über unsere Webseite downloadbar.

www.robocylinder.eu

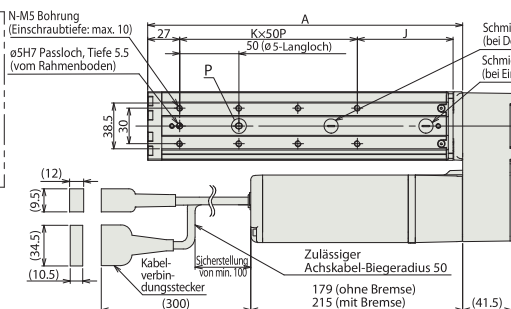
2D CAD

3D CAD

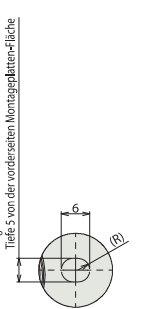
*1 Der Tischschlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Tischschlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
M.E.: Mechanischer Endpunkt S.E.: Hub-Endpunkt



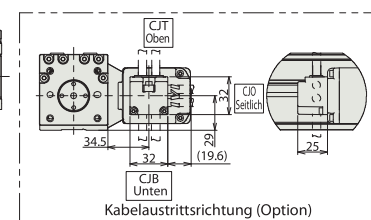
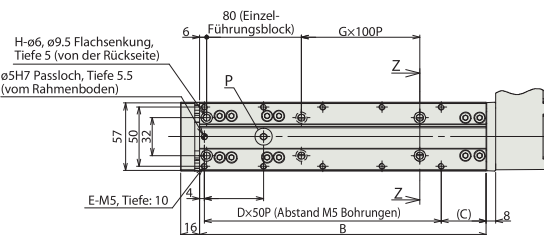
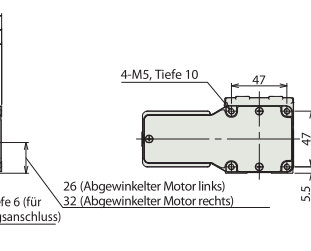
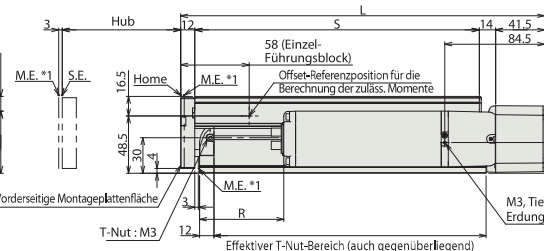
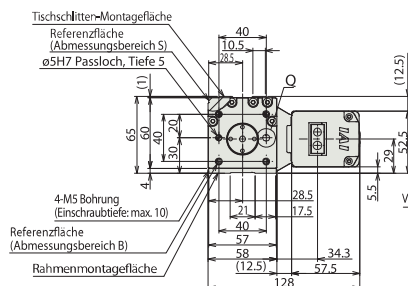
Querschnitt von Z-Z
Details T-Nut/Flachsungen
an Rahmenmontagefläche



Details Langloch
Rahmen/Tischschlitten



Details Langloch
vorderseitige
Montageplatte



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	25	50	75	100	125	150	175	200
L	182,5	207,5	232,5	257,5	282,5	307,5	332,5	357,5
A	141	166	191	216	241	266	291	316
B	117	142	167	192	217	242	267	292
C	13	38	13	38	13	38	13	38
D	2	2	3	3	4	4	5	5
E	6	6	8	8	10	10	12	12
G	0	0	0	0	1	1	1	1
H	4	4	4	4	6	6	6	6
J	56	81	56	81	56	81	56	81
K	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10
R ^(Hinweis)	Ohne Bremse	-54	-29	-4	21	46	71	96
	Mit Bremse	-90	-65	-40	-15	10	35	60
S	115	140	165	190	215	240	265	290
Gewicht (kg)	Ohne Bremse	2,4	2,6	2,8	2,9	3,1	3,3	3,4
	Mit Bremse	2,7	2,9	3,1	3,2	3,4	3,6	3,9

(Hinweis) Wenn die Länge für R negativ ist, fällt die Achslänge kürzer als die Länge des seitlich montierten Motors aus.

Passende Steuerungen

Achsen der RCS4-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den für Ihre Anwendung geeigneten Typ aus.

Bezeichnung	Ansicht	Max. Anzahl ansteuerbarer Achsen	Eingangsspannung	Steuerungs-Betriebsarten				Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Referenzseite
				Position	Pulstreiber	Programm	Netzwerk *Option		
SCON-CB/CGB		1	Einphasig 115/230 VAC	●	●	—	DeviceNet CC-Link PROFINET CompoNet EtherCAT EtherNet/IP	512 (768 bei Netzwerk-Spezifikation)	Siehe entsprechendes Prospekt oder Betriebs-handbuch der Steuerung.
SCON-LC/LCG (*)		1		—	—	●		512 (768 bei Netzwerk-Spezifikation)	
SCON-CAL/CGAL		1		●	—	—		512 (768 bei Netzwerk-Spezifikation)	
MSCON-C		6		Dieser Typ ist nur an ein Netzwerk anschlussfähig.				256	
SSEL-CS		2	Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	●	—	●	20000		
XSEL-P/Q oder XSEL-RA/SA (*)		6 oder 8 (je nach Typ)		—	—	●	20000 oder 55000 (je nach Steuerungstyp)		

(*) Erscheint demnächst