



# Einspindelroboter, Reinraum-spezifikationsmodell RS2C -Gerade Ausführung-



Hinweise zum CE-Zeichen S.396

CAD-Daten

Sämtliche Unterlagen gemäß Maschinenrichtlinie 2006/42/EC, wie Bedienungsanleitungen, sind ausschließlich in englischer Sprache verfügbar

## Eigenschaften: Serienmäßig ausgestattet mit Saugluftanschluss und Fett mit geringer Partikelbildung

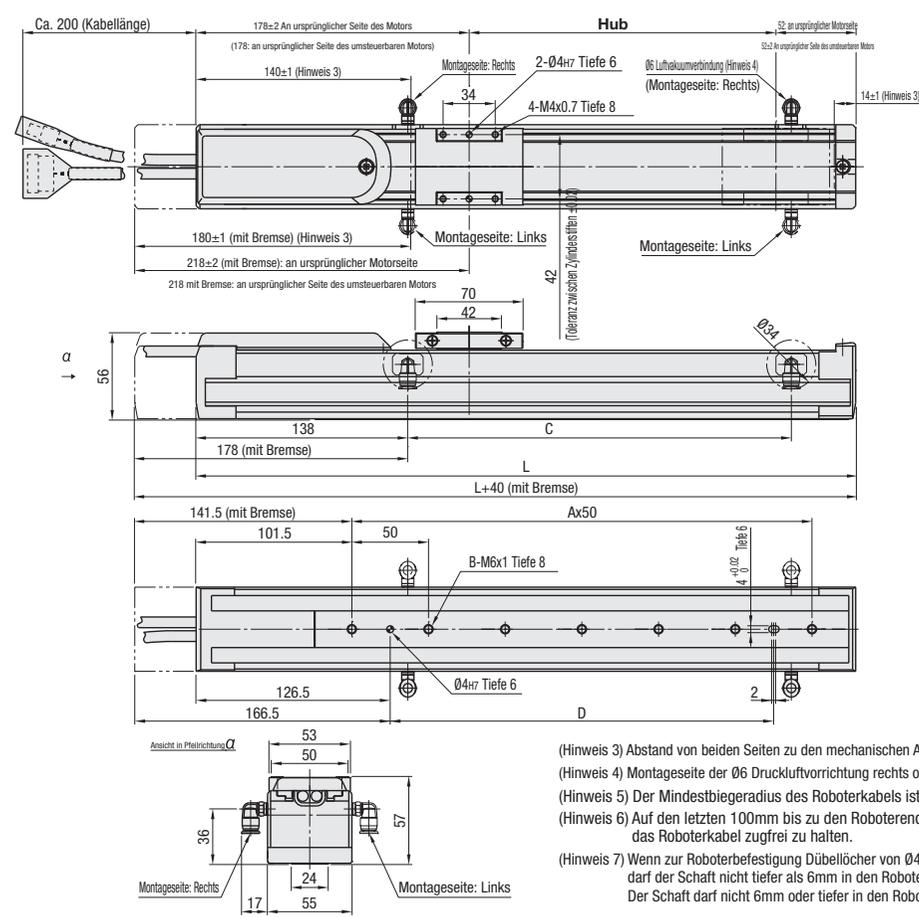


Bauteile: Roboter/Controller/Kabel	
Zubehör	
<b>Controller E/A-Spezifikationen</b>	
A Zubehör	NPN/PNP CC-Link DeviceNet
	Bedienungsanleitung (CD-ROM)/Netzstecker/Blindstecker
	CC-Link-Anschluss DeviceNet-Anschluss
<b>Roboterwerkstoff/Oberflächenbehandlung</b>	
Bauteile	Führungsschiene Schlitzen Seitenabdeckungen
MWerkstoff	Stahl Aluminium Aluminium
SOberflächenbehandlung	- - eloxiert
<b>Allgemeine Spezifikationen</b>	
Kugelgewindetriebe	Motor Positionssensor Betriebsumgebungs-Temperatur/Feuchte
Ø12 (C10 gewalzt)	Schrittmotor Drehmelder (Inkremental) 0 ~ 40°C, 35 ~ 85% rel. Feuchte (nicht kondensierend)

## Standardspezifikationen Terminologie S.396

Ausführung	Steigung (mm)	Wiederholgenauigkeit (mm)	Max. Traglast (kg)		Hub (mm)	Max. Verfahrgeschwindigkeit (Hinweis 1) (mm/s)	Nennlebensdauer	Controller Eingangsspannung	Max. Anzahl Positionierpunkte	Reinraumklasse (Hinweis 2)	Ansaugleistung (l/min)
			Horizontal	Vertikal							
RS2C	06	±0.02	10	2	50~800 (Abstand 50)	300~190	min. 10.000km	DC24V ±10%	255 Punkte	KLASSE 10 (auf Basis von 0.1 µm pro lcf)	90
	12		6	1		600~380					
	20		4	-		1000~633					

(Hinweis 1) Die maximale Drehzahl hängt von der Hubzahl ab. Dazu bitte die maximale Drehzahltafel auf der rechten Seite beachten. (Hinweis 2) Saugleistungen von 90l/min mittels Ansauggebläse.



(Hinweis 3) Abstand von beiden Seiten zu den mechanischen Anschlüssen

(Hinweis 4) Montageseite der Ø6 Druckluftvorrichtung rechts oder links wählbar.

(Hinweis 5) Der Mindestbiegeradius des Roboterkabels ist R30.

(Hinweis 6) Auf den letzten 100mm bis zu den Roboterendflächen fixieren, um das Roboterfeld zugfrei zu halten.

(Hinweis 7) Wenn zur Roboterbefestigung Dübellöcher von Ø4 hergestellt werden, darf der Schaft nicht tiefer als 6mm in den Roboter eingeführt werden. Der Schaft darf nicht 6mm oder tiefer in den Roboter eingeführt werden.

## Maße/Gewichte

Ausführung	Hub (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2C	L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
	A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
	B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
	C	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
	D	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
	Gewicht (kg)	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.6	4.8	5.0

Ausführung	Steigung (mm)	Teilenummer		Optionen			
		mit oder ohne Bremse (☑1)	Kupplungsmontageseite	Controller	E/A-Modul	Kabellänge (m)	Hub (mm)
RS2C	06	Ohne:Frei lassen Mit:B	Rechts:R Links:L	C1 DC24V±10%	NPN:N PNP:P CC-Link:C DeviceNet:D	1 3 5 10 (elastisches Kabel)	50~800 (50mm-Schritte)
	12						
	20						

(☑1) Zur vertikalen Ausrichtung wählen Sie die Ausführung mit Bremse. (Die Ausführung mit Bremse ist für Steigung 20 nicht verfügbar.)

Bestellbeispiel: **RS2C06B - R - C1 - N - 3 - 400**

Lieferzeit: **10** Arbeitstage

Teilenummer	Stückpreis in EUR 1 ~ 5 Stück															
	Hub (mm)															
RS2C_	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
RS2C_B																

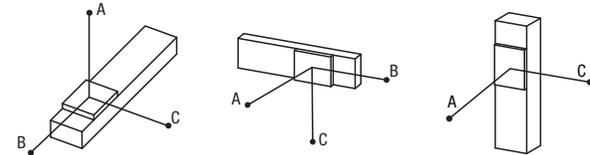
Preis des Controllers			Preis Kabel	
Ausführungen	E/A-Modul	Stückpreis in EUR 1 - 5 Stk.	Kabellänge (m)	Stückpreis in EUR 1 - 5 Stk.
C1	N		1	
	P		3	
	C		5	
	D		10	

(Preis Roboter-Grundkörper) + (Preis Controller) + (Preis Kabel) = Gesamtpreis

<Bsp.> Für RS2C06-R-C1-N-3-400,  
(Preis Roboter-Grundkörper) + (Preis Controller) + (Preis Kabel) = Gesamtpreis  
675,00 EUR + 135,00 EUR + 55,00 EUR = 865,00 EUR

## Zulässige Überhanglast

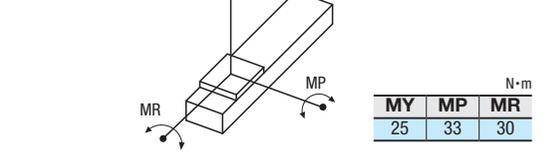
- Horizontaler Einsatz
- Wandmontierter Einsatz
- Vertikaler Einsatz



Steigung	Gewicht	mm		
		A	B	C
06	10kg	344	29	62
	8kg	332	37	79
	4kg	503	78	165
12	6kg	335	47	95
	4kg	347	72	139
	4kg	334	67	120
20	4kg	334	67	120
	2kg	413	139	218

## Zulässiges statisches Moment

- Momentendiagramm



## Max. Geschwindigkeit (mm/s)

Ausführung	Steigung (mm)	Hub (mm)				
		50~600	650	700	750	800
06	06	300	280	250	220	190
	12	600	560	500	440	380
	20	1000	933	833	733	633

<Preisbeispiele> Die Preise gelten für die Teilenummern links.  
(Preis des Roboters) + (Preis des Controllers) + (Preis des Kabels) +  
810,00 EUR + 135,00 EUR + 55,00 EUR +  
(Optionale Umsetzung der Ausgangsposition) + (Standardmodell mit Handy Terminal) = Gesamtpreis  
0,00 EUR + 343,00 EUR = 1343,00 EUR

Optionen: **RS2C06B - R - C1 - N - 3 - 400 - E-H usw.**

Optionen	Handy Terminal Standard-Spezifikation	Handy Terminal mit Totmannschalter	Support-Software mit USB-Datenkabel	Support-Software mit RS232C-Datenkabel	E/A-Kabel	Roboter-Bedienungsanleitung	Controller-Bedienungsanleitung	Optionale Kunststoffarten Grundkörper	
Opt.-Nr.	E	H	D	S	R	T	MJ/ME	KJ/KE	BC
Spez.	Die Ausgangsposition wird auf die gegenüberliegende Motorseite verlegt.	Handy Terminal Standard-Spezifikation S.359, 395	Handy Terminal mit Totmannschalter S.359, 395	Support-Software mit USB-Datenkabel S.359, 395	Support-Software mit RS232C-Datenkabel S.395	Mit E/A-Kabel. Wird für NPN/PNP-Konfigurationen benötigt. S.360, 395	Für Roboter-Grundaufbauten. Bedienungsanleitung enthalten. MJ: Japanisch ME: Englisch	Für Controller-Bedienungsanleitung enthalten. KJ: Japanisch KE: Englisch	Roboter-Kunststoffteile in Schwarz.
Aufpreis	Ohne Aufpreis	343,00	568,00	177,00	140,00	19,00	12,00	12,00	5,00

Informationen zum Kauf von Optionen finden Sie auf S.395 Sämtliche Unterlagen gemäß Maschinenrichtlinie 2006/42/EC, wie Bedienungsanleitungen, sind ausschließlich in englischer Sprache verfügbar!