Machine Translated by Google

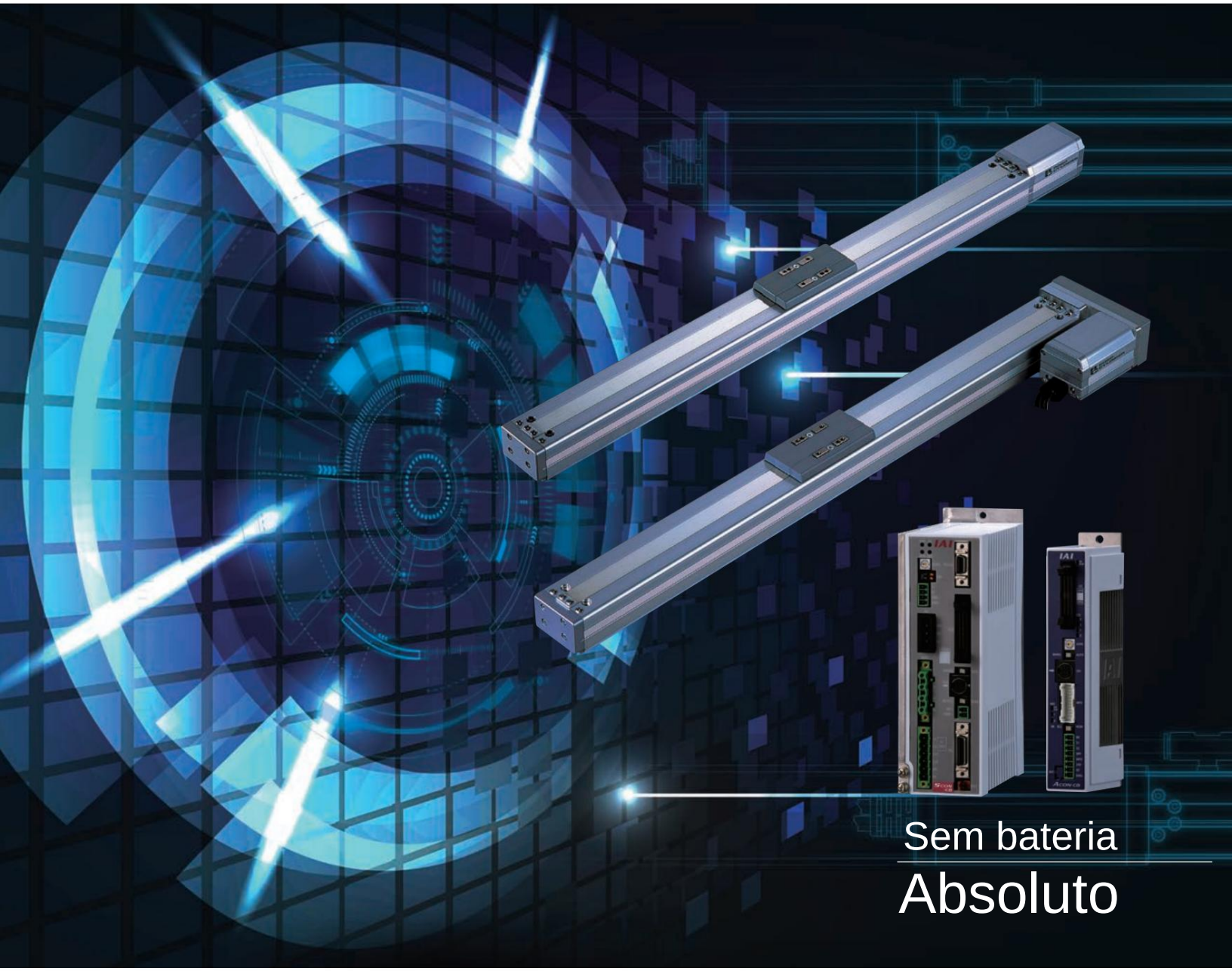
IAI
Quality and Innovation

Servomotor CA

Cilindro ROBO®

Com codificador absoluto sem bateria

RCA	RCACR
RCS2	RCS2CR
RCS3	RCS3CR
ACON-CB	DCON-CB
SCON-CB	



www.intelligentactuator.com

Machine Translated by Google

Atuador sem bateria
Codificador Absoluto
Controlador tipo CB

BENEFÍCIOS

BENEFICIAR

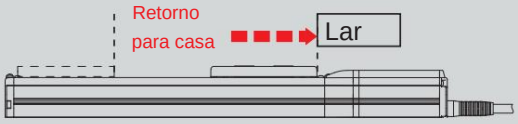
1 Tipo absoluto sem bateria adicionado ao Atuadores servo de 24 V e 200 V

Modelos aplicáveis
RCA
RCS2
RCS3

Vantagem com o codificador absoluto

1. A operação de retorno para casa não é necessária na inicialização.

Reduz o tempo de inicialização.



Exemplo: A operação de retorno à posição inicial a partir de um curso de 300 mm leva aproximadamente 16 segundos.

2. Sensor de verificação da posição inicial não é necessário.

Simplifica o esquema de fiação.
Isso também elimina as falhas causadas por problemas relacionados aos sensores.

3. Informações de posição retidas durante o corte de energia.

Mesmo após a máquina ser parada devido a uma queda de energia, ela retoma a operação a partir da mesma posição.

Vantagem com a ausência de bateria

1. Desnecessário comprar baterias

Reduz o custo inicial e o custo de manutenção.

2. Não é necessário substituir ou carregar a bateria regularmente.

Reduz o tempo necessário para manutenção.

3. Espaço de instalação reservado desnecessário para a bateria

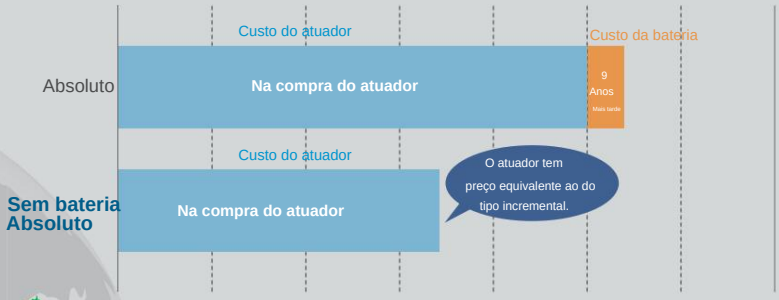
Economiza espaço dentro do painel de controle.

4. Sem alarme para queda de tensão da bateria

Reduz o tempo de inatividade do equipamento.

O modelo Absolute sem bateria reduz custos!

ÿ Supondo o uso do RCA-SA4C com comprimento de curso de 100 mm por dez anos;



O modelo Absolute requer a substituição da bateria a cada três anos.

Ecológico e sem bateria, tipo absoluto. Não utiliza bateria.

BENEFICIAR

2

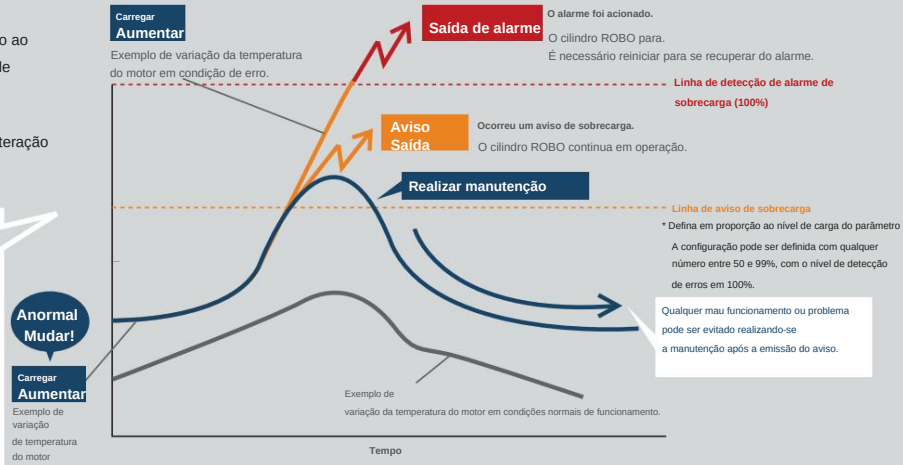
Equipado com um recurso para detectar o motor. Sobrecarga e geração de alarme

Modelos aplicáveis
ACON-CB
DCON-CB
SCON-CB

É possível monitorar as alterações de temperatura do motor que ocorrem devido ao ressecamento da graxa ou ao desgaste de componentes. Um alarme será acionado quando a temperatura exceder o valor predefinido. Isso permite detectar uma alteração antes que ocorra uma falha ou problema.

A saída de avisos permite detectar problemas como os descritos abaixo.

- ÿ Hora de fornecer graxa
- ÿ Hora de substituir o componente
- ÿ Hora de implementar o ajuste mecânico



BENEFICIAR

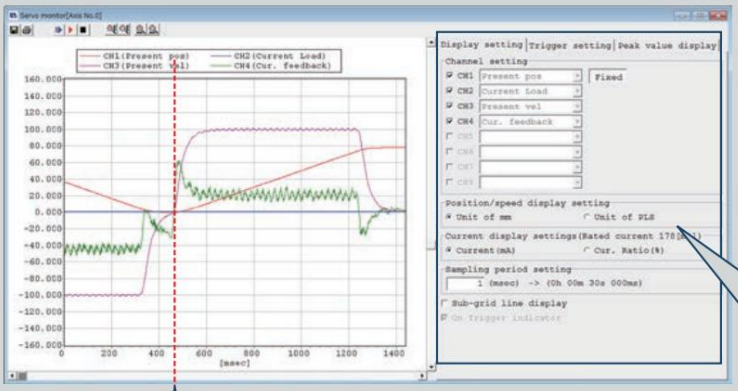
3

Totalmente equipado com recurso de monitoramento

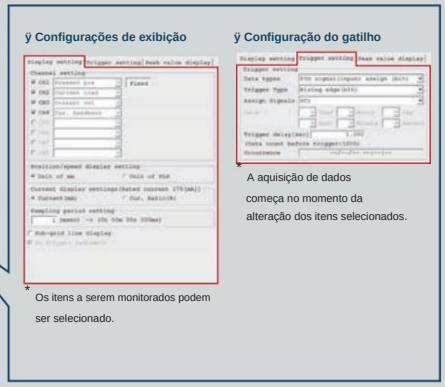
Modelos aplicáveis
ACON-CB
DCON-CB
SCON-CB

- Assim como a função de disparo de um osciloscópio, as formas de onda de posição e velocidade podem ser adquiridas a partir do momento em que a condição de um sinal selecionado é alterada.
- Também é possível obter informações sobre o status do posicionamento, alarmes e outros sinais.

ÿ Janela de recurso de monitoramento (exemplo)



Ative o sinal CSTR (Start).

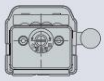
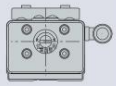
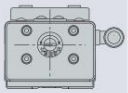


Machine Translated by Google

ALINHAR

Preparamos 29 tipos de atuadores absolutos sem bateria, divididos em 6 séries. Também oferecemos modelos para salas limpas, permitindo sua utilização em diversas aplicações.

Tipo de motor Servomotor de 24V

Ambiente de utilização	Nome	Vista externa	Velocidade máxima	Máximo Carga útil	Limpeza	Referência Página
Padrão	RCA-SA4C	40 mm	665 mm/s	8kg (horizontal) 4,5 kg (vertical)	-	Pág. 5
	RCA-SA4R					P. 11
	RCA-SA5C	52 mm	SA5C 1300 mm/s (horizontal) 800 mm/s (vertical)	12 kg (horizontal) 4 kg (vertical)	-	Pág. 7
	RCA-SA5R		SA5R 800 mm/seg			Pág. 13
	RCA-SA6C	58 mm	SA6C 1300 mm/s (horizontal) 800 mm/s (vertical)	18 kg (horizontal) 6kg (vertical)	-	Pág. 9
	RCA-SA6R		SA6R 800 mm/seg			Pág. 15
Sala limpa	RCACR-SA4C	 40 mm	665 mm/s	8kg (horizontal) 4,5 kg (vertical)	Classe 10 (Fed.Std.209D) Equivalente à Classe 2.5 (ISO 14644-1)	Pág. 45
	RCACR-SA5C	 52 mm	1300 mm/s (horizontal) 800 mm/s (vertical)	12 kg (horizontal) 4kg (vertical)	Classe 10 (Fed.Std.209D) Equivalente à Classe 2.5 (ISO 14644-1)	Pág. 47
	RCACR-SA6C	 58 mm	1300 mm/s (horizontal) 800 mm/s (vertical)	18kg (horizontal) 6kg (vertical)	Classe 10 (Fed.Std.209D) Equivalente à Classe 2.5 (ISO 14644-1)	Pág. 49

Servomotor tir 200V

Ambiente de utilização	Nome	Vista externa	Velocidade máxima	Máximo Carga útil	Limpeza	Referência Página
Padrão	RCS2-SA4C	40 mm	SA4C 1060 mm/s	8kg (horizontal) 4,5 kg (vertical)	-	Pág. 17
	RCS2-SA4R		SA4R 665 mm/s			Pág. 25
	RCS2-SA5C	52 mm	SA5C 1300 mm/s (horizontal) 800 mm/s (vertical)	12 kg (horizontal) 4kg (vertical)	-	Pág. 19
	RCS2-SA5R		SA5R 800 mm/seg			Pág. 27

Machine Translated by Google

Ambiente de utilização	Nome	Vista externa	Velocidade máxima	Máximo Carga útil	Limpeza	Referência Página
Padrão	RCS2-SA6C	58 mm	SA6C 1300 mm/s (horizontal) 800 mm/s (vertical)	18 kg (horizontal) 6kg (vertical)	-	Pág. 21
	RCS2-SA6R		SA6R 800 mm/seg			Pág. 29
	RCS2-SA7C	73 mm	SA7C 1200 mm/s (horizontal)	40 kg (horizontal) 12 kg (vertical)	-	Pág. 23
	RCS2-SA7R		SA7R 800 mm/seg			Pág. 31
	RCS3-SA8C	80 mm	1800 mm/s	80 kg (horizontal) 16kg (vertical)	-	Pág. 37
	RCS3-SA8R					Pág. 41
	RCS3-SS8C	80 mm	1800 mm/s	80 kg (horizontal) 16kg (vertical)	-	Pág. 39
	RCS3-SS8R					Pág. 43
	RCS2-RA5C	55 mm	800 mm/seg	RA5C 60kg (horizontal) 18kg (vertical)	-	Pág. 33
	RCS2-RA5R			RA5R 50kg (horizontal) 11,5 kg (vertical)		Pág. 35
Sala limpa	RCS2CR-SA4C	40 mm	665 mm/s	8kg (horizontal) 4,5 kg (vertical)	Classe 10 (Fed.Std.209D) Equivalente à Classe 2.5 (ISO 14644-1)	Pág. 51
	RCS2CR-SA5C	52 mm	1300 mm/s (horizontal) 800 mm/s (vertical)	12 kg (horizontal) 4kg (vertical)	Classe 10 (Fed.Std.209D) Equivalente à Classe 2.5 (ISO 14644-1)	Pág. 53
	RCS2CR-SA6C	58 mm	1300 mm/s (horizontal) 800 mm/s (vertical)	18kg (horizontal) 6kg (vertical)	Classe 10 (Fed.Std.209D) Equivalente à Classe 2.5 (ISO 14644-1)	Pág. 55
	RCS2CR-SA7C	73 mm	800 mm/seg	40kg (horizontal) 12 kg (vertical)	Classe 10 (Fed.Std.209D) Equivalente à Classe 2.5 (ISO 14644-1)	Pág. 57
	RCS3CR-SA8C	80 mm	1800 mm/s	80 kg (horizontal) 16kg (vertical)	Classe 10 (Fed.Std.209D) Equivalente à Classe 2.5 (ISO 14644-1)	Pág. 59
	RCS3CR-SS8C	80 mm	1800 mm/s	80 kg (horizontal) 16kg (vertical)	Classe 10 (Fed.Std.209D) Equivalente à Classe 2.5 (ISO 14644-1)	Pág. 61

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCA-SA4C , tipo deslizante, largura do atuador 40 mm, Servomotor de 24V, Especificações do Motor Acoplado

ÿModel
Especificação
Unid

RCA — SA4C — [ ] — 20 — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Série — Tipo — | Codificador | Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável | controlador | Cabo (comprimento) | Opções

- Codificador: WA: Sem bateria absoluto
- Tipo de motor: 20: Servomotor de 20 W
- Eletrodo: 10 : 10 mm; 5 : 5mm; 2,5 : 2,5 mm
- Curso: 50 : 50mm / 400 : 400 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)
- Tipo aplicável
- controlador: A5: ACON-CB
- Cabo (comprimento): N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; X: Comprimento especificado; R Cabo do robô
- Opções: Consulte a tabela de opções abaixo.

*O controle não está incluído.

Opção de alta aceleração/desaceleração | Opção de economia de ener

(Exclui chumbo 2,5)

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT — Nota sobre a seleção

(1) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para lead 2.5) para especificações padrão e de economia de energia, e 1G para especificação de alta aceleração/desaceleração (exclui lead 2.5). (Os valores mostrados na tabela abaixo são o limite superior para a carga útil máxima, mesmo se a aceleração/desaceleração for reduzida.)

(2) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Horizontal (kg)	Carga útil máxima Vertical (kg)	Empuxo nominal (N)	AVC (mm)
RCA-SA4C-①-20-10-②-③-④-⑤ ◯	20	10	4	1	19,6	50~400 (A cada 50 mm)
RCA-SA4C-①-20-5-②-③-④-⑤ ◯		5	6	2,5	39,2	
RCA-SA4C-①-20-2.5-②-③-④-⑤ ◯		2,5	8	4,5	78,4	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções ◯

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~400 (A cada 50 mm)
10	665
5	330
2,5	165

(Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder / 2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 73 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para obter detalhes sobre as opções.	-
Suporte para os pés	**FT**		-
Alta aceleração/desaceleração	**HA**		-
sensor de verificação residencial	Erro-Mido		-
Economia de energia	**O**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Especificação do rolete deslizante	**SR**		-
Espaçador deslizante	**SS**		-

* A opção de alta aceleração/desaceleração e a opção de rolete deslizante não podem ser combinadas.
* A opção de alta aceleração/desaceleração não pode ser selecionada para o lead 2.5.
* A opção de alta aceleração/desaceleração e a opção de economia de energia não podem ser combinadas.

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø8mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 6,9N•m, Mb: 9,9N•m, Mc: 17,0N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 3,29N•m, Mb: 4,71N•m, Mc: 8,07N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 120 mm ou menos, Mb, Mc: 120 mm ou menos

(*) Assume-se uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo da operação. e condições de instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. www.intelligentactuator.com

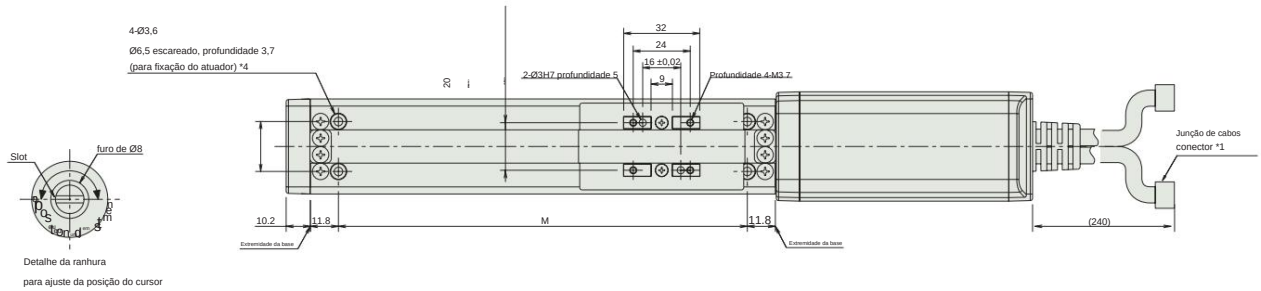
2D CAD 3D CAD

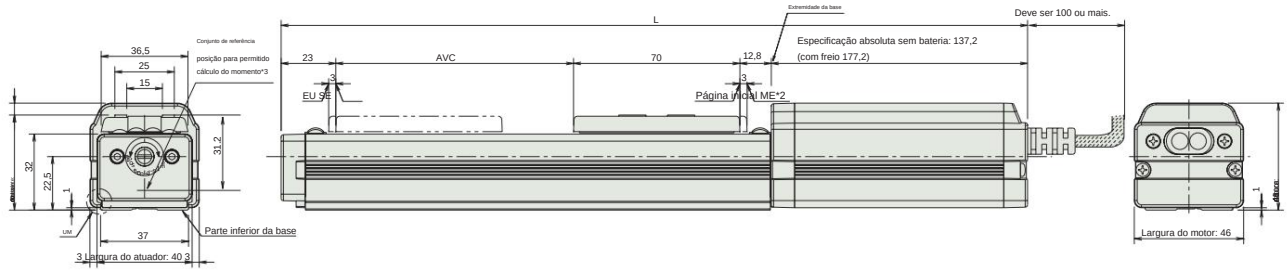
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 73 para obter detalhes sobre os cabos.

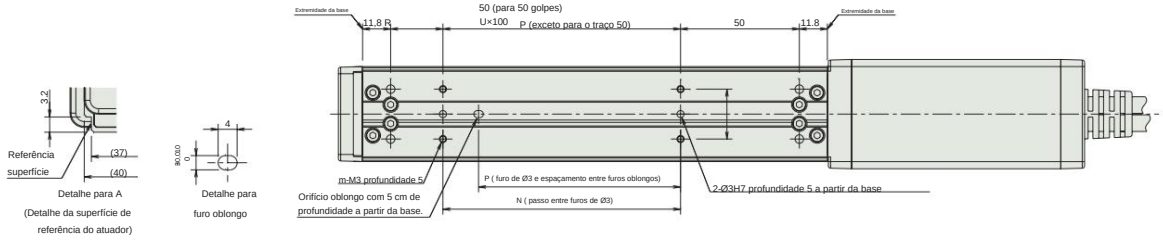
*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.

*4 Quando o atuador é montado utilizando apenas os orifícios de montagem na parte superior da base, a base pode ficar deformada, o que pode causar erros de deslizamento ou ruídos anormais. Ao utilizar os orifícios de montagem na parte superior da base, mantenha o comprimento do curso inferior a 200 mm.







ÿ**Dimensões e massa por curso** *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400
L	Sem bateria absoluto	Sem freio	293	343	393	443	493	543	593	643
		Com freio	333	383	433	483	533	583	633	683
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
EM				1	1	2	2	3	3	4
m			4	4	4	6	6	8	8	10
Massa (kg)			0,7	0,8	0,9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCA-SA5C , tipo deslizante, largura do atuador 52 mm, Servomotor de 24V, Especificações do Motor Acoplado

ÿModel
Especificação
Unid

RCA — SA5C — [ ] — 20 — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável | controlador | Cabo (comprimento) | — Opções

- Codificador: WA: Sem bateria absoluto
- Tipo de motor: 20: Servomotor de 20 W
- Eletrodo: 20 : 20mm; 12 : 12mm; 6 : 6mm; 3 : 3mm
- Curso: 50 : 50mm ~ 500 : 500 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)
- Tipo aplicável: A5: ACON-CB
- Cabo (comprimento): N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; X: Comprimento especificado; R Cabo do robô
- Opções: Consulte a tabela de opções abaixo.

*O controle não está incluído.

Opção de alta aceleração/desaceleração | Opção de economia de ener

(Exclui o chumbo 3)

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT — Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o lead 3) para especificações padrão e de economia de energia, e 0,8G para especificação de alta aceleração/desaceleração (exclui lead 3). (Os valores apresentados na tabela abaixo representam o limite superior da carga útil máxima, mesmo com a redução da aceleração/desaceleração.)

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Horizontal(kg)	Carga útil máxima Vertical (kg)	Empuxo nominal (N)	AVC (mm)
RCA-SA5C-①1-20-20-②2-③3-④4-⑤5	20	20	2	0,5	10.7	50~500 (A cada 50 mm)
RCA-SA5C-①1-20-12-②2-③3-④4-⑤5		12	4	1	16,7	
RCA-SA5C-①1-20-6-②2-③3-④4-⑤5		6	8	2	33,3	
RCA-SA5C-①1-20-3-②2-③3-④4-⑤5		3	12	4	65,7	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~450 (A cada 50 mm)	500 (mm)
20	1300 <800>	1300 <800>
12	800	760
6	400	380
3	200	190

*Os valores entre colchetes < > são para uso vertical. (Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder ⑦2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 73 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

*** Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.**

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para o Detalhes das opções.	-
Suporte para os pés	**FT**		-
Alta aceleração/desaceleração	**HA**		-
sensor de verificação residencial	Enviro Mido		-
Economia de energia	**O**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Especificação do rolete deslizante	**SR**		-

* A opção de alta aceleração/desaceleração e a opção de rolete deslizante não podem ser combinadas.
* A opção de alta aceleração/desaceleração não pode ser selecionada para o fio condutor 3.
* A opção de alta aceleração/desaceleração e a opção de economia de energia não podem ser combinadas.

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø10mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento (*1)	±0,02 mm [±0,03 mm]
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 18,6N•m, Mb: 26,6N•m, Mc: 47,5N•m
Momento dinâmico admissível (*2)	Ma: 5,81N•m, Mb: 8,30N•m, Mc: 14,8N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 150 mm ou menos, Mb, Mc: 150 mm ou menos

(*1) O valor em [ ] aplica-se quando o passo é de 20 mm.

(*2) Assume uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional variará dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. www.intelligentactuator.com

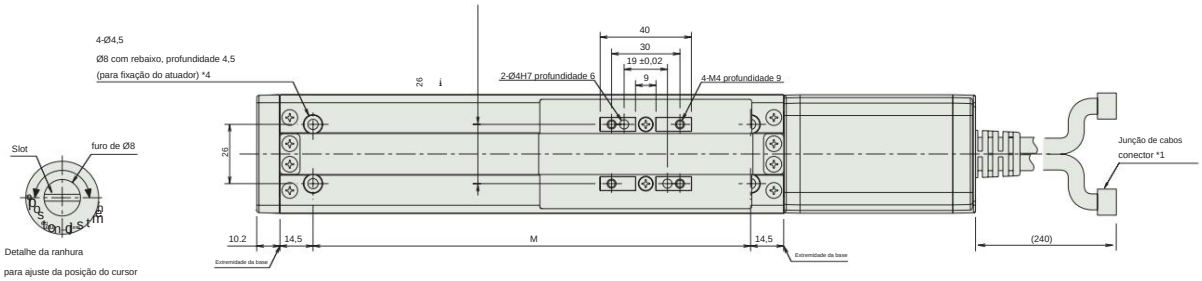
2D CAD 3D CAD

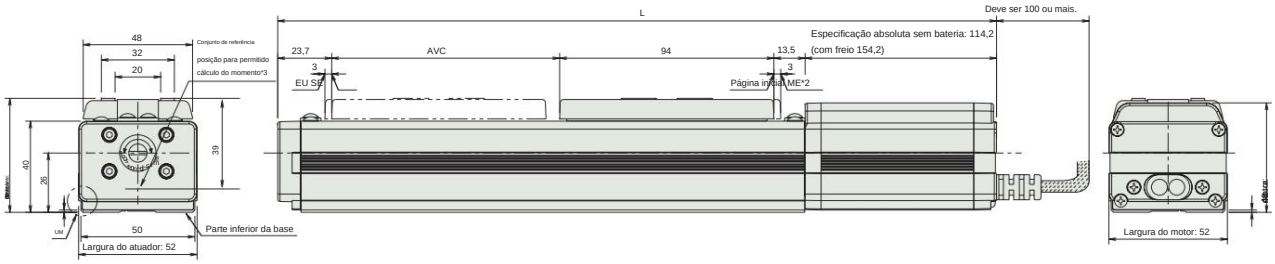
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 73 para obter detalhes sobre os cabos.

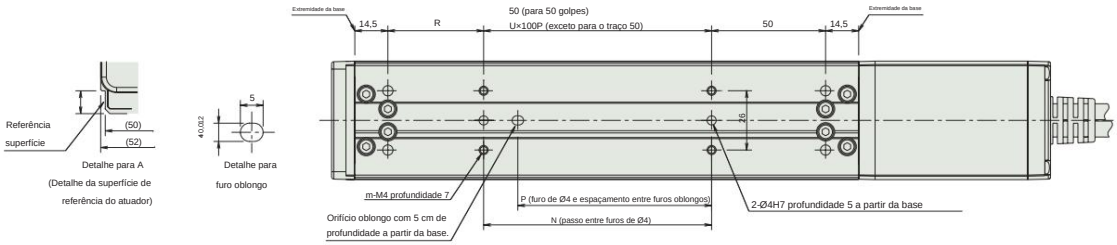
*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.

*4 Quando o atuador é montado utilizando apenas os orifícios de montagem na parte superior da base, a base pode ficar deformada, o que pode causar erros de deslizamento ou ruídos anormais. Ao utilizar os orifícios de montagem na parte superior da base, mantenha o comprimento do curso inferior a 300 mm.







ÿ**Dimensões e massa por curso** *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	Sem bateria absoluto	Sem freio	295,4	345,4	395,4	445,4	495,4	545,4	595,4	645,4	695,4	745,4
		Com freio	335,4	385,4	435,4	485,4	535,4	585,4	635,4	685,4	735,4	785,4
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
LM				1	1	2	2	3	3	4	4	5
m			4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
Massa (kg)			1.3	1.4	1,5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCA-SA6C , tipo deslizante, largura do atuador 58 mm, Servomotor de 24V, Especificações do Motor Acoplado

ÿModel
Especificação
Unid

RCA — SA6C — [ ] — 30 — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Série — Tipo — | Codificador | Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável | controlador | Cabo | Opções

- Codificador: WA: Sem bateria absoluto
- Tipo de motor: 30: Servomotor de 30 W
- Eletrodo: 20 : 20mm; 12 : 12mm; 6 : 6mm; 3 : 3mm
- Curso: 50 : 50mm / 600 : 600 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)
- Tipo aplicável: controlador: A5: ACON-CB
- Cabo (comprimento): N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; X: Comprimento especificado; R: Cabo do robô
- Opções: Consulte a tabela de opções abaixo.

*O controle não está incluído.

Opção de alta aceleração/desaceleração (Exclui o chumbo 3)

Opção de economia de energi

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com uma aceleração de 0,3G (0,2G para chumbo 3) para especificações padrão e de economia de energia, e 1G para especificação de alta aceleração/desaceleração (exclui chumbo 3). (Os valores apresentados na tabela abaixo representam o limite superior da carga útil máxima, mesmo com a redução da aceleração/desaceleração.)

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Horizontal(kg)	Carga útil máxima Vertical (kg)	Empuxo nominal (N)	AVC (mm)
RCA-SA6C-[1]-30-20-[2]-[3]-[4]-[5]	30	20	3	0,5	15,8	50~600 (A cada 50 mm)
RCA-SA6C-[1]-30-12-[2]-[3]-[4]-[5]		12	6	1,5	24.2	
RCA-SA6C-[1]-30-6-[2]-[3]-[4]-[5]		6	12	3	48,4	
RCA-SA6C-[1]-30-3-[2]-[3]-[4]-[5]		3	18	6	96,8	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções [ ]

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~450 (A cada 50 mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
20	1300 <800>		1160 <800>	990 <800>
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

*Os valores entre colchetes < > são para uso vertical. (Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder ⓘ2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 73 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para o Detalhes das opções.	-
Suporte para os pés	**FT**		-
Alta aceleração/desaceleração	**HA**		-
sensor de verificação residencial	Entre Médio		-
Economia de energia	**O**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Especificação do rolete deslizante	**SR**		-

* A opção de alta aceleração/desaceleração e a opção de rolete deslizante não podem ser combinadas.
* A opção de alta aceleração/desaceleração não pode ser selecionada para o fio condutor 3.
* A opção de alta aceleração/desaceleração e a opção de economia de energia não podem ser combinadas.

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø10mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento (*1)	±0,02 mm [±0,03 mm]
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 38,3N•m, Mb: 54,7N•m, Mc: 81,0N•m
Momento dinâmico admissível (*2)	Ma: 11,6N•m, Mb: 16,6N•m, Mc: 24,6N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 220 mm ou menos, Mb, Mc: 220 mm ou menos

(*1) O valor em [ ] aplica-se quando o passo é de 20 mm.

(*2) Assume uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional variará dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

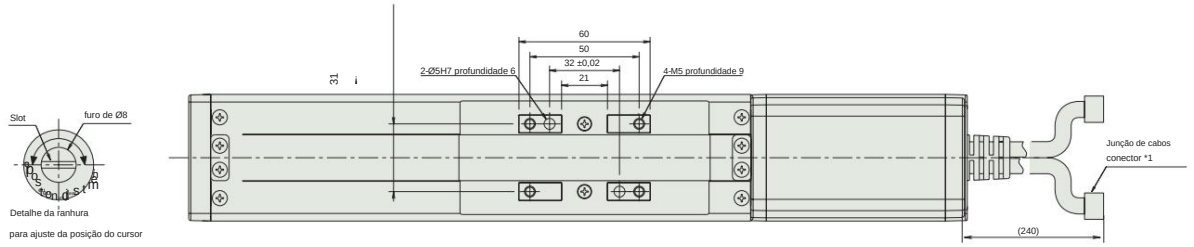
Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. www.intelligentactuator.com

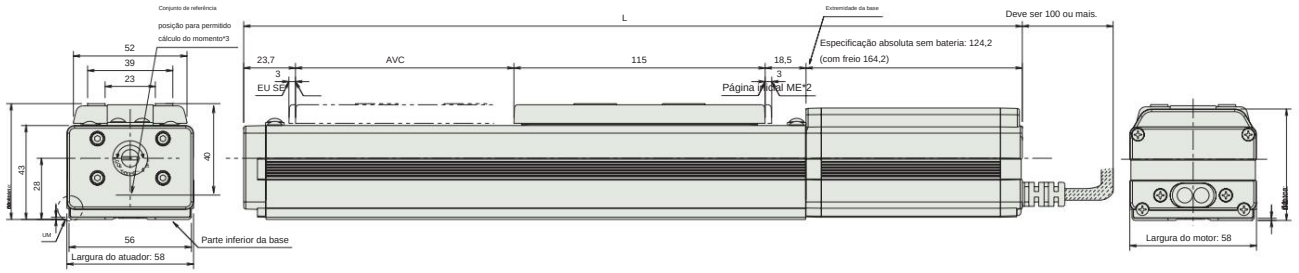
2D CAD 3D CAD

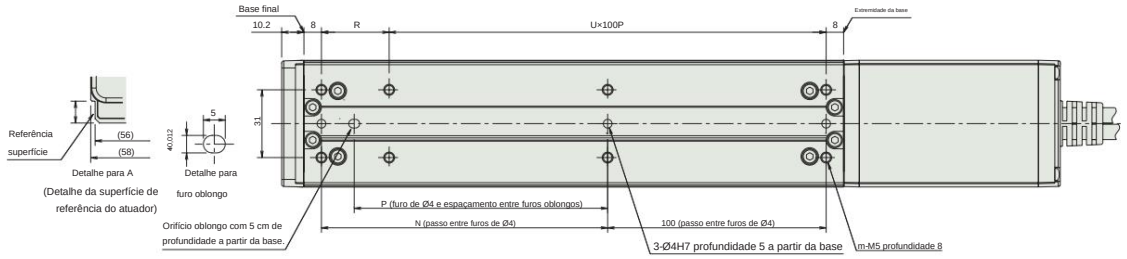
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 73 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois isso pode causar danos.
viajar até chegar ao Oriente Médio.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.







ÿDimensões e massa por curso *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	Absolutamente sem bateria	Sem freio	331,4	381,4	431,4	481,4	531,4	581,4	631,4	681,4	731,4	781,4	831,4	881,4
		Com freio	371,4	421,4	471,4	521,4	571,4	621,4	671,4	721,4	771,4	821,4	871,4	921,4
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
EM			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
Massa (kg)			1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCA-SA4R , tipo deslizante, largura do atuador 40 mm, Servomotor de 24V, Especificações do motor de montagem lateral

ÿModel
Especificação
Unid

RCA — SA4R — [ ] — 20 — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — | Eletrodo — | Curso — | Tipo aplicável | controlador | Cabo | — Opções

Codificador: WA: Sem bateria absoluto

Tipo de motor: 20: Servomotor de 20 W

Eletrodo: 10 : 10 mm; 5 : 5mm; 2,5 : 2,5 mm

Curso: 50 : 50mm / 400 : 400 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

Tipo aplicável: X R

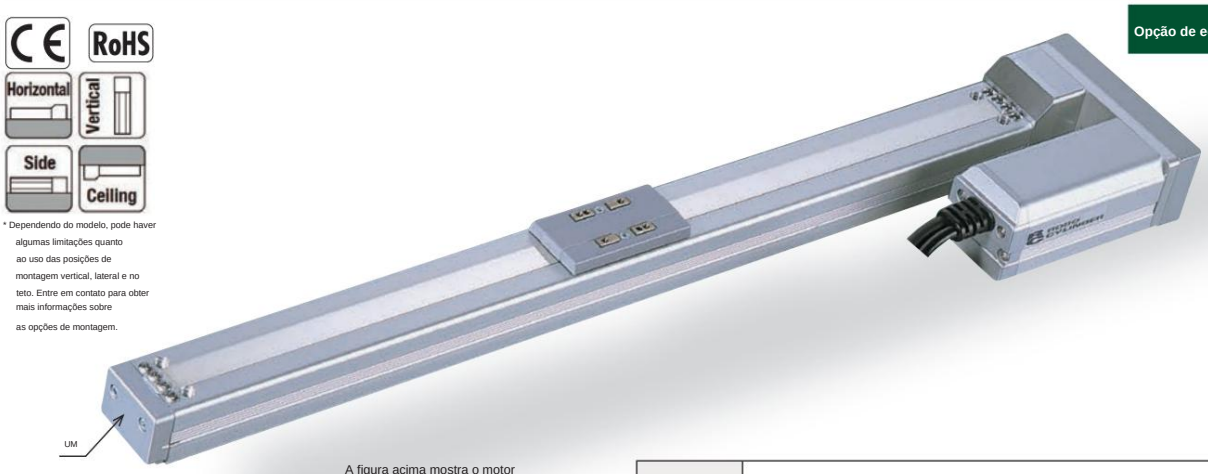
controlador: A5: ACON-CB

Cabo (comprimento): N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; Comprimento especificado de qual lado do Cabo do robô

Opções: Consulte a tabela de opções abaixo. * Por favor, especifique : O motor deve ser montado (ML/MR)

*O controle não está incluído.

Opção de economia de energi



* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

A figura acima mostra o motor montado lateralmente à esquerda (ML).

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

PONTO — Nota sobre a seleção

(1) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para lead 2,5). Este é o limite superior da aceleração.

(2) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCA-SA4R-1 -20-10-2- 3- 4-5	20	10	4	1	19,6	50~400 (A cada 50 mm)
RCA-SA4R-1 -20-5-2- 3- 4-5		5	6	2,5	39,2	
RCA-SA4R-1 -20-2.5-2- 3- 4-5		2,5	8	4,5	78,4	

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~400 (A cada 50 mm)
10	665
5	330
2,5	165

(Unidade: mm/s)

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

①Tipo de Encoder ⓘ2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão Tipo de codificador Absolutamente sem bateria DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 73 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

*** Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.**

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para obter detalhes sobre as opções.	-
sensor de verificação residencial	Enviro-Mide		-
Economia de energia	**O**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Motor montado lateralmente à esquerda (Padrão)	**ML**		-
Motor montado lateralmente à direita	SENHOR		-
Especificação do rolete deslizante	**SR**		-
Espaçador deslizante	**SS**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø8mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 6,9N•m, Mb: 9,9N•m, Mc: 17,0N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 3,29N•m, Mb: 4,71N•m, Mc: 8,07N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 120 mm ou menos, Mb, Mc: 120 mm ou menos

(*) Assume-se uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo da operação. e condições de instalação.

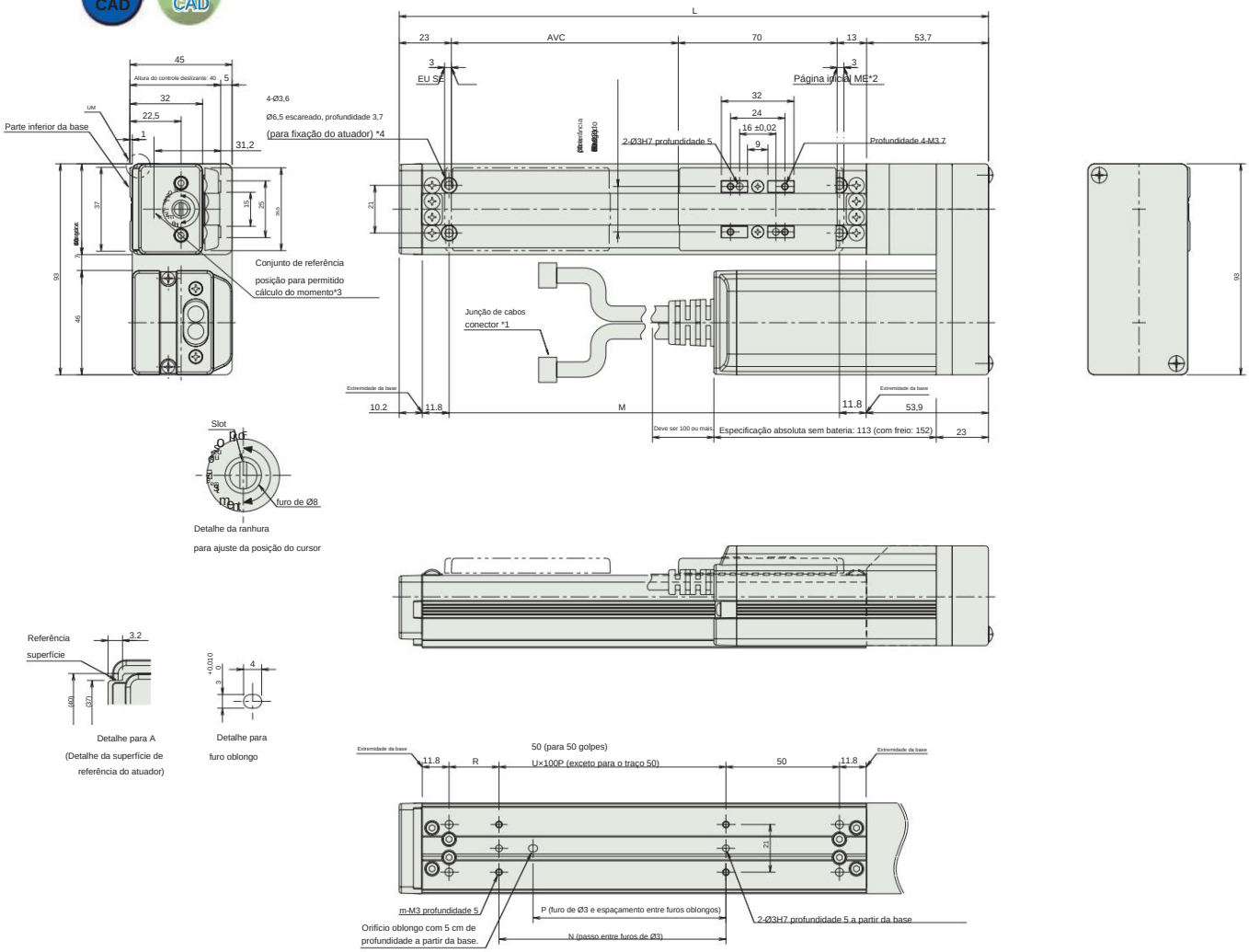
Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD 3D CAD



*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 73 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o cursor estiver retornando à posição inicial, tome cuidado com possíveis interferências. a partir dos objetos circundantes, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.

*4 Quando o atuador é montado utilizando apenas os orifícios de montagem na parte superior da base, a base pode ficar deformada, o que pode causar erros de deslizamento ou ruídos anormais. Ao utilizar os orifícios de montagem na parte superior da base, mantenha o comprimento do curso inferior a 200 mm.

ÿ**Dimensões e massa por curso** *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209,7	259,7	309,7	359,7	409,7	459,7	509,7	559,7
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
EM		1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
Massa (kg)	0,8	0,9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1,5

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCA-SA5R , tipo deslizante, largura do atuador 52 mm, Servomotor de 20 W, Especificações do motor de montagem lateral

ÿModel
Especificação
Unid

RCA — SA5R — [ ] — 20 — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável | controlador | Cabo comprimento | — Opções

- Codificador: WA: Sem bateria absoluto
- Tipo de motor: 20: Servomotor de 20 W
- Eletrodo: 12 : 12mm; 6 : 6mm; 3 : 3mm
- Curso: 50 : 50mm / 500 : 500 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)
- Tipo aplicável: controlador: A5: ACON-CB
- Cabo comprimento: N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; X; R — Comprimento especificado de qual lado do : Cabo do robô
- Opções: Consulte a tabela de opções abaixo. * Por favor, especifique : O motor deve ser montado (ML/MR)

*O controle não está incluído.

Opção de economia de energi

A figura acima mostra o motor montado lateralmente à esquerda (ML).

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o passo 3). Este é o limite superior da aceleração.

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Horizontal (kg)	Carga útil máxima Vertical (kg)	Empuxo nominal (N)	AVC (mm)
RCA-SA5R-1 -20-12-2- 3- 4-5	20	12	4	1	16,7	50~500 (A cada 50 mm)
RCA-SA5R-1 -20-6-2- 3-4-5		6	8	2	33,3	
RCA-SA5R-1 -20-3-2- 3-4-5		3	12	4	65,7	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~450 (A cada 50 mm)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder / 2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 73 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para obter detalhes sobre as opções.	-
sensor de verificação residencial	Encoder Módulo		-
Economia de energia	**O**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Motor montado lateralmente à esquerda (Padrão)	**ML**		-
Motor montado lateralmente à direita	SENHOR		-
Especificação do rolete deslizante	**SR**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø10mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 18,6N•m, Mb: 26,6N•m, Mc: 47,5N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 5,81N•m, Mb: 8,30N•m, Mc: 14,8N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 150 mm ou menos, Mb, Mc: 150 mm ou menos

(*) Assume-se uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo da operação. e condições de instalação.

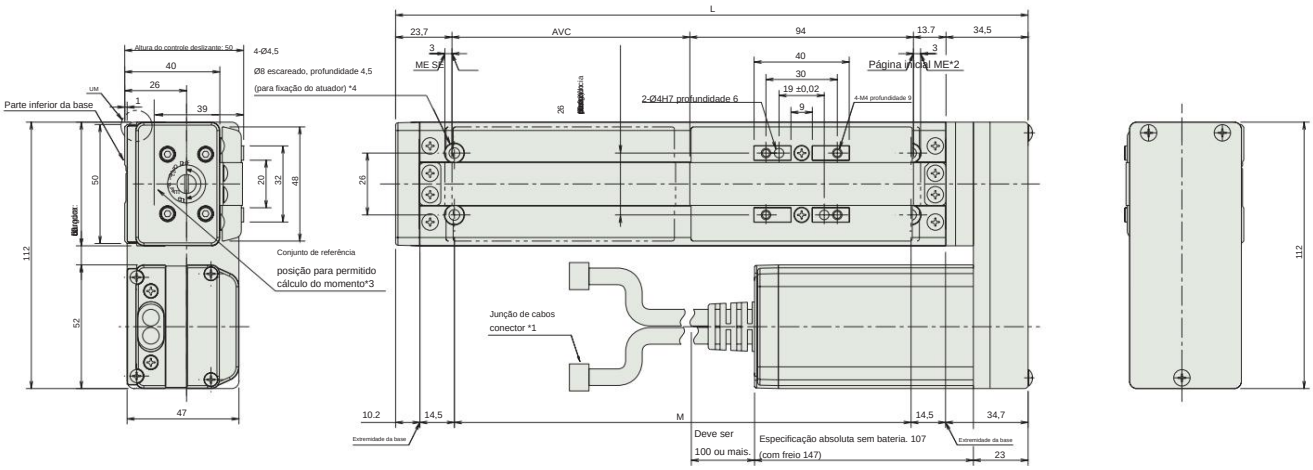
Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

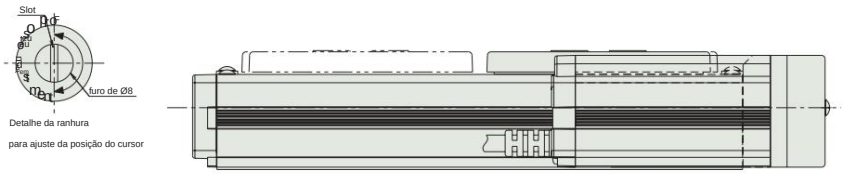
Machine Translated by Google

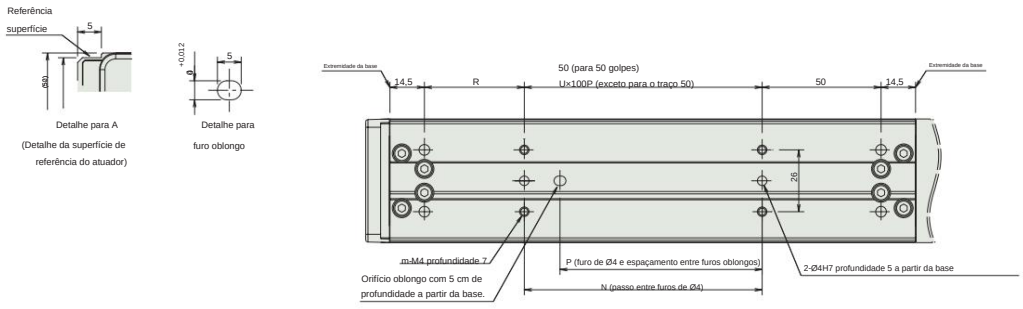
Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD 3D CAD







*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 73 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o cursor estiver retornando à posição inicial, tome cuidado com possíveis interferências. a partir dos objetos circundantes, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.

*4 Quando o atuador é montado utilizando apenas os orifícios de montagem na parte superior da base, a base pode ficar deformada, o que pode causar erros de deslizamento ou ruídos anormais. Ao utilizar os orifícios de montagem na parte superior da base, mantenha o comprimento do curso inferior a 300 mm.

ÿ**Dimensões e massa por curso** *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215,9	265,9	315,9	365,9	415,9	465,9	515,9	565,9	615,9	665,9
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
㎝		1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
Massa (kg)	1,5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCA-SA6R , tipo deslizante, largura do atuador 58 mm, Servomotor de 24V, Especificações do motor de montagem lateral

ÿModel
Especificação
Unid

RCA — SA6R — [ ] — 30 — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável | controlador | Cabo (comprimento) | — Opções

- Codificador: WA: Sem bateria absoluto
- Tipo de motor: 30: Servomotor de 30 W
- Eletrodo: 12 : 12mm; 6 : 6mm; 3 : 3mm
- Curso: 50 : 50mm ~ 600 : 600 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)
- Tipo aplicável: A5: ACON-CB
- Cabo (comprimento): N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; X; R — Comprimento especificado de qual lado do : Cabo do robô
- Opções: Consulte a tabela de opções abaixo. * Por favor, especifique : O motor deve ser montado (ML/MR)

*O controle não está incluído.

Opção de economia de energi

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

A figura acima mostra o motor montado lateralmente à esquerda (ML).

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o passo 3). Este é o limite superior da aceleração.

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCA-SA6R-1 -30-12-2- 3- 4-5	30	12	6	1,5	24.2	50~600 (A cada 50 mm)
RCA-SA6R-1 -30-6- 2- 3- 4-5		6	12	3	48,4	
RCA-SA6R-1 -30-3- 2- 3- 4-5		3	18	6	96,8	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~450 (A cada 50 mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder / 2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 73 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções * Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para o Detalhes das opções.	-
sensor de verificação residencial	Encoder Módulo		-
Economia de energia	**O**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Motor montado lateralmente à esquerda (Padrão)	**ML**		-
Motor montado lateralmente à direita	SENHOR		-
Especificação do rolete deslizante	**SR**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø10mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 38,3N•m, Mb: 54,7N•m, Mc: 81,0N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 11,6N•m, Mb: 16,6N•m, Mc: 24,6N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 220 mm ou menos, Mb, Mc: 220 mm ou menos

(*) Assume-se uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo da operação. e condições de instalação.

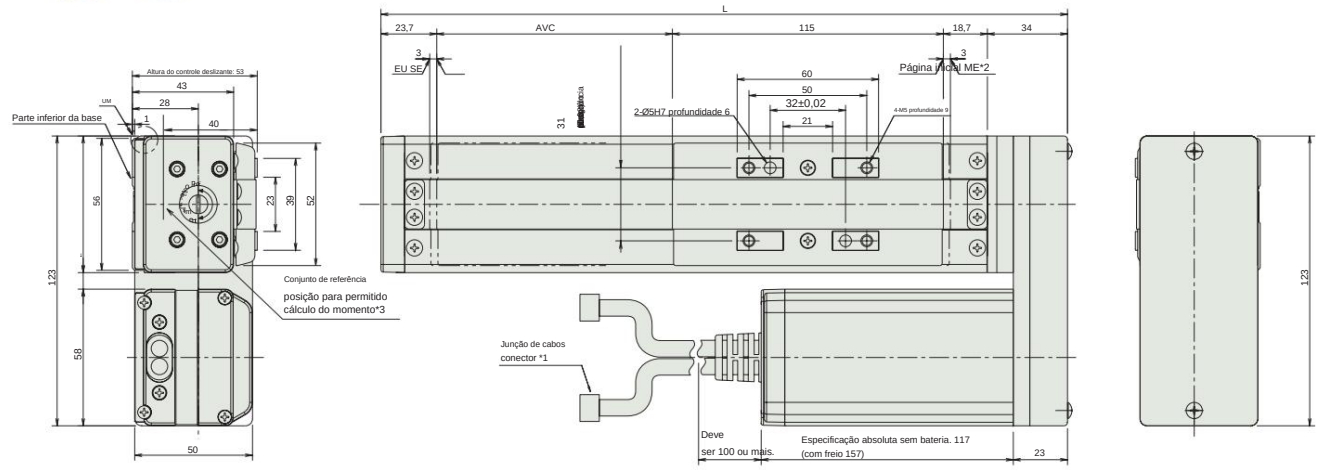
Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

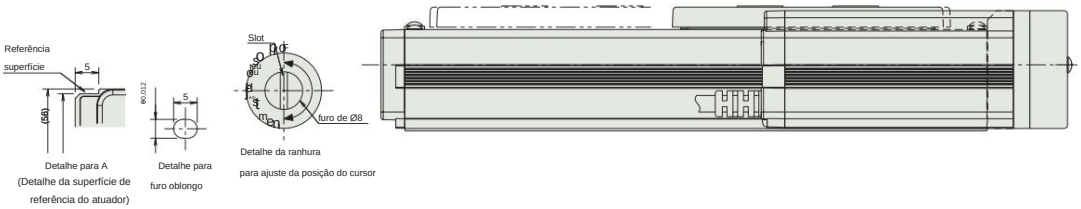
Machine Translated by Google

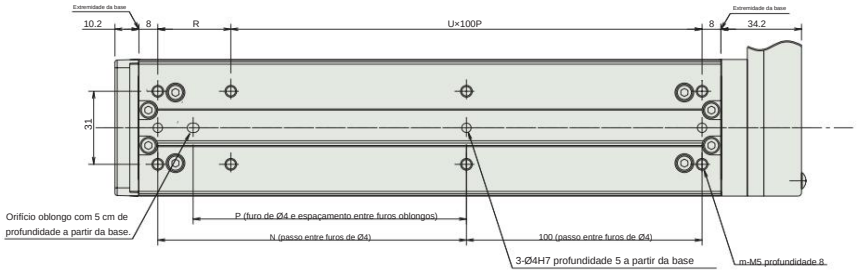
Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD 3D CAD







*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 73 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o cursor estiver retornando à posição inicial, tome cuidado com possíveis interferências. a partir dos objetos circundantes, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.

ÿ**Dimensões e massa por curso** *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241,4	291,4	341,4	391,4	441,4	491,4	541,4	591,4	641,4	691,4	741,4	791,4
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
GM	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
Massa (kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2,5	2.7	2.9	3.1	3.3	3,5	3.7	3.9

Machine Translated by Google

Cilindro **RCS2-SA4C ROBO, tipo deslizante, largura do atuador 40 mm**, Servomotor de 200W, Especificações do Motor Acoplado

ÿModel
Especificação Unid

RCS2 — SA4C — [ ] — 20 — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Série — Tipo — | Codificador | Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável | controlador | Cabo comprimento | Opções

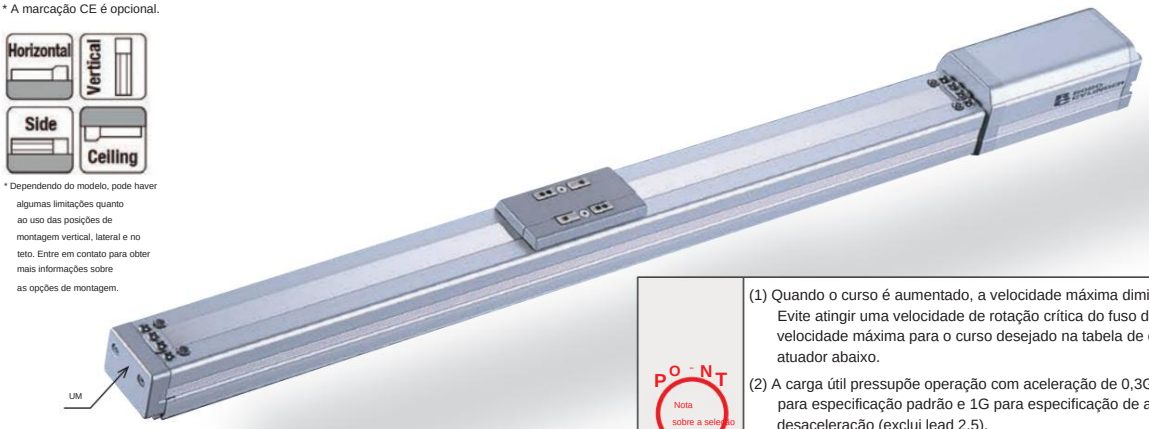
- Codificador: WA: Sem bateria absoluto
- Tipo de motor: 20: Servomotor de 20 W
- Eletrodo: 16 : 16mm; 10 : 10 mm; 5 : 5mm; 2,5 : 2,5 mm
- Curso: 50 : 50mm ~ 400 : 400 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)
- Tipo aplicável: controlador: T2: SCON-CB
- Cabo comprimento: N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; X Comprimento especificado; R Cabo do robô
- Opções: Consulte a tabela de opções abaixo.

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.

Opção de alta aceleração/desaceleração
(Exclui chumbo 2,5)



* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT — Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para lead 2.5) para especificação padrão e 1G para especificação de alta aceleração/ desaceleração (exclui lead 2.5).
(Os valores apresentados na tabela abaixo representam o limite superior da carga útil máxima, mesmo com a redução da aceleração/desaceleração.)

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS2-SA4C-1 -20-16-2- 3- 4-5	20	16	2,5	0,6	12,25	50~400 (A cada 50 mm)
RCS2-SA4C-1 -20-10-2- 3- 4-5		10	4	1	19,6	
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	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCiclo e Velocidade Máxima

AVC / Liderar	50~400 (A cada 50 mm)
16	1.060
10	665
5	330
2,5	165

(Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder ⑦2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

*** Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.**

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
	B	Consulte o nosso site para obter detalhes sobre as opções.	-
Marcação CE	**ESSE**		-
do freio Suporte	**FT**		-
de pé Aceleração/desaceleração	**HA**		-
elevada Sensor de	Encoder Módulo		-
verificação de posição Especificação	**NM**		-
da extremidade sem motor	**SR**		-
Especificação do	**SS**		-

rolete deslizante Espaçador deslizante * A opção de aceleração/desaceleração elevada e a opção de rolete deslizante não podem ser combinadas.
* A opção de alta aceleração/desaceleração não pode ser selecionada para o lead 2.5.

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø8mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 6,90N•m, Mb: 9,90N•m, Mc: 17,0N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 3,29N•m, Mb: 4,71N•m, Mc: 8,07N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 120 mm ou menos, Mb, Mc: 120 mm ou menos

(*) Considera uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

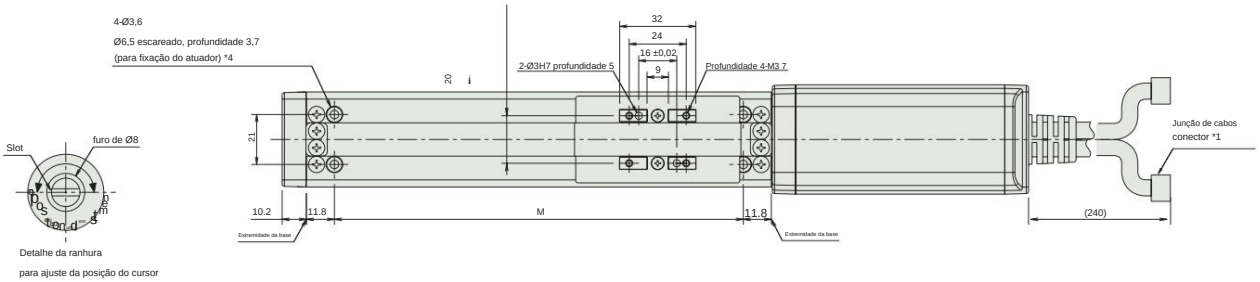
2D CAD 3D CAD

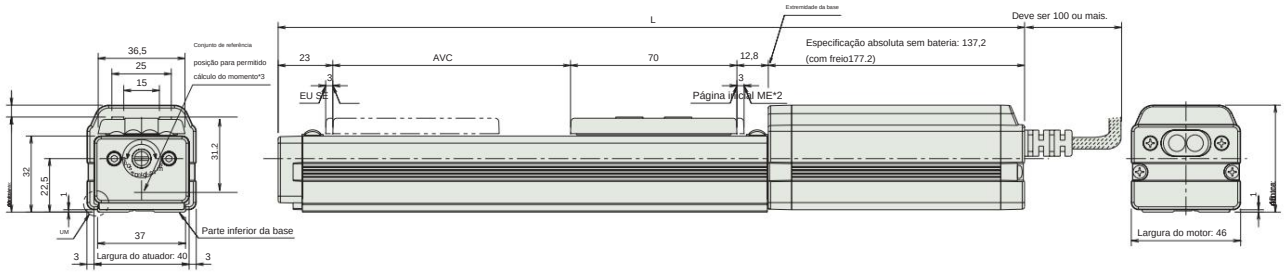
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

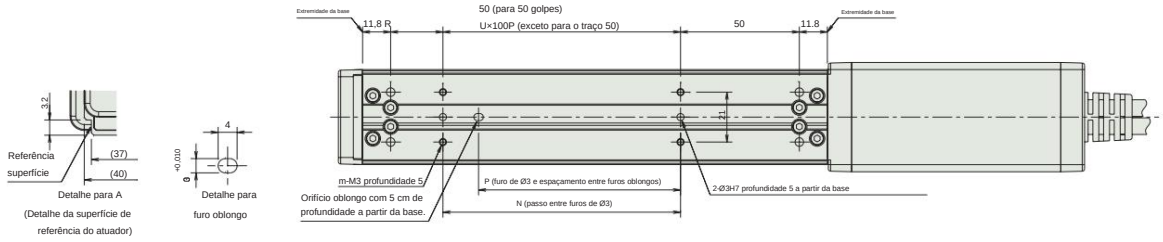
*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.

*4 Quando o atuador é montado utilizando apenas os orifícios de montagem na parte superior da base, a base pode ficar deformada, o que pode causar erros de deslizamento ou ruídos anormais. Ao utilizar os orifícios de montagem na parte superior da base, mantenha o comprimento do curso inferior a 200 mm.







ÿDimensões e massa por curso *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400
L	Absolutamente sem bateria	Sem freio	293	343	393	443	493	543	593	643
		Com freio	333	383	433	483	533	583	633	683
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
EM				1	1	2	2	3	3	4
m			4	4	4	6	6	8	8	10
Massa (kg)			0,7	0,8	0,9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCS2-SA5C , tipo deslizante, largura do atuador 52 mm, Servomotor de 200V, Especificações do Motor Acoplado

ÿModel
Especificação
Unid

RCS2 — SA5C — [ ] — 20 — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — | Eletrodo — | Curso — | Tipo aplicável | controlador | Cabo | — Opções

- Codificador: WA: Sem bateria absoluto
- Tipo de motor: 20: Servomotor de 20 W
- Eletrodo: 20 : 20mm; 12 : 12mm; 6 : 6mm; 3 : 3mm
- Curso: 50 : 50mm ~ 500 : 500 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)
- Tipo aplicável: X, R
- controlador: T2: SCON-CB
- Cabo (comprimento): N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; Comprimento especificado Cabo do robô
- Opções: Consulte a tabela de opções abaixo.

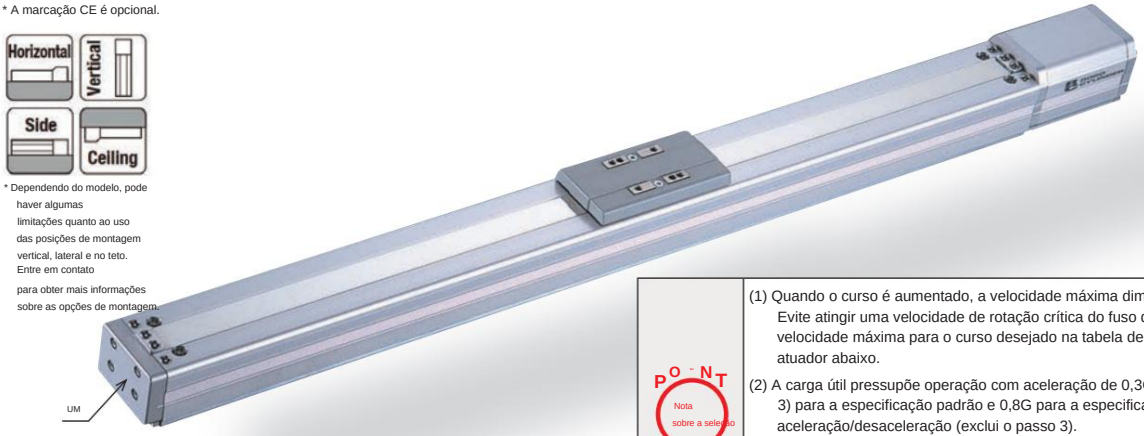
*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.

Opção de alta aceleração/desaceleração

(Exclui o chumbo 3)



* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o passo 3) para a especificação padrão e 0,8G para a especificação de alta aceleração/desaceleração (exclui o passo 3).
(Os valores apresentados na tabela abaixo representam o limite superior da carga útil máxima, mesmo com a redução da aceleração/desaceleração.)

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima (kg) Horizontal	Carga útil máxima (kg) Vertical	Empuxo nominal (N)	AVC (mm)
RCS2-SA5C-1 -20-20-2 -3 -4 - 5	20	20	2	0,5	10.7	50~500 (A cada 50 mm)
RCS2-SA5C-1 -20-12-2 -3 -4 - 5		12	4	1	16,7	
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	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~450 (A cada 50 mm)	500 (mm)
20	1.300 <800>	1.300 <800>
12	800	760
6	400	380
3	200	190

*Os valores entre colchetes < > são para uso vertical. (Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder ⑦2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para obter detalhes sobre as opções.	-
Marcação CE	**ESSE**		-
Suporte para os pés	**FT**		-
Alta aceleração/desaceleração	**HA**		-
sensor de verificação residencial	Enviar-Mídia		-
Especificação da extremidade sem	**NM**		-
motor Especificação do rolete	**SR**		-

deslizante * A opção de alta aceleração/desaceleração e a opção de rolete deslizante não podem ser combinadas.
* A opção de alta aceleração/desaceleração não pode ser selecionada para a etapa 3.

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø10mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 18,6N•m, Mb: 26,6N•m, Mc: 47,5N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 5,81N•m, Mb: 8,30N•m, Mc: 14,8N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 150 mm ou menos, Mb, Mc: 150 mm ou menos
(*) Assume-se uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo da operação. e condições de instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. www.intelligentactuator.com

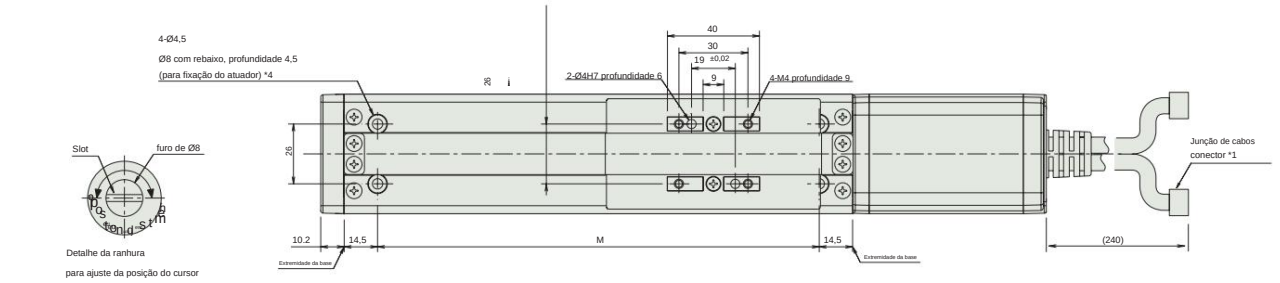
2D CAD 3D CAD

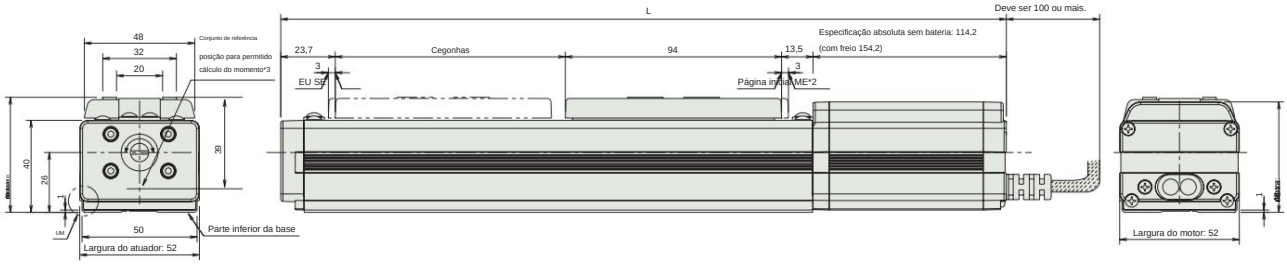
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

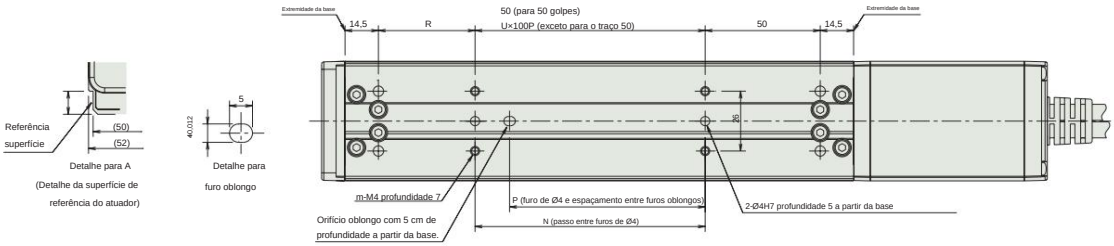
*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.

*4 Quando o atuador é montado utilizando apenas os orifícios de montagem na parte superior da base, a base pode ficar deformada, o que pode causar erros de deslizamento ou ruídos anormais. Ao utilizar os orifícios de montagem na parte superior da base, mantenha o comprimento do curso inferior a 300 mm.







ÿDimensões e massa por curso *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	Absolutamente sem bateria	Sem freio	295,4	345,4	395,4	445,4	495,4	545,4	595,4	645,4	695,4	745,4
		Com freio	335,4	385,4	435,4	485,4	535,4	585,4	635,4	685,4	735,4	785,4
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
EM				1	1	2	2	3	3	4	4	5
m			4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
Massa (kg)			1.3	1.4	1,5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

Machine Translated by Google

Cilindro **RCS2-SA6C ROBO, tipo deslizante, largura do atuador 58 mm,**

Servomotor de 200V, Especificações do Motor Acoplado

ÿModel
Especificação Unid

RCS2 — SA6C — [ ] — **30** — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Série — Tipo — | Codificador | Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável | controlador | Cabo | Opções

- Codificador: WA: Sem bateria absoluto
- Tipo de motor: 30: Servomotor de 30 W
- Eletrodo: 20 : 20mm; 12 : 12mm; 6 : 6mm; 3 : 3mm
- Curso: 50 : 50mm / 600 : 600 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)
- Tipo aplicável: X; R
- controlador: T2: SCON-CB
- Cabo (comprimento): N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; Comprimento especificado Cabo do robô
- Opções: Consulte a tabela de opções abaixo.

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.

Horizontal | Vertical | Side | Ceiling

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

Opção de alta aceleração/desaceleração

(Exclui o chumbo 3)

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT — Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o passo 3) para a especificação padrão e 1G para a especificação de alta aceleração/desaceleração (exclui o passo 3).
(Os valores apresentados na tabela abaixo representam o limite superior da carga útil máxima, mesmo com a redução da aceleração/desaceleração.)

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS2-SA6C- 1 - 30-20- 2 - 3 - 4 - 5 ◯ ◯	30	20	3	0,5	15,8	50~600 (A cada 50 mm)
RCS2-SA6C- 1 - 30-12- 2 - 3 - 4 - 5 ◯ ◯		12	6	1,5	24.2	
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	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções ◯

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~450 (A cada 50 mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
20	1.300 <800>		1.160 <800>	990 <800>
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

*Os valores entre colchetes < > são para uso vertical. (Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder / 2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

*** Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.**

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para o detalhes do opções.	-
Marcação CE	**ESSE**		-
Suporte para os pés	**FT**		-
Alta aceleração/desaceleração	**HA**		-
sensor de verificação residencial	Encoder Módulo		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Especificação do rolete deslizante	**SR**		-

* A opção de alta aceleração/desaceleração e a opção de rolete deslizante não podem ser combinadas.
* A opção de alta aceleração/desaceleração não pode ser selecionada para a etapa 3.

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø10mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 38,3N•m, Mb: 54,7N•m, Mc: 81,0N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 11,6N•m, Mb: 16,6N•m, Mc: 24,6N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 220 mm ou menos, Mb, Mc: 220 mm ou menos

(*) Considera uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. www.intelligentactuator.com

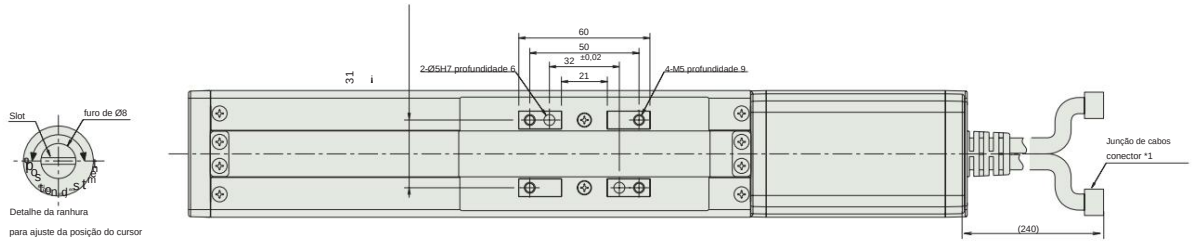
2D CAD 3D CAD

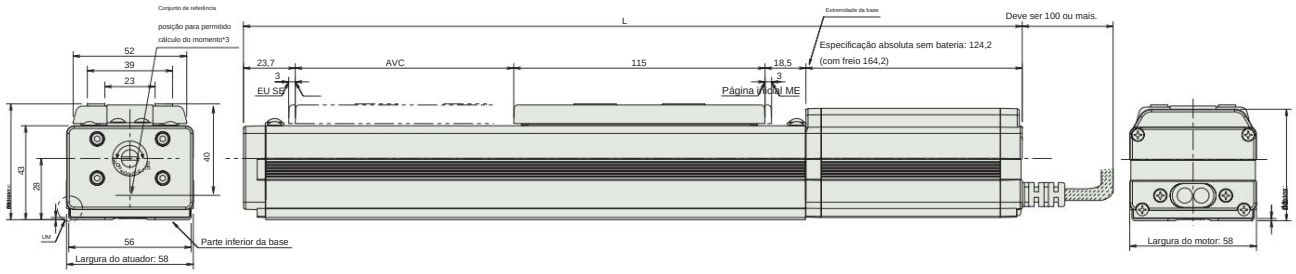
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

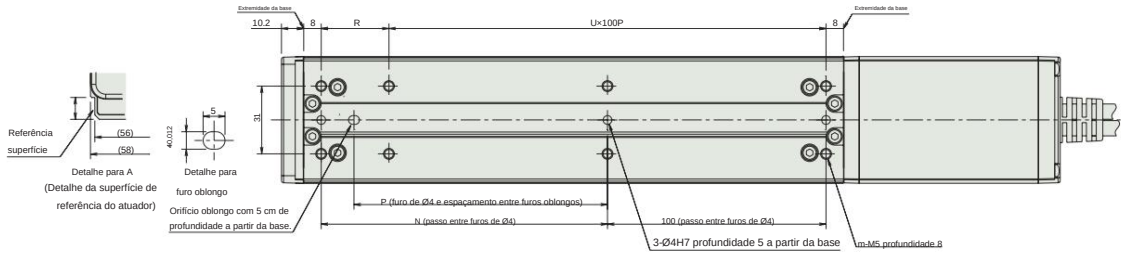
*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois isso pode causar danos. viajar até chegar ao Oriente Médio.

ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.







ÿDimensões e massa por curso *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	Sem bateria absoluto	Sem freio	331,4	381,4	431,4	481,4	531,4	581,4	631,4	681,4	731,4	781,4	831,4	881,4
		Com freio	371,4	421,4	471,4	521,4	571,4	621,4	671,4	721,4	771,4	821,4	871,4	921,4
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
EU			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
Massa (kg)			1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

Machine Translated by Google

Cilindro **RCS2-SA7C ROBO, tipo deslizante, largura do atuador 73 mm,**

Servomotor de 200V, Especificações do Motor Acoplado

ÿModel
Especificação
Unid

RCS2 — SA7C — [ ] **Codificador** — **60** — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] **Cabo** — [ ]

Série — Tipo — | Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável | controlador | comprimento | Opções

WA: Sem bateria absoluto

60: Servomotor de 60 W
24 : 24mm
16 : 16mm
8 : 8mm
4 : 4mm

50 : 50mm
ı
800 : 800 mm
(Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

T2: SCON-CB

N: Sem cabo
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X
R
Comprimento especificado
Cabo do robô

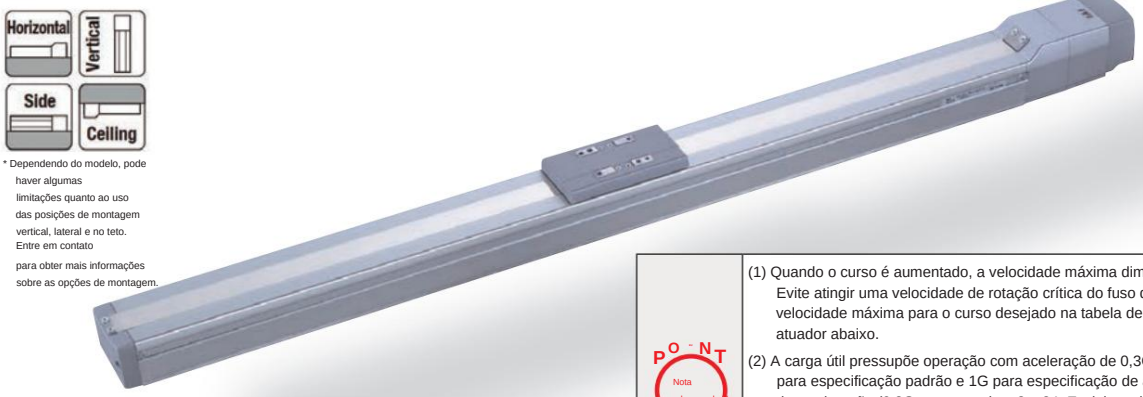
Consulte a tabela de opções abaixo.

*O controle não está incluído.

Opção de alta aceleração/desaceleração

(Exclui chumbo 4)

* A marcação CE é opcional.



* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

POINT
Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o cabo 4) para especificação padrão e 1G para especificação de alta aceleração/ desaceleração (0,8G para os cabos 8 e 24. Exclui o cabo 4). (Os valores apresentados na tabela abaixo representam o limite superior da carga útil máxima, mesmo com a redução da aceleração/desaceleração.)

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS2-SA7C- [1] 60-24- 2 [3] - [4] - 5 [ ] [ ]	60	24	8	1.4	42,4	50~800 (A cada 50 mm)
RCS2-SA7C- [1] 60-16- 2 [3] - [4] - 5 [ ] [ ]		16	12	3	63,8	
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	

Legenda: 1 [ ] Tipo de encoder 2 Curso 3 [ ] Controlador aplicável 4 [ ] Comprimento do cabo 5 [ ] Opções [ ]

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~600 (A cada 50 mm)	~700 (mm)	~800 (mm)
24	1.200	960	720
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

(Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder / ② Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50/100	-
150/200	-
250/300	-
350/400	-
450/500	-
550/600	-
650/700	-
750/800	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

*** Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.**

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio (Saída do cabo até o final)	SER	Consulte o nosso site para obter detalhes sobre as opções.	-
Freio (Saída do cabo para o lado esquerdo)	BL		-
Freio (Saída do cabo para o lado direito)	BR		-
Marcação CE	ESSE		-
Alta aceleração/desaceleração	HA		-
Especificação da extremidade sem	NM		-
motor Especificação do rolo	SR		-

deslizante * A opção de alta aceleração/desaceleração e a opção de rolo deslizante não podem ser combinadas.
* A opção de alta aceleração/desaceleração não pode ser selecionada para a linha 4.

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø12mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 50,4N•m, Mb: 71,9N•m, Mc: 138,0N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 20,7N•m, Mb: 29,6N•m, Mc: 56,7N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 230 mm ou menos, Mb, Mc: 230 mm ou menos
(*) Assume-se uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo da operação. e condições de instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

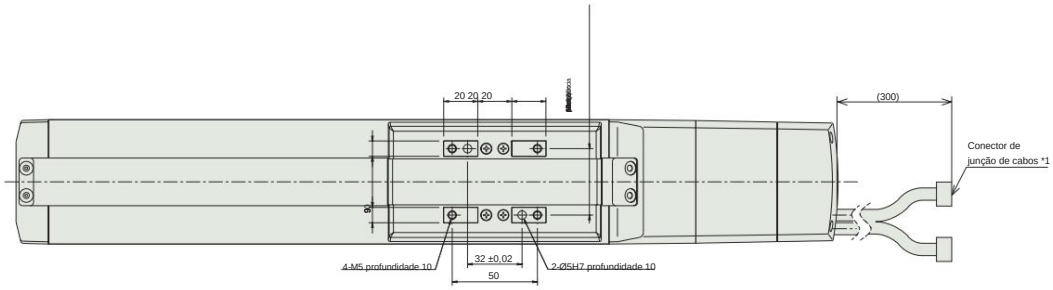
2D CAD 3D CAD

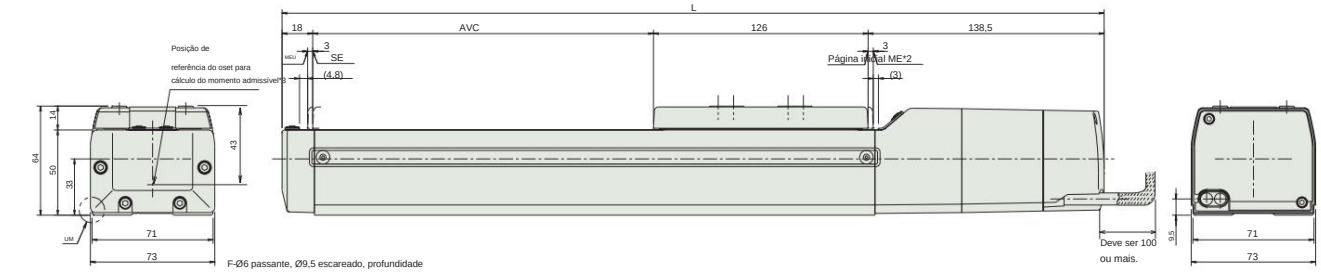
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

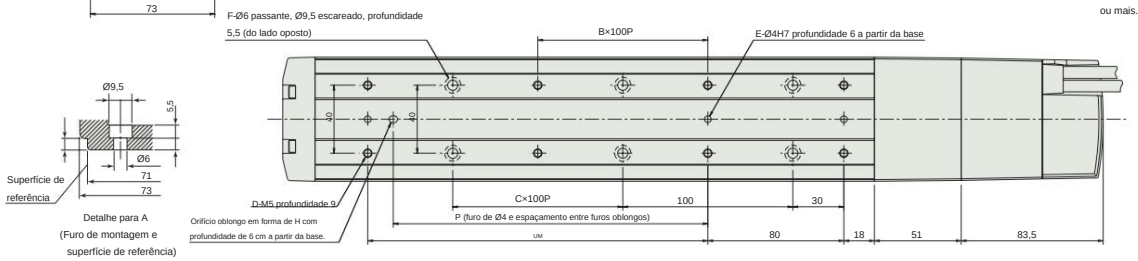
*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois isso pode causar danos. viajar até chegar ao Oriente Médio.

ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade

do curso *3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.



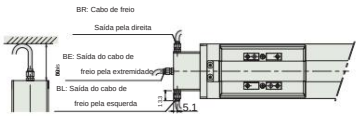


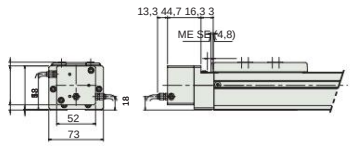


Detalhe para furo oblongo

Dimensões da peça do freio

* O comprimento total para o modelo equipado com freio é de 43 mm (56,3 mm quando o cabo sai da extremidade traseira), o que aumenta o peso em 0,6 kg.





Dimensões e massa por traço

AVC	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	332,5	382,5	432,5	482,5	532,5	582,5	632,5	682,5	732,5	782,5	832,5	882,5	932,5	982,5	1.032,5	1.082,5
UM	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
Massa (kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.3	3,5	3.7	3.9	4.2	4.4	4.6	4,8	5.1	5.3	5,5	5.7

Machine Translated by Google

Cilindro **RCS2-SA4R ROBO, tipo deslizante, largura do atuador 40 mm**, Servomotor de 200 W, Especificações do motor de montagem lateral

ÿModel
Especificação Unid

RCS2 — SA4R — ☐ — **20** — ☐ — ☐ — ☐ — ☐ — ☐ — ☐

Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — | — Eletrodo — | — Curso — | — Tipo aplicável | controlador | — Cabo | — Opções

Codificador: WA: Sem bateria absoluto

Tipo de motor: 20: Servomotor de 20 W

Eletrodo: 10 : 10 mm; 5 : 5mm; 2,5 : 2,5 mm

Curso: 50 : 50mm ~ 400 : 400 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

Tipo aplicável: X, R

controlador: T2: SCON-CB

Cabo (comprimento): N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; Comprimento especificado de qual lado do : Cabo do robô

Opções: Consulte a tabela de opções abaixo. * Por favor, especifique : O motor deve ser montado (ML/MR)

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.

Horizontal Vertical Side Ceiling

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

A figura acima mostra o motor montado lateralmente à esquerda (ML).

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para avanço 2,5). Este é o limite superior da aceleração.

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima (kg) Horizontal	Carga útil máxima (kg) Vertical	Empuxo nominal (N)	AVC (mm)
RCS2-SA4R-☐1 -20-10-☐2 - ☐3 - 4 - ☐5 ☐	20	10	4	1	19,6	50~400 (A cada 50 mm)
RCS2-SA4R-☐1 -20-5-☐2 - ☐3 - 4 - ☐5 ☐		5	6	2,5	39,2	
RCS2-SA4R-☐1 -20-2.5-☐2 - ☐3 - 4 - ☐5 ☐		2,5	8	4,5	78,4	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções ☐

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~400 (A cada 50 mm)
10	665
5	330
2,5	165

(Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder ①2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

*** Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.**

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para o Detalhes das opções.	-
Marcação CE	**ESSE**		-
sensor de verificação residencial	Encoder Módulo		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Motor montado lateralmente à esquerda (Padrão)	**ML**		-
Motor montado lateralmente à direita	**SENHOR**		-
Especificação do rolete deslizante	**SR**		-
Espaçador deslizante	**SS**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø8mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 6,90N•m, Mb: 9,90N•m, Mc: 17,0N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 3,29N•m, Mb: 4,71N•m, Mc: 8,07N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 120 mm ou menos, Mb, Mc: 120 mm ou menos

(*) Assume-se uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo da operação. e condições de instalação.

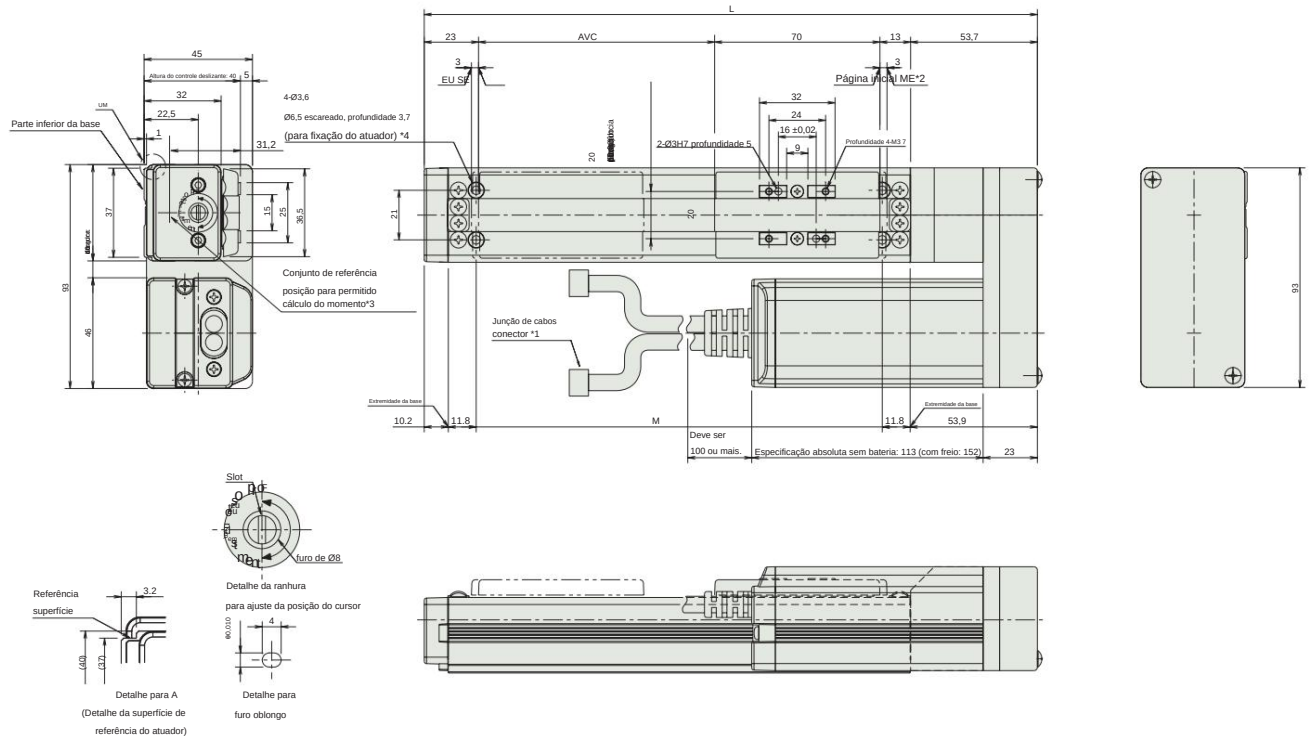
Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

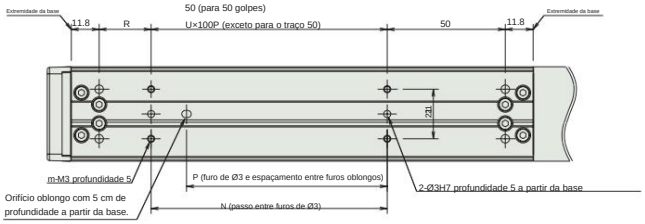
Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD 3D CAD





*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o cursor estiver retornando à posição inicial, tome cuidado com possíveis interferências. a partir dos objetos circundantes, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.

*4 Quando o atuador for montado utilizando apenas os orifícios de montagem na parte superior do A base pode ficar distorcida, o que pode causar erros de deslizamento ou ruídos anormais. Ao utilizar os orifícios de montagem na parte superior da base, mantenha o comprimento do curso inferior a 200 mm.

ÿ**Dimensões e massa por curso** *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209,7	259,7	309,7	359,7	409,7	459,7	509,7	559,7
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
EM		1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
Massa (kg)	0,8	0,9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1,5

Machine Translated by Google

Cilindro **RCS2-SA5R ROBO, tipo deslizante, largura do atuador 52 mm**, Servomotor de 20W, Especificações do motor de montagem lateral

ÿModel
Especificação
Unid

RCS2 — SA5R — [ ] — **20** — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — | Eletrodo — | Curso — | Tipo aplicável | controlador | Cabo comprimento | — Opções

- Codificador: WA: Sem bateria absoluto
- Tipo de motor: 20: Servomotor de 20 W
- Eletrodo: 12 : 12mm; 6 : 6mm; 3 : 3mm
- Curso: 50 : 50mm ~ 500 : 500 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)
- Tipo aplicável: X; R
- controlador: T2: SCON-CB
- Cabo comprimento: N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; X; R — Comprimento especificado de qual lado do : Cabo do robô
- Opções: Consulte a tabela de opções abaixo. * Por favor, especifique : O motor deve ser montado (ML/MR)

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.

Horizontal | Vertical | Side | Ceiling

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

A figura acima mostra o motor montado lateralmente à esquerda (ML).

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT — Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o passo 3). Este é o limite superior da aceleração.

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS2-SA5R-1 -20-12-2 - 3- 4 - 5	20	12	4	1	16,7	50~500 (A cada 50 mm)
RCS2-SA5R-1 -20-6-2- 3- 4 - 5		6	8	2	33,3	
RCS2-SA5R-1 -20-3-2 - 3- 4 - 5		3	12	4	65,7	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~450 (A cada 50 mm)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder ⓘ2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções * Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para obter detalhes sobre as opções.	-
Marcação CE	**ESSE**		-
sensor de verificação residencial	Encoder Módulo		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Motor montado lateralmente à esquerda (Padrão)	**ML**		-
Motor montado lateralmente à direita	**SENHOR**		-
Especificação do rolete deslizante	**SR**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø10mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 18,6N•m, Mb: 26,6N•m, Mc: 47,5N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 5,81N•m, Mb: 8,30N•m, Mc: 14,8N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 150 mm ou menos, Mb, Mc: 150 mm ou menos

(*) Assume-se uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo da operação. e condições de instalação.

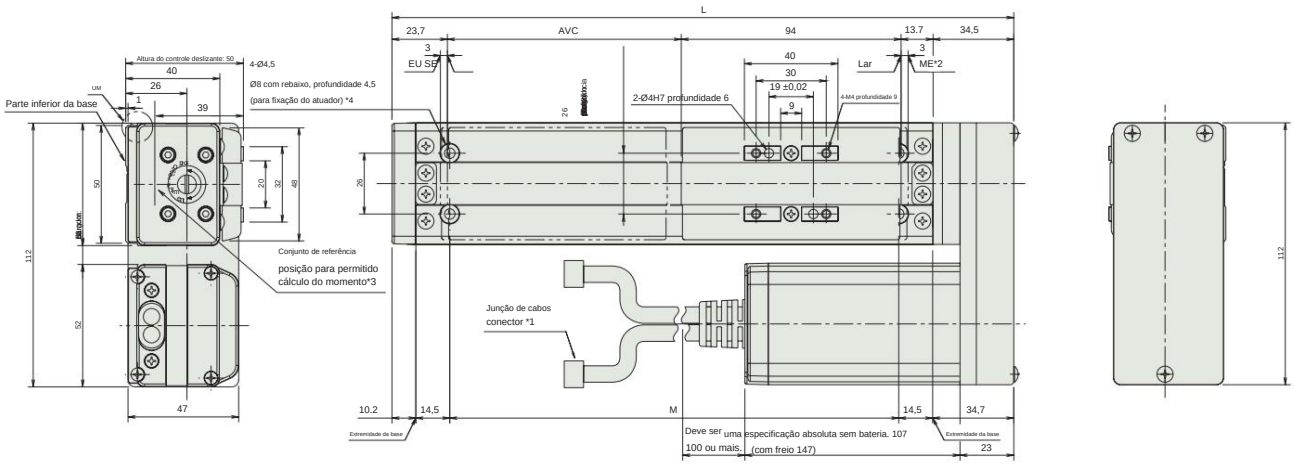
Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

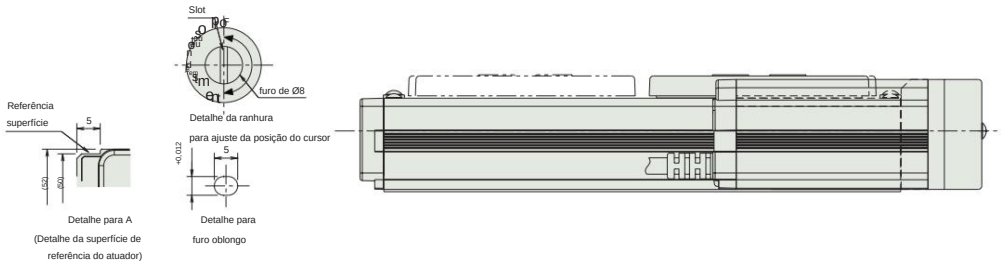
Machine Translated by Google

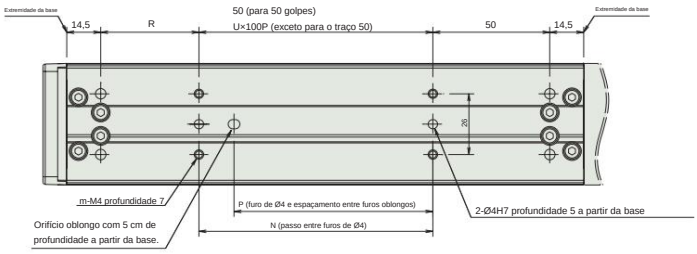
Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD 3D CAD







*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o cursor estiver retornando à posição inicial, tome cuidado com possíveis interferências. a partir dos objetos circundantes, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.

*4 Quando o atuador for montado utilizando apenas os orifícios de montagem na parte superior do A base pode ficar distorcida, o que pode causar erros de deslizamento ou ruídos anormais. Ao utilizar os orifícios de montagem na parte superior da base, mantenha o comprimento do curso inferior a 300 mm.

ÿ**Dimensões e massa por curso** *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215,9	265,9	315,9	365,9	415,9	465,9	515,9	565,9	615,9	665,9
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
EM		1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
Massa (kg)	1,5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

Machine Translated by Google

Cilindro **RCS2-SA6R ROBO, tipo deslizante, largura do atuador 58 mm**, Servomotor de 200 W, Especificações do motor de montagem lateral

ÿModel
Especificação
Unid

RCS2 — SA6R — [ ] **— 30 —** [ ] **—** [ ] **—** [ ] **—** [ ] **—** [ ] **—** [ ]

Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — | Eletrodo — | Curso — | Tipo aplicável | controlador | Cabo | — Opções

- Codificador: WA: Sem bateria absoluto
- Tipo de motor: 30: Servomotor de 30 W
- Eletrodo: 12 : 12mm; 6 : 6mm; 3 : 3mm
- Curso: 50 : 50mm / 600 : 600 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)
- Tipo aplicável: X; R
- controlador: T2: SCON-CB
- Cabo (comprimento): N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; Comprimento especificado de qual lado do : Cabo do robô
- Opções: Consulte a tabela de opções abaixo. * Por favor, especifique : O motor deve ser montado (ML/MR)

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.

Horizontal Vertical Side Ceiling

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

A figura acima mostra o motor montado lateralmente à esquerda (ML).

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT — Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o passo 3). Este é o limite superior da aceleração.

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS2-SA6R-1 -30-12-2 - 3- 4-5	30	12	6	1,5	24.2	50~600 (A cada 50 mm)
RCS2-SA6R-1 -30-6-2- 3- 4-5		6	12	3	48,4	
RCS2-SA6R-1 -30-3-2- 3- 4-5		3	18	6	96,8	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~450 (A cada 50 mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder / 2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) **~X10** (10m)	-
	X11 (11m) **~X15** (15m)	-
	X16 (16m) **~X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) **~R03** (3m)	-
	R04 (4m) **~R05** (5m)	-
	R06 (6m) **~R10** (10m)	-
	R11 (11m) **~R15** (15m)	-
	R16 (16m) **~R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

*** Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.**

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para o Detalhes das opções.	-
Marcação CE	**ESSE**		-
sensor de verificação residencial	Encoder absoluto		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Motor montado lateralmente à esquerda (Padrão)	**ML**		-
Motor montado lateralmente à direita	SENHOR		-
Especificação do rolete deslizante	**SR**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø10mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 38,3N•m, Mb: 54,7N•m, Mc: 81,0N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 11,6N•m, Mb: 16,6N•m, Mc: 24,6N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 220 mm ou menos, Mb, Mc: 220 mm ou menos

(*) Assume-se uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo da operação. e condições de instalação.

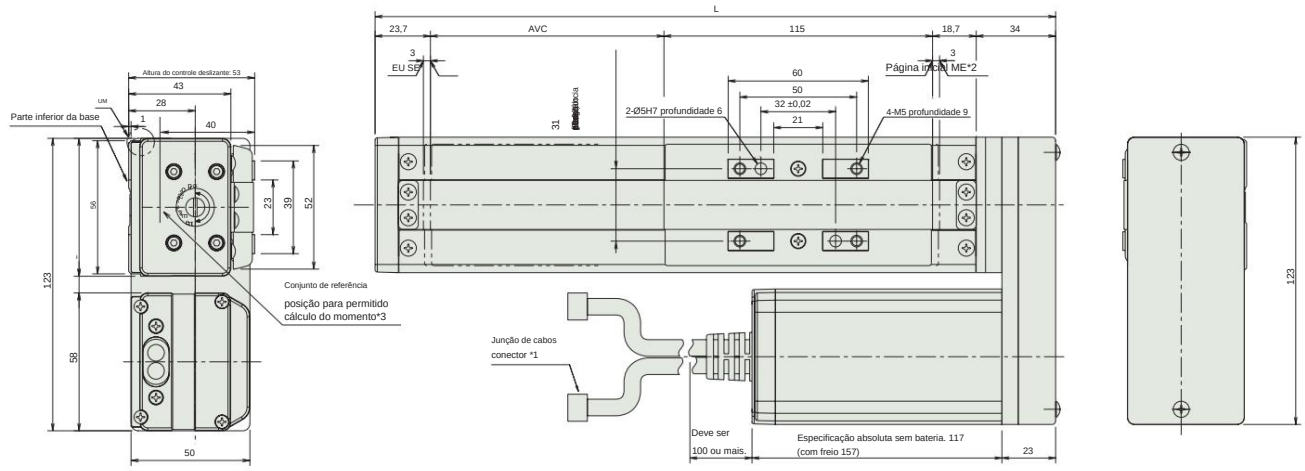
Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

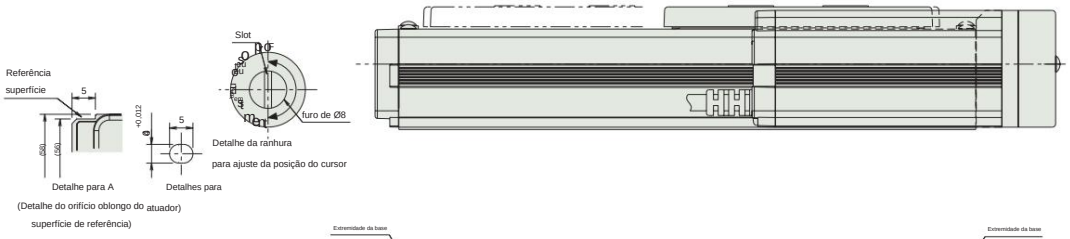
Machine Translated by Google

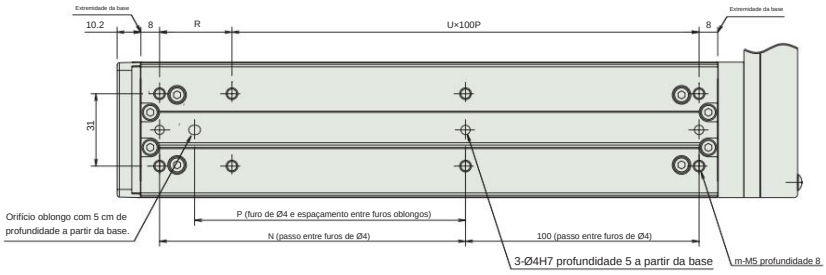
Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD 3D CAD







*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o cursor estiver retornando à posição inicial, tome cuidado com possíveis interferências. a partir dos objetos circundantes, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.

ÿ**Dimensões e massa por curso** *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241,4	291,4	341,4	391,4	441,4	491,4	541,4	591,4	641,4	691,4	741,4	791,4
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
EM	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
Massa (kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2,5	2.7	2.9	3.1	3.3	3,5	3.7	3.9

Machine Translated by Google

Cilindro **RCS2-SA7R ROBO, tipo deslizante, largura do atuador 73 mm**, Servomotor de 200 W, Especificações do motor de montagem lateral

ÿModel
Especificação
Unid

RCS2 — SA7R — ☐ **— 60 —** ☐ **—** ☐ **—** ☐ **—** ☐ **—** ☐ **—** ☐

Série — Tipo — | **Codificador** | **— Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável** | **controlador** | **— Cabo** | **— Opções**

- Codificador: WA: Sem bateria absoluto
- Tipo de motor: 60: Servomotor de 60 W
- Eletrodo: 16 : 16mm; 8 : 8mm; 4 : 4mm
- Curso: 50 : 50mm / 800 : 800 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)
- Tipo aplicável: X; R
- controlador: T2: SCON-CB
- Cabo (comprimento): N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; Comprimento especificado de qual lado do Cabo do robô
- Opções: Consulte a tabela de opções abaixo. * Por favor, especifique : O motor deve ser montado (ML/MR)

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.

Horizontal Vertical Side Ceiling

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

A figura acima mostra o motor montado lateralmente à esquerda (ML).

POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o líder 4). Este é o limite superior da aceleração.

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS2-SA7R-1 -60-16-2- 3- 4-5	60	16	12	3	63,8	50~800 (A cada 50 mm)
RCS2-SA7R-1 -60-8-2- 3- 4-5		8	25	6	127,5	
RCS2-SA7R-1 -60-4-2- 3- 4-5		4	40	12	255,0	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~600 (A cada 50 mm)	~700 (mm)	~800 (mm)
16	800	640	480
8	400	320	240
4	200	160	120

(Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder ⓘ2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50/100	-
150/200	-
250/300	-
350/400	-
450/500	-
550/600	-
650/700	-
750/800	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) **~X10** (10m)	-
	X11 (11m) **~X15** (15m)	-
	X16 (16m) **~X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) **~R03** (3m)	-
	R04 (4m) **~R05** (5m)	-
	R06 (6m) **~R10** (10m)	-
	R11 (11m) **~R15** (15m)	-
	R16 (16m) **~R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções * Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para o detalhes do opções.	-
Marcação CE	**ESSE**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Motor montado lateralmente à esquerda (Padrão)	**ML**		-
Motor montado lateralmente à direita	**SENHOR**		-
Especificação do rolete deslizante	**SR**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø12mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 50,4N•m, Mb: 71,9N•m, Mc: 138,0N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 20,7N•m, Mb: 29,6N•m, Mc: 56,7N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 230 mm ou menos, Mb, Mc: 230 mm ou menos

(*) Considera uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

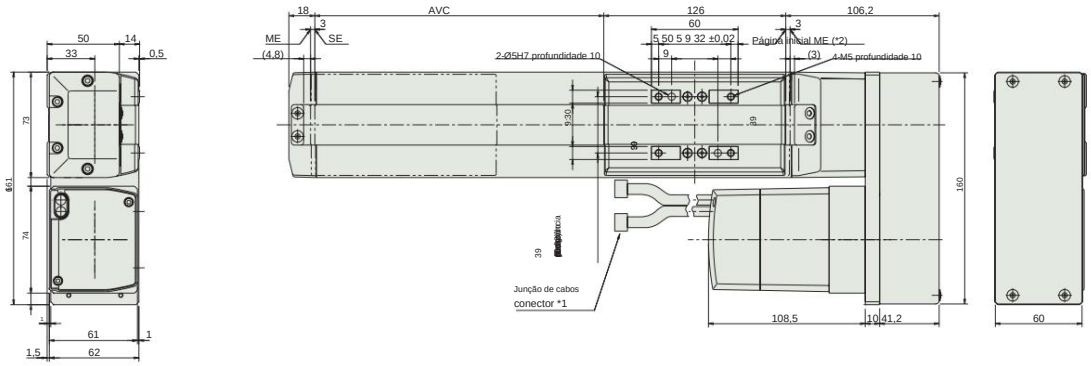
Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

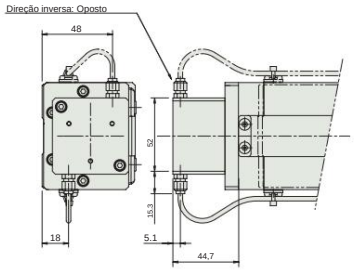
2D CAD 3D CAD

*A superfície de referência é a mesma do tipo SA7C. (Consulte a página 24)
*A posição de referência para o cálculo do momento admissível é a mesma que para o tipo SA7C. (Consulte a pág. 24)



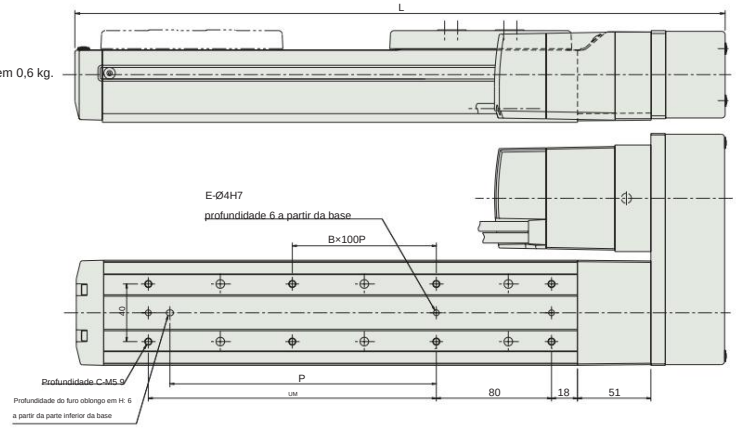
Dimensões da peça do freio

*O comprimento total da versão com freio é de 43 mm e o peso aumenta em 0,6 kg.



*A direção de saída do cabo de freio é a mesma que a direção do motor montado lateralmente.

Detalhe para furo oblongo



*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o cursor estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois ele continuará se movendo até atingir o ME.

ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

Dimensões e massa por traço

AVC	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	300,2	350,2	400,2	450,2	500,2	550,2	600,2	650,2	700,2	750,2	800.2	850,2	900,2	950,2	1.000,2	1.050,2
UM	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
Massa (kg)	4.0	4.2	4.4	4.6	4,9	5.1	5.3	5,5	5,8	6.0	6.2	6.4	6.7	6,9	7.1	7.3

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCS2-RA5C , tipo haste, largura do atuador 55 mm, Servomotor de 200V, Especificações do Motor Acoplado

ÿModel
Especificação
Unid

RCS2 — RA5C — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — | — Eletrodo — | — Curso — | — Tipo aplicável | controlador | Cabo comprimento | — Opções

- Codificador: WA: Sem bateria absoluto
- Tipo de motor: 60: Servomotor 60W; 100: Servomotor 100W
- Eletrodo: 16 : 16mm; 8 : 8mm; 4 : 4mm
- Curso: 50 : 50mm / 300 : 300 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)
- controlador: T2: SCON-CB
- Cabo comprimento: N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; X Comprimento especificado; R Cabo do robô
- Opções: Consulte a tabela de opções abaixo.

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.

Horizontal Vertical Side Ceiling

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações ao uso da posição de montagem vertical.

Entre em contato para mais informações.
Informações sobre os locais de montagem.

Opção de alta aceleração/desaceleração

(*1 Exclui todos os modelos de 60W e o modelo de 100W com chumbo 4)

POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para evitar atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para lead 4) para especificação padrão e 1G (0,2G para lead 4) para especificação de alta aceleração/desaceleração.
(Os valores apresentados na tabela abaixo representam o limite superior da carga útil máxima, mesmo com a redução da aceleração/desaceleração.)

(3) O valor da carga horizontal pressupõe que nenhuma força externa seja aplicada à haste em qualquer direção que não seja a direção do movimento, utilizando o(s) guia(s) externo(s).

(4) Consulte nosso site para obter mais informações sobre a operação de movimento de empurrar.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS2-RA5C-1 -60-16-2- 3- 4-5	60	16	12.0	2.0	63,8	50~300 (A cada 50 mm)
RCS2-RA5C-1 -60-8-2- 3- 4-5		8	25,0	5.0	127,5	
RCS2-RA5C-1 -60-4-2- 3- 4-5		4	50,0	11,5	255,1	
RCS2-RA5C-1 -100-16-2- 3- 4-5	100	16	15.0	3,5	105,8	
RCS2-RA5C-1 -100-8-2- 3- 4-5		8	30,0	9.0	212,7	
RCS2-RA5C-1 -100-4-2- 3- 4-5		4	60,0	18.0	424,3	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~250 (A cada 50 mm)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder / ② Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — Potência do motor: 60W	100W
50	-	-
100	-	-
150	-	-
200	-	-
250	-	-
300	-	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
mudança de direção de saída do cabo	**A2**	Consulte o nosso site para o detalhes do opções.	-
Freio	**B**		-
Marcação CE	**ESSE**		-
Flange	**EM**		-
Suporte para os pés	**FT**		-
Alta aceleração/desaceleração (*1)	**HA**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø12mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Diâmetro da haste	Ø30mm
Precisão de não rotação da haste	±0,7 graus.
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

33 A opção de alta aceleração/desaceleração não pode ser escolhida para todos os modelos de 60W e para o modelo de 100W.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD 3D CAD

* Note que o tipo RA5C não pode ter a especificação de extremidade não motorizada devido à sua estrutura.

*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando a haste estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

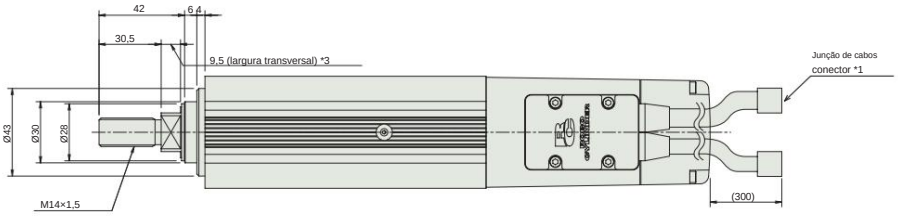
*3 A direção da largura transversal varia dependendo do produto.

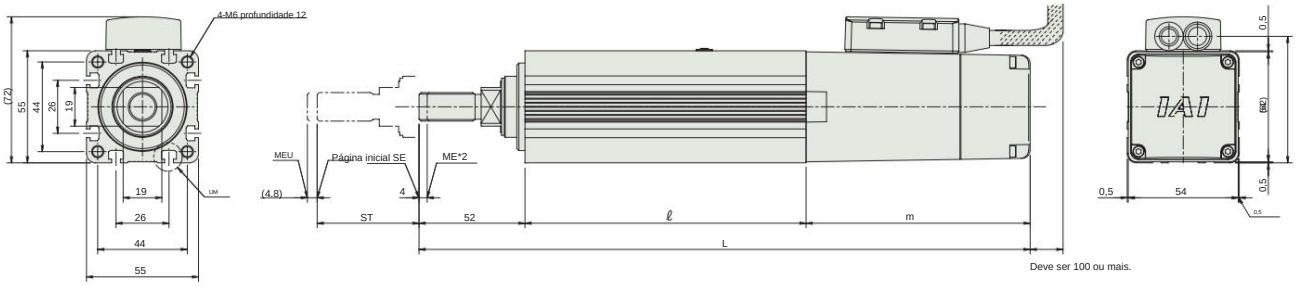
[Sem freio]

Observação

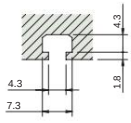
Não aplique força externa à haste em nenhuma direção que não seja a direção do seu movimento. Se uma força for aplicada à haste nessa direção...

perpendicular à haste ou à direção de rotação da haste, o batente pode ser danificado.

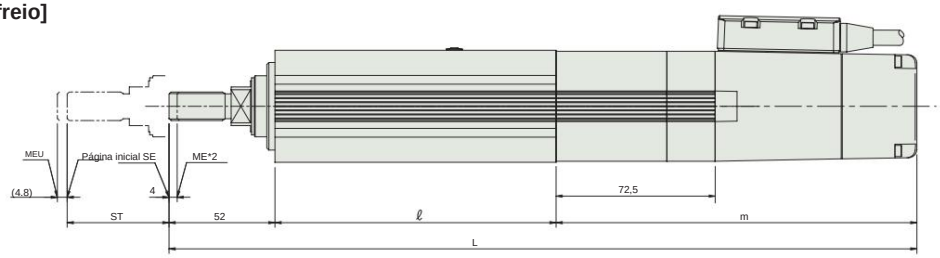




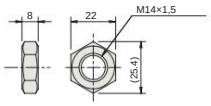
[Com freio]



Detalhe para A



Dimensões da porca inclusa



Dimensões e massa por traço

RCS2-RA5C (Sem freio)

AVC		50	100	150	200	250	300
L	60W	282	332	382	432	482	532
	100W	300	350	400	450	500	550
ȳ		138	188	238	288	338	388
m	60W	92					
	100W	110					
Massa (kg)		1.9	2.2	2,5	2.8	3.1	3.4

RCS2-RA5C (Com freio)

AVC		50	100	150	200	250	300
L	60W	354,5	404,5	454,5	504,5	554,5	604,5
	100W	372,5	422,5	472,5	522,5	572,5	622,5
ȳ		138	188	238	288	338	388
m	60W	164,5					
	100W	182,5					
Massa (kg)		2.2	2,5	2.8	3.1	3.4	3.7

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCS2-RA5R , tipo haste, largura do atuador 55 mm Servomotor de 200 V, Especificações do motor de montagem lateral

ÿModel
Especificação
Unid

RCS2 — RA5R — ☐ — 60 — ☐ — ☐ — ☐ — ☐ — ☐ — ☐

Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável | controlador | Cabo comprimento | — Opções

Codificador: WA: Sem bateria absoluto

Tipo de motor: 60: Servomotor de 60 W

Eletrodo: 16 : 16mm; 8 : 8mm; 4 : 4mm

Curso: 50 : 50mm / 300 : 300 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

Tipo aplicável: X, R

controlador: T2: SCON-CB

Cabo comprimento: N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m

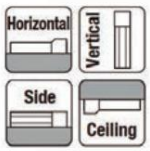
Comprimento especificado de qual lado do : Cabo do robô

Opções: Consulte a tabela de opções abaixo. * Por favor, especifique : O motor deve ser montado (ML/MR)

*O controle não está incluído.

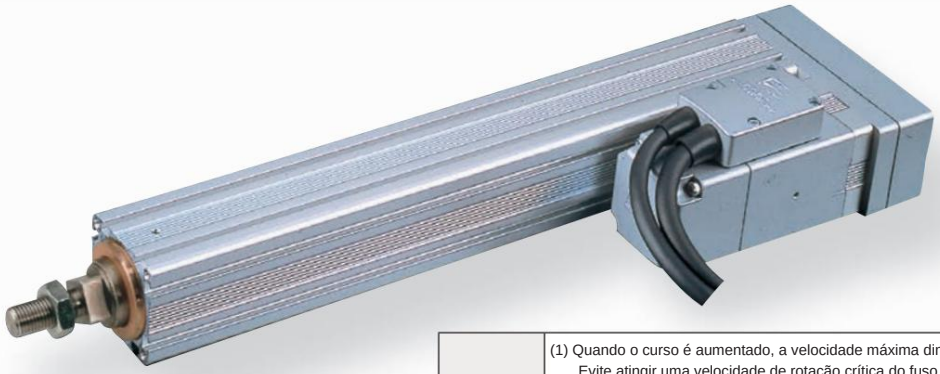
CE RoHS

* A marcação CE é opcional.



* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações ao uso da posição de montagem vertical.

Entre em contato para mais informações.
Informações sobre os locais de montagem.



POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o líder 4). Este é o limite superior da aceleração.

(3) O valor da carga horizontal pressupõe que nenhuma força externa seja aplicada à haste em qualquer direção que não seja a direção do movimento, utilizando o(s) guia(s) externo(s).

(4) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS2-RA5R-1 -60-16-2- 3- 4-5 ○	60	16	12.0	2.0	63,8	50~300 (A cada 50 mm)
RCS2-RA5R-1 -60-8-2- 3- 4-5 ○		8	25,0	5.0	127,5	
RCS2-RA5R-1 -60-4-2- 3- 4-5 ○		4	50,0	11,5	255,1	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções ○

ÿCiclo e Velocidade Máxima

Liderar \ AVC	50~250 (A cada 50 mm)	300 (mm)
16	800	755
8	400	377
4	200	188

(Unidade: mm/s)

①Tipo de Encoder ⑦2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão
	Tipo de codificador
	Absolutamente sem bateria
	DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções * Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
mudança de direção de saída do cabo	**A2**	Consulte o nosso site para o detalhes do opções.	-
Freio	**B**		-
Marcação CE	ESSE		-
Flange	**EM**		-
Suporte para os pés	**FT**		-
Motor montado lateralmente à esquerda (Padrão)	**ML**		-
Motor montado lateralmente à direita	SENHOR		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø12mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Diâmetro da haste	Ø30mm
Precisão de não rotação da haste	±0,7 graus.
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD

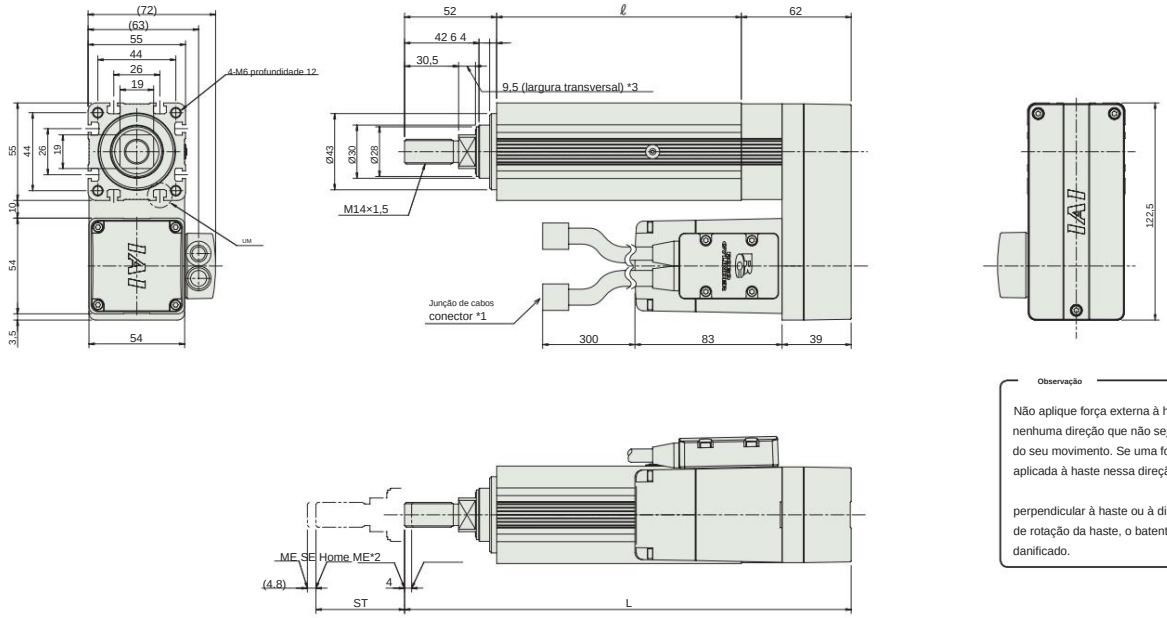
* Note que o tipo RA5R não pode ter a especificação de extremidade não motorizada devido à sua estrutura.

*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando a haste estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 A direção da largura transversal varia dependendo do produto.

[Sem freio]

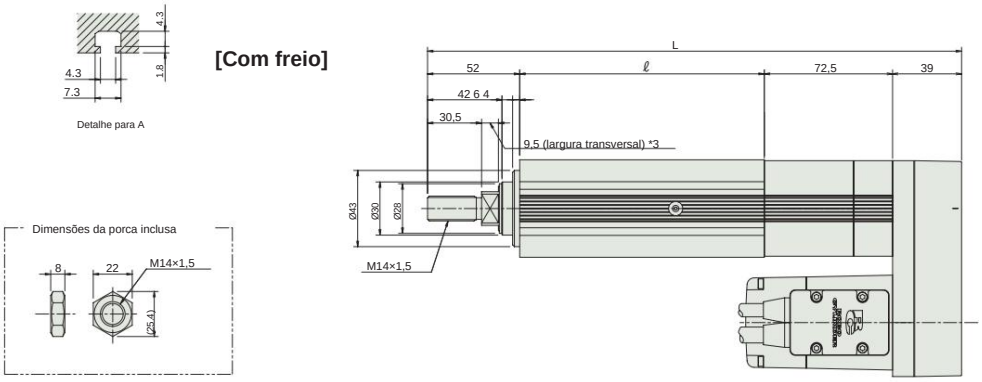


Observação

Não aplique força externa à haste em nenhuma direção que não seja a direção do seu movimento. Se uma força for aplicada à haste nessa direção...

perpendicular à haste ou à direção de rotação da haste, o batente pode ser danificado.

[Com freio]



Dimensões e massa por traço

RCS2-RA5R (Sem freio)

AVC	50	100	150	200	250	300
L	252	302	352	402	452	502
ÿ	138	188	238	288	338	388
Massa (kg)	2.3	2.6	2.9	3.2	3,5	3,8

RCS2-RA5R (Com freio)

AVC	50	100	150	200	250	300
L	301,5	351,5	401,5	451,5	501,5	551,5
ÿ	138	188	238	288	338	388
Massa (kg)	2.6	2.9	3.2	3,5	3,8	4.1

Machine Translated by Google

Cilindro **RCS3-SA8C ROBO, tipo deslizante, largura do atuador 80 mm**, servomotor de 200 W, motor acoplado, base de alumínio

ÿModel Especificação Unid

RCS3 — SA8C — [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

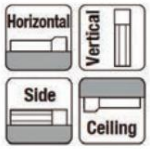
Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — | — Eletrodo — | — Curso — | — Tipo aplicável | controlador | — Cabo comprimento | — Opções

- Codificador: WA: Sem bateria absoluto
- Tipo de motor: 100: Servomotor 100W; 150: Servomotor 150W
- Eletrodo: 30 : 30mm; 20 : 20mm; 10 : 10 mm; 5 : 5mm
- Curso: 50 : 50mm / 1100 : 1.100 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)
- Tipo aplicável: X; R
- controlador: T2: SCON-CB
- Cabo comprimento: N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; um código de comprimento para indicar o seu cabo de robô.
- Opções: Consulte a tabela de opções abaixo. * Por favor, especifique Direção desejada para a saída do cabo.

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.



* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com uma aceleração de 0,3G (0,2G para chumbo 5) para uso horizontal e 0,2G para uso vertical.

(3) A carga útil diminui quando a aceleração é aumentada.

(4) Consulte nosso site para obter mais informações sobre a operação de movimento de empurrar.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Horizontal (kg)	Carga útil máxima Vertical (kg)	Empuxo nominal (N)	AVC (mm)
RCS3-SA8C-1 -100-30-2- 3- 4-5	100	30	8	2	56,6	50~ 1.100 (A cada 50 mm)
RCS3-SA8C-1 -100-20-2- 3- 4-5		20	20	4	84,9	
RCS3-SA8C-1 -100-10-2- 3- 4-5		10	40	8	169,8	
RCS3-SA8C-1 -100-5-2- 3- 4-5		5	80	16 339,7		
RCS3-SA8C-1 -150-30-2- 3- 4-5	150	30	12	3	85,1	
RCS3-SA8C-1 -150-20-2- 3- 4-5		20	30	6	127,6	
RCS3-SA8C-1 -150-10-2- 3- 4-5		10	60	12	255,3	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controladores aplicáveis 4 Comprimento do cabo 5 Opções

Curso e velocidade máxima (Unidade: mm/s)

Liderar \ AVC	50~650 (A cada 50 mm)	700	750	800	850	900	950	1.000	1.050	1.100
30	1.800	1.610	1.420	1.260	1.120	1.010	910	830	760	690
20	1.200	1.070	940	840	750	670	610	550	500	460
10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230
5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110

①Tipo de Encoder ⓘ2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão – Tipo de codificador – Absolutamente sem bateria – Potência do motor: 100W	150W
50/100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1.000	-	-
1.050/1.100	-	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

*** Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.**

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Os cabos saem pela parte traseira esquerda.	**A1E**	Consulte o nosso site para o detalhes do opções.	-
Os cabos saem pelo lado esquerdo.	**A1S**		-
Os cabos saem pela parte traseira direita.	**A3E**		-
Os cabos saem pelo lado direito.	**A3S**		-
Freio	**B**		-
Marcação CE	**ESSE**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø16mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 113,5N•m, Mb: 177N•m, Mc: 266N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 26,9N•m, Mb: 38,4N•m, Mc: 63,1N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 390 mm ou menos, Mb, Mc: 390 mm ou menos

(*) Considera uma vida útil nominal padrão de 10.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

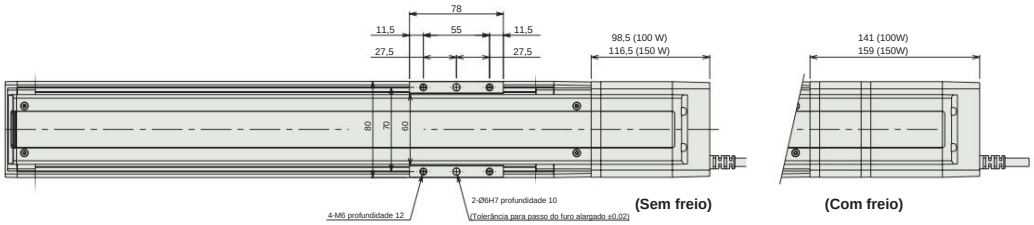
2D CAD 3D CAD

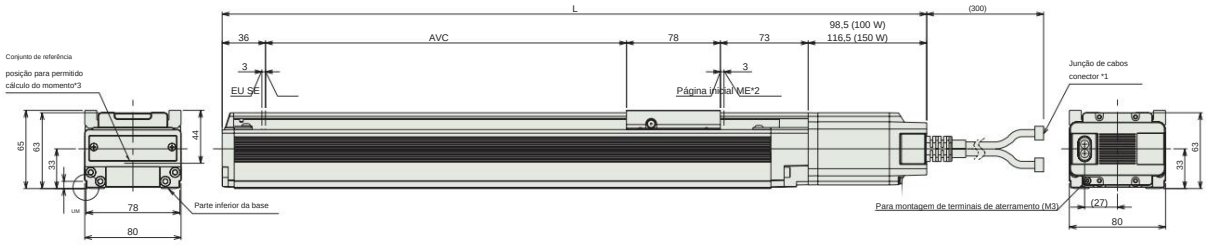
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

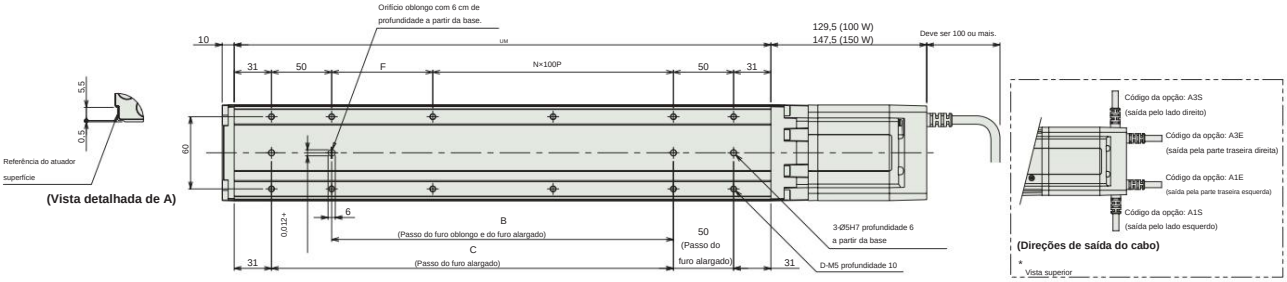
*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois isso pode causar danos. viajar até chegar ao Oriente Médio.

ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.







Dimensões e massa por traço

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1.000	1.050	1.100
L	100W	Sem freio 335,5		385,5	435,5	485,5	535,5	585,5	635,5	685,5	735,5	785,5	835,5	885,5	935,5	985,5	1.035,5	1.085,5	1.135,5	1.185,5	1.235,5	1.285,5	1.335,5	1.385,5
		Com freio	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1.028	1.078	1.128	1.178	1.228	1.278	1.328	1.378	
	150W	Sem freio 353,5		403,5	453,5	503,5	553,5	603,5	653,5	703,5	753,5	803,5	853,5	903,5	953,5	1.003,5	1.053,5	1.103,5	1.153,5	1.203,5	1.253,5	1.303,5	1.353,5	1.403,5
		Com freio	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1.046	1.096	1.146		1.246	1.296	1.346	1.396	
UM			196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1.046	1.096	1.146	1.196	
B			34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1.034	
C			84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1.034	1.084	1.134
D			8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
F			34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84
N			0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
i	100W	Sem freio	2,9	3,2	3,5	3,8	4,1	4,4	4,7	5.0	5,3	5,6	5,9	6,2	6,5	6,8	7,1	7,4	7,7	8.0	8,3	8,6	8,9	9,2
		Com freio	3,3	3,6	3,9	4,2	4,5	4,8	5,1	5.4	5,7	6,0	6,3	6,6	6,9	7,2	7,5	7,8	8,1	8.4	8,7	9,0	9,3	9,6
	150W	Sem freio	3,0	3,3	3,6	3,9	4,2	4,5	4,8	5.1	5,4	5,7	6,0	6,3	6,6	6,9	7,2	7,5	7,8	8.1	8,4	8,7	9,0	9,3
		Com freio	3,5	3,8	4,1	4,4	4,7	5,0	5,3	5.6	5,9	6,2	6,5	6,8	7,1	7,4	7,7	8,0	8,3	8.6	8,9	9,2	9,5	9,8

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCS3-SS8C , tipo deslizante, largura do atuador 80 mm, servomotor de 100 W, motor acoplado, base de aço

ÿModel
Especificação
Unid

RCS3 — SS8C — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — | — Eletrodo — | — Curso — | — Tipo aplicável | controlador | — | Cabo | — Opções

Codificador: WA: Sem bateria absoluto

Tipo de motor: 100: Servomotor 100W; 150: Servomotor 150W

Eletrodo: 30 : 30mm; 20 : 20mm; 10 : 10 mm; 5 : 5mm

Curso: 50 : 50mm / 1000 : 1.000 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

Tipo aplicável: X, R

controlador: T2: SCON-CB

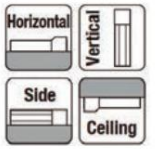
Cabo (comprimento): N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; um código de comprimento para indicar o seu cabo de robô.

Opções: Consulte a tabela de opções abaixo. * Por favor, especifique Direção desejada para a saída do cabo.

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.



* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

POINT — Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com uma aceleração de 0,3G (0,2G para chumbo 5) para uso horizontal e 0,2G para uso vertical.

(3) A carga útil diminui quando a aceleração é aumentada.

(4) Consulte nosso site para obter mais informações sobre a operação de movimento de empurrar.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS3-SS8C-1 -100-30-2 - 3- 4-5	100	30	8	2	56,6	50~ 1.000 (A cada 50 mm)
RCS3-SS8C-1 -100-20-2 - 3- 4-5		20	20	4	84,9	
RCS3-SS8C-1 -100-10-2 - 3- 4-5		10	40	8	169,8	
RCS3-SS8C-1 -100-5-2 - 3- 4-5		5	80	16 339,7		
RCS3-SS8C-1 -150-30-2 - 3- 4-5	150	30	12	3	85,1	
RCS3-SS8C-1 -150-20-2 - 3- 4-5		20	30	6	127,6	
RCS3-SS8C-1 -150-10-2 - 3- 4-5		10	60	12	255,3	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controladores aplicáveis 4 Comprimento do cabo 5 Opções

Curso e velocidade máxima (Unidade: mm/s)

Liderar \ AVC	50~600 (A cada 50 mm)	650	700	750	800	850	900	950	1.000
30	1.800	1.660	1.460	1.295	1.155	1.035	935	850	775
20	1.200	1.105	970	860	770	690	625	565	515
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125

①Tipo de Encoder / 2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — Potência do motor: 100W	150W
50/100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1.000	-	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Os cabos saem pela parte traseira esquerda.	**A1E**	Consulte o nosso site para obter detalhes sobre as opções.	-
Os cabos saem pelo lado esquerdo.	**A1S**		-
Os cabos saem pela parte traseira direita.	**A3E**		-
Os cabos saem pelo lado direito.	**A3S**		-
Freio	**B**		-
Marcação CE	**ESSE**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Especificação do rolete deslizante	**SR**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø16mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Aço liga especial
Momento estático admissível	Ma: 198,9N•m, Mb: 198,9N•m, Mc: 416,7N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 43,4N•m, Mb: 43,4N•m, Mc: 90,9N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 450 mm ou menos, Mb, Mc: 450 mm ou menos

(*) Considera uma vida útil nominal padrão de 10.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

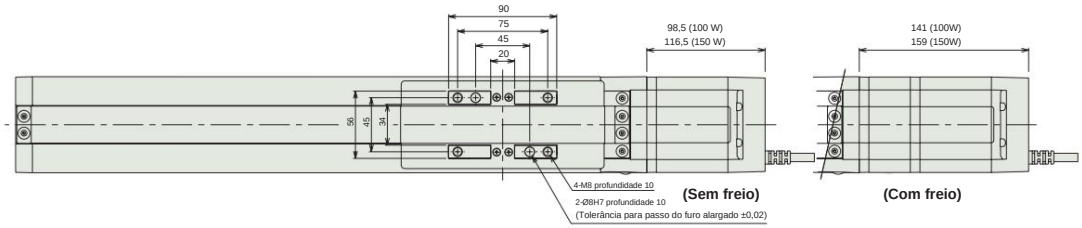
2D CAD 3D CAD

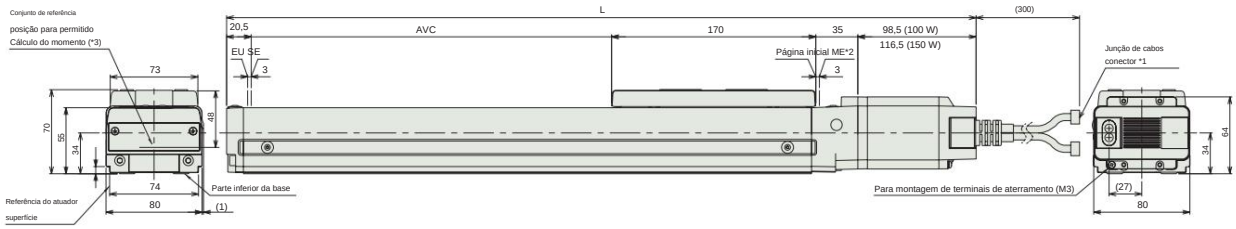
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

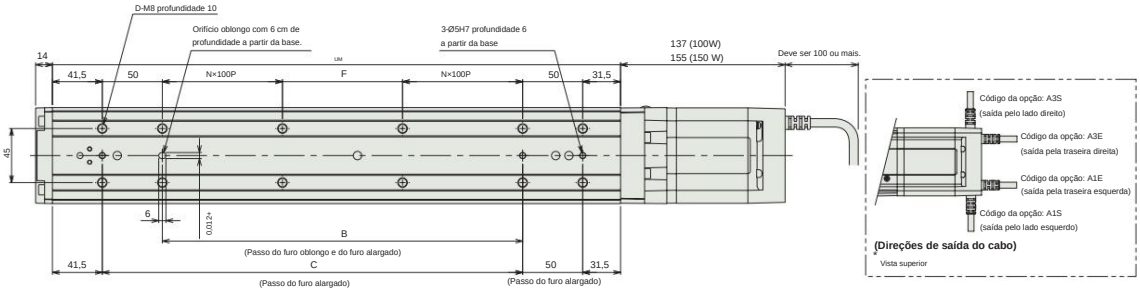
*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois isso pode causar danos. viajar até chegar ao Oriente Médio.

ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência usada no cálculo do momento Ma.







Dimensões e massa por traço

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1.000
L	100W	Sem freio	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1.024	1.074	1.124	1.174	1.116,5	1.166,5	1.224	1.274	1.324
		Com freio	416,5	466,5	516,5	566,5	616,5	666,5	716,5	766,5	816,5	866,5	916,5	966,5	1.016,5	1.066,5	992	1.216,5	1.092	1.142	1.192	1.134,5	1.266,5	1.316,5	1.366,5
	150W	Sem freio	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	1.042	1.034,5		1.184,5	1.234,5	973	1.023	800 850	1.242	1.292	1.342
		Com freio	434,5	484,5	534,5	584,5	634,5	684,5	734,5	784,5	834,5	884,5	934,5	984,5	1.084,5	823	873 650	850 900				1.284,5	1.334,5	1.384,5
UM			223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	700	700	750	923				1.073	1.123	1.173
B			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600				750				900	950	1.000
C			100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650				800				950	1.000	1.050
D			8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	20	22	24	24	24	24	26
F			50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N			0001111222233334444	5																		
[illegible]	100W	Sem freio	5.1	5.6	6.2	6.7	7.3	7,8	8.4	8,9	9,5	10.0	10.6	11.1	11.7	12.2	12,8	13.3	13.9	14.4	15.0	15,5
		Com freio	5,5	6.0	6.6	7.1	7,7	8.2	8,8	9.3	9,9	10.4	11.0	11,5	12.1	12.6	13.2	13.7	14.3	14,8	15,4	15,9
	150W	Sem freio	5.1	5.7	6.2	6,8	7,3	7,9	8,4	9.0	9,5	10.1	10.6	11.2	11,7	12.3	12,8	13,4	13,9	14,5	15,0	15,6
		Com freio	5.6	6.1	6.7	7,2	7,8	8,3	8,9	9.4	10,0	10.5	11.1	11.6	12,2	12.7	13,3	13,8	14,4	14,9	15,5	16,0

Machine Translated by Google

Cilindro **RCS3-SA8R ROBO, tipo deslizante, largura do atuador 80 mm,** servomotor de 200W, motor de montagem lateral, base de alumínio

ÿModel
Especificação
Unid

RCS3 — SA8R — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ]

Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — | — Eletrodo — | — Curso — | — Tipo aplicável | controlador | — Cabo comprimento | — Opções

Codificador: WA: Sem bateria absoluto

Tipo de motor: 100: Servomotor 100W; 150: Servomotor 150W

Eletrodo: 30 : 30mm; 20 : 20mm; 10 : 10 mm; 5 : 5mm

Curso: 50 : 50mm / 1100 : 1.100 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

Tipo aplicável: X, R

controlador: T2: SCON-CB

Cabo comprimento: N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; um código de de robô.

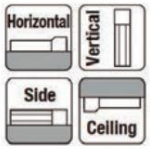
Opções: Consulte a tabela de opções abaixo.

* Por favor, especifique comprimento para indicar o seu cabo Direção desejada para a saída do cabo.

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.



* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com uma aceleração de 0,3G (0,2G para chumbo 5) para uso horizontal e 0,2G para uso vertical.

(3) A carga útil diminui quando a aceleração é aumentada.

(4) Consulte nosso site para obter mais informações sobre a operação de movimento de empurrar.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Horizontal (kg)	Carga útil máxima Vertical (kg)	Empuxo nominal (N)	AVC (mm)
RCS3-SA8R-1 -100-30-2 - 3 - 4 - 5	100	30	8	2	56,6	50~ 1.100 (A cada 50 mm)
RCS3-SA8R-1 -100-20-2 - 3 - 4 - 5		20	20	4	84,9	
RCS3-SA8R-1 -100-10-2 - 3 - 4 - 5		10	40	8	169,8	
RCS3-SA8R-1 -100-5-2 - 3 - 4 - 5		5	80	16	339,7	
RCS3-SA8R-1 -150-30-2 - 3 - 4 - 5	150	30	12	3	85,1	
RCS3-SA8R-1 -150-20-2 - 3 - 4 - 5		20	30	6	127,6	
RCS3-SA8R-1 -150-10-2 - 3 - 4 - 5		10	60	12	255,3	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

Curso e velocidade máxima (Unidade: mm/s)

Liderar \ AVC	50~650 (A cada 50 mm)	700	750	800	850	900	950	1.000	1.050	1.100
30	1.800	1.610	1.420	1.260	1.120	1.010	910	830	760	690
20	1.200	1.070	940	840	750	670	610	550	500	460
10	600	530	470	410	370	340	310	270	250	230
5	300	260	230	200	180	170	150	135	120	110

①Tipo de Encoder ⓘ2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — Potência do motor: 100W	150W
50/100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1.000	-	-
1.050/1.100	-	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para o Detalhes das opções.	-
Marcação CE	**ESSE**		-
Motor montado à esquerda, saída de cabos pela parte traseira.	**MLE**		-
Motor montado à esquerda, saída de cabos pela lateral.	**MLS**		-
Motor montado à direita, saída de cabos pela parte traseira.	**MRE**		-
Motor montado à direita, saída de cabos pela lateral.	**Sra.**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø16mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 113,5N•m, Mb: 177N•m, Mc: 266N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 26,9N•m, Mb: 38,4N•m, Mc: 63,1N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 390 mm ou menos, Mb, Mc: 390 mm ou menos

(*) Considera uma vida útil nominal padrão de 10.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

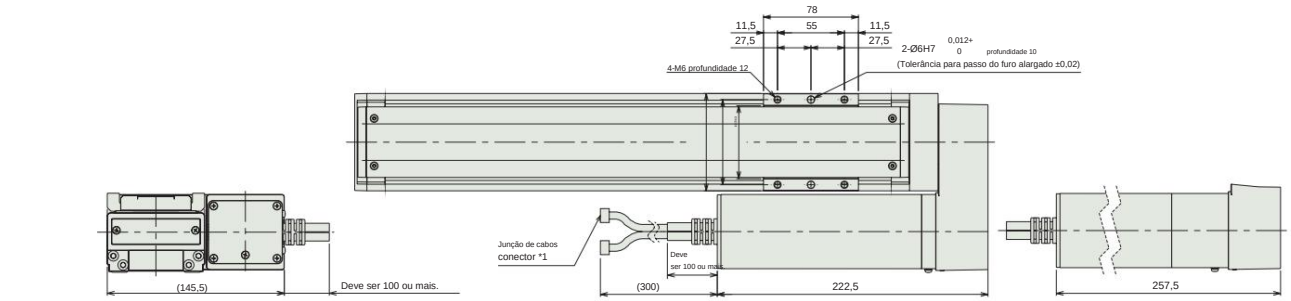
Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD 3D CAD

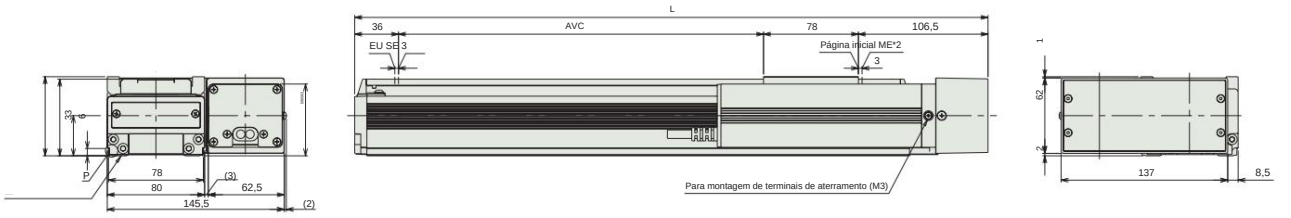
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

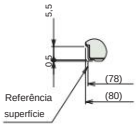
*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois isso pode causar danos.
viajar até chegar ao Oriente Médio.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

* A posição de referência de deslocamento para o momento admissível é a mesma que a do tipo SA8C. (Consulte a pág. 38)

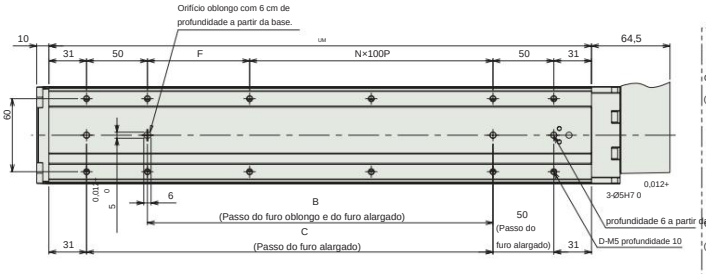


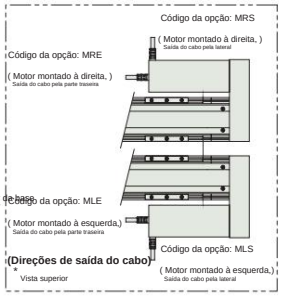
Saída de cabos pela lateral **(Sem freio)** **(Com freio)**





(Vista detalhada de P)





(Direções de saída do cabo)
* Vista superior

Dimensões e massa por traço

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1.000	1.050	1.100
L			270,5	320,5	370,5	420,5	470,5	520,5	570,5	620,5	670,5	720,5	770,5	820,5	870,5	920,5	970,5	1.020,5	1.070,5	1.120,5	1.170,5	1.220,5	1.270,5	1.320,5
UM			196	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996	1.046	1.096	1.146	1.196	1.246
B			34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1.034	1.084
C			84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1.034	1.084	1.134
D			8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
F			34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84
N					1	1	2	2			4	4				6	7	7		8			10	10
Massa	100W	Sem freio	0	0	4,2	4,5	4,8	5.1	3	3	6,0	6,3	5	5	6	7,5	7,8	8,1	8	8,7	9	9	9,6	9,9
		Com freio	3,6	3,9	4,6	4,9	5,2	5.5	5,4	5,7	6,4	6,7	6,6	6,9	7,2	7,9	8,2	8,5	8,4	9,1	9,0	9,3	10,0	10,3
	150W	Sem freio	4,0 3,8	4,3 4,1	4,4	4,7	5,0	5.3	5,8	6,1	6,2	6,5	7,0 6,8	7,3 7,1	7,6 7,4	7,7	8,0	8,3	8,8	8,9	9,4	9,7	9,8	10,1
		Com freio	4.1	4.4	4,7	5,0	5,3	5.6	5,6 5,9	5,9 6,2	6,5	6,8	7.1	7.4	7,7	8,0	8,3	8,6	8,6 8,9	9,2	9,2 9,5	9,5 9,8	10,1	10,4

Machine Translated by Google

Cilindro **RCS3-SS8R ROBO, tipo deslizante, largura do atuador 80 mm**, servomotor de 100 W, motor de montagem lateral, base de aço

ÿModel
Especificação
Unid

RCS3 — SS8R — ☐ – ☐ – ☐ – ☐ – ☐ – ☐ – ☐

Série — Tipo — | Codificador | — Tipo de motor — | — Eletrodo — | — Curso — | — Tipo aplicável | controlador | — Cabo comprimento | — Opções

WA: Sem bateria absoluto

100: Servomotor 100W
150: Servomotor 150W

30 : 30mm
20 : 20mm
10 : 10 mm
5 : 5mm

50 : 50mm
/
1000 : 1.000 mm
(Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

T2: SCON-CB

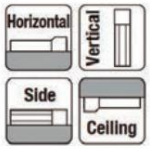
N: Sem cabo
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X
R
um código de comprimento para indicar o seu cabo de robô.

Consulte a tabela de opções abaixo.
* Por favor, especifique Direção desejada para a saída do cabo.

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.



* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com uma aceleração de 0,3G (0,2G para chumbo 5) para uso horizontal e 0,2G para uso vertical.

(3) A carga útil diminui quando a aceleração é aumentada.

(4) Consulte nosso site para obter mais informações sobre a operação de movimento de empurrar.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Horizontal (kg)	Carga útil máxima Vertical (kg)	Empuxo nominal (N)	AVC (mm)
RCS3-SS8R-1 -100-30-2 - 3- 4-5	100	30	8	2	56,6	50~ 1.000 (A cada 50 mm)
RCS3-SS8R-1 -100-20-2 - 3- 4-5		20	20	4	84,9	
RCS3-SS8R-1 -100-10-2 - 3- 4-5		10	40	8	169,8	
RCS3-SS8R-1 -100-5-2 - 3- 4-5		5	80	16 339,7		
RCS3-SS8R-1 -150-30-2 - 3- 4-5	150	30	12	3	85,1	
RCS3-SS8R-1 -150-20-2 - 3- 4-5		20	30	6	127,6	
RCS3-SS8R-1 -150-10-2 - 3- 4-5		10	60	12	255,3	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

Curso e velocidade máxima (Unidade: mm/s)

Liderar \ AVC (A cada 50 mm)	50~600	650	700	750	800	850	900	950	1.000
30	1.800	1.660	1.460	1.295	1.155	1.035	935	850	775
20	1.200	1.105	970	860	770	690	625	565	515
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125

①Tipo de Encoder ⓘ2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão – Tipo de codificador – Absolutamente sem bateria – Potência do motor: 100W	150W
50/100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1.000	-	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para obter detalhes sobre as opções.	-
Marcação CE	**ESSE**		-
Motor montado à esquerda, saída de cabos pela parte traseira.	**MLE**		-
Motor montado à esquerda, saída de cabos pela lateral.	**MLS**		-
Motor montado à direita, saída de cabos pela parte traseira.	**MRE**		-
Motor montado à direita, saída de cabos pela lateral.	**Sra.**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Especificação do rolete deslizante	**SR**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø16mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Aço liga especial
Momento estático admissível	Ma: 198,9N•m, Mb: 198,9N•m, Mc: 416,7N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 43,4N•m, Mb: 43,4N•m, Mc: 90,9N•m
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 450 mm ou menos, Mb, Mc: 450 mm ou menos

(*) Assume-se uma vida útil nominal padrão de 10.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

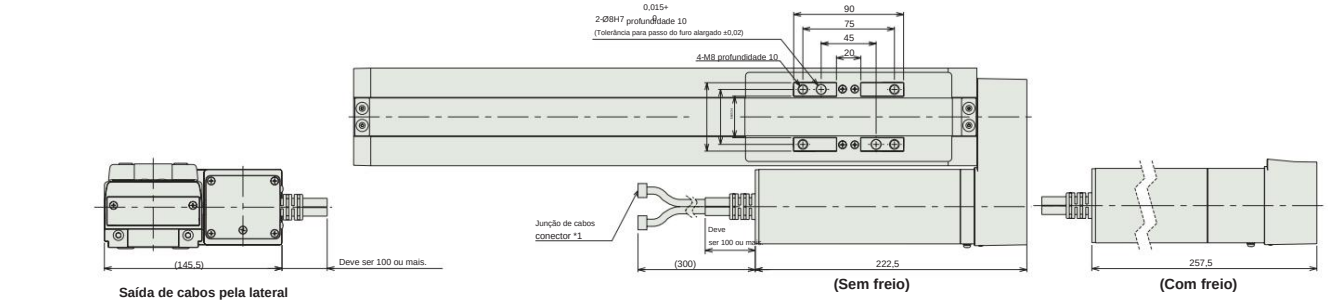
Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. www.intelligentactuator.com

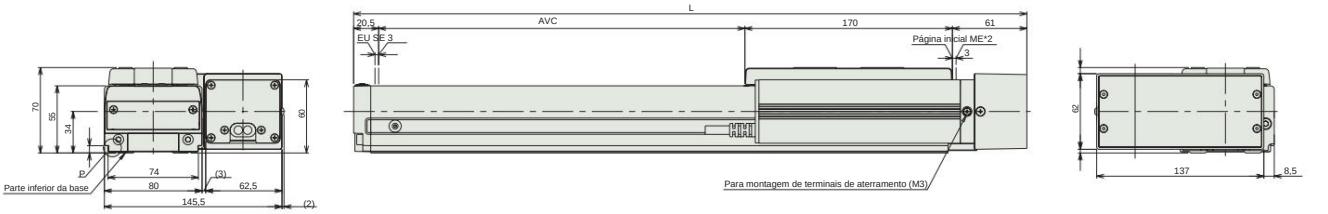
2D CAD 3D CAD

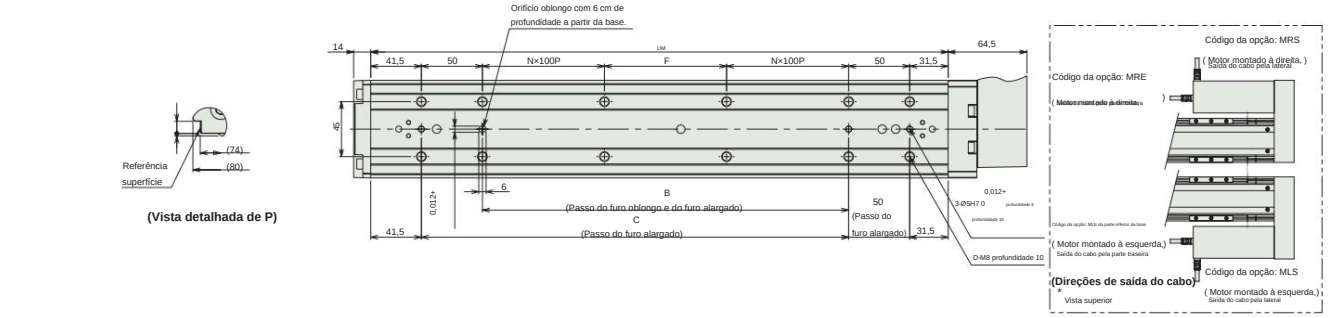
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois isso pode causar danos.
viajar até chegar ao Oriente Médio.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

* A posição de referência de deslocamento para o momento admissível é a mesma que a do tipo SS8C. (Consulte a pág. 40)







Dimensões e massa por traço

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1.000
L			301,5	351,5	401,5	451,5	501,5	551,5	601,5	651,5	701,5	751,5	801,5	851,5	901,5	951,5	1.001,5	1.051,5	1.101,5	1.151,5	1.201,5	1.251,5	1.073	1.123
UM			223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973		1.173		
B			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1.000
C			100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1.000	1.050
D			8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F 0			50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	
N 00011112222333344445																						
Massa	100W	Sem freio	6.0	6,5	7.1	7,6	8,2	8,7	9,3	9,8	10,4	10,9	11,5	12.0	12,6	13.1	13,7	14,2	14,8	15,3	15,9	16,4
		Com freio	6.3	6,8	7.4	7,9	8,5	9,0	9,6	10,1	10,7	11,2	11,8	12.3	12,9	13.4	14,0	14,5	15,1	15,6	16,2	16,7
	150W	Sem freio	6.1	6,6	7.2	7,7	8,3	8,8	9,4	9,9	10,5	11,0	11,6	12.1	12,7	13.2	13,8	14,3	14,9	15,4	16,0	16,5
		Com freio	6.4	6,9	7.5	8,0	8,6	9,1	9,7	10,2	10,8	11,3	11,9	12.4	13,0	13.5	14.1	14,6	15,2	15,7	16,3	16,8

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO para sala limpa RCACR-SA4C , tipo deslizante, largura do atuador 40 mm.

Servomotor de 24V, motor acoplado, base de alumínio

ÿModel
Especificação
Unid

RCACR — SA4C —
Série — Tipo —

Codificador: WA: Sem bateria absoluto

— 20 —
— Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável
20: Servomotor de 20 W
10 : 10 mm
5 : 5mm
2,5 : 2,5 mm
50 : 50mm
/
400 : 400 mm
(Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

controlador: A5: ACON-CB

Cabo (comprimento): N: Sem cabo; P: 1m; S: 3m; M: 5m; X: Comprimento especificado; R: Cabo do robô

— Opções: Consulte a tabela de opções abaixo.

*O controle não está incluído.

Opção de economia de energi

Horizontal | Vertical | Side | Ceiling

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Por favor, entre em contato para mais informações.
Informações sobre os locais de montagem.

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT — Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para avanço 2,5). Este é o limite superior da aceleração.

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima (kg) Horizontal	Carga útil máxima (kg) Vertical	Empuxo nominal (N)	AVC (mm)
RCACR-SA4C- 1 -20-10- 2 - 3 - 4 - 5	20	10	4	1	19,6	50~400 (A cada 50 mm)
RCACR-SA4C- 1 -20-5- 2 - 3 - 4 - 5		5	6	2,5	39,2	
RCACR-SA4C- 1 -20-2,5- 2 - 3 - 4 - 5		2,5	8	4,5	78,4	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCurso, Velocidade Máxima e Quantidade de Sucção

Liderar \ AVC	50~400 (A cada 50 mm)	Quantidade de sucção (Nÿ/min)
10	665	50
5	330	30
2,5	165	15

(Unidade para velocidade máxima: mm/s)

①Tipo de Encoder ⑦2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 73 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para obter detalhes sobre as opções.	-
Suporte para os pés	**FT**		-
sensor de verificação residencial	Encoder Middle		-
Economia de energia	**O**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Espaçador deslizante	**SS**		-
Conexão de vácuo no lado oposto	Aceitável Vácuo		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø8mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 6,90N•m, Mb: 9,90N•m, Mc: 17,0N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 3,29N•m, Mb: 4,71N•m, Mc: 8,07N•m
Limpeza	Classe 10 (Fed.Std.209D), equivalente à Classe 2.5 (Norma ISO 14644-1)
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 120 mm ou menos, Mb, Mc: 120 mm ou menos

(*) Considera uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

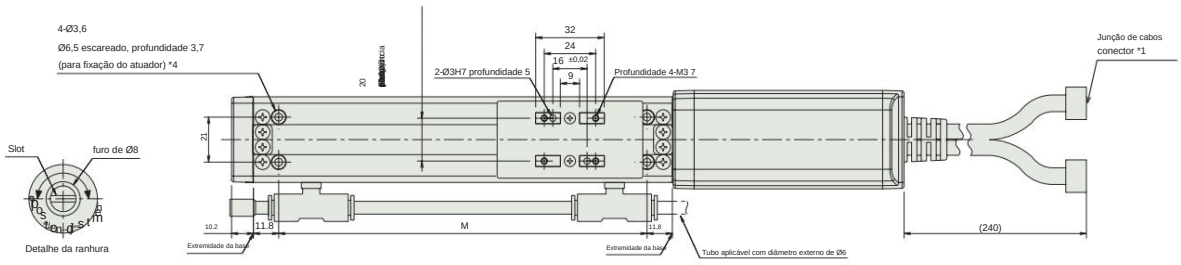
Dimensões

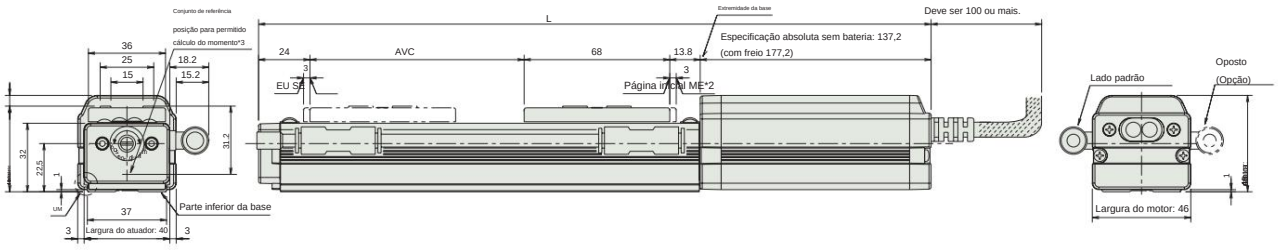
Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

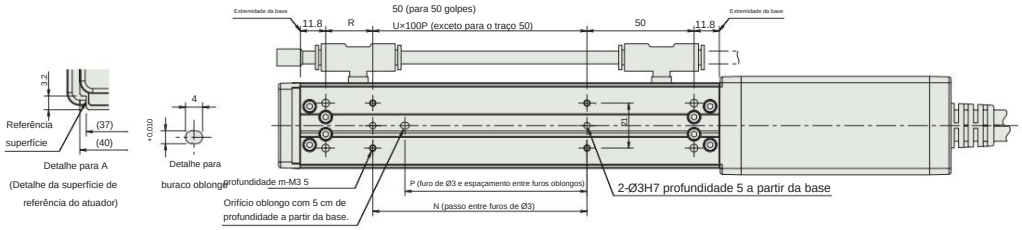
2D CAD 3D CAD

*1 Conecte os cabos do motor/encoder. Consulte a página 73 para obter detalhes sobre os cabos.
*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso
*3 Posição de referência utilizada no cálculo do momento admissível.

*4 Quando o atuador é montado utilizando apenas os orifícios de montagem na parte superior da base, a base pode ficar deformada, o que pode causar erros de deslizamento ou ruídos anormais. Ao utilizar os orifícios de montagem na parte superior da base, mantenha o comprimento do curso inferior a 200 mm.







ÿ**Dimensões e massa por curso** *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400
L	Sem bateria absoluto	Sem freio	293	343	393	443	493	543	593	643
		Com freio	333	383	433	483	533	583	633	683
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
EM			-	1	1	2	2	3	3	4
m			4	4	4	6	6	8	8	10
Massa (kg)			0,7	0,8	0,9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO para sala limpa RCACR-SA5C , tipo deslizante, largura do atuador 52 mm.

Servomotor de 24V, motor acoplado, base de alumínio

ÿModel
Especificação
Unid

RCACR — SA5C —
Série — Tipo —

— 20 —

Codificador
WA: Sem bateria absoluto

— Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável
20: Servomotor de 20 W
20 : 20mm
12 : 12mm
6 : 6mm
3 : 3mm
50 : 50mm
/
500 : 500 mm
(Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

controlador
A5: ACON-CB

Cabo
comprimento
N: Sem cabo
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X: Comprimento especificado
R Cabo do robô

— Opções
Consulte a tabela de opções abaixo.

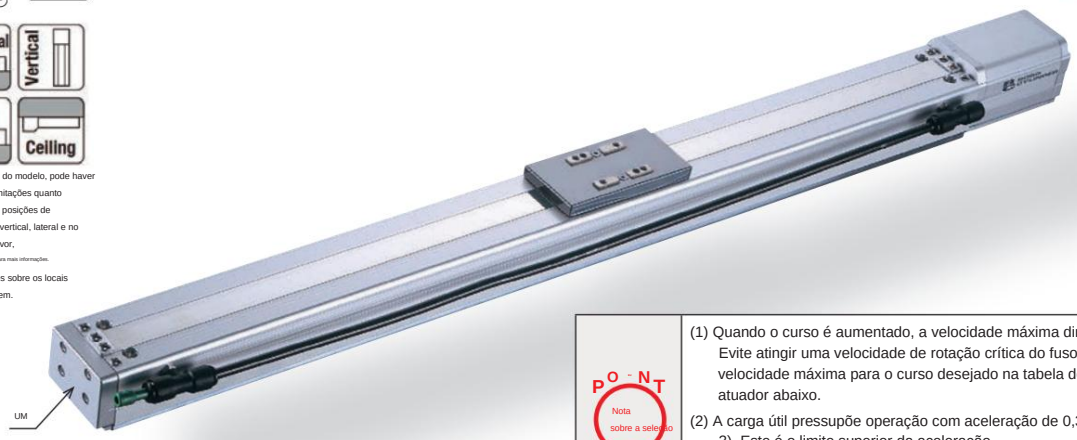
*O controle não está incluído.

Opção de economia de energi

Horizontal Vertical Side Ceiling

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Por favor, entre em contato para mais informações.

Informações sobre os locais de montagem.



* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o passo 3). Este é o limite superior da aceleração.

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCACR-SA5C-1 -20-20-2 - 3- 4-5	20	20	2	0,5	10.7	50~500 (A cada 50 mm)
RCACR-SA5C-1 -20-12-2 - 3- 4-5		12	4	1	16,7	
RCACR-SA5C-1 -20-6-2 - 3- 4-5		6	8	2	33,3	
RCACR-SA5C-1 -20-3-2 - 3- 4-5		3	12	4	65,7	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCurso, Velocidade Máxima e Quantidade de Sucção

Liderar \ AVC	50~450 (A cada 50 mm)	500 (mm)	Quantidade de sucção (N)/min)
20	1.300 <800>	1.300 <800>	80
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

Os valores entre colchetes < > são para uso vertical.
(Unidade para velocidade máxima: mm/s)

①Tipo de Encoder ⓘ2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 73 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para obter detalhes sobre as opções.	-
Suporte para os pés	**FT**		-
sensor de verificação residencial	Encoder Multi-		-
Economia de energia	**O**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Conexão de vácuo no lado oposto	Anodizado Cinza		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø10mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento (*1)	±0,02 mm [±0,03 mm]
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 18,6N•m, Mb: 26,6N•m, Mc: 47,5N•m
Momento dinâmico admissível (*2)	Ma: 5,81N•m, Mb: 8,30N•m, Mc: 14,8N•m
Limpeza	Classe 10 (Fed.Std.209D), equivalente à Classe 2.5 (Norma ISO 14644-1)
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 150 mm ou menos, Mb, Mc: 150 mm ou menos

(*1) O valor em [ ] aplica-se quando o passo é de 20 mm.

(*2) Assume uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional variará dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. www.intelligentactuator.com

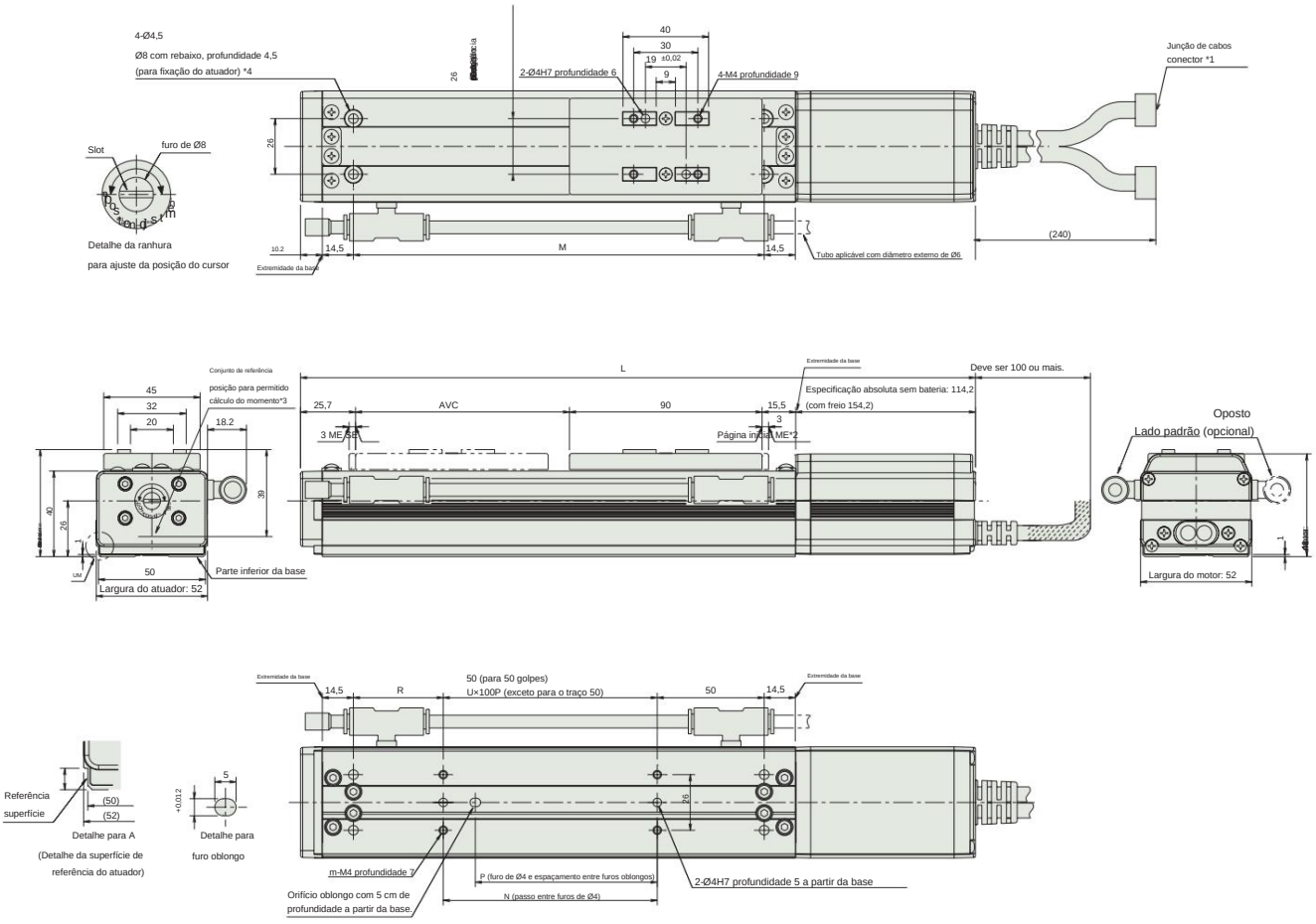
2D CAD 3D CAD

*1 Conecte os cabos do motor/encoder. Consulte a página 73 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência utilizada no cálculo do momento admissível.

*4 Quando o atuador é montado utilizando apenas os orifícios de montagem na parte superior da base, a base pode ficar deformada, o que pode causar erros de deslizamento ou ruídos anormais. Ao utilizar os orifícios de montagem na parte superior da base, mantenha o comprimento do curso inferior a 300 mm.



ÿDimensões e massa por curso *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	Sem bateria absoluto	Sem freio	295,4	345,4	395,4	445,4	495,4	545,4	595,4	645,4	695,4	745,4
		Com freio	335,4	385,4	435,4	485,4	535,4	585,4	635,4	685,4	735,4	785,4
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
EM			-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m			4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
Massa (kg)			1.3	1.4	1,5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO para sala limpa RCACR-SA6C , tipo deslizante, largura do atuador 58 mm.

Servomotor de 24V, motor acoplado, base de alumínio

ÿModel
Especificação
Unid

RCACR — SA6C —
Série — Tipo —

Codificador — 30 — Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável — controlador — Cabo — Opções

WA: Sem bateria absoluto

30: Servomotor de 30 W

20 : 20mm
12 : 12mm
6 : 6mm
3 : 3mm

50 : 50mm
/
600 : 600 mm
(Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

A5: ACON-CB

N: Sem cabo
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X: Comprimento especificado
R Cabo do robô

Consulte a tabela de opções abaixo.

*O controle não está incluído.

Opção de economia de energi

Horizontal
Vertical
Side
Ceiling

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Por favor, entre em contato para mais informações.

Informações sobre os locais de montagem.

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT — Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o passo 3). Este é o limite superior da aceleração.

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima (kg) Horizontal	Carga útil máxima (kg) Vertical	Empuxo nominal (N)	AVC (mm)
RCACR-SA6C-1 -30-20-2 - 3- 4-5	30	20	3	0,5	15,8	50~600 (A cada 50 mm)
RCACR-SA6C-1 -30-12-2 - 3- 4-5		12	6	1,5	24.2	
RCACR-SA6C-1 -30-6-2 - 3- 4-5		6	12	3	48,4	
RCACR-SA6C-1 -30-3-2 - 3- 4-5		3	18	6	96,8	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCurso, Velocidade Máxima e Quantidade de Sucção

Liderar \ AVC	50~450 (A cada 50 mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	Quantidade de sucção (Nÿ/min)
20	1.300 <800>		1.160 <800>	990 <800>	80
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

Os valores entre colchetes < > são para uso vertical.

(Unidade para velocidade máxima: mm/s)

①Tipo de Encoder / 2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 73 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para obter detalhes sobre as opções.	-
Suporte para os pés	**FT**		-
sensor de verificação residencial	Endereço Médio		-
Economia de energia	**O**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Conexão de vácuo no lado oposto	Anodizado Cinza		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø10mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento (*1)	±0,02 mm [±0,03 mm]
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 38,3N•m, Mb: 54,7N•m, Mc: 81,0N•m
Momento dinâmico admissível (*2)	Ma: 11,6N•m, Mb: 16,6N•m, Mc: 24,6N•m
Limpeza	Classe 10 (Fed.Std.209D), equivalente à Classe 2.5 (Norma ISO 14644-1)
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 220 mm ou menos, Mb, Mc: 220 mm ou menos

(*1) O valor em [ ] aplica-se quando o passo é de 20 mm.

(*2) Assume uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional variará dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

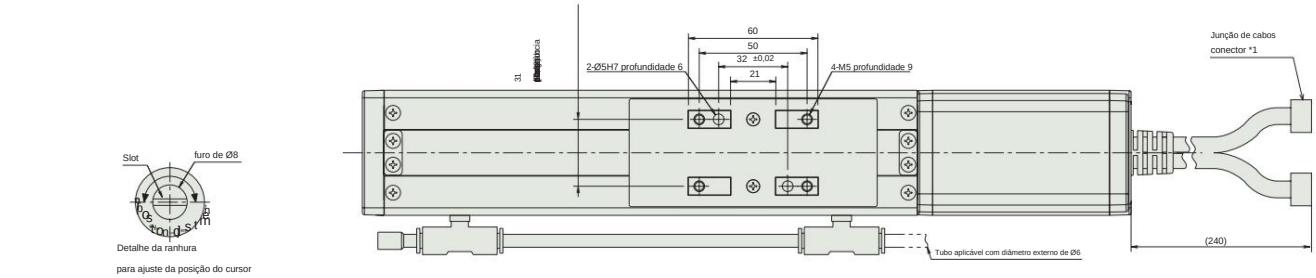
Machine Translated by Google

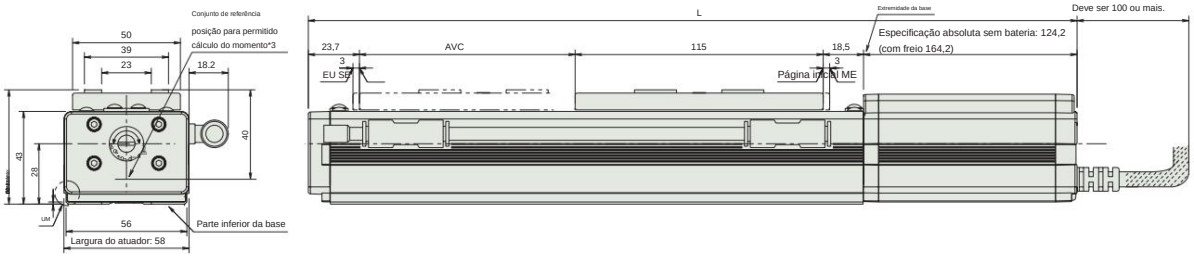
Dimensões

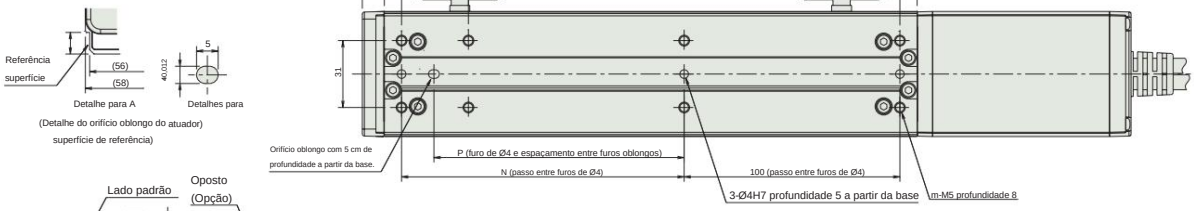
Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

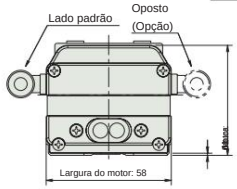
2D CAD 3D CAD

*1 Conecte os cabos do motor/encoder. Consulte a página 73 para obter detalhes sobre os cabos.
*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois irá viajar até atingir o ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso
*3 Posição de referência utilizada no cálculo do momento admissível.









Visão detalhada de X

ÿDimensões e massa por curso *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	Absolutamente sem bateria	Sem freio	331,4	381,4	431,4	481,4	531,4	581,4	631,4	681,4	731,4	781,4	831,4	881,4
		Com freio	371,4	421,4	471,4	521,4	571,4	621,4	671,4	721,4	771,4	821,4	871,4	921,4
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
EM			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
Massa (kg)			1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCS2CR-SA4C para sala limpa, tipo deslizante, largura do atuador 40 mm.

Servomotor de 200 V, motor acoplado, base de alumínio

ÿModel
Especificação
Unid

RCS2CR — SA4C —
Série — Tipo —

[ ] Codificador — 20 — [ ] — [ ] — [ ] controlador — [ ] Cabo — [ ]
— Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável — Opções

WA: Sem bateria absoluto

20: Servomotor de 20 W

10 : 10 mm
5 : 5mm
2,5 : 2,5 mm

50 : 50mm
/
400 : 400 mm
(Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

T2: SCON-CB

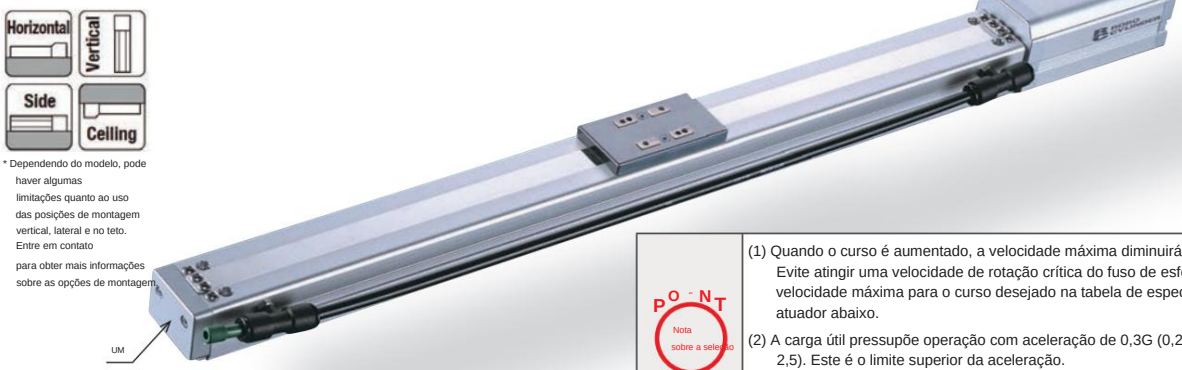
N: Sem cabo
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X
R
Comprimento especificado
Cabo do robô

Consulte a tabela de opções abaixo.

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.



* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para avanço 2,5). Este é o limite superior da aceleração.

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS2CR-SA4C-1 -20-10-2 -3- 4- 5	20	10	4	1	19,6	50~400 (A cada 50 mm)
RCS2CR-SA4C-1 -20-5-2 -3- 4- 5		5	6	2,5	39,2	
RCS2CR-SA4C-1 -20-2.5-2 -3- 4- 5		2,5	8	4,5	78,4	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCurso, Velocidade Máxima e Quantidade de Sucção

Liderar \ AVC	50~400 (A cada 50 mm)	Quantidade de sucção (Nÿ/min)
10	665	50
5	330	30
2,5	165	15

(Unidade para velocidade máxima: mm/s)

①Tipo de Encoder ⓘ2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão
	Tipo de codificador
	Absolutamente sem bateria
	DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

*** Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.**

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para o Detalhes das opções.	-
Marcação CE	**ESSE**		-
Suporte para os pés	**FT**		-
sensor de verificação residencial	Evolve Mídia		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Espaçador deslizante	**SS**		-
Conexão de vácuo no lado oposto	Anodizado Cinza		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø8mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 6,90N•m, Mb: 9,90N•m, Mc: 17,0N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 3,29N•m, Mb: 4,71N•m, Mc: 8,07N•m
Limpeza	Classe 10 (Fed.Std.209D), equivalente à Classe 2.5 (Norma ISO 14644-1)
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 120 mm ou menos, Mb, Mc: 120 mm ou menos

(*) Considera uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. www.intelligentactuator.com

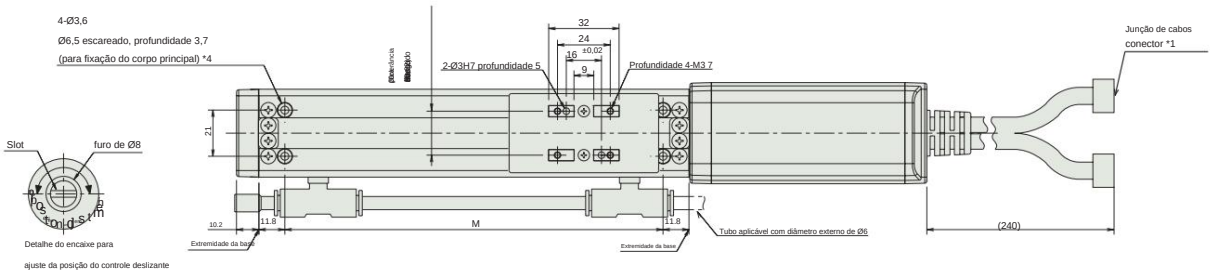
2D CAD 3D CAD

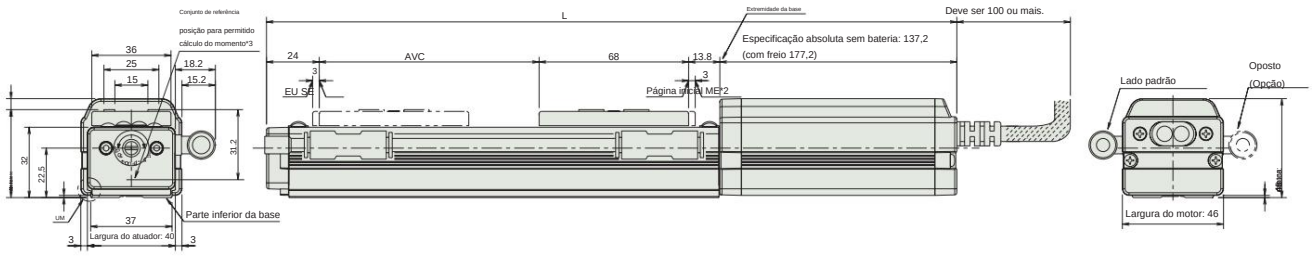
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

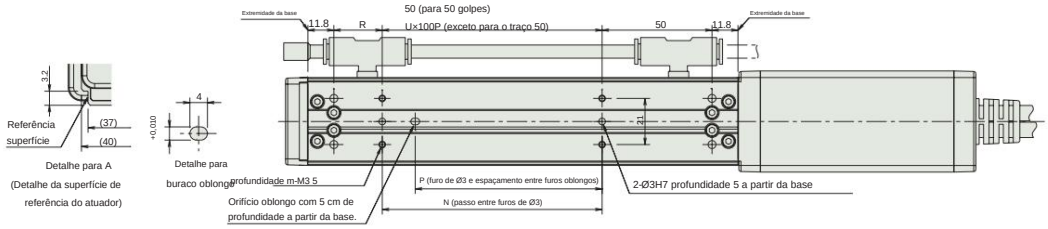
*2 Quando o cursor estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois ele continuará se movendo até... chega ao ME.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência utilizada no cálculo do momento admissível.

*4 Quando o atuador é montado utilizando apenas os orifícios de montagem na parte superior da base, a base pode ficar deformada, o que pode causar erros de deslizamento ou ruídos anormais. Ao utilizar os orifícios de montagem na parte superior da base, mantenha o comprimento do curso inferior a 200 mm.







ÿDimensões e massa por curso *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400
L	Sem bateria absoluto	Sem freio	293	343	393	443	493	543	593	643
		Com freio	333	383	433	483	533	583	633	683
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
EM			-	1	1	2	2	3	3	4
m			4	4	4	6	6	8	8	10
Massa (kg)			0,7	0,8	0,9	1	1.1	1.2	1.3	1.4

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCS2CR-SA5C para sala limpa, tipo deslizante, largura do atuador 52 mm.

Servomotor de 200 V, motor acoplado, base de alumínio

ÿModel
Especificação Unid

RCS2CR — SA5C —
Série — Tipo —

[ ] Codificador — 20 — [ ] — [ ] — [ ] controlador — [ ] Cabo comprimento — [ ]
— Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável — Opções

WA: Sem bateria absoluto

20: Servomotor de 20 W
20 : 20mm
12 : 12mm
6 : 6mm
3 : 3mm

50 : 50mm
/
500 : 500 mm
(Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

T2: SCON-CB

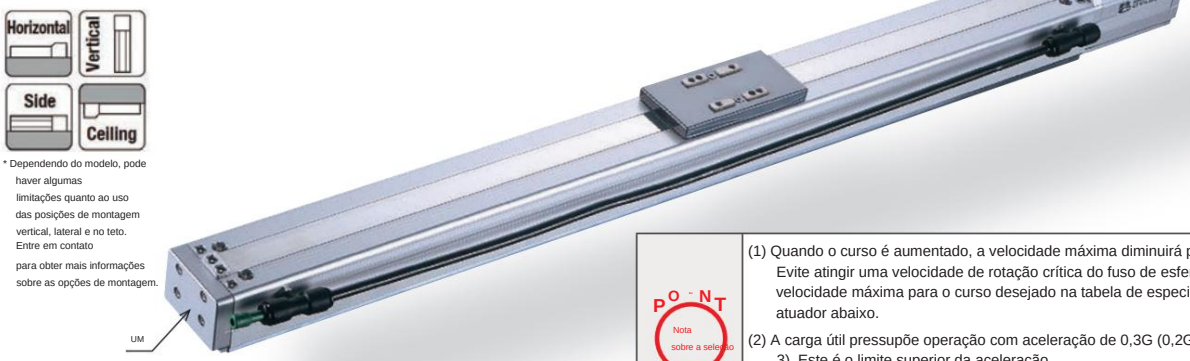
N: Sem cabo
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X
R
Comprimento especificado Cabo do robô

Consulte a tabela de opções abaixo.

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.



* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT
Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o passo 3). Este é o limite superior da aceleração.

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS2CR-SA5C- 1 -20-20-2 - 3 - 4 - 5	20	20	2	0,5	10.7	50~500 (A cada 50 mm)
RCS2CR-SA5C- 1 -20-12-2 - 3 - 4 - 5		12	4	1	16,7	
RCS2CR-SA5C- 1 -20-6-2 - 3 - 4 - 5		6	8	2	33,3	
RCS2CR-SA5C- 1 -20-3-2 - 3 - 4 - 5		3	12	4	65,7	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCurso, Velocidade Máxima e Quantidade de Sucção

Liderar \ AVC	50~450 (A cada 50 mm)	500 (mm)	Quantidade de sucção (Nÿ/min)
20	1.300 <800>	1.300 <800>	80
12	800	760	50
6	400	380	30
3	200	190	15

Os valores entre colchetes < > são para uso vertical.
(Unidade para velocidade máxima: mm/s)

①Tipo de Encoder ⓘ2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão
	Tipo de codificador
	Absolutamente sem bateria
	DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para o detalhes do opções.	-
Marcação CE	ESSE		-
Suporte para os pés	**FT**		-
sensor de verificação residencial	Encoder Módulo		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Conexão de vácuo no lado oposto	Vacuum Cover		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø10mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 18,6N•m, Mb: 26,6N•m, Mc: 47,5N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 5,81N•m, Mb: 8,30N•m, Mc: 14,8N•m
Limpeza	Classe 10 (Fed.Std.209D), equivalente à Classe 2.5 (Norma ISO 14644-1)
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 150 mm ou menos, Mb, Mc: 150 mm ou menos

(*) Considera uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD 3D CAD

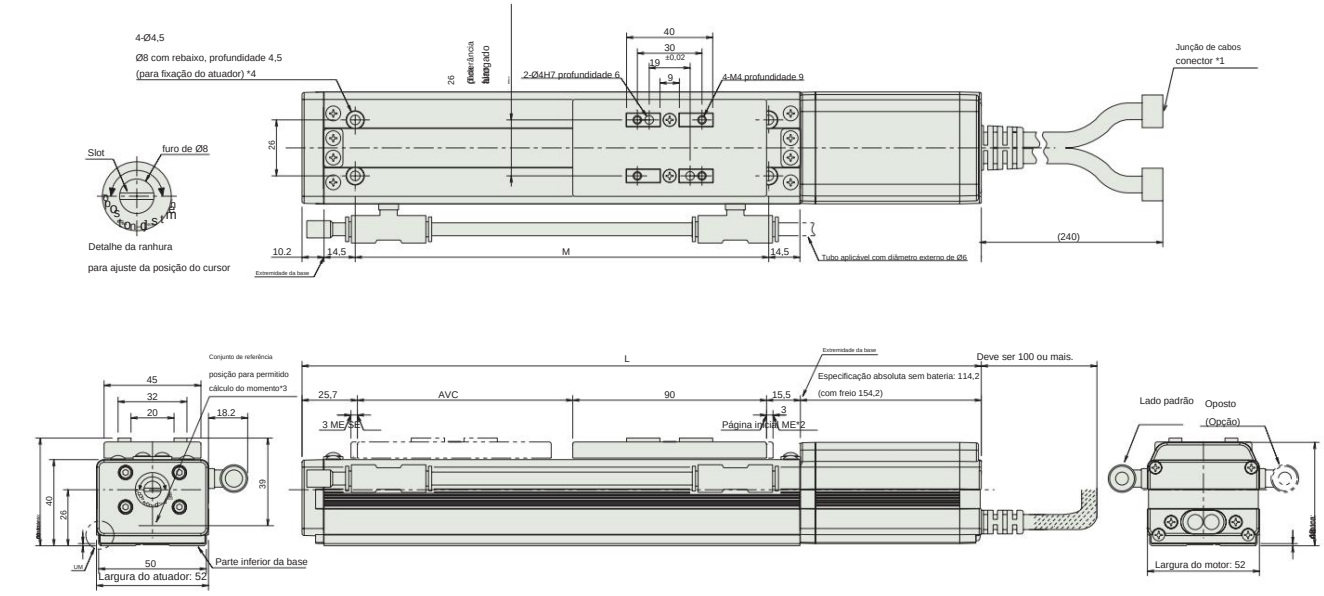
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

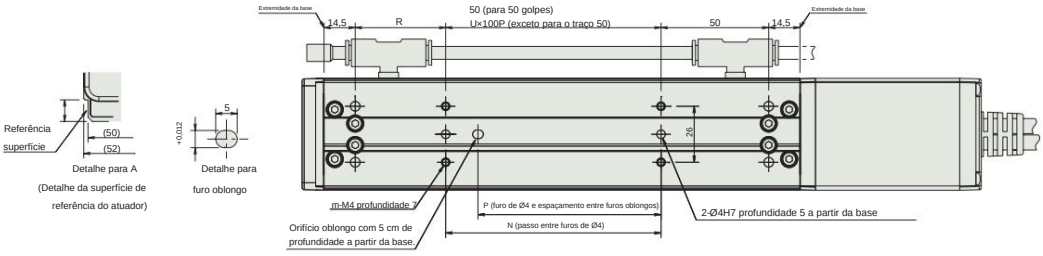
*2 Quando o cursor estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois ele continuará se movendo até... chega ao ME.

ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência utilizada no cálculo do momento admissível.

*4 Quando o atuador é montado utilizando apenas os orifícios de montagem na parte superior da base, a base pode ficar deformada, o que pode causar erros de deslizamento ou ruídos anormais. Ao utilizar os orifícios de montagem na parte superior da base, mantenha o comprimento do curso inferior a 300 mm.





ÿ**Dimensões e massa por curso** *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	Sem bateria absoluto	Sem freio	295,4	345,4	395,4	445,4	495,4	545,4	595,4	645,4	695,4	745,4
		Com freio	335,4	385,4	435,4	485,4	535,4	585,4	635,4	685,4	735,4	785,4
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
DM			-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m			4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
Massa (kg)			1.3	1.4	1,5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO para sala limpa RCS2CR-SA6C , tipo deslizante, largura do atuador 58 mm.

Servomotor de 200 V, motor acoplado, base de alumínio

ÿModel

Especificação Unid

RCS2CR — SA6C —

Série — Tipo —

Codificador

WA: Sem bateria absoluto

— 30 —

— Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável

30: Servomotor de 30 W

20 : 20mm
12 : 12mm
6 : 6mm
3 : 3mm

50 : 50mm
/
600 : 600 mm
(Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

controlador

T2: SCON-CB

Cabo

comprimento

N: Sem cabo
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X
R
Comprimento especificado
Cabo do robô

— Opções

Consulte a tabela de opções abaixo.

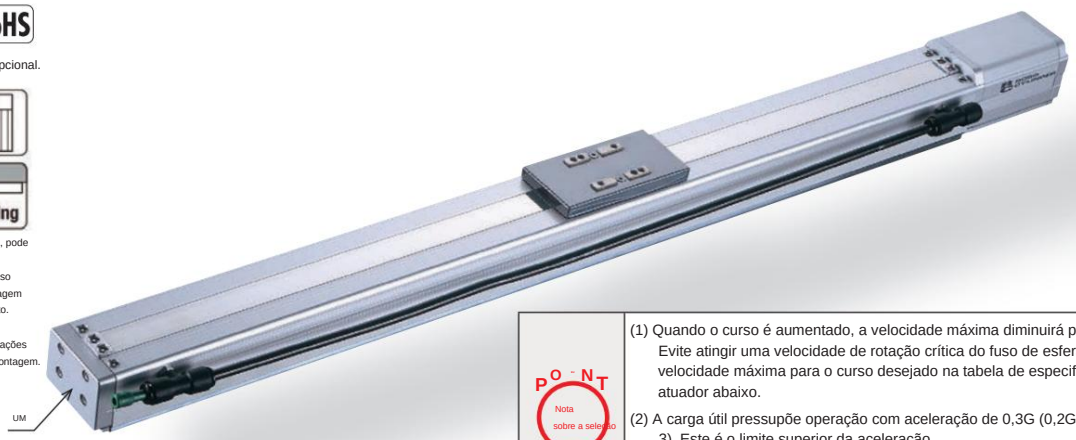
*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.

Horizontal Vertical Side Ceiling

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.



* Este produto está equipado com uma ranhura para ajuste da posição do cursor (consulte o desenho dimensional na página à direita), indicada como A na figura acima.

POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o passo 3). Este é o limite superior da aceleração.

(3) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS2CR-SA6C-1 -30-20-2 -3- 4- 5	30	20	3	0,5	15,8	50~600 (A cada 50 mm)
RCS2CR-SA6C-1 -30-12-2 -3- 4- 5		12	6	1,5	24.2	
RCS2CR-SA6C-1 -30-6-2 -3- 4- 5		6	12	3	48,4	
RCS2CR-SA6C-1 -30-3-2 -3- 4- 5		3	18	6	96,8	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCurso, Velocidade Máxima e Quantidade de Sucção

Liderar \ AVC	50~450 (A cada 50 mm)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)	Quantidade de sucção (Nÿ/min)
20	1.300 <800>		1.160 <800>	990 <800>	80
12	800	760	640	540	50
6	400	380	320	270	30
3	200	190	160	135	15

Os valores entre colchetes < > são para uso vertical.

(Unidade para velocidade máxima: mm/s)

①Tipo de Encoder ②Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — DE
50	-
100	-
150	-
200	-
250	-
300	-
350	-
400	-
450	-
500	-
550	-
600	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

*** Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.**

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio	**B**	Consulte o nosso site para o detalhes do opções.	-
Marcação CE	**ESSE**		-
Suporte para os pés	**FT**		-
sensor de verificação residencial	Enviar-Middle		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Conexão de vácuo no lado oposto	Anfitrião Virtual		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø10mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 38,3N•m, Mb: 54,7N•m, Mc: 81,0N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 11,6N•m, Mb: 16,6N•m, Mc: 24,6N•m
Limpeza	Classe 10 (Fed.Std.209D), equivalente à Classe 2.5 (Norma ISO 14644-1)
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 220 mm ou menos, Mb, Mc: 220 mm ou menos

(*) Considera uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

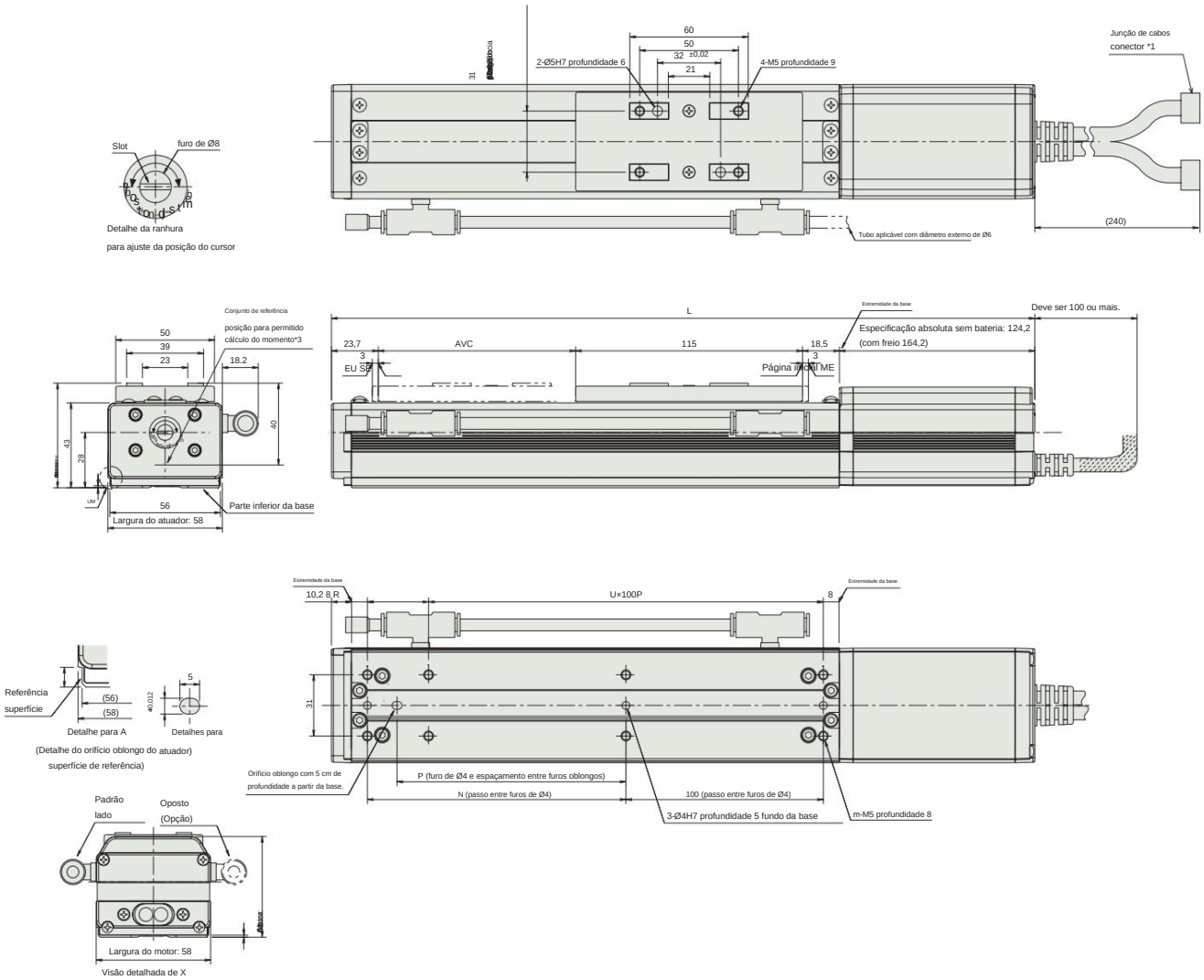
2D CAD 3D CAD

*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o cursor estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois ele continuará se movendo até... chega ao ME.

ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência utilizada no cálculo do momento admissível.



ÿDimensões e massa por curso *Os modelos equipados com freio são 0,3 kg mais pesados.

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	Absolutamente sem bateria	Sem freio	331,4	381,4	431,4	481,4	531,4	581,4	631,4	681,4	731,4	781,4	831,4	881,4
		Com freio	371,4	421,4	471,4	521,4	571,4	621,4	671,4	721,4	771,4	821,4	871,4	921,4
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
EM			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
Massa (kg)			1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.2	3.4	3.6

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCS2CR-SA7C para sala limpa, tipo deslizante, largura do atuador 73 mm.

Servomotor de 200 V, motor acoplado, base de alumínio

ÿModel

Especificação Unid

RCS2CR — SA7C —

Série — Tipo —

Codificador
WA: Sem bateria absoluto

— 60 —

— Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável
60: Servomotor de 60 W
16 : 16mm
8 : 8mm
4 : 4mm
50 : 50mm
/
800 : 800 mm
(Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

controlador
T2: SCON-CB

Cabo
comprimento
N: Sem cabo
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X
R
Comprimento especificado
Cabo do robô

— Opções
Consulte a tabela de opções abaixo.

*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.

Horizontal Vertical Side Ceiling

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.

POINT
Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com aceleração de 0,3G (0,2G para o líder 4). Este é o limite superior da aceleração.

(3) O produto está em conformidade com a Classe de Limpeza 10 quando utilizado em Orientação horizontal. Pode não estar em conformidade com a Classe 10 em orientações laterais ou verticais.

(4) Consulte nosso site para obter mais informações sobre o movimento de empurrar. operação.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS2CR-SA7C-1 -60-16-2 -3- 4- 5	60	16	12	3	63,8	50~800 (A cada 50 mm)
RCS2CR-SA7C-1 -60-8-2 - 3- 4- 5		8	25	6	127,5	
RCS2CR-SA7C-1 -60-4-2 - 3- 4- 5		4	40	12	255,0	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCurso, Velocidade Máxima e Quantidade de Sucção

AVC / Liderar	50~600 (A cada 50 mm)	~700 (mm)	~800 (mm)	Quantidade de sucção (Nÿ/min)
16	800	640	480	50
8	400	320	240	30
4	200	160	120	10

(Unidade para velocidade máxima: mm/s)

①Tipo de Encoder ⓘ2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão
	Tipo de codificador
	Absolutamente sem bateria
	DE
50/100	-
150/200	-
250/300	-
350/400	-
450/500	-
550/600	-
650/700	-
750/800	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

*** Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.**

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Freio (Saída do cabo até o final)	**SER**	Consulte o nosso site para o detalhes do opções.	-
Freio (Saída do cabo para o lado esquerdo)	**BL**		-
Freio (Saída do cabo para o lado direito)	**BR**		-
Marcação CE	**ESSE**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Conexão de vácuo no lado oposto	Realizado Vrac		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø12mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 50,4N•m, Mb: 71,9N•m, Mc: 138,0N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 20,7N•m, Mb: 29,6N•m, Mc: 56,7N•m
Limpeza	Classe 10 (Fed.Std.209D), equivalente à Classe 2.5 (Norma ISO 14644-1)
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 230 mm ou menos, Mb, Mc: 230 mm ou menos

(*) Considera uma vida útil nominal padrão de 5.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

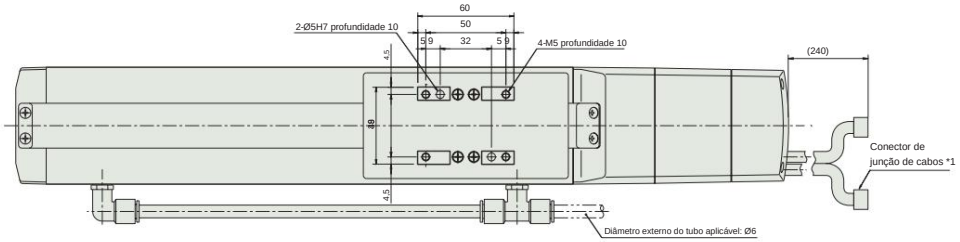
Machine Translated by Google

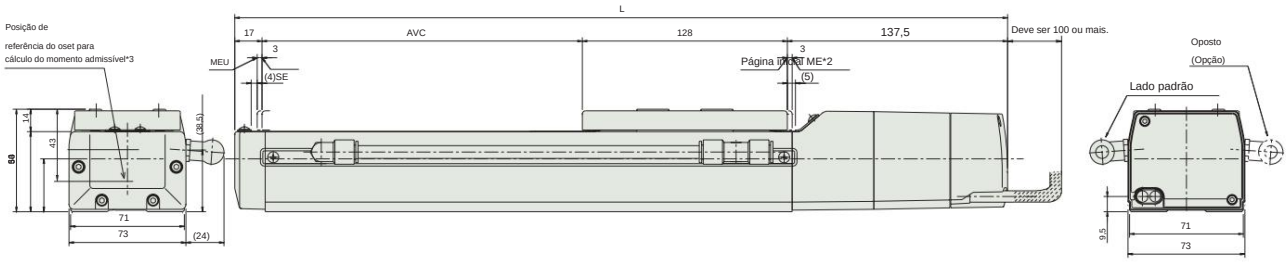
Dimensões

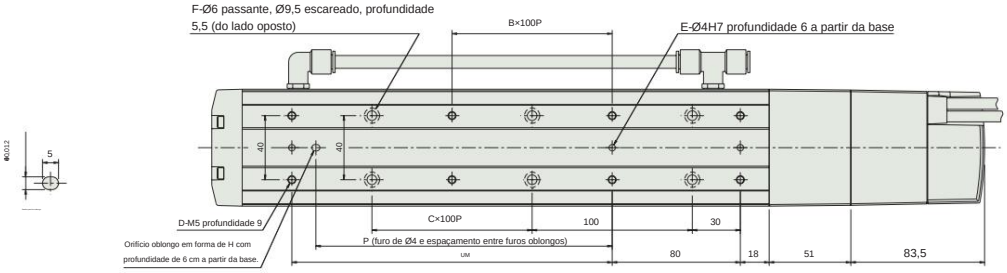
Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD 3D CAD

* Se a especificação da extremidade sem motor (NM) for selecionada, a dimensão do lado do motor (a distância até a posição inicial a partir de ME) e a do lado frontal serão invertidas.

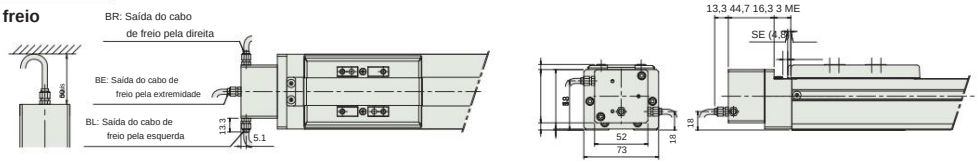






Dimensões da peça do freio

* Os modelos equipados com freio são 43 mm mais compridos (56,3 mm mais compridos para saída de cabo lateral) e 0,6 kg mais pesados.



*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o cursor estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois ele continuará se movendo até atingir o ME.

ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade de curso As dimensões entre parênteses ( ) são de referência.

*3 Posição de referência utilizada no cálculo do momento admissível.

Dimensões e massa por traço

AVC	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	332,5	382,5	432,5	482,5	532,5	582,5	632,5	682,5	732,5	782,5	832,5	882,5	932,5	982,5	1.032,5	1.082,5
UM	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600	600	700	700	800
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
H	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
P	0	85	85	185	185	285	285	385	385	485	485	585	585	685	685	785
Massa (kg)	2.6	2.8	3.0	3.2	3,5	3.7	3.9	4.1	4.4	4.6	4,8	5.0	5.3	5,5	5.7	5.9

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCS3CR-SA8C para sala limpa, tipo deslizante, largura do atuador 80 mm.

Servomotor de 200 V, motor acoplado, base de alumínio

ÿModel

Especificação Unid

RCS3CR — SA8C —

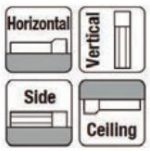
Série — Tipo —

Codificador	Tipo de motor	Eletrodo	Curso	Tipo aplicável	controlador	Cabo (comprimento)	Opções
WA: Sem bateria absoluto	100: Servomotor 100W 150: Servomotor 150W	30 : 30mm 20 : 20mm 10 : 10 mm 5 : 5mm	50 : 50mm ı 1100 : 1.100 mm (Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)	T2: SCON-CB	N: Sem cabo P: 1m S: 3m M: 5m X R um código de comprimento para indicar o seu cabo de robô.	Consulte a tabela de opções abaixo. * Por favor, especifique Direção desejada para a saída do cabo.	

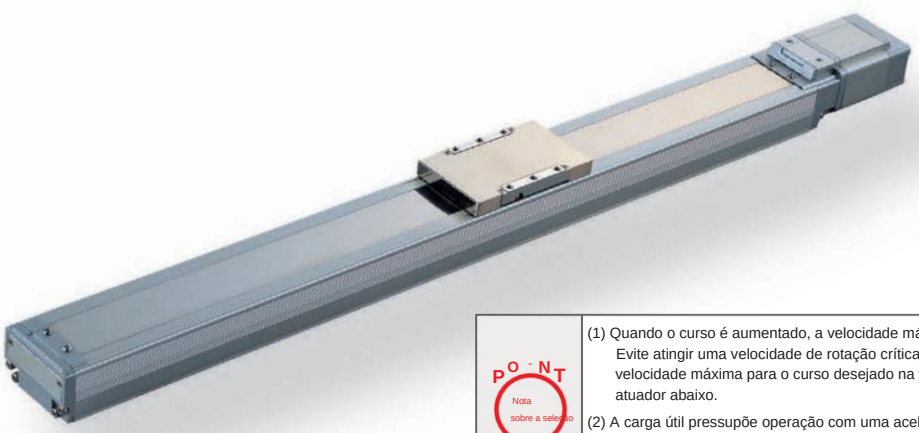
*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.



* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.



POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com uma aceleração de 0,3G (0,2G para chumbo 5) para uso horizontal e 0,2G para uso vertical.

(3) A carga útil diminui quando a aceleração é aumentada.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS3CR-SA8C-1 -100-30-2 -3- 4- 5	100	30	8	2	56,6	50~1.100 (A cada 50 mm)
RCS3CR-SA8C-1 -100-20-2 -3- 4- 5		20	20	4	84,9	
RCS3CR-SA8C-1 -100-10-2 -3- 4- 5		10	40	8	169,8	
RCS3CR-SA8C-1 -100-5-2 -3- 4- 5		5	80	16	339,7	
RCS3CR-SA8C-1 -150-30-2 -3- 4- 5	150	30	12	3	85,1	
RCS3CR-SA8C-1 -150-20-2 -3- 4- 5		20	30	6	127,6	
RCS3CR-SA8C-1 -150-10-2 -3- 4- 5		10	60	12	255,3	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCurso, Velocidade Máxima e Quantidade de Sucção

AVC / Liderar	50~650 (A cada 50 mm)	700	750	800	850	900	950	1.000	1.050	1.100			Quantidade de sucção (Nÿ/min)
30	1.800	1.510	1.340	1.190	1.070	960	870	790	720	660			130 (160) (*)
20	1.200	1.010	890	790	710	640	580	530	480	440	110		
10	600	500	440	390	350	320	290	260	240	220	60		
5	300	250	220	190	170	160	140	130	120	110	30		

(Unidade para velocidade máxima: mm/s)

(*) 130 Nÿ/min se a velocidade for de 1.500 mm/s ou inferior, ou 160 Nÿ/min se a velocidade exceder 1.500 mm/s.

①Tipo de Encoder / 2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão Tipo de codificador Absolutamente sem bateria Potência do motor 100W	150W
50/100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1.000	-	-
1.050/1.100	-	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Os cabos saem pela parte traseira esquerda.	**A1E**	Consulte o nosso site para o Detalhes das opções.	-
Os cabos saem pelo lado esquerdo.	**A1S**		-
Os cabos saem pela parte traseira direita.	**A3E**		-
Os cabos saem pelo lado direito.	**A3S**		-
Freio	**B**		-
Marcação CE	**ESSE**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Especificação da junta de sucção em forma de L	**VL**		-
Sem junta de sucção	**VN**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø16mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Alumínio com tratamento de aluminita branca
Momento estático admissível	Ma: 113,5N•m, Mb: 177N•m, Mc: 266N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 26,9N•m, Mb: 38,4N•m, Mc: 63,1N•m
Limpeza	Classe 10 (Fed.Std.209D), equivalente à Classe 2.5 (Norma ISO 14644-1)
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 390 mm ou menos, Mb, Mc: 390 mm ou menos

(*) Considera uma vida útil nominal padrão de 10.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

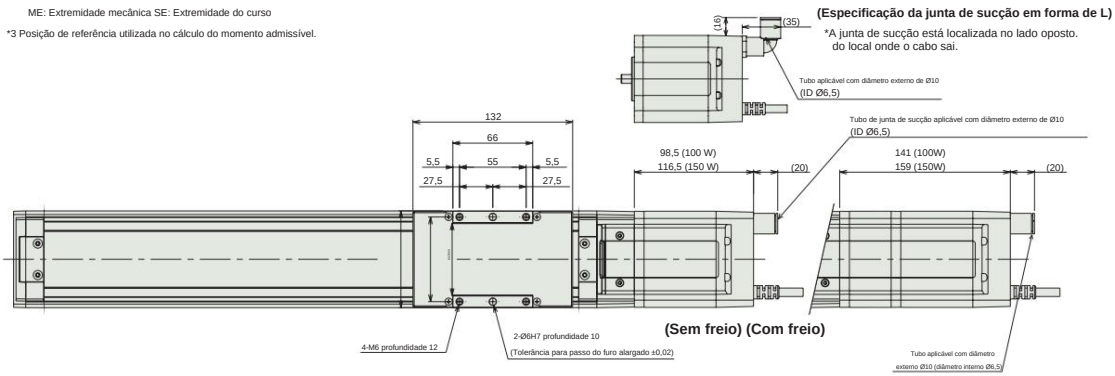
Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. www.intelligentactuator.com

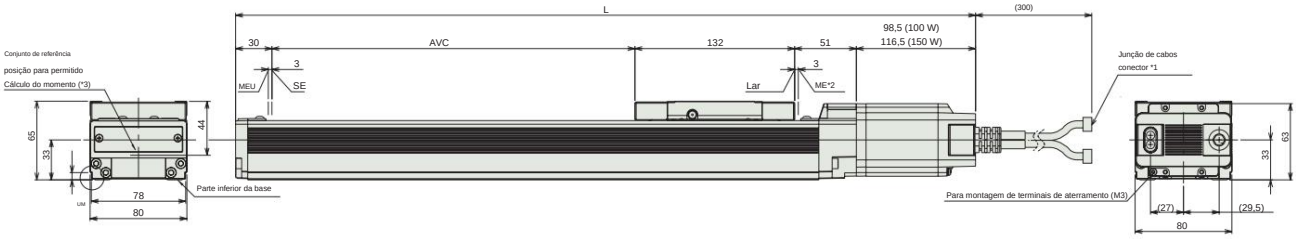
2D CAD 3D CAD

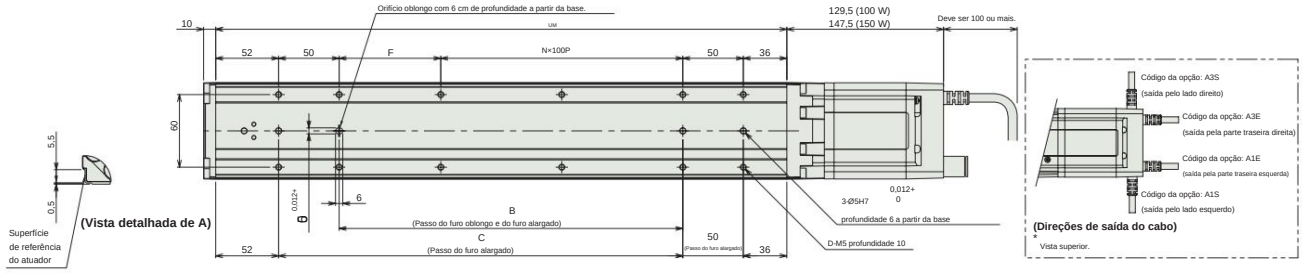
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois isso pode causar danos.
viajar até chegar ao Oriente Médio.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência utilizada no cálculo do momento admissível.







Dimensões e massa por traço

Curso			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1.000	1.050	1.100
L	100W	sem freio 361,5 Com		411,5	461,5	511,5	561,5	611,5	661,5	711,5	761,5	811,5	861,5	911,5	961,5	1.011,5	1.061,5	1.111,5	1.161,5	1.211,5	1.261,5	1.311,5	1.361,5	1.411,5
		freio Sem	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1.004	1.054	1.104	1.154	1.204	1.254	1.304	1.354	1.404	
	150W	freio 379,5 Com freio		429,5	479,5	529,5	579,5	629,5	679,5	729,5	779,5	829,5	879,5	929,5	979,5	1.029,5	1.079,5	1.129,5	1.179,5	1.229,5	1.279,5	1.329,5	1.379,5	1.429,5
			422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1.022	1.072	1.122	1.172	1.222	1.272	1.322	1.372	1.422	
UM			222	272	322	372	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872	922	972	1.022	1.072	1.122	1.172	1.222	1.272
B			34	84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1.034	1.084
C			84	134	184	234	284	334	384	434	484	534	584	634	684	734	784	834	884	934	984	1.034	1.084	1.134
D			8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
F			34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84	34	84
N			0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
Massa	100W	Sem freio	2,8	3.1	3,4	3,7	4,0	4,3	4,6	4,9	5,2	5,5	5,8	6,1	6,4	6,7	7,0	7,3	7,6	7,9	8,2	8,5	8,8	9,1
		Com freio	3,2	3.5	3,8	4,1	4,4	4,7	5,0	5,3	5,6	5,9	6,2	6,5	6,8	7,1	7,4	7,7	8,0	8,3	8,6	8,9	9,2	9,5
	150W	Sem freio	2,9	3.2	3,5	3,8	4,1	4,4	4,7	5,0	5,3	5,6	5,9	6,2	6,5	6,8	7,1	7,4	7,7	8,0	8,3	8,6	8,9	9,2
		Com freio	3,4	3.7	4,0	4,3	4,6	4,9	5,2	5,5	5,8	6,1	6,4	6,7	7,0	7,3	7,6	7,9	8,2	8,5	8,8	9,1	9,4	9,7

Machine Translated by Google

Cilindro ROBO RCS3CR-SS8C para sala limpa, tipo deslizante, largura do atuador 80 mm.

Servomotor de 200 V, motor acoplado, base de aço

ÿModel

Especificação Unid

RCS3CR — SS8C —

Série — Tipo —

Codificador — Tipo de motor — Eletrodo — Curso — Tipo aplicável — controlador — Cabo — Opções

WA: Sem bateria absoluto

100: Servomotor 100W
150: Servomotor 150W

30 : 30mm
20 : 20mm
10 : 10 mm
5 : 5mm

50 : 50mm
/
1000 : 1.000 mm
(Pode ser ajustado em incrementos de 50 mm)

T2: SCON-CB

N: Sem cabo
P: 1m
S: 3m
M: 5m
X
R
um código de comprimento para indicar o seu cabo de robô.

Consulte a tabela de opções abaixo.
* Por favor, especifique Direção desejada para a saída do cabo.

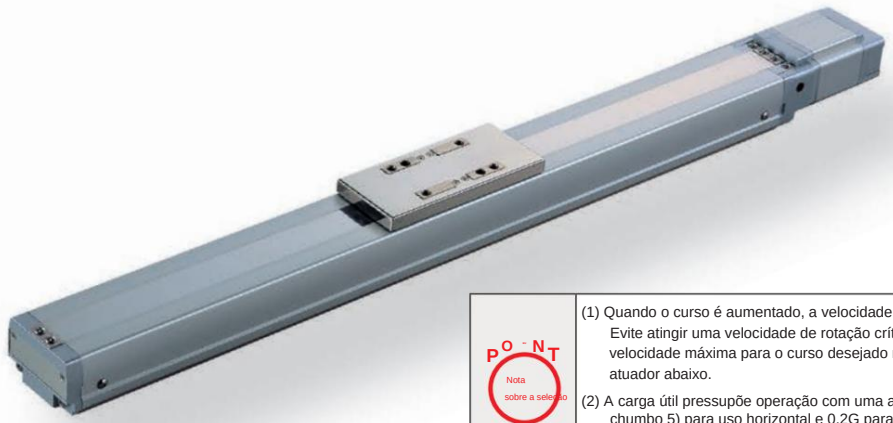
*O controle não está incluído.

CE RoHS

* A marcação CE é opcional.

Horizontal Vertical Side Ceiling

* Dependendo do modelo, pode haver algumas limitações quanto ao uso das posições de montagem vertical, lateral e no teto. Entre em contato para obter mais informações sobre as opções de montagem.



POINT Nota sobre a seleção

(1) Quando o curso é aumentado, a velocidade máxima diminuirá para Evite atingir uma velocidade de rotação crítica do fuso de esferas. Confirme a velocidade máxima para o curso desejado na tabela de especificações do atuador abaixo.

(2) A carga útil pressupõe operação com uma aceleração de 0,3G (0,2G para chumbo 5) para uso horizontal e 0,2G para uso vertical.

(3) A carga útil diminui quando a aceleração é aumentada.

Especificações do atuador

ÿLíder e Carga Útil

Número do modelo	Motor (EM)	Liderar (mm)	Carga útil máxima Empuxo nominal Horizontal (kg)	Vertical (kg)	(N)	AVC (mm)
RCS3CR-SS8C-1 -100-30-2 -3- 4- 5	100	30	8	2	56,6	50~1.000 (A cada 50 mm)
RCS3CR-SS8C-1 -100-20-2 -3- 4- 5		20	20	4	84,9	
RCS3CR-SS8C-1 -100-10-2 -3- 4- 5		10	40	8	169,8	
RCS3CR-SS8C-1 -100-5-2 -3- 4- 5		5	80	16	339,7	
RCS3CR-SS8C-1 -150-30-2 -3- 4- 5	150	30	12	3	85,1	
RCS3CR-SS8C-1 -150-20-2 -3- 4- 5		20	30	6	127,6	
RCS3CR-SS8C-1 -150-10-2 -3- 4- 5		10	60	12	255,3	

Legenda: 1 Tipo de encoder 2 Curso 3 Controlador aplicável 4 Comprimento do cabo 5 Opções

ÿCurso, Velocidade Máxima e Quantidade de Sucção

Liderar \ AVC (A cada 50 mm)	50~600	650	700	750	800	850	900	950	1.000			Quantidade de sucção (Nÿ/min)
30	1.800	1.660	1.460	1.295	1.155	1.035	935	850	775			160 (190) (*)
20	1.200	1.105	970	860	770	690	625	565	515	120		
10	600	550	485	430	385	345	310	280	255	80		
5	300	275	240	215	190	170	150	140	125	30		

(Unidade para velocidade máxima: mm/s)

(*) 160 Nÿ/min se a velocidade for de 1.500 mm/s ou inferior, ou 190 Nÿ/min se a velocidade exceder 1.500 mm/s.

①Tipo de Encoder ⓘ2 Cursos

Curso (mm)	Preço padrão — Tipo de codificador — Absolutamente sem bateria — Potência do motor: 100W	150W
50/100	-	-
150/200	-	-
250/300	-	-
350/400	-	-
450/500	-	-
550/600	-	-
650/700	-	-
750/800	-	-
850/900	-	-
950/1.000	-	-

④Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão
Tipo padrão	**P** (1m)	-
	S (3m)	-
	M (5m)	-
Comprimento especial	**X06** (6m) ~ **X10** (10m)	-
	X11 (11m) ~ **X15** (15m)	-
	X16 (16m) ~ **X20** (20m)	-
Cabo do robô	**R01** (1m) ~ **R03** (3m)	-
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)	-
	R06 (6m) ~ **R10** (10m)	-
	R11 (11m) ~ **R15** (15m)	-
	R16 (16m) ~ **R20** (20m)	-

*Consulte a página 84 para obter informações sobre os cabos de manutenção.

⑤opções

*** Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.**

Nome	Código de opção	Página de referência	Preço padrão
Os cabos saem pela parte traseira esquerda.	**A1E**	Consulte o nosso site para o detalhes do opções.	-
Os cabos saem pelo lado esquerdo.	**A1S**		-
Os cabos saem pela parte traseira direita.	**A3E**		-
Os cabos saem pelo lado direito.	**A3S**		-
Freio	**B**		-
Marcação CE	**ESSE**		-
Especificação da extremidade não motorizada	**NM**		-
Especificação da junta de sucção em forma de L	**VL**		-

Especificações do atuador

Item	Descrição
Sistema de acionamento	Fuso de esferas Ø16mm, laminado C10
Repetibilidade de posicionamento	±0,02 mm
Movimento perdido	0,1 mm ou menos
Base	Material: Aço liga especial
Momento estático admissível	Ma: 198,9N•m, Mb: 198,9N•m, Mc: 416,7N•m
Momento dinâmico admissível (*)	Ma: 43,4N•m, Mb: 43,4N•m, Mc: 90,9N•m
Limpeza	Classe 10 (Fed.Std.209D), equivalente à Classe 2.5 (Norma ISO 14644-1)
Temperatura ambiente de operação, umidade	0 a 40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)

•Referência para comprimento de carga em balanço/Ma: 450 mm ou menos, Mb, Mc: 450 mm ou menos

(*) Considera uma vida útil nominal padrão de 10.000 km. A vida útil operacional pode variar dependendo das condições de operação e instalação.

Consulte nosso site para obter mais informações sobre a vida útil dos produtos, as direções do momento admissível e o comprimento da carga em balanço.

Machine Translated by Google

Dimensões

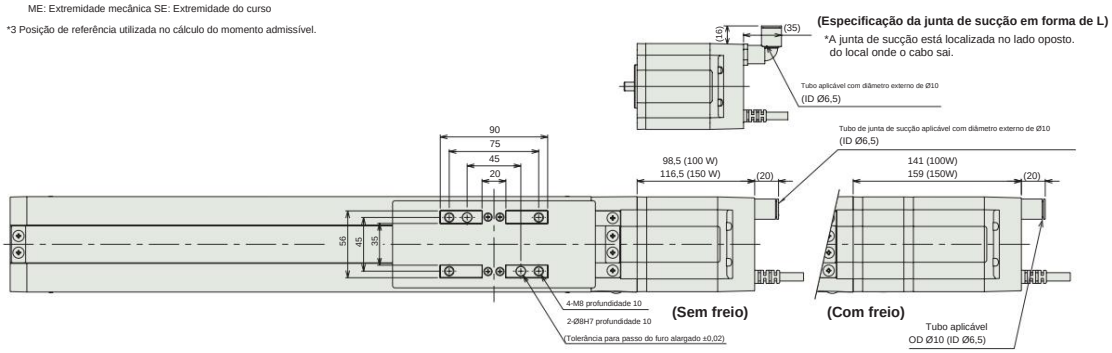
Os desenhos CAD podem ser baixados do nosso site. www.intelligentactuator.com

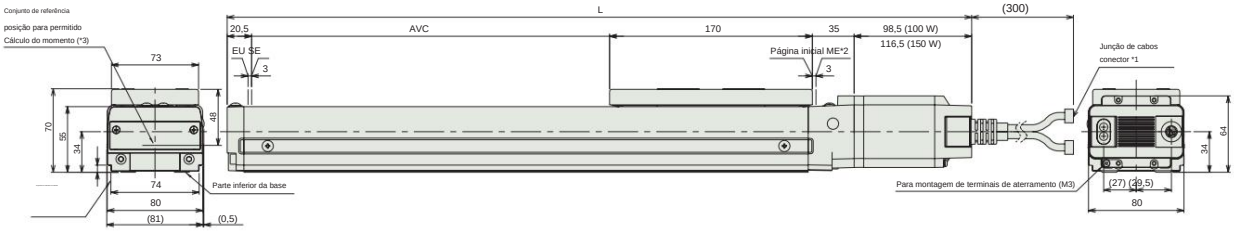
2D CAD 3D CAD

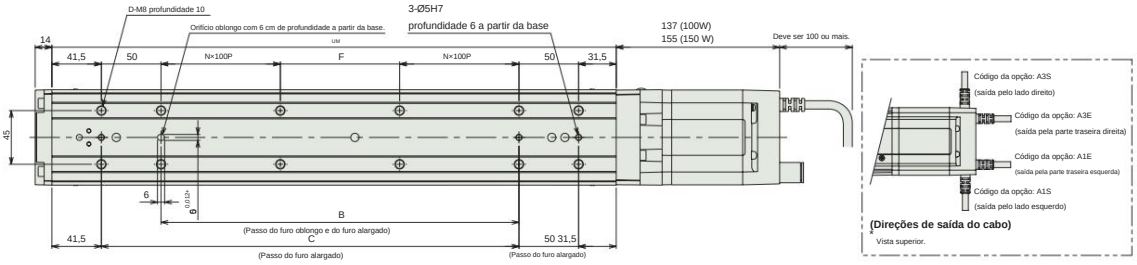
*1 Conecta o cabo do encoder do motor. Consulte a página 84 para obter detalhes sobre os cabos.

*2 Quando o controle deslizante estiver retornando à sua posição inicial, tome cuidado com interferências de objetos ao redor, pois isso pode causar danos.
viajar até chegar ao Oriente Médio.
ME: Extremidade mecânica SE: Extremidade do curso

*3 Posição de referência utilizada no cálculo do momento admissível.







Dimensões e massa por traço

AVC			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1.000
L	100W	Sem freio	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	1.024	1.016,5	1.174	1.116,5	1.166,5	1.224	1.274	1.324
		Com freio	416,5	466,5	516,5	566,5	616,5	666,5	716,5	766,5	816,5	866,5	916,5	966,5	1.066,5	992	1.042	1.216,5	1.092	1.142	1.192	1.266,5	1.316,5	1.366,5
	150W	Sem freio	392	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	1.034,5	1.084,5	1.134,5	1.184,5	1.234,5	1.242	1.292	1.342
		Com freio	434,5	484,5	534,5	584,5	634,5	684,5	734,5	784,5	834,5	884,5	934,5	984,5			1.023			1.284,5	1.334,5	1.384,5
UM			223	273	323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973		1.073	1.123	1.173
B			50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1.000
C			100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1.000	1.050
D			8	8	8	10	12	12	12	14	16	16	16	18	20	20	20	22	24	24	24	26
F			50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0	50	100	150	0
N 00011112222333344445																						
Massa	100W	Sem freio	5,3	5,8	6,4	6,9	7,5	8,0	8,6	9,1	9,7	10,2	10,8	11,3	11,9	12,4	13,0	13,5	14.1	14,6	15,2	15,7
		Com freio	5,7	6,2	6,8	7,3	7,9	8,4	9,0	9,5	10,1	10,6	11,2	11,7	12,3	12,8	13,4	13,9	14.5	15,0	15,6	16,1
	150W	Sem freio	5,3	5,9	6,4	7,0	7,5	8,1	8,6	9,2	9,7	10,3	10,8	11,4	11,9	12,5	13,0	13,6	14.1	14,7	15,2	15,8
		Com freio	5,8	6,3	6,9	7,4	8,0	8,5	9,1	9,6	10,2	10,7	11,3	11,8	12,4	12,9	13,5	14,0	14.6	15,1	15,7	16,2

Machine Translated by Google

ACON-CB

Controlador de posição para ROBO Cylinder

DCON-CB

Controlador de posição para Mini Cilindro

Recurso

1 Compatível com encoder absoluto sem bateria *somente ACON-CB

É possível utilizar dispositivos RCA equipados com um codificador absoluto sem bateria.
Como não é necessária bateria para armazenar os dados de posição, menos espaço é ocupado no painel de controle, o que, por sua vez, reduz os custos iniciais e de manutenção do equipamento.

2 Compatível com muitas das principais redes de campo.

DeviceNet PROFIBUS EtherCAT CompoNet PROFINET MECHATROLINK EtherNet/IP CC-Link

Compatível com DeviceNet, CC-Link, PROFIBUS-DP, PROFINET IO, CompoNet, MECHATROLINK (I / II), EtherCAT e EtherNet/IP.
A conexão de rede de campo permite menos cabeamento, comandos numéricos diretos, comandos de número de posição, leitura da posição atual e muito mais.

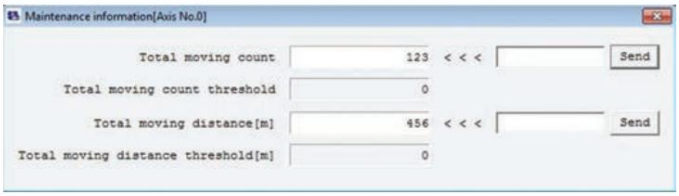
3 Os intervalos de manutenção podem ser verificados usando o histórico de percurso. Função de cálculo de distância

Um sinal é automaticamente enviado ao CLP quando o Cronograma predefinido de manutenção/inspeção (número de operações ou distância percorrida) é alcançada.

A distância total percorrida pelo atuador é calculada e registrada no controlador.

Caso a distância predefinida seja excedida, um sinal é emitido pelo controlador.
Essa função pode ser usada para verificar quando...

Adicione graxa ou realize a próxima inspeção periódica.

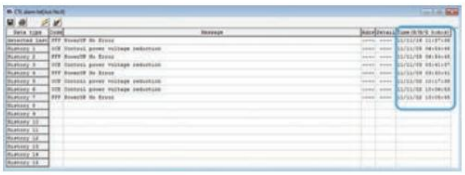


<Informações de manutenção>

4 A função de calendário pode ser retida.

Registros de data e hora do alarme

A função de calendário integrada (função de relógio) regista alarmes e outros eventos com marcação de tempo, o que ajuda a analisar as causas de problemas caso ocorram.



5 Equipado com a função de sintonia externa *somente ACON-CB

A função de ajuste externo permite definir um ganho ideal para a carga.

Machine Translated by Google

Lista de Modelos

Modelos			ACON-CB / DCON-CB								
Vista externa											
Tipo de E/S			Tipo de posição	Tipo de trem de pulsos	Tipo de rede de campo						
					DeviceNet	CC-Link	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK III	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO
Número do modelo do tipo de E/S			NP/PN	PLN/PLP	DV	CC	RP	CN	ML	CE	EP	PRT
ACON-CB	Especificação absoluta sem bateria. Especificação incremental.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	Especificação absoluta simples.	Com bateria absoluta	-		-	-	-	-	-	-	-	-
		Com unidade de bateria absoluta	-		-	-	-	-	-	-	-	-
		Sem bateria absoluta	-		-	-	-	-	-	-	-	-
	Especificação absoluta		-		-	-	-	-	-	-	-	-
DCON-CB	Especificação incremental		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

* Por favor, escolha uma especificação absoluta simples quando usar a especificação incremental do atuador da série RCA e RCA2 como especificação absoluta.
Ao utilizar a especificação absoluta do atuador da série RCA, selecione um controlador com especificação absoluta.

Itens de especificação do modelo

ACON — [ ] — [ ] [ ] [ ] — [ ] — [ ] — **0** — [ ] — [ ]

Série | Tipo | Tipo de motor | Tipo de codificador | Opção | Tipo de E/S | Comprimento do cabo de E/S | Fornecer Poder | Simples Absoluto Opção | Montagem Opção

Tipo

	Tipo padrão
	Em conformidade com a categoria de segurança

Tipo de motor

2	Motor de 2W
5	Motor de 5W
5S	Motor de 5W (*1)
10	Motor de 10W
20	Motor de 20W
20S	Motor de 20W (*2)
30	Motor de 30W

(*1) Ao conectar RCA2-SA2AC/ RA2AC

(*2) Ao conectar RCA-RA3/RGS3/ RGD3/RCA2-SA4/TA5

Tipo de codificador

ÁGUA	Absoluto/incremental sem bateria
UM	Absoluto

Opção

HA	Olá, aceleração/desaceleração.
O	Economia de energia

Tipo de E/S

Por exemplo	PIO (NPN)
PN	PIO (PNP)
PLN	Trem de pulsos (NPN)
PLP	Trem de pulsos (PNP)
DV	DeviceNet
CC	CC-Link
RP	PROFIBUS-DP
CN	CompoNet
ML	MECHATROLINK III
CE	EtherCAT
EP	EtherNet/IP
PRT	PROFINET IO

Comprimento do cabo de E/S

0	Sem cabo
2	2m
3	3m
5	5m

* Se você escolher uma especificação de rede de campo, o comprimento do cabo de E/S será "0".

Fornecer Poder

0	24 VCC

Simples Absoluto Opção

(Em branco)	Especificação absoluta sem bateria. Especificação incremental. Especificação absoluta.
AB	Especificação absoluta simples. (Com bateria absoluta)
ABU	Especificação absoluta simples. (Com unidade de bateria absoluta)
COISA	Especificação absoluta simples. (Sem bateria absoluta)

* A especificação absoluta simples pode ser escolhida quando o tipo de codificador do atuador for incremental.

Montagem Opção

(Em branco)	Montagem por parafuso
DN	Montagem em trilho DIN

DCON — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — [ ] — **0** — [ ]

Série | Tipo | Tipo de motor | Tipo de codificador | Tipo de E/S | Comprimento do cabo de E/S | Fornecer Poder | Montagem Opção

Tipo

CB	Tipo padrão
Assinatura/Conformidade	Em conformidade com a categoria de segurança

Tipo de motor

3	2,5 W Motor CC sem escovas

Tipo de codificador

	Incremental

Tipo de E/S

Por exemplo	PIO (NPN)
PN	PIO (PNP)
PLN	Trem de pulsos (NPN)
PLP	Trem de pulsos (PNP)
DV	DeviceNet
CC	CC-Link
RP	PROFIBUS-DP
CN	CompoNet
ML	MECHATROLINK I/II
CE	EtherCAT
EP	EtherNet/IP
PRT	PROFINET IO

Comprimento do cabo de E/S

0	Sem cabo
2	2m
3	3m
5	5m

* Se você escolher uma especificação de rede de campo, o comprimento do cabo de E/S será "0".

Fornecer Poder

0	24 VCC

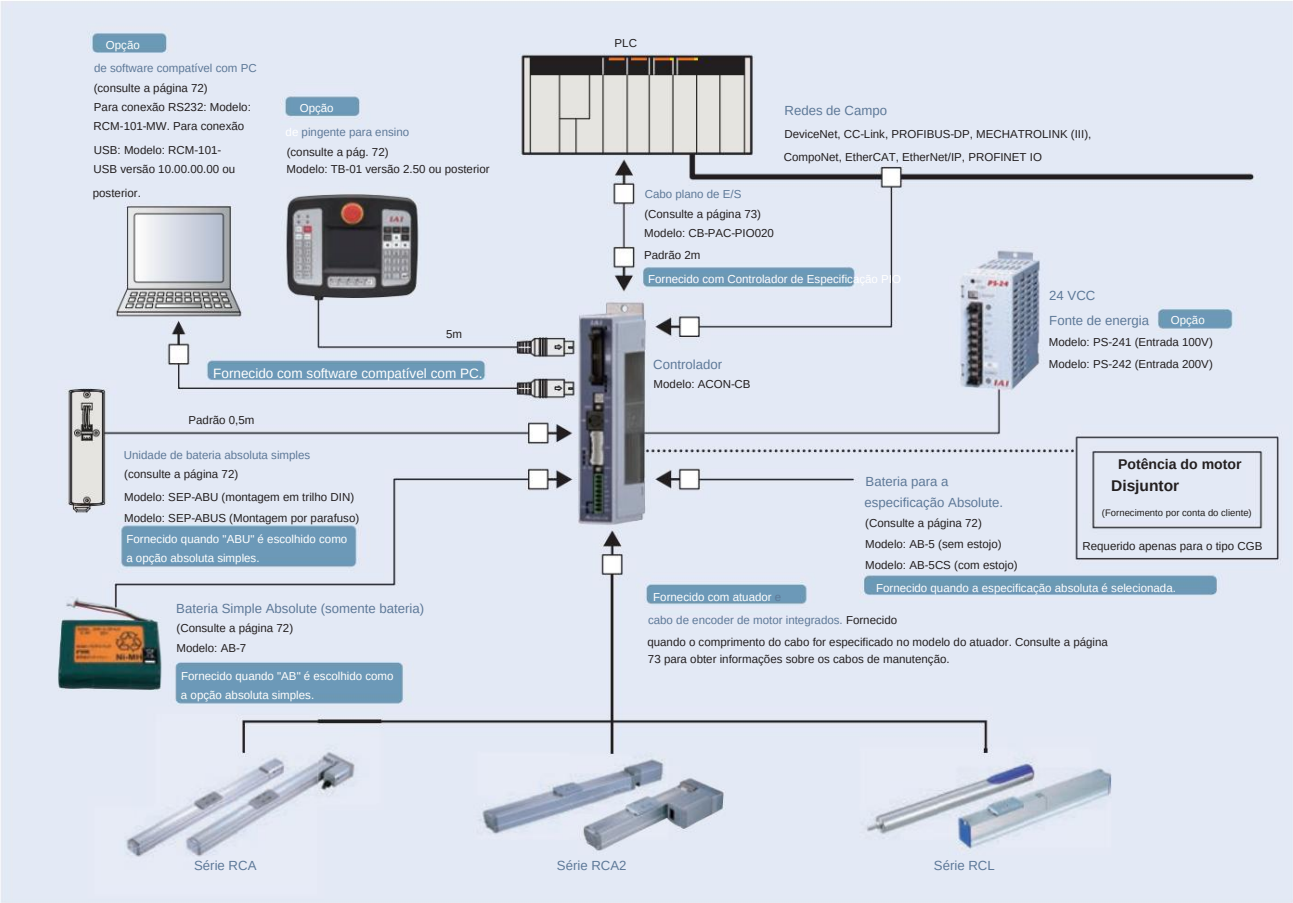
Montagem Opção

(Em branco)	Montagem por parafuso
DN	Montagem em trilho DIN

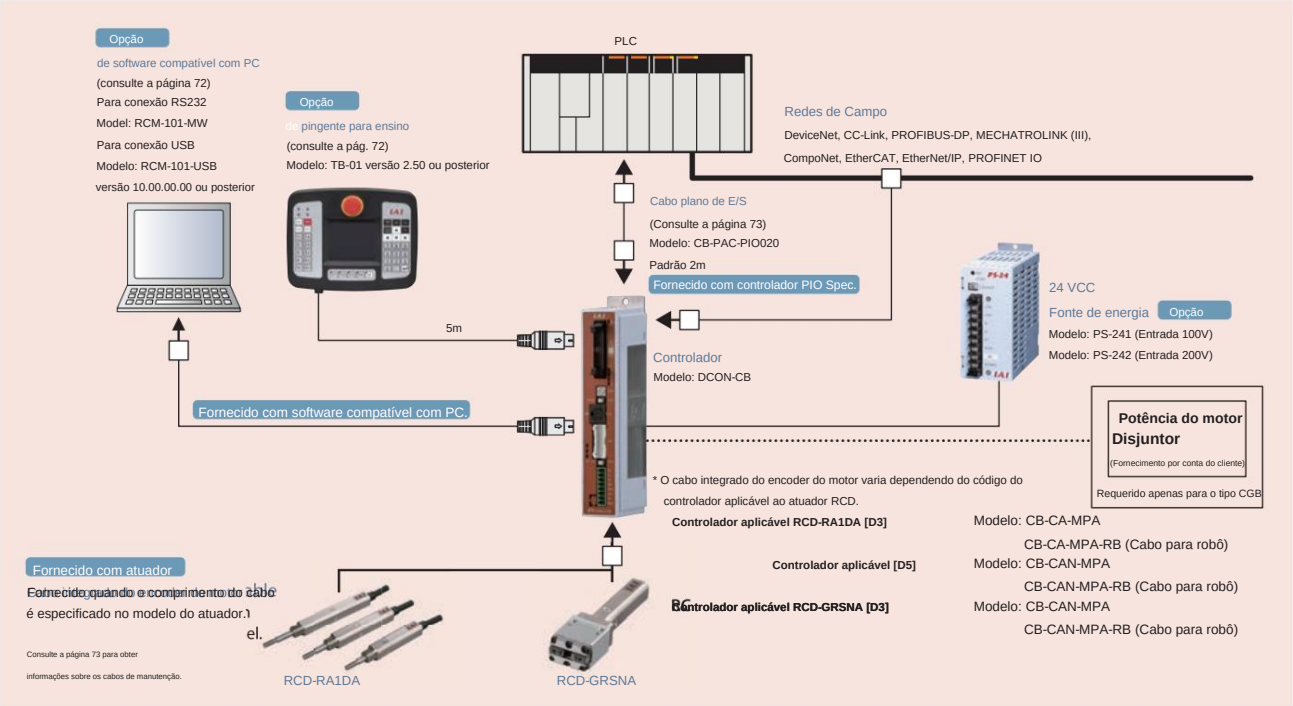
Machine Translated by Google

Configuração do sistema

<ACON-CB/CGB>



<DCON-CB/CGB>



Machine Translated by Google

Interface de E/S PIO (comum a ACON-CB/DCON-CB)

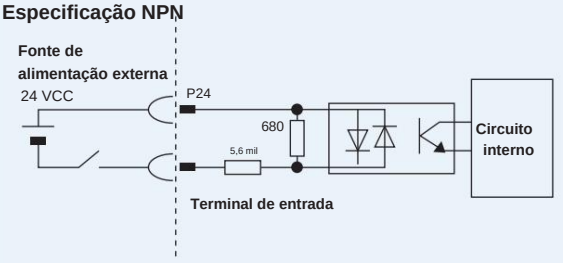
ÿEspecificação de entrada externa

Item	Especificação
Tensão de entrada	DC24V ±10%
Corrente de entrada	5mA 1 circuito
Tensão LIGADO/ DESLIGADO	Tensão LIGADA DC18V Mín. Tensão DESLIGADA 6V CC Máx.

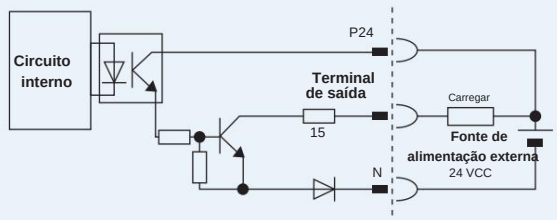
ÿEspecificação de saída externa da parte de saída

Item	Especificação
Tensão de carga	24 VCC
Corrente de carga máxima	50mA 1 circuito
Corrente de fuga	2 mA máx. / ponto

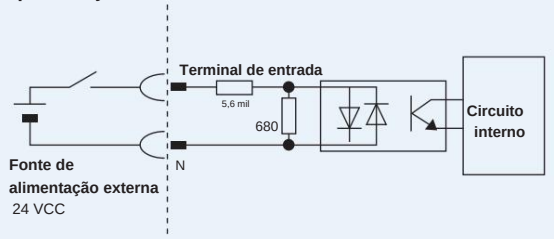
Especificação NPN



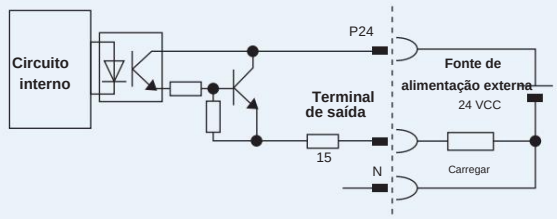
Especificação NPN



Especificação PNP



Especificação PNP



Tipos de padrões PIO (padrões de controle) (comuns a ACON-CB/DCON-CB)

Existem 8 tipos de métodos de controle suportados por ACON-CB e DCON-CB.
Por favor, selecione no parâmetro nº 25 (Seleção de padrão PIO) o padrão que melhor se adequa à sua finalidade de uso.

Tipo	Defina o valor do parâmetro nº 25.	Modo	Resumo
PIO Padrão 0	0 (Configuração de fábrica)	Modo de posicionamento (Tipo padrão)	Número de pontos de posicionamento: 64 pontos Comando de número de posição: Decimal Codificado em Binário (BCD) Saída de sinal de zona (*1): 1 ponto Saída de sinal da zona de posição (*2): 1 ponto
PIO Padrão 1	1	Modo de ensino (Tipo de ensino)	Número de pontos de posicionamento: 64 pontos Comando de número de posição: Decimal Codificado em Binário (BCD) Saída de sinal da zona de posição (*2): 1 ponto A operação de avanço lento (ou inclinação) usando sinais PIO é suportada. Os dados de posição atuais podem ser gravados na tabela de posição usando sinais PIO.
PIO Padrão 2	2	Modo de 256 pontos (256 pontos de posicionamento)	Número de pontos de posicionamento: 256 pontos Comando de número de posição: Decimal Codificado em Binário (BCD) Saída de sinal da zona de posição (*2): 1 ponto
PIO Padrão 3	3	Modo de 512 pontos (512 pontos de posicionamento)	Número de pontos de posicionamento: 512 pontos Comando de número de posição: Decimal Codificado em Binário (BCD) Sem saída de sinal de zona de posição
PIO Padrão 4	4	Modo 1 da válvula solenoide (Fonte: 7 pontos)	Número de pontos de posicionamento: 7 pontos Comando de número de posição: Sinal de número individual LIGADO Saída de sinal de zona (*1): 1 ponto Saída de sinal da zona de posição (*2): 1 ponto
PIO Padrão 5	5	Modo 2 da válvula solenoide (Tipo de 3 pontos)	Número de pontos de posicionamento: 3 pontos Comando de número de posição: Sinal de número individual LIGADO Sinal de conclusão: Um sinal equivalente a um sinal LS (chave fim de curso) pode ser emitido. Saída de sinal de zona (*1): 1 ponto Saída de sinal da zona de posição (*2): 1 ponto
PIO Padrão 6 (Nota 1)	6	Modo de trem de pulsos para incremental	Entrada de pulso diferencial (máx. 200 kpps) Função de retorno à posição inicial Saída de sinal de zona (*1): 2 pontos Sem saída de pulso de feedback
PIO Padrão 7 (Nota 1)	7	Modo de trem de pulsos para absoluto	Configuração de um ponto de referência (1 local) Entrada de pulso diferencial (máx. 200 kpps) Função de retorno à posição inicial Saída de sinal de zona (*1): 2 pontos Sem saída de pulso de feedback

(*1) Saída de sinal de zona: Uma zona desejada é definida pelos parâmetros nº 1 e 2 ou 23 e 24, e a zona definida permanece sempre efetiva após a conclusão do retorno à base.

(*2) Saída de sinal de zona de posição: Esta função está disponível como parte de um número de posição. Uma zona desejada é definida na tabela de posições e só entra em vigor quando a A posição correspondente é especificada, mas não com comandos que especificam outras posições.

(Nota 1) O modelo de controle de trem de pulsos está disponível somente se o tipo de controle de trem de pulsos for indicado (ACON-PLN/PLP e DCON-PLN/PLP) no momento da compra.

Machine Translated by Google

Padrões PIO e atribuições de sinal (comuns ao ACON-CB/DCON-CB)

A tabela abaixo lista as atribuições de sinal para o cabo plano de E/S em diferentes padrões de PIO.
Conecte um dispositivo externo (como um PLC) de acordo com esta tabela.

Alfinete #	Categoria	função PIO	Parâmetro nº 25, "Seleção de padrão PIO" 2					
			0	1		3	4	5
			Modo de posicionamento	Modo de ensino	Modo de 256 pontos	Modo de 512 pontos	Válvula solenoide 1	Válvula solenoide 2
	Entrada	Número de pontos de posicionamento	64 pontos	64 pontos	256 pontos	512 pontos	7 pontos	3 pontos
		Sinal de retorno para casa						×
		Sinal de corrida	×		×	×	×	×
		Sinal de ensino (escrita da posição atual)	×		×	×	×	×
		Liberação do freio		×				
	Saída	Sinal em movimento			×	×	×	×
		Sinal de zona		ÿ (*1)	ÿ (*1)	×		
		Sinal de zona de posição				×		
1A	24V	P24						
2A	24V	P24						
3A	Pulso Entrada	–						
4A		–						
5A	Entrada	IN0	PC1	PC1	PC1	PC1	ST0	ST0
6A		IN1	PC2	PC2	PC2	PC2	ST1	ST1(JOG+)
7A		IN2	PC4	PC4	PC4	PC4	ST2	ST2 (*2)
8A		IN3	PC8	PC8	PC8	PC8	ST3	–
9A		IN4	PC16	PC16	PC16	PC16	ST4	–
10A		IN5	PC32	PC32	PC32	PC32	ST5	–
11A		IN6	–	MODO	PC64	PC64	ST6	–
12A		IN7	–	JISL	PC128	PC128	–	–
13A		IN8	–	JOG+	–	PC256	–	–
14A		IN9	BKRL	JOGÿ	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL
15A		IN10	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD
16A		IN11	LAR	LAR	LAR	LAR	LAR	–
17A		IN12	*STP	*STP	*STP	*STP	*STP	–
18A		IN13	CSTR	CSTR/PWRT	CSTR	CSTR	–	–
19A		IN14	RES	RES	RES	RES	RES	RES
20A		IN15	FILHO	FILHO	FILHO	FILHO	FILHO	FILHO
1B	Saída	OUT0	PM1(ALM1)	PM1(ALM1)	PM1(ALM1)	PM1(ALM1)	PE0	LSO
2B		OUT1	PM2(ALM2)	PM2(ALM2)	PM2(ALM2)	PM2(ALM2)	PE1	LS1(TRQS)
3B		OUT2	PM4(ALM4)	PM4(ALM4)	PM4(ALM4)	PM4(ALM4)	PE2	LS2 (*2)
4B		OUT3	PM8(ALM8)	PM8(ALM8)	PM8(ALM8)	PM8(ALM8)	PE3	–
5B		OUT4	PM16	PM16	PM16	PM16	PE4	–
6B		OUT5	PM32	PM32	PM32	PM32	PE5	–
7B		OUT6	MOVER	MOVER	PM64	PM64	PE6	–
8B		OUT7	ZONA 1	MODOS	PM128	PM128	ZONA 1	ZONA 1
9B		OUT8	PZONE/ZONA2	PZONE/ZONA1	PZONE/ZONA1	PM256	PZONE/ZONA2	PZONE/ZONA2
10B		OUT9	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS
11B		OUT10	MÃO	MÃO	MÃO	MÃO	MÃO	MÃO
12B		OUT11	PEND	PEND/WEND	PEND	PEND	PEND	–
13B		OUT12	SV	SV	SV	SV	SV	SV
14B		OUT13	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS
15B		OUT14	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM
16B		OUT15	*BÁLSAMO (*3)/*ALML	*BÁLSAMO (*3)/*ALML	*BÁLSAMO (*3)/*ALML	*BÁLSAMO (*3)/*ALML	*BÁLSAMO (*3)/*ALML	*BÁLSAMO (*3)/*ALML
17B	Pulso Entrada	–						
18B		–						
19B	0V	N						
20B	0V	N						

(*) Na tabela acima, o asterisco (*) que acompanha cada código indica um sinal lógico negativo. PM1 a PM8 são sinais de saída de código binário de alarme usados quando Um alarme é acionado.

(*1) Em todos os padrões PIO diferentes de 3, este sinal pode ser trocado com PZONE configurando o parâmetro nº 149 de acordo.

(*2) A configuração só entrará em vigor após a conclusão do retorno para casa.

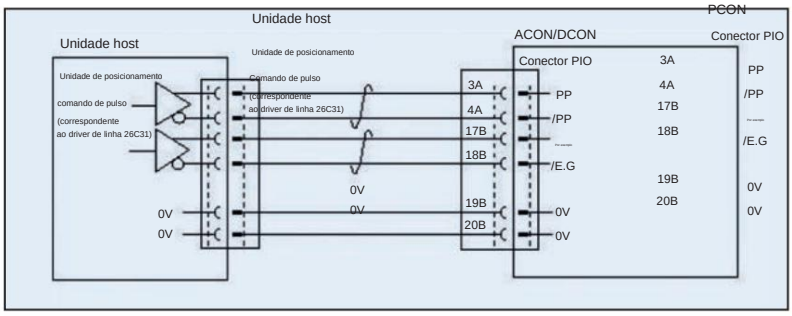
(*3) Este sinal é dedicado apenas ao ACON-CB.

Referência: Sinal lógico negativo. Os sinais indicados por * são sinais lógicos negativos. Os sinais de entrada lógicos negativos são processados quando desligados.
Os sinais de saída de lógica negativa normalmente permanecem LIGADOS enquanto a energia estiver sendo fornecida e DESLIGADOS quando o sinal é emitido.

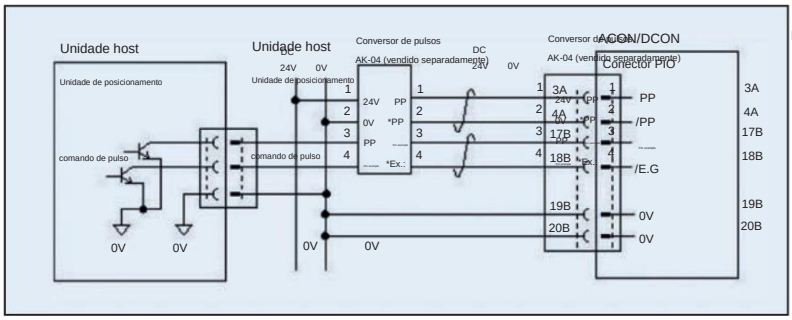
Machine Translated by Google

Circuito de controle de trem de pulsos (comum a ACON-CB/DCON-CB)

ÿUnidade hospedeira = Tipo diferencial



ÿUnidade principal = Tipo coletor aberto. O AK-04 (opcional) é necessário para entrada de pulsos.

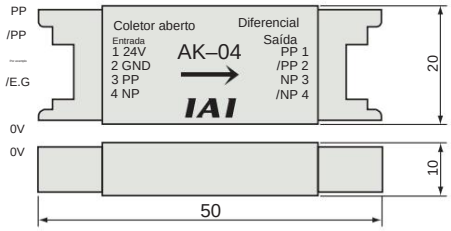


Conversor de pulsos: AK-04

Os pulsos de comando de coletor aberto são converted to differential command pulsos.
Utilize este conversor se o controlador host emitir pulsos de coletor aberto.

Especificação

Item	Specification
Potência de entrada	DC24V ±10% (máx. 50mA)
Pulso de entrada	Coletor aberto (Corrente de coletor: máx. 12mA)
Frequência de entrada	200kHz ou menos
Pulso de saída	Differential output (max. 10mA) (26C31 or equiv.)
Massa	10g ou menos (excluindo conectores de cabo)
Acessórios	37104-3122-000L (3M) (Conector e-CON) x 2 Fio aplicável: AWG nº 24~26



Atenção: Utilize a mesma fonte de alimentação para entrada/saída de coletor aberto do/para o host e para o AK-04.

Padrões de entrada de pulso de comando

	padrão de trem de pulsos de comando	Terminal de entrada	Avançar	Reverter
Lógica negativa	trem de pulsos direto	PP·/PP		
	Trem de pulsos reverso	NP·/NP		
	Um trem de pulsos direto indica a quantidade de rotação do motor na direção direta, enquanto um trem de pulsos reverso indica a quantidade de rotação do motor na direção inversa.			
	Trem de pulsos	PP·/PP		
	Sinal	NP·/NP	Baixo	Alto
	Os pulsos de comando indicam a quantidade de rotação do motor, enquanto o sinal indica o sentido de rotação.			
	Trem de pulsos Fase A/B	PP·/PP		
		NP·/NP		
	As fases de comando A e B têm ving a 90° phase diffA referência (multiplicador igual a 4) indica a quantidade de rotação e a direção da rotação.			
Positivo lógica	Trem de pulsos para frente	PP·/PP		
	Trem de pulsos reverso	NP·/NP		
	Trem de pulsos	PP·/PP		
	Sinal	NP·/NP	Alto	Baixo
	Trem de pulsos Fase A/B	PP·/PP		
		NP·/NP		

Machine Translated by Google

Sinais de E/S no modo de controle de trem de pulsos (comum a ACON-CB/DCON-CB)

A tabela abaixo lista as atribuições de sinal para o cabo AT no modo de controle de trem de pulsos. Conecte um dispositivo externo (como um PLC) de acordo com esta tabela.

Parâmetro nº 25 (padrões PIO 6/7)					
Número PIN	Número de E/S da categoria		Abreviação de sinal	Nome do sinal	Descrição da função
1A	24V		P24	Fonte de	Alimentação de E/S +24 V
2A	24V		P24	alimentação	Alimentação de E/S +24 V
3A	Entrada de pulso		PP	Diff Entrada de trem de pulsos erenciais (+)	Os pulsos erenciais são inseridos pelo host. É possível inserir até 200 kpps. Entrada Diff
4A			/PP	Diff de trem de pulsos errático (-)	
5A	Entrada	IN0	FILHO	Servo ligado	O servo está LIGADO enquanto este sinal estiver LIGADO e DESLIGADO enquanto o sinal estiver DESLIGADO.
6A		IN1	RES	Reiniciar	Os alarmes atuais são reiniciados quando este sinal é ativado.
7A		IN2	Página inicial Voltar para a página inicial		A operação de retorno à base é executada quando este sinal é ativado.
8A		IN3	TL	Seleção do limite de torque	Quando esse sinal é ativado, o torque do motor é limitado ao valor definido pelo parâmetro.
9A		IN4	CSTP	Parada forçada	O atuador é parado à força quando esse sinal permanece LIGADO por 16 ms ou mais. O atuador desacelera até parar no torque definido no controlador e o servo desliga.
10A		IN5	DCLR	Contador de desvios zerado	Este sinal zera o contador de desvios.
11A		IN6	BKRL	Liberação forçada do freio	O freio é liberado à força.
12A		IN7	Troca do modo de operação RMOD		O modo de operação pode ser alterado quando a chave MODE no controlador estiver na posição AUTO (AUTO quando este sinal estiver DESLIGADO e MANU quando o sinal estiver LIGADO).
13A		IN8	RSTR*1	comando de movimento da posição de referência nº 167 é iniciado. *1: Usado apenas no padrão PIO 7.	Quando este sinal é ativado, o movimento para a posição definida no parâmetro de
14A		IN9	Carolina do Norte —		Não utilizado
15A		IN10	Carolina do Norte —		Não utilizado
16A		IN11	Carolina do Norte —		Não utilizado
17A		IN12	Carolina do Norte —		Não utilizado
18A		IN13	Carolina do Norte —		Não utilizado
19A		IN14	Carolina do Norte —		Não utilizado
20A		IN15	Carolina do Norte —		Não utilizado
1B	Saída	OUT0	POTÊNCIA	Sistema pronto	Este sinal é ativado quando o controlador fica pronto após a alimentação principal ser ligada.
2B		OUT1	SV	Status Servo LIGADO	Este sinal é ativado quando o servo está ligado.
3B		OUT2	INP	Posicionamento concluído	Este sinal é ativado quando a quantidade de pulsos de deslocamento restantes no contador de desvios cai dentro da faixa de posição.
4B		OUT3	Devolução do HEND Home concluída		Este sinal é ativado após o retorno completo para casa.
5B		OUT4	TLR	Torque limitado	Este sinal é ativado ao atingir o limite de torque enquanto o torque estiver limitado.
6B		OUT5	*ALM	status de alarme do controlador	Este sinal liga-se quando o controlador está normal e desliga-se quando é gerado um alarme.
7B		OUT6	*EMGS	Status de parada de emergência	Este sinal é ativado quando a parada de emergência do controlador é cancelada e desativado quando a parada de emergência é acionada.
8B		OUT7	Status do modo de operação RMDS		O status do modo de operação é exibido na saída. Este sinal é ativado quando o controlador está no modo manual.
9B		OUT8	ALM1	sinal de saída do código de alarme	Um código de alarme é emitido quando um alarme é acionado. Para obter detalhes, consulte o manual de operação.
10B		OUT9	ALM2		
11B		OUT10	ALM4		
12B		OUT11	ALM8		
13B		OUT12	*ALML	Alarme de falha menor	Este sinal é ativado quando o controlador está funcionando normalmente e desativado quando um alarme de nível de mensagem é gerado.
14B		OUT13	RENDERIZAR*1	referência definida no parâmetro	O sinal é ativado quando o movimento para a posição de nº 167 é concluído. *1: Usado apenas no padrão PIO 7.
15B		OUT14	ZONA 1	Sinal de zona 1	Este sinal é ativado quando a posição atual do atuador se encontra dentro da faixa de parâmetros definida.
16B		OUT15	ZONA 2 Sinal de zona 2		
17B	Entrada de pulso		Por exemplo	Diff Entrada de trem de pulsos errônicos (+)	Os pulsos variáveis são inseridos a partir do host. É possível inserir até 200 kpps. Diff
18B			/E.G	Diff Entrada de trem de pulsos errônicos (-)	
19B	0V		N	Fonte de energia	Alimentação de E/S: 0V
20B	0V		N	Fonte de energia	Alimentação de E/S: 0V

(Nota) * indica um sinal lógico negativo. Os sinais lógicos negativos normalmente estão LIGADOS enquanto a alimentação estiver ativa e DESLIGADOS quando o sinal for emitido.

Machine Translated by Google

Field Network Specification: Explanation of Operation Modes (Comum ao ACON-CB/DCON-CB)

Se o ACON-CB/DCON-CB for controlado por meio de uma rede de campo, você poderá selecionar um dos cinco modos a seguir para operar o atuador.

Observe que as áreas de dados necessárias no lado do PLC variam dependendo do modo.

ÿ Descrições de Modos

	Modo	Descrição
0	Remoto Modo de E/S	De forma semelhante à especificação PIO, este modo opera direcionando bytes para LIGADO/DESLIGADO através de uma rede. O número de pontos de posicionamento e funções varia dependendo dos padrões de operação (padrões PIO) definidos pelos parâmetros do controlador.
1	Valor direto de posição/simples modo	O valor da posição alvo é inserido diretamente, enquanto todas as outras condições operacionais (velocidade, aceleração, etc.) são definidas indicando o número da posição correspondente às condições operacionais desejadas na tabela de dados de posição.
2	Modo de valor direto pela metade	O atuador é operado através da entrada direta de valores para velocidade, taxa de aceleração/desaceleração e corrente de acionamento, bem como a posição desejada.
3	Modo de valor direto completo	O atuador é operado inserindo-se diretamente os valores de posição, velocidade, taxa de aceleração/ desaceleração e corrente de acionamento, etc. Além disso, é possível ler a posição atual, a velocidade atual e a corrente especificada, etc.
4	E/S remota modo 2	Este modo é idêntico ao modo de E/S remota descrito acima, com a funcionalidade adicional de leitura da posição atual e da corrente especificada.

ÿ Tamanho de dados necessário para cada rede

		DeviceNet	CC-Link	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINKIII	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO
0	Remoto Modo de E/S	2 bytes	1 estação	2 bytes	2 bytes	*	2 bytes	2 bytes	2 bytes
1	Valor direto de posição/simples modo	8 bytes	1 estação	8 bytes	8 bytes	*	8 bytes	8 bytes	8 bytes
2	Modo de valor direto pela metade	16 bytes	2 estações, 16 bytes		16 bytes	*	16 bytes	16 bytes	16 bytes
3	Modo de valor direto completo	32 bytes	4 estações 32 bytes	32 bytes		× (Nota 1)	32 bytes	32 bytes	32 bytes
4	Remoto Modo de E/S 2	12 bytes	1 estação 12 bytes		12 bytes	*	12 bytes	12 bytes	12 bytes

* "*" indica que nenhum tamanho de dados obrigatório foi definido para MECHATROLINK I e II.
(Nota 1) Observe que a especificação MECHATROLINK não suporta o modo de valor direto completo.

ÿ Lista de funções por modo de operação

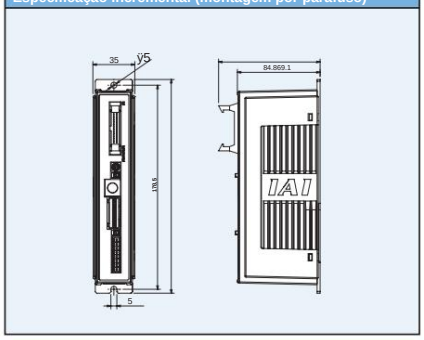
	Remoto Modo de E/S	Valor direto de posição/simples modo	Modo de valor direto pela metade	Modo de valor direto completo (Nota 1)	Remoto Modo de E/S 2
Número de pontos de posicionamento	512 pontos	768 pontos	Ilimitado	Ilimitado	512 pontos
Operação por entrada direta de dados de posição	×				×
Entrada direta de velocidade/aceleração	×	×			×
Operação de movimento de empurrar					
Leitura da posição atual	×				
Leitura da velocidade atual	×	×			×
Operação por entrada de número de posição			×	×	
Número da posição concluída lido			×	×	

* "O" indica indica que a operação é suportada e "×" indica que não é suportada.
(Nota 1) Observe que a especificação MECHATROLINK não suporta o modo de valor direto completo.

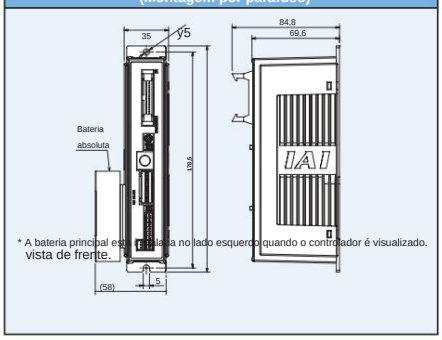
Machine Translated by Google

Dimensões externas (comuns a ACON-CB/DCON-CB)

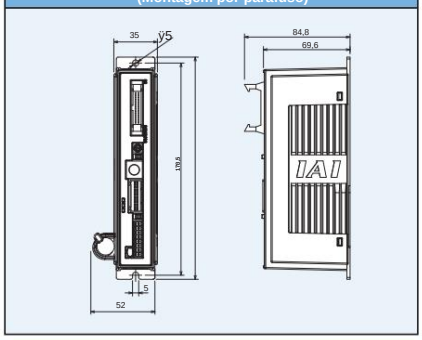
Especificação absoluta sem bateria
Especificação incremental (montagem por parafuso)



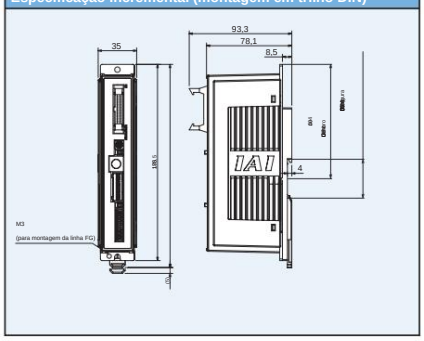
Especificação Absoluta Simples
(Montagem por parafuso)



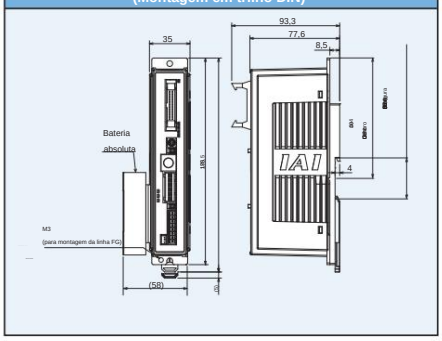
Especificação Absoluta
(Montagem por parafuso)



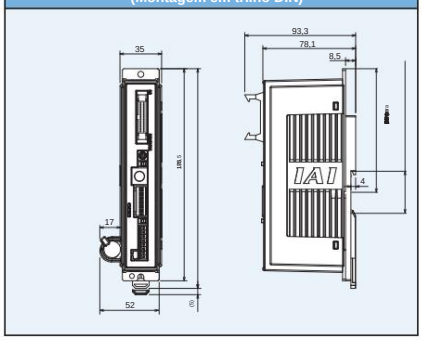
Especificação absoluta sem bateria
Especificação incremental (montagem em trilho DIN)



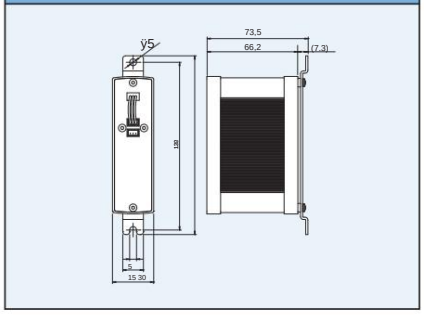
Especificação Absoluta Simples
(Montagem em trilho DIN)



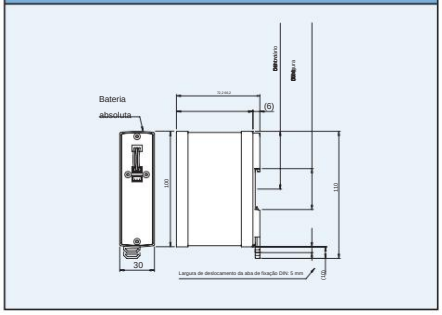
Especificação Absoluta
(Montagem em trilho DIN)



Unidade de bateria absoluta
(Montagem por parafuso)



Unidade de bateria absoluta
(Montagem em trilho DIN)



Specification Table

Item	ACON-CB	DCON-CB
Número de eixos controlados	1 eixo	
Tensão da fonte de alimentação	DC24V ±10%	
Corrente de pico da fonte de alimentação	10A (Circuito limitador de corrente de pico incluído)	
Método de resfriamento	Resfriamento natural por ar	
Ajuste da placa O	Disponível (somente RCA)	Não disponível
Memória de backup	FRAM (256 kbit) Número de reescritas: Sem limite	
Fonte de alimentação de E/S	DC24V ±10%	
Número de E/S	16 entradas/16 saídas	
Especificação de trem de pulsos	Disponível (apenas tipo diferencial: AK-04 é usado para o tipo de coletor aberto)	
Especificação Fieldbus	RS485	
Comunicação serial	disponível: 1 canal (compatível com o protocolo Modbus) 0 a	
Temperatura ambiente de operação	40°C 85%	
Umidade ambiente de operação	UR ou menos (sem condensação)	
Grau de proteção		
Massa	Classificação IP20. Peso absoluto/incremental sem bateria: 230g; peso absoluto simples: 240g (com bateria: 430g).	Especificação incremental: 230g
	Especificações absolutas: 240g (incluindo bateria: 260g)	—

ÿCapacidade de potência do motor

		Tipo de motor	Padrão / Alta aceleração/desaceleração Economia de energia Classificação [A] Máx. [A]		Classificação [A] Máx. [A]	
ACON-CB	RCA/RCA2	10W	1.3	4.4	1.3	2,5
		20W	1.3	4.4	1.3	2,5
		30W	1.3	4	1.3	2,2
		20W (20S)	1.7	5.1	1.7	3.4
	RCL	2W	0,8	4,6	—	—
		5W	1	6,4	—	—
		10W	1.3	6.4	—	—
DCON-CB	RCD	3W	0,7	1,5	—	—

Machine Translated by Google

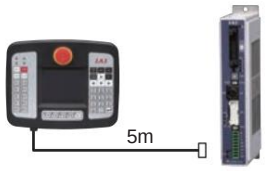
Opções (comuns ao ACON-CB/DCON-CB)

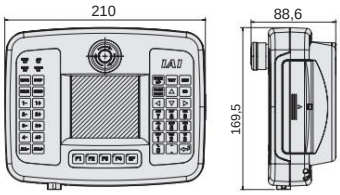
Pingente de ensino

Resumo Um dispositivo de ensino que possui entrada de posição, operação de teste, função de monitoramento, etc.

Modelo **TB-01-C**

Contexto





Specification

Tensão nominal	24 VCC
Consumo de energia	3,6 W ou menos (150 mA ou menos)
Temperatura ambiente de operação	0 a 50°C
Umidade ambiente de operação	20 a 85% UR (sem condensação)
Resistência ambiental	IP40 (estado inicial)
Massa	507g (somente TB-01)

Software compatível com PC (somente Windows)

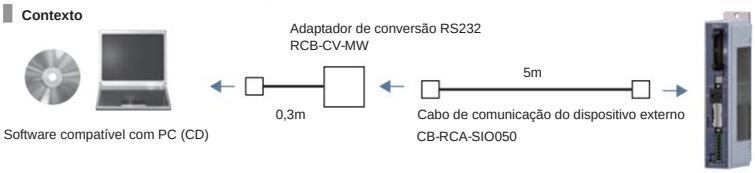
XP SP2 ou posterior/Vista/7/8

Resumo: Um software de suporte a startups para inserir posições, realizar testes e monitorar o desempenho.
Com melhorias nas funções de ajuste, o tempo de inicialização foi reduzido.

Modelo **RCM-101-MW** (Cabo de comunicação com dispositivo externo e unidade de conversão RS232 incluídos)

ACON-CB/DCON-CB é compatível com a versão 10.00.00.00 ou posterior.

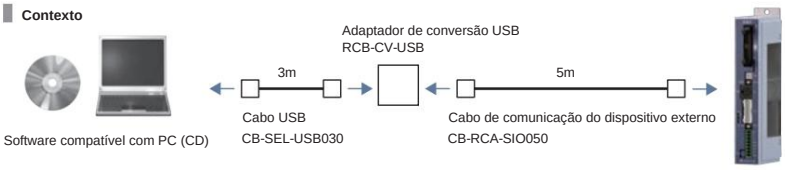
Contexto



Modelo **RCM-101-USB** (Cabo de comunicação com dispositivo externo, adaptador de conversão USB e cabo USB incluídos)

ACON-CB/DCON-CB é compatível com a versão 10.00.00.00 ou posterior.

Contexto



Unidade de bateria absoluta

Resumo Unidade de bateria com especificação absoluta simples, usada para dar suporte à posição atual do controlador.

Modelo **SET-ABU** (Especificações para montagem em trilho DIN)
SEP-ABUS (especificação de montagem com parafuso)

Specification

Item	SEP-ABU / SEP-ABUS
Temperatura e umidade ambiente de operação	0 a 40°C (de preferência em torno de 20°C), 95% de umidade relativa ou menos (sem condensação)
Ambiente operacional	Livre de gases corrosivos
Bateria absoluta	Modelo: AB-7 (bateria Ni-MH/Duração: aprox. 3 anos)
Cabo de conexão para ligar entre o controlador e a unidade de bateria absoluta	Modelo: CB-APSEP-AB005 (comprimento: 0,5 m)
Massa	Caixa de bateria: 140g ou menos Bateria: 140g ou menos

Bateria de substituição (para Simple Absolute Spec.)

Resumo A bateria de substituição para o Simple Absolute especificação.

Modelo **AB-7**

Bateria de substituição (para especificação absoluta)

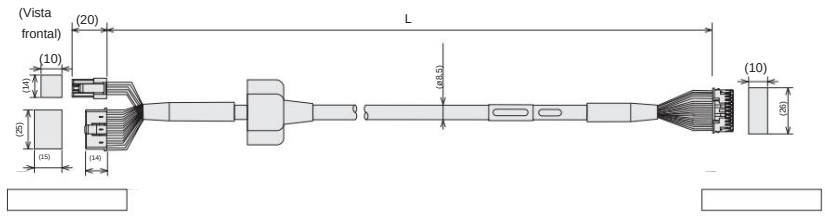
Resumo A bateria de substituição para o Absolute especificação.

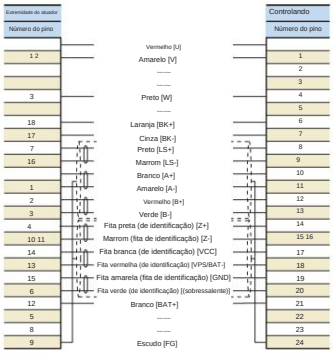
Modelo **AB-5**

Machine Translated by Google

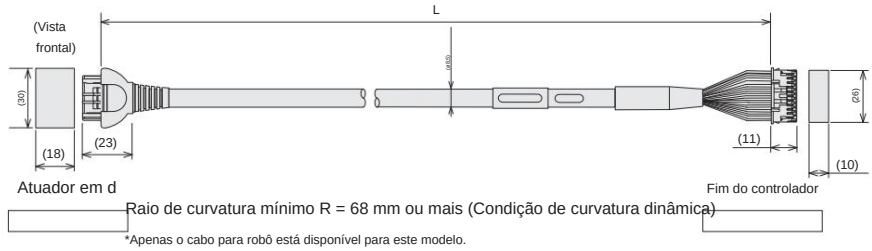
Peças de manutenção

Modelo Número			para [RCA]-[ACON-CB] Conexão
CB-ASEP2-MPA □□□	*Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo = 20 m	Cabo integrado para robô com encoder do motor	



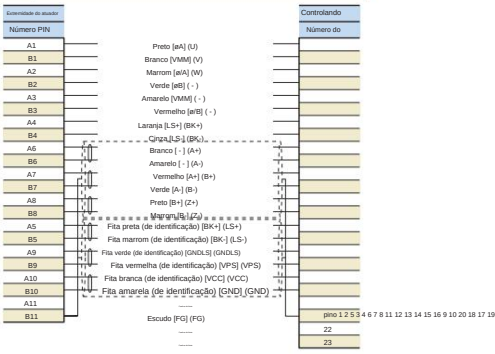


Modelo Número			para [RCA2/RCL]-[ACON-CB] Conexão
CB-APSEP-MPA □□□	*Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo = 20 m	Cabo integrado para robô com encoder do motor	

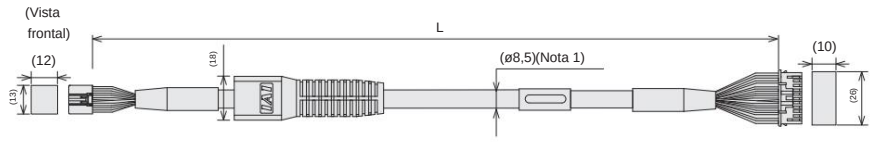


Raio de curvatura mínimo R = 68 mm ou mais (Condição de curvatura dinâmica)

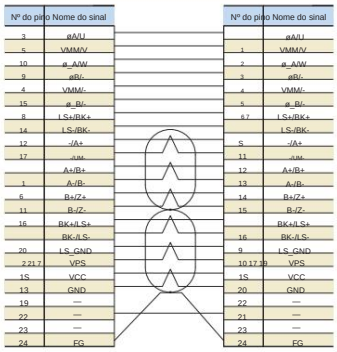
*Apenas o cabo para robô está disponível para este modelo.



Modelo Número			para [RCD]-[DCON-CB] Conexão
CB-CAN-MPA □□□	*Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo = 20 m	Cabo integrado do codificador do motor	
CB-CAN-MPA □□□ -RB		Cabo integrado para robô com encoder do motor	



Extremidade do atuador — Raio de curvatura mínimo R = 68 mm ou mais (Condição de curvatura dinâmica) — Fim do controlador

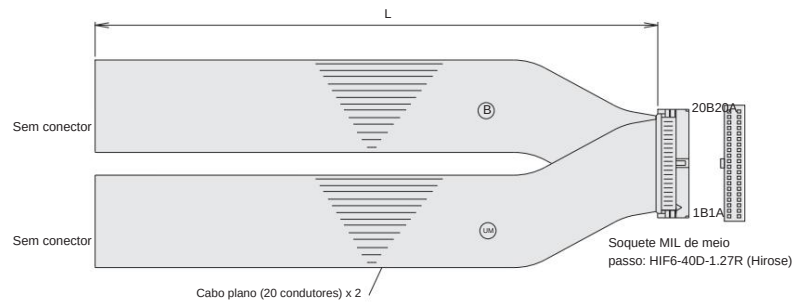


*O cabo para robôs foi projetado para resistência a impactos. Utilize este cabo caso a instalação precise ser feita em uma canaleta para cabos.

Nota 1) Se o comprimento do cabo for de 5 m ou mais, o diâmetro do cabo não robótico passa a ser ø9,1 enquanto o do cabo robótico passa a ser ø10.

*O código do modelo do cabo deve ser CB-CA-MPA □□□/CB-CA-MPA □□□-RB quando "D3" é usado como o controlador aplicável com RCD-RA1DA.

Modelo Número			
CB-PAC-PIO □□□	*Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo = 10 m	Cabo plano de E/S	



Cabo de sinal

Não.	HIF6-40D-1.27R nome	colorido	Fiação
1A	24V	Marrom-1	Cabo plano A (crimpado)
2A	24V	Vermelho-1	
3A	Entrada de pulso	Laranja-1	
4A		Amarelo-1	
5A	IN0	Verde-1	
6A	IN1	Azul-1	
7A	IN2	Roxo-1	
8A	IN3	Cinza-1	
9A	IN4	Branco-1	
10A	IN5	Preto-1	
11A	IN6	Marrom-2	
12A	IN7	Vermelho-2	
13A	IN8	Laranja-2	
14A	IN9	Amarelo-2	
15A	IN10	Verde-2	
16A	IN11	Azul-2	
17A	IN12	Roxo-2	
18A	IN13	Cinza-2	
19A	IN14	Branco-2	
20A	IN15	Preto-2	

Não.	Sinal nome	Cor do cabo	Fiação
1B	OUT0	Marrom-3	Cabo plano B (crimpado) AWG28
2B	OUT1	Vermelho-3	
3B	OUT2	Laranja-3	
4B	OUT3	Amarelo-3	
5B	OUT4	Verde-3	
6B	OUT5	Azul-3	
7B	OUT6	Roxo-3	
8B	OUT7	Cinza-3	
9B	OUT8	Branco-3	
10B	OUT9	Preto-3	
11B	OUT10	Marrom-4	
12B	OUT11	Vermelho-4	
13B	OUT12	Laranja-4	
14B	OUT13	Amarelo-4	
15B	OUT14	Verde-4	
16B	OUT15	Azul-4	
17B	Entrada de pulso	Roxo-4	
18B		Cinza-4	
19B	0V	Branco-4	
20B	0V	Preto-4	

Machine Translated by Google

SCON-CB

Controlador de posição para

Robô de eixo único / Robô cartesiano / Servo linear / ROBO Cylinder RCS2/RCS3

Características

1 Compatível com encoder absoluto sem bateria

Os modelos RCS2 e RCS3 equipados com um encoder absoluto sem bateria são compatíveis.
Como não é necessária bateria para armazenar dados de posição, menos espaço é necessário no painel de controle, o que contribui para a economia nos custos iniciais e de manutenção.

2 Suporte a grandes redes de campo <Função opcional>

Agora é possível a conexão direta não apenas com DeviceNet, CC-Link e PROFIBUS-DP, mas também com MECHATROLINK I/II, CompoNet, EtherCAT, EtherNet/IP e PROFINET IO. O atuador também pode ser operado especificando-se os valores de coordenadas diretamente por meio de uma rede de campo.

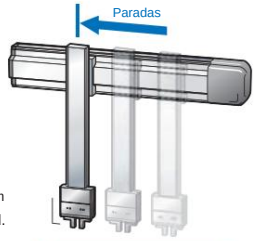
DeviceNet™ MECHATROLINK EtherCAT®
CompoNet™ PROFIBUS® PROFINET®
EtherNet/IP™ CC-Link

3 Função de Controle de Vibração <Função Padrão>

O equipamento possui uma função de controle de vibração que suprime a vibração da peça de trabalho instalada no cursor quando o cursor do atuador se move.
A função reduz o tempo que o atuador espera.
A vibração ajuda a estabilizar o sistema e, consequentemente, reduz o tempo do ciclo.

Sem controle de vibração

A peça de trabalho vibra após parar.



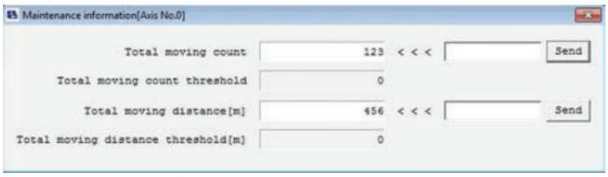
Com controle de vibração

A peça em funcionamento praticamente não gera vibração após a parada.

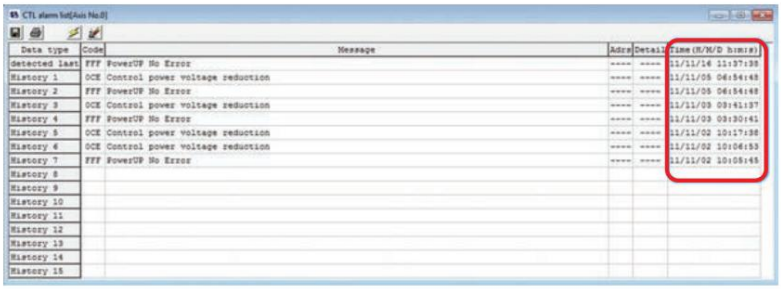
4 Capacidade de manutenção preditiva <Função padrão>

Equipado com um recurso para detectar sobrecarga do motor e emitir um aviso. Ao monitorar a temperatura do motor, alterações anormais podem ser detectadas antes que ocorra uma falha ou mau funcionamento.
Totalmente equipado com função de monitoramento.
Assim como em um osciloscópio, é possível adquirir formas de onda de posição e velocidade a partir do momento em que a condição de um sinal selecionado é alterada.
Também é possível adquirir o status do sinal, como posicionamento completo, alarme e outros.
Com o ajuste inteligente e o ajuste da placa de circuito impresso, é possível ajustar a aceleração/desaceleração e o ganho dependendo da carga útil.
Utilizando a função de contador, obtém-se o número exato de movimentos do atuador e a distância total percorrida.
são calculados.
Essa função pode ser usada para emitir um sinal quando for necessária manutenção.
A função de calendário permite reter o histórico de ocorrências de alarmes.

<Informações de manutenção>



<Função de calendário>



Machine Translated by Google

Lista de Modelos

Modelo		SCON-CB									
Vista externa											
Tipo de E/S		Especificação padrão		Tipo de rede de campo (*1)							
		Especificação de conexão PIO (*1)		DeviceNet	CC-Link	PROFIBUS-DP	CompoNet	MECHATROLINK-I/II	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET IO
código de tipo de E/S		NP/PN		DV	CC	RP	CN	ML	CE	EP	PRT
Tipo de codificador aplicável		Absolutamente sem bateria Incremental Quase absolutamente	Absoluto	Absoluto sem bateria/ Incremental/Absoluto/Quase absoluto							
SCON-CB	12~150W	—	—	—	—	—					
	200W	—	—								
	300~400W	—	—								
	600W	—	—								
	750W	—	—								
	750W (Para atuador de 750 W) com célula de carga	—	—								

(*1) Observe que a comunicação com PIO e trem de pulsos não pode ser realizada no tipo de rede.

Modelo

SCON – [ ] – [ ] [ ] [ ] – [ ] – [ ] – [ ]

Série | Tipo | Tipo de motor | Tipo de codificador | Opção | Tipo de E/S | Comprimento do cabo de E/S | Fonte de energia Tensão

Tipo

- CB Tipo de alta funcionalidade
- Tipo em conformidade com a categoria de segurança

Opção

- HA Olá aceleração/desaceleração.

*A especificação de alta aceleração/desaceleração só está disponível para seleção quando a opção de alta aceleração/desaceleração for escolhida para o atuador.

<Atuador compatível com alta aceleração/desaceleração>
RCS2-SA4C/SA5C/SA6C/SA7C/RA4C/RA5C/RGS4C/RGS5C/RGD4C/RGD5C

Fonte de energia Tensão

- 1 monofásico AC100V
- 2 monofásico AC 200V

Tipo de motor

Motor	W	Motor	W
Motor	W	200S	Para LSA-S10H/N15 Para LSAS-N15
Motor	30W (para RCS2)	300S	para LSA-N19
Motor	30W (para RS)	Motor	de W
Motor	60W	Motor	de W
Motor	W	Motor	W
100S	Para LSA-N10 Para LSAS-N10	750S	Para atuador de 750 W com célula de carga
Motor	W		

Tipo de codificador

- ÁGUA Absolutamente sem bateria Incremental
- Um Absoluto
- G Quase-absoluto

* O termo "quase-absoluto" refere-se a LSAS (Long-Senior Achievement Arrays

Somente séries

Tipo de E/S

- NP PIO NPN (padrão)
- PN PIO PNP
- Conexão DeviceNet
- Conexão CompoNet
- Conexão -Link
- ML MECHATROLINK-I/II
- PR PROFIBUS-DP
- EC EtherCAT
- EP EtherNet/IP
- PRT PROFINET IO

Comprimento do cabo de E/S

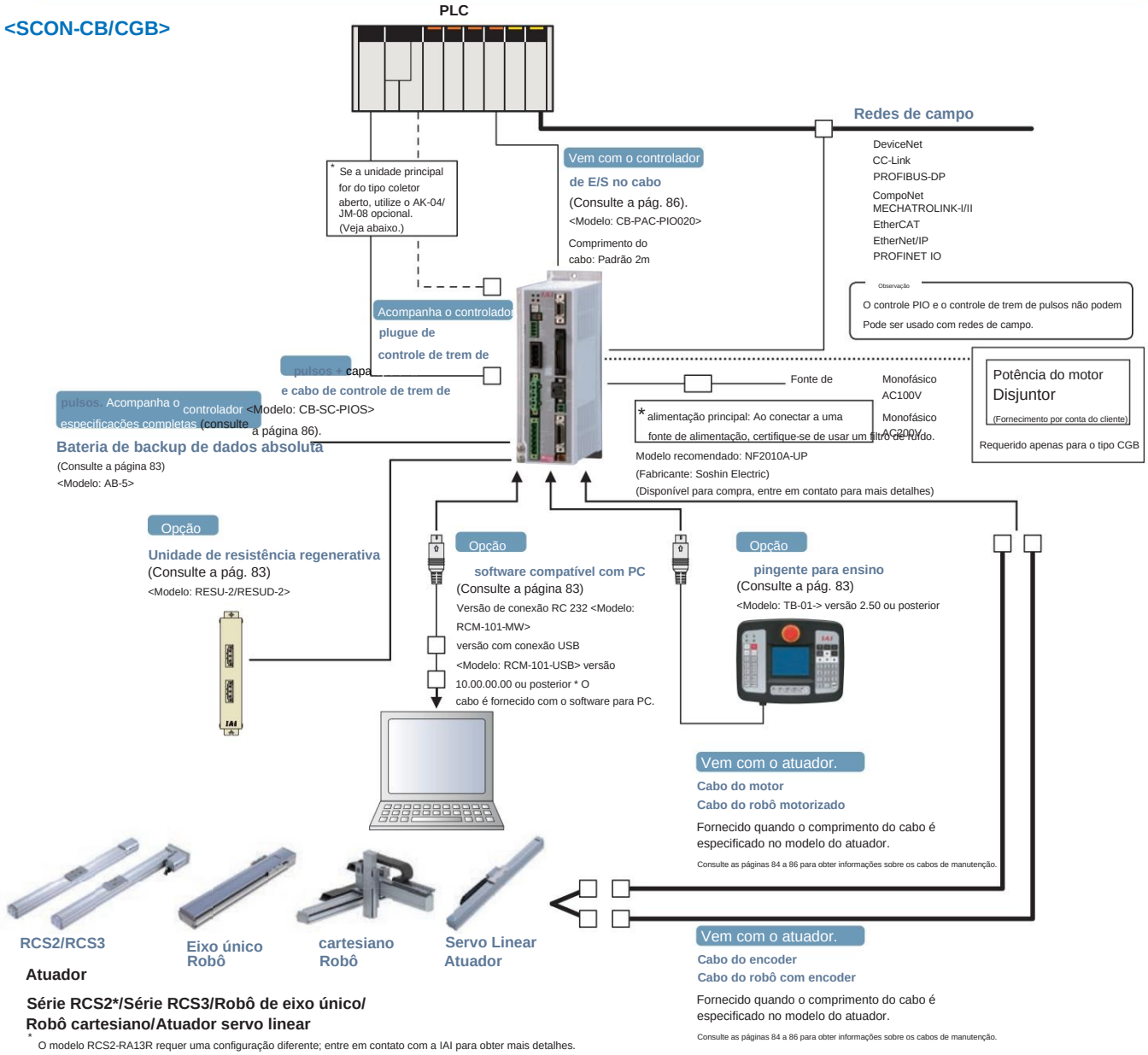
- 0 Sem cabo
- 2 2m (padrão)
- 3 3m
- 5,5 m

* Se você escolher uma especificação de rede de campo, o comprimento do cabo de E/S será "0".

Machine Translated by Google

Configuração do sistema

<SCON-CB/CGB>



Atuador

Série RCS2*/Série RCS3/Robô de eixo único/ Robô cartesiano/Atuador servo linear

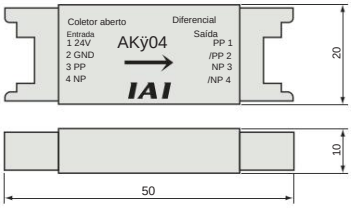
* O modelo RCS2-RA13R requer uma configuração diferente; entre em contato com a IAI para obter mais detalhes.

Conversor de pulsos: AK-04.

Os pulsos de comando de coletor aberto são convertidos em pulsos de comando diferenciais. Use este conversor se o controlador host emitir pulsos de coletor aberto.

Especificação

Item	Especificação:
Fonte de alimentação de entrada	DC24V±10% (50mA máx.)
Pulso de entrada	Coletor aberto (Corrente de coletor: 12mA máx.) 200kHz
Frequência de entrada	ou menos
Pulso de saída	Saída diferencial (máx. 10 mA) (26C31 ou equivalente) 10 g ou
Massa	menos (excluindo conectores de cabo)
Acessórios	37104-3122-000L (conector e-CON) (da 3M) × 2 Fio adequado: AWG nº 24~26

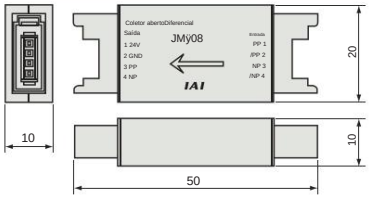


Conversor de pulsos: JM-08.

O pulso diferencial do sistema é convertido para o tipo coletor aberto. Use este conversor se o controlador host enviar pulsos de coletor aberto.

Especificação

Item	Especificação
Fonte de alimentação de entrada	DC24V±10% (50mA máx.)
Pulso de entrada	Entrada diferencial (máx. 10 mA) (em conformidade com RS422)
Frequência de entrada	500 kHz ou menos
Pulso de saída	24 VCC coletor aberto (Corrente de coletor: 25 mA máx.) 10 g ou
Massa	menos (excluindo conectores de cabo)
Acessórios	37104-3122-000FL (conector e-CON) (da 3M) × 2 Fio adequado: AWG nº 24~26



Machine Translated by Google

Modos de operação

Com este controlador, você pode selecionar o método de controle desejado entre os dois modos: modo de posicionamento e modo de controle por trem de pulsos. No modo de posicionamento, você pode inserir dados de posição (posição alvo, velocidade, aceleração, etc.) no controlador, nos campos dos valores desejados, e então especificar cada valor externamente por meio de uma E/S (sinal de entrada/saída) para acionar o atuador. Além disso, no modo de posicionamento, você pode selecionar o modo de operação desejado dentre os oito modos disponíveis, utilizando o parâmetro. No modo de controle por trem de pulsos, você pode controlar o deslocamento, a velocidade, a aceleração, etc., enviando pulsos de um gerador de pulsos externo.

Modo		Tipo	Número de pontos de posicionamento	Características
Modo de posições	Modo de posicionamento	Padrão PIO 0	64 pontos	Modo padrão de fábrica. Especifique externamente um número correspondente à posição para a qual deseja mover o atuador.
	Modo de ensino	Padrão PIO 1	64 pontos	Nesse modo, você pode mover o cursor (haste) por meio de um sinal externo e registrar a posição de parada na tabela de dados de posição.
	Modo de 256 pontos	Padrão PIO 2	256 pontos	Nesse modo, o número de pontos de posicionamento disponíveis foi aumentado para 256 pontos.
	Modo de 512 pontos	Padrão PIO 3	512 pontos	Nesse modo, o número de pontos de posicionamento disponíveis foi aumentado para 512 pontos.
	Modo 1 da válvula solenoide	Padrão PIO 4	7 pontos	Nesse modo, o atuador só pode ser movido ligando/desligando os sinais, assim como acontece com um cilindro pneumático do tipo válvula solenoide.
	Modo 2 da válvula solenoide	Padrão PIO 5	3 pontos	Nesse modo, o sinal de saída é configurado para ser o mesmo que o da chave automática do cilindro de ar no modo da válvula solenoide.
	Modo Forçar 1	Padrão PIO 6	32 pontos	Nesse modo, você pode se mover para posições sob controle de força no modo de posicionamento. (Até 32 pontos de posicionamento estão disponíveis.)
	Modo Forçar 2	Padrão PIO 7	5 pontos	Nesse modo, você pode se mover para posições sob controle de força no modo de válvula solenoide. (Há até cinco pontos de posicionamento disponíveis.)
Modo de controle de trem de pulsos	Modo de controle de trem de pulsos para incremental	Padrão PIO 0	–	Não é necessário inserir dados de posição no controlador, e o movimento é realizado de acordo com o pulso enviado.
	Modo de controle de trem de pulsos para absoluto	Padrão PIO 1		

Tabela de sinais de E/S * Você pode selecionar um dos nove tipos de atribuições de sinais de E/S.

Alfinete Não.	Categoria		Seleção de parâmetros (padrão PIO) 5 6								
							01 23 47 0/1				
			Modo de posicionamento	Modo de ensino	Modo de 256 pontos	Modo de 512 pontos	Modo de válvula solenoide 1	Modo 2 da válvula solenoide	Modo Forçar 1	Modo Força 2	Pluse-train
		Ponto de posicionamento	64 pontos	256 pontos	512 pontos	3 pontos	7 pontos		32 pontos	5 pontos	–
1A	24V		P24								P24
2A	24V		P24								P24
3A	–		Função de fonte								Função de fonte
4A	–		Função de fonte								Função de fonte
5A	Entrada	IN0	PC1	PC1	PC1	PC1	ST0	ST0	PC1	ST0	FILHO
6A		IN1	PC2	PC2	PC2	PC2	ST1	ST1 (JOG+)	PC2	ST1	RES
7A		IN2	PC4	PC4	PC4	PC4	ST2	ST2 (ÿ)	PC4	ST2	LAR
8A		IN3	PC8	PC8	PC8	PC8	ST3	–	PC8	ST3	TL
9A		IN4	PC16	PC16	PC16	PC16	ST4	–	PC16	ST4	CSTP
10A		IN5	PC32	PC32	PC32	PC32	ST5	–	–	–	DCLR
11A		IN6	–	MODO	PC64	PC64	ST6	–	–	–	BKRL
12A		IN7	–	JISL	PC128	PC128	–	–	–	–	RMOD
13A		IN8	–	JOG+	–	PC256	–	–	CLBR	CLBR	Nota RSTR 1
14A		IN9	BKRL	JOGÿ	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL	–
15A		IN10	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	–
16A		IN11	LAR	LAR	LAR	LAR	LAR	–	LAR	LAR	–
17A		IN12	*STP	*STP	*STP	*STP	*STP	–	*STP	*STP	–
18A		IN13	CSTR	CSTR/PWRT	CSTR	CSTR	–	–	CSTR	–	–
19A		IN14	RES	RES	RES	RES	RES	RES	RES	RES	–
20A		IN15	FILHO	FILHO	FILHO	FILHO	FILHO	FILHO	FILHO	FILHO	–
1B	Saída	OUT0	PM1	PM1	PM1	PM1	PE0	LSO	PM1	PE0	POTÊNCIA
2B		OUT1	PM2	PM2	PM2	PM2	PE1	LS1 (TRQS)	PM2	PE1	SV
3B		OUT2	PM4	PM4	PM4	PM4	PE2	LS2 (ÿ)	PM4	PE2	INP
4B		OUT3	PM8	PM8	PM8	PM8	PE3	–	PM8	PE3	MÃO
5B		OUT4	PM16	PM16	PM16	PM16	PE4	–	PM16	PE4	TLR
6B		OUT5	PM32	PM32	PM32	PM32	PE5	–	TRQS	TRQS	*ALM
7B		OUT6	MOVER	MOVER	PM64	PM64	PE6	–	CARREGAR	CARREGAR	*EMGS
8B		OUT7	ZONA 1	MODOS	PM128	PM128	ZONA 1	ZONA 1	UM POUCO	UM POUCO	RMDS
9B		OUT8	PZONE/ZONA2	PZONE/ZONA1	PZONE/ZONA1	PM256	PZONE/ZONA2	PZONE/ZONA2	PZONE/ZONA1	PZONE/ZONA1	ALM1
10B		OUT9	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	ALM2
11B		OUT10	MÃO	MÃO	MÃO	MÃO	MÃO	MÃO	MÃO	MÃO	ALM4
12B		OUT11	PEND	PEND/WEND	PEND	PEND	PEND	–	PEND	PEND	ALM8
13B		OUT12	SV	SV	SV	SV	SV	SV	SV	SV	*OVLW/*ALML
14B		OUT13	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	Nota REND 1
15B		OUT14	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	ZONA 1
16B		OUT15	*BÁLSAMO	*BÁLSAMO	*BÁLSAMO	*BÁLSAMO	*BÁLSAMO	*BÁLSAMO	*BÁLSAMO	*BÁLSAMO	ZONA 2
17B	–		–								–
18B	–		–								–
19B	0V		N								N
20B	0V		N								N

* Na tabela acima, os sinais entre parênteses representam funções disponíveis antes do retorno à base.
* Na tabela acima, os sinais precedidos por * são DESLIGADOS enquanto o atuador estiver em funcionamento.
Nota 1: Está disponível para uso apenas no Modo de Controle de Trem de Pulsos, Padrão PIO 1.

Machine Translated by Google

Explicação das funções dos sinais de E/S

Os sinais disponíveis irão diminuir. Por favor, verifique os recursos disponíveis na tabela abaixo.

Abreviação de Sinal de Categoria		Nome do sinal	Descrição da função
Entrada	CSTR	Estroboscópio PTP (sinal de partida)	O atuador começa a se mover para a posição definida pelo comando.
	Número da posição de comando PC1~PC256		O número da posição alvo é inserido (entrada binária).
	BKRL	Liberação forçada do freio	O freio é liberado à força.
	RMOD	Comutação do modo de operação	O modo de operação pode ser alterado quando a chave MODE no controlador estiver na posição AUTO. (A posição da chave é AUTO quando este sinal está DESLIGADO, ou MANU quando o sinal está LIGADO.)
	*STP	Pausa	O atuador irá desacelerar até parar quando este sinal for DESLIGADO enquanto o atuador estiver em movimento. O movimento restante será suspenso enquanto o atuador estiver parado e será retomado assim que o sinal for ativado.
	RES	Reiniciar	O alarme será reiniciado quando o sinal for ativado. O percurso restante pode ser cancelado ativando este sinal enquanto o atuador estiver em pausa (*STP está DESLIGADO).
	FILHO	Servo ligado	O servo fica LIGADO enquanto este sinal estiver LIGADO e permanece DESLIGADO enquanto este sinal estiver DESLIGADO.
	LAR	Retorno para casa	Quando esse sinal é ativado, o atuador executa a operação de retorno à posição inicial.
	MODO	Modo de ensino	Quando este sinal é ativado, o atuador entra no modo de aprendizagem. (A mudança não ocorrerá se CSTR, JOG+ e JOG- estiverem todos desligados e o atuador ainda estiver em movimento.)
	JISL	Comutação de avanço/recuo	Quando este sinal estiver DESLIGADO, o atuador pode ser movimentado com JOG+ e JOG-. Quando o sinal estiver LIGADO, o atuador pode ser movido em pequenos incrementos com JOG+ e JOG-.
	JOG+, JOGÿ JOG		Quando o sinal JISL está DESLIGADO, o atuador realiza um pequeno movimento na direção positiva ao detectar a borda LIGADA do sinal JOG+, ou na direção negativa ao detectar a borda LIGADA do sinal JOG-. O atuador desacelera até parar se a borda DESLIGADA for detectada durante o movimento em qualquer direção. O atuador opera por incrementos quando o sinal JISL está LIGADO.
	PWRT	Posição atual (escrita)	No modo de ensino, especifique uma posição e, em seguida, ative este sinal por pelo menos 20 ms; a posição atual será gravada na posição especificada.
	ST0~ST6	Sinal de partida	No modo de válvula solenoide, o atuador se move para a posição especificada quando este sinal é ativado. (O sinal de partida não é necessário.)
	CLBR	comando de calibração da célula de carga	A calibração da célula de carga começa quando esse sinal permanece LIGADO por pelo menos 20 ms.
	TL	Sinal de seleção do limite de torque	O torque do motor é limitado pelo valor definido no parâmetro enquanto o sinal estiver ligado. O sinal TLR é ativado quando o torque atinge o valor definido. (Apenas no modo de trem de pulsos)
	CSTP	Parada forçada	O atuador é parado compulsoriamente se o sinal permanecer ativo por 10 ms ou mais. O atuador desacelera e para com o torque definido no controlador, e então o servo é desligado. (Apenas no modo de trem de pulsos)
	DCLR	Sinal de limpeza do contador de desvios	O contador de desvio de posição é zerado continuamente enquanto este sinal estiver ativo. (Apenas no modo de trem de pulsos)
	RSTR*1	comando de movimento de posição de referência	Ligue-o e o movimento será feito para a posição definida no Parâmetro nº 167. *1: Usado apenas no Padrão PIO 1.
Saída	PEND/INP	Posicionamento concluído	Este sinal é ativado quando o atuador entra na faixa de posição após o movimento. Se o atuador ultrapassar a faixa de posição, o sinal PEND não é desativado, mas o sinal INP é desativado. Os sinais PEND e INP podem ser alternados por meio de um parâmetro.
	PM1~PM256 Número da posição completa		O número da posição alcançada ao final do posicionamento é exibido (saída binária).
	MÃO	Conclusão do retorno para casa	Este sinal é ativado após o retorno completo para casa.
	ZONA 1, ZONA 2 Zona		Este sinal é ativado se a posição atual do atuador estiver dentro da faixa definida pelos parâmetros.
	ZONA P	Zona de posição	Este sinal é ativado quando a posição atual do atuador está dentro do intervalo definido na tabela de dados de posição após o movimento de posição. Este sinal pode ser usado com ZONE1/ZONE2, mas PZONE só entra em vigor ao se mover para uma posição específica.
	RMDS	Saída de status do modo de operação	O status do modo de operação é exibido na saída. Este sinal é ativado quando o controlador está no modo manual.
	*OVLW	Aviso de sobrecarga	Este sinal está LIGADO em condições normais e DESLIGADO quando o nível de aviso de sobrecarga é excedido. (A operação continuará.)
	*ALML	Alarme de falha menor	Este sinal está LIGADO em condições normais e DESLIGADO quando ocorre um alarme de nível de mensagem. (A operação continuará.)
	*ALM	Alarme	Este sinal fica LIGADO quando o controlador está em condições normais e DESLIGADO quando ocorre um alarme.
	Sinal de saída do código de alarme ALM1~ALM8		O conteúdo de um código de alarme é emitido em código binário quando um alarme é gerado. (Apenas no modo de trem de pulsos)
	MOVER	Mudança	Este sinal permanece LIGADO enquanto o atuador estiver em movimento (inclusive durante o retorno à posição inicial e a operação de empurrar).
	SV	Servo ligado	Este sinal fica LIGADO enquanto o servo estiver LIGADO.
	*EMGS	Saída de parada de emergência	Este sinal fica LIGADO quando nenhum botão de parada de emergência é acionado no controlador e DESLIGADO quando um botão de parada de emergência é acionado.
	*BÁLSAMO	Aviso de baixa tensão absoluta da bateria	Se o controlador for de especificação absoluta, este sinal desliga quando a tensão da bateria absoluta cai. (A operação continuará.)
	MODOS	Saída do modo de ensino	Este sinal é ativado quando o atuador entra no modo de aprendizagem através da entrada do sinal MODE. Ele é desativado assim que o atuador retorna ao modo normal.
	VEZ	Escreva completo	Este sinal é desligado imediatamente após a mudança para o modo de ensino e é ligado assim que a escrita é concluída, de acordo com o sinal PWRT. Quando o sinal PWRT é desligado, este sinal também é desligado.
	PE0~PE6	Número da posição atual	Este sinal é ativado quando o atuador completa o movimento até a posição desejada no modo de válvula solenoide.
	LS0~LS2	saída do interruptor de limite	Este sinal é ativado quando a posição atual do atuador entra na faixa de posição definida antes e depois da posição alvo. Se o retorno à posição inicial já tiver sido concluído, este sinal é emitido mesmo antes de um comando de movimento ser enviado ou enquanto o servo estiver desligado.
	UM POUCO	Calibração da célula de carga concluída	Este sinal é ativado após a conclusão da calibração da célula de carga. Quando o sinal CLBR é desligado, este sinal também é desligado.
	CARREGAR	sinal de julgamento de saída de carga	Durante a operação de encaixe por pressão, este sinal é emitido quando o valor atual definido para o "limiar" é excedido dentro do intervalo entre "Zona+" e "Zona-" definido na tabela de dados de posição. O sinal é usado para determinar se a ação de encaixe por pressão foi realizada corretamente.
	TRQS	Nível de torque de saída	Este sinal é emitido quando a corrente do motor atinge o valor de corrente definido para o "limiar" na tabela de dados de posição, após o cursor (haste) ter colidido com um obstáculo, etc., durante o movimento na operação de empurrar.
	POTÊNCIA	Sistema pronto	Ele liga quando a inicialização é concluída com sucesso após o fornecimento de energia ao controlador. (Somente no modo de trem de pulsos)
	TLR	Sinal de torque limitado	Este sinal é ativado ao atingir o limite de torque enquanto o torque estiver limitado pelo sinal TL. (Apenas no modo de trem de pulsos)
	RENDERIZAR*1	Movimento da posição de referência concluído	Ele liga assim que o movimento para a posição definida no Parâmetro nº 167 for concluído. *1: Usado apenas no padrão PIO 1

* Na tabela acima, os sinais precedidos por * normalmente estão LIGADOS e DESLIGADOS enquanto o atuador está em funcionamento.

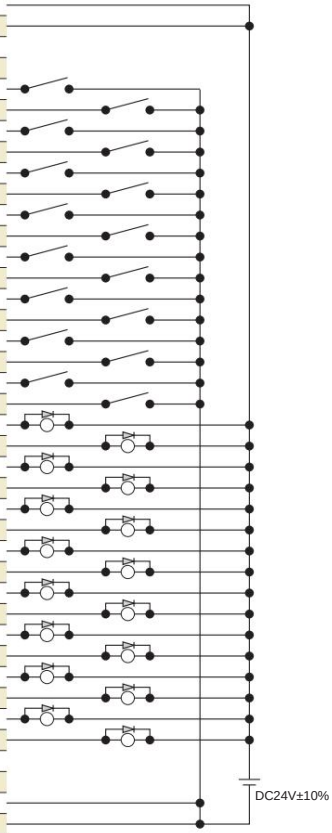
Machine Translated by Google

Diagramas de fiação

ÿModo de posicionamento/Modo de ensino/ Modo de válvula solenoide

Conector PIO (especificação NPN)

Nº do pino	Nome do sinal da categoria	
1A	Fonte de energia	24V
2A		24V
3A	–	Não utilizado
4A	–	Não utilizado
5A	Entrada	IN0
6A		IN1
7A		IN2
8A		IN3
9A		IN4
10A		IN5
11A		IN6
12A		IN7
13A		IN8
14A		IN9
15A		IN10
16A		IN11
17A		IN12
18A		IN13
19A		IN14
20A		IN15
1B	Saída	OUT0
2B		OUT1
3B		OUT2
4B		OUT3
5B		OUT4
6B		OUT5
7B		OUT6
8B		OUT7
9B		OUT8
10B		OUT9
11B		OUT10
12B		OUT11
13B		OUT12
14B		OUT13
15B		OUT14
16B		OUT15
17B	–	Não utilizado
18B	–	Não utilizado
19B	Fonte de energia	0V
20B		0V

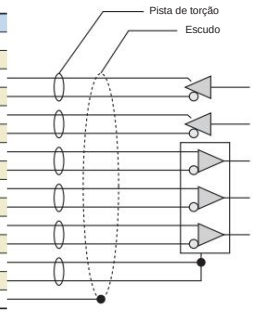


* Conecte os pinos 1A e 2A a 24 V e os pinos 19B e 20B a 0 V.

ÿModo de trem de pulsos (saída diferencial)

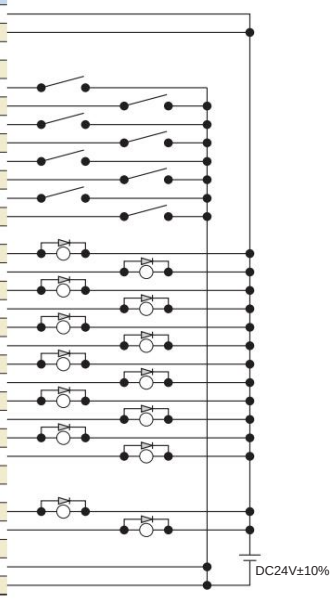
Conector de pulso Pino

nº 1 2 3 4	Nome do sinal da categoria	
		Não utilizado
		Não utilizado
5	Entrada	PP
		/PP
6		/E.G
	Saída	AFB
		/AFB
7		BSE
8 9 10		/BFB
11		ZFB
12		/ZFB
13	Chão	GND
14		GND
Concha	Escudo	Escudo



Conector PIO (especificação NPN)

Nº do pino	Nome do sinal da categoria	
1A	Fonte de energia	24V
2A		24V
3A		Não utilizado
4A		Não utilizado
5A	Entrada	FILHO
6A		RES
7A		LAR
8A		TL
9A		CSTP
10A		DCLR
11A		BKRL
12A		RMOD
13A – 20A	–	Não utilizado
1B	Saída	POTÊNCIA
2B		SV
3B		INP
4B		MÃO
5B		TLR
6B		*ALM
7B		*EMGS
8B		RMDS
9B		ALM1
10B		ALM2
11B		ALM4
12B		ALM8
13B		(*1)
14B		–
15B		ZONA 1
16B		ZONA 2
17B – 18B	–	Não utilizado
19B	Fonte de energia	0V
20B		0V



* Certifique-se de conectar a blindagem do cabo de par trançado, que se conecta ao conector de pulso, à carcaça. Além disso, **mantenha o comprimento do cabo em 10 m ou menos.**
* Conecte os pinos 1A e 2A a 24V e os pinos 19B e 20B a 0V (*1)-/
*ALML/*OVLW/*BALM (comutável por parâmetros)

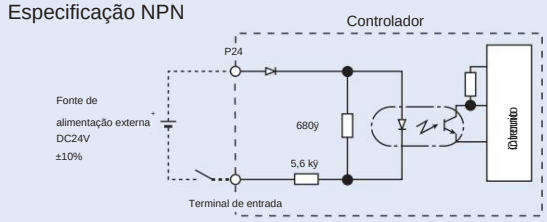
Interface de Entrada e Saída

ÿParte de Entrada: Especificações de Entrada Externa ÿParte de Saída: Especificações de Saída Externa

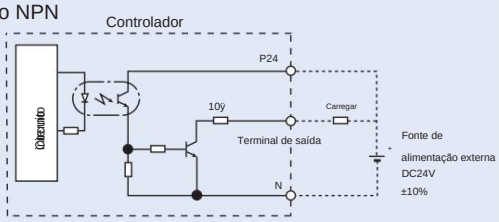
Item	Especificação
Tensão de entrada	DC24V ±10%
Corrente de entrada	Circuito 4mA/1
Tensão LIGADO/DESLIGADO	Tensão de ativação: CC 18V mín. Tensão de desligamento: CC 6V máx.
Método de isolamento	Fotoacoplador

Item	Especificação
Tensão de carga	24 VCC
Corrente máxima de	50mA/1 ponto
carga Corrente	0,1mA máx./1 ponto
de fuga Método de isolamento	Fotoacoplador

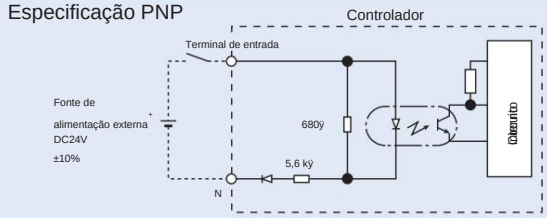
Especificação NPN



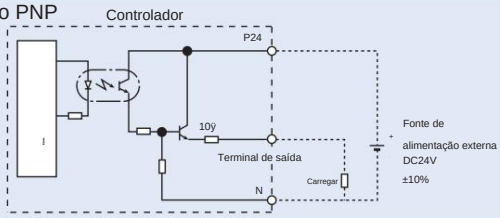
Especificação NPN



Especificação PNP



Especificação PNP



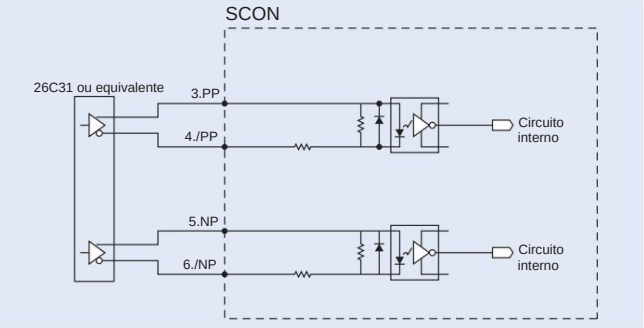
Machine Translated by Google

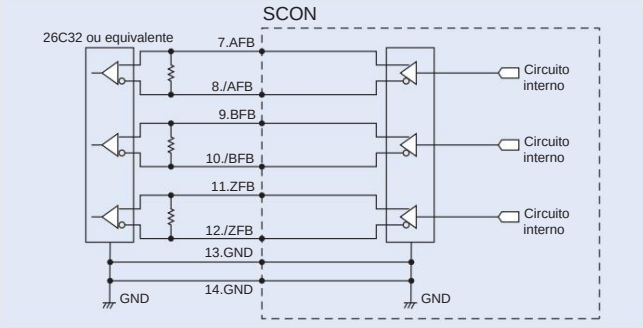
Especificação de E/S do tipo trem de pulsos (Especificação do driver de linha diferencial)

ÿParte de entrada ÿParte de saída

Número máximo de pulsos de entrada: Interface do driver de linha 2,5 Mpps.
Método de isolamento: Isolamento por fotoacoplador.

Número máximo de pulsos de saída: Interface do driver de linha 2,5 Mpps
Isolamento/não isolamento: Não isolamento



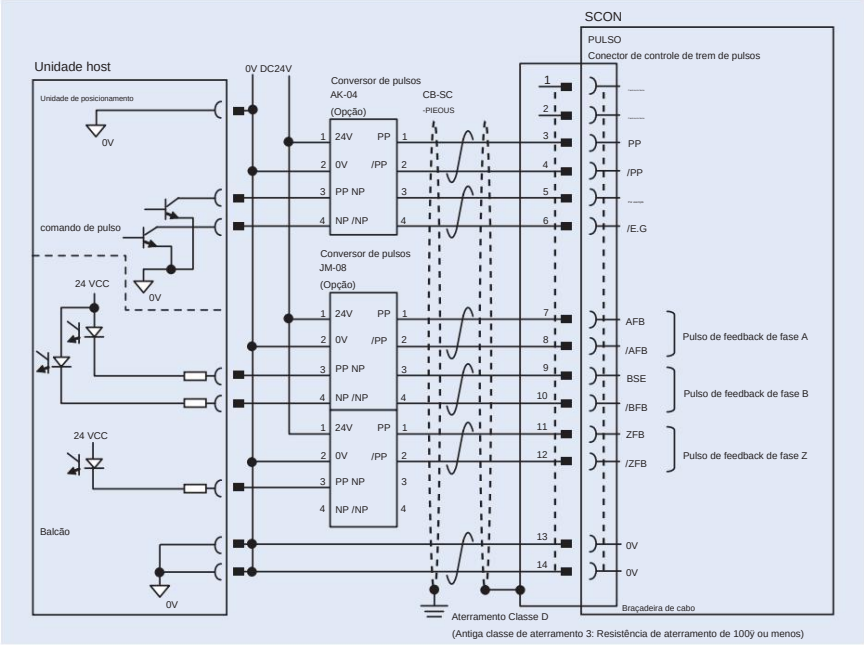


Especificação de E/S do tipo trem de pulsos (Especificação de coletor aberto)

O AK-04 (opcional) é necessário para entrada de pulsos. O JM-08 (opcional) é necessário para saída de pulsos.

Número máximo de pulsos de entrada: 200kpps (AK-04 necessário)
Número máximo de pulsos de saída: 500kpps (requer JM-08)

* A fonte de alimentação DC24V conectada ao AK-04 deve ser compartilhada com a interface PIO.
* Mantenha o comprimento do cabo que conecta a unidade de saída de pulsos (PLC) e o AK-04/JM-08 o mais curto possível.
Mantenha também o cabo entre o AK-04/JM-08 e **o conector PULSE com 2 metros ou menos.**



Observação

Utilize a mesma fonte de alimentação para entrada/saída de coletor aberto do/para o host e para o AK-04, JM-08.

Padrões de entrada de pulso de comando

padrão de trem de pulsos de comando		Terminal de entrada	Avançar	Reverter
	trem de pulsos direto	PP•/PP		
	Trem de pulsos reverso	NP•/NP		
	Um trem de pulsos direto indica a quantidade de rotação do motor na direção direta, enquanto um trem de pulsos reverso indica a quantidade de rotação do motor na direção inversa.			
	Trem de pulsos	PP•/PP		
	Sinal	NP•/NP	Baixo	Alto
	O pulso de comando é usado para determinar a quantidade de rotação do motor, enquanto o sinal indica o sentido de rotação.			
	Trem de pulsos Fase A/B	PP•/PP		
		NP•/NP		
	As fases de comando A e B, com uma diferença de fase de 90° (multiplicador igual a 4), indicam a quantidade de rotação e a direção da rotação.			
	Trem de pulsos para frente	PP•/PP		
	Trem de pulsos reverso	NP•/NP		
	Trem de pulsos	PP•/PP		
Lógica	Sinal	NP•/NP	Alto	Baixo
	Trem de pulsos Fase A/B	PP•/PP		
		NP•/NP		

Machine Translated by Google

Tabela de especificações

Item		Especificação	
Capacidade do motor aplicável		Menos de 400W	400 W ou mais
Número de eixos controlados		1 eixo	
Método de operação		Tipo de posicionador/tipo de trem de pulsos:	
Número de pontos de posicionamento		512 pontos (especificação PIO), 768 pontos (especificação Eldbus)	
Memória de backup		Conector de 40 pinos para memória não	
Conector de E/S		volátil (FRAM), com 16	
Número de pontos de entrada/saída		pontos de entrada e 16 pontos de saída.	
Fonte de alimentação de E/S		Fonte de alimentação externa DC24V ±10%	
Comunicação serial		RS485 1 canal	
método de entrada de trem de pulsos de comando (Nota 1)		Saída de driver de linha diferencial suportada	
Frequência máxima do pulso de entrada		Método de acionamento de linha diferencial: 2,5 Mpps máx./Método de coletor aberto (conversor de pulsos utilizado): 200 kpps máx.	
Método de detecção de posição		Encoder incremental / Encoder absoluto / Encoder serial quase absoluto / Encoder absoluto sem bateria CB: Disponível (relé integrado)	
Função de desligamento de energia de condução		CGB: Indisponível Interruptor de liberação do freio LIGADO/	
Liberação forçada do freio eletromagnético		DESLIGADO	
Fonte de alimentação de entrada		Monofásico AC100~115V±10% Monofásico AC200~230V±10%	Monofásico AC200~230V±10%
Capacidade da fonte de alimentação (Nota 2)		12 W / 89 VA 20 W / 74 VA 30 W (exceto RS) / 94 VA 30 W (RS) / 186 VA 60 W (exceto RCS3-CTZ5C) / 186 VA 60 W (RCS3-CTZ5C) / 245 VA 100 W / 282 VA 150 W / 376 VA 200 W / 469 VA	100SW (LSA/LSAS-N10)(*) / 331VA 200SW (LSA-S10H, LSA/LSAS-N15S)(*) / 534VA 200SW (LSA/LSAS-N15H)(*) / 821VA 300 W (LSA-N19)(*) / 710 VA 400 W (exceto RCS3-CT8C) / 968 VA 400 W (RCS3-CT8C) / 1278 VA 600 W / 1212 VA 750 W / 1569 VA
Resistência à vibração		Direções X, Y e Z, 10~57Hz, largura de um lado: 0,035mm (contínuo), 0,075mm (intermitente) 58~150Hz 0,5G (contínuo), 1G (intermitente)	
Função de calendário/relógio	Tempo de retenção	Aproximadamente 10	
	Tempo de carregamento	dias. Aproximadamente	
Funções de proteção		100 horas. Monitoramento de sobrecorrente, temperatura anormal, baixa velocidade do ventilador, desconexão do encoder, etc.	
Temperatura ambiente de operação		0~40ýC	
Umidade ambiente de operação		85% UR ou menos (sem condensação)	
Ambiente operacional		Livre de gases corrosivos	
Grau de proteção		IP20	
Massa		Aproximadamente 900g (+ 25g para a especificação absoluta) 58mm	Aproximadamente 1,2 kg (+ 25 g para a especificação absoluta) 72
Dimensões externas		(L) × 194mm (A) × 121mm (P)	mm (L) × 194 mm (A) × 121 mm (P)

(Nota 1) Para o método de entrada de pulso de comando, utilize o método de driver de linha diferencial resistente a ruído. Caso seja necessário utilizar o método de coletor aberto, utilize o conversor de pulsos opcional. (AK-04/JM-08) para converter pulsos de coletor aberto em pulsos diferenciais.

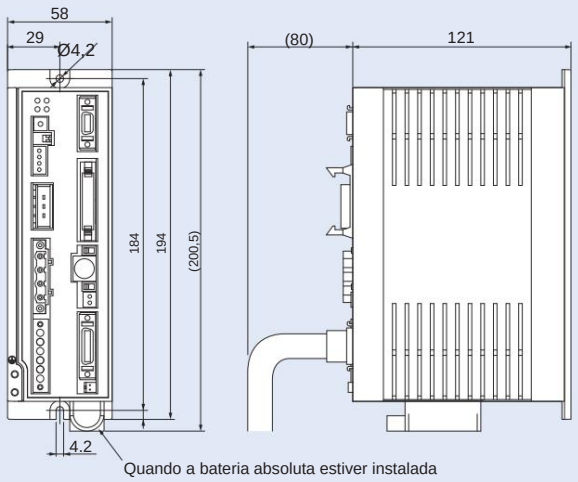
(Nota 2) Os controladores que operam qualquer um dos modelos de atuador indicados por (*) devem estar em conformidade com as dimensões externas dos controladores para 400W ou mais, mesmo quando a saída for inferior a 400W.

* O número de pulsos do encoder para os atuadores operáveis com SCON-CB é de 3072 pulsos para RCS2-SRA7BD/SRGS7BD/ SRGD7BD, 1600 pulsos para RCS2-5N (Incremental), 1048576 pulsos para DD-18P:20bit, 131072 pulsos para DD-18S:17bit, 2400 pulsos para NS-SM (Incremental) e 16384 pulsos para todos os outros modelos.

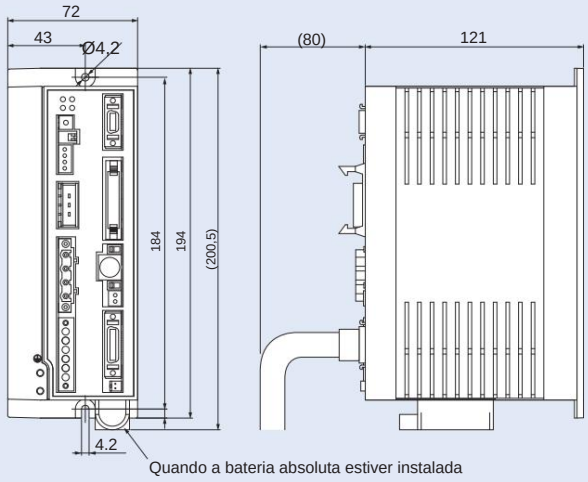
Machine Translated by Google

Dimensões externas

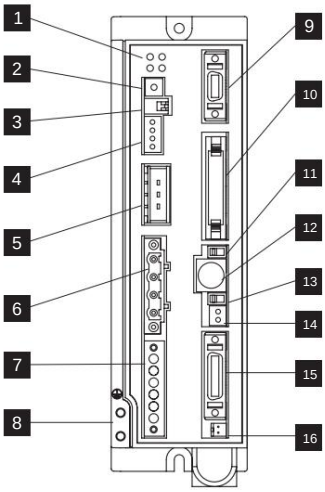
Menos de 400W

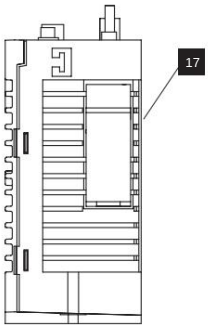


400 W ou mais



Nome de cada parte





1 Display de LED

Exibe o estado do controlador.

Nome	Cor	Descrição da função
POTÊNCIA	Verde	Liga-se quando o sistema está pronto (após a alimentação ser ligada e a CPU entrar em funcionamento normal).
SV	Verde	Liga-se quando o servo está ligado.
ALM	Laranja	Liga-se quando o alarme dispara.
EMG	Vermelho	Liga-se automaticamente ao acionar o botão de parada de emergência.

2 Interruptor rotativo

A chave de configuração de endereço serve para identificar cada controlador quando eles estão conectados.

3 Interruptor de piano

A chave de sistemas do controlador.

Nome	Descrição da função
1	chave seletora do modo de operação DESLIGADO: Modo posicionador LIGADO: Modo de controle de trem de pulsos * Válido quando a energia estiver ligada
2	Para ajustes de fábrica, sempre desligado.

4 Conector de E/S do sistema

O conector para o interruptor de parada de emergência, etc.

5 Conector da unidade regenerativa

Conector para unidades regenerativas que absorvem a corrente regenerativa gerada quando o atuador desacelera e para.

6 Conector do motor

Conector do cabo do motor do atuador.

7 Conector de alimentação

O conector de alimentação CA. Dividido em entrada de alimentação do controlador e entrada de alimentação do motor.

8. Terminal de aterramento

Parafuso de aterramento de proteção. Certifique-se de fixar bem o aterramento.

9 Conector para controle de trem de pulsos

Trata-se de um conector utilizado na operação em Modo de Controle por Trem de Pulsos. O pulso de feedback também é válido no Modo Posicionador.

Conector PIO de 10 pinos

Conector para o cabo de comunicação paralela com o CLP e outros dispositivos periféricos.

11. Seletor de modo de operação

Nome	Descrição da função
MANU	Não aceita comandos PIO
AUTO	Aceita comandos PIO

* O botão de parada de emergência no painel de controle de ensino fica Eficaz assim que conectado, independentemente de ser AUTO ou MANU. Além disso, desligue a alimentação antes de desconectar o controle remoto de ensino ou o cabo de comunicação SIO.

Conector SIO de 12 pinos

O conector para o painel de controle de ensino ou o cabo de comunicação do PC.

13 Interruptor de liberação do freio

Interruptor de liberação forçada para o freio eletromagnético integrado a um atuador.

* É necessário que a fonte de alimentação para o acionamento do freio seja de 24 V CC. conectado.

14 Conector de alimentação do freio

Conector para alimentação de energia DC24V ao freio. (Necessário apenas quando o atuador com freio estiver conectado).

15 Conector do codificador/sensor

O conector do cabo do codificador/sensor.

Conector de bateria absoluto de 16

Conector para a bateria de backup de dados absolutos (necessário apenas para o tipo de encoder absoluto).

17 Suporte de bateria absoluto

Trata-se de um suporte para bateria, destinado à montagem de uma bateria de backup de dados completa.

Machine Translated by Google

Opções

Pingente de ensino

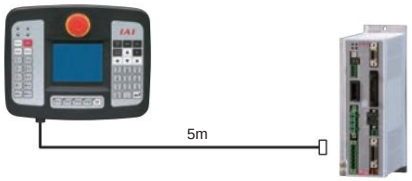
ÿ Características: Dispositivo de ensino que oferece entrada de posição, operação de teste, monitoramento e outras funções.

ÿ Modelo **TB-01-C**

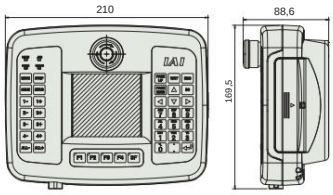
ÿ **Especificação**

Tensão nominal	24 VCC
Consumo de energia	3,6 W ou menos (150 mA ou menos)
Temperatura ambiente de operação :	0~50°C
Umidade ambiente de operação: 20~85% UR (sem condensação)	
Resistência ambiental	IP40 (estado inicial)
Massa	507g (somente TB-01-N)

ÿ Configuração



ÿ Dimensões externas



Software compatível com PC (somente Windows)

ÿ Funcionalidades Este software de suporte à inicialização fornece funções para inserir posições, realizar operações de teste e monitorar dados, entre outras. Incorporando todas as funções necessárias para fazer ajustes, este software ajuda a reduzir o tempo de inicialização.

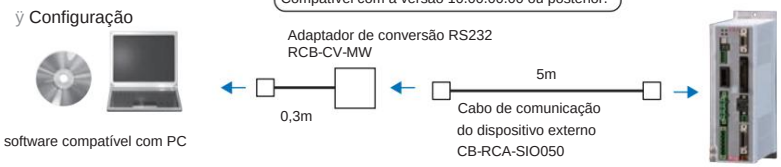
XP SP2 ou posterior/Vista/7/8

ÿ Modelo **RCM-101-MW**

(Inclui um cabo de comunicação para dispositivo externo e uma unidade de conversão RS232)

Compatível com a versão 10.00.00.00 ou posterior.

ÿ Configuração

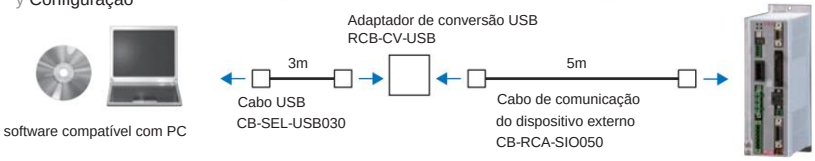


ÿ Modelo **RCM-101-USB**

(Inclui um cabo de comunicação para dispositivo externo, um adaptador de conversão USB e um cabo USB)

Compatível com a versão 10.00.00.00 ou posterior.

ÿ Configuração



Unidade de Resistência Regenerativa ÿ

Características Esta unidade converte a corrente regenerativa, que é gerada quando o O motor desacelera e gera calor. Consulte as tabelas abaixo para confirmar a potência total dos atuadores e utilize a unidade regenerativa conforme necessário.

* Se forem necessárias duas unidades regenerativas, providencie uma RESU(D)-2 e uma RESU(D)-1. (Para mais detalhes, entre em contato com a IAI)

ÿ Modelo **RESU-2** (Especificação padrão)

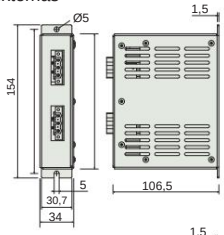
RESUD-2 (especificação para montagem em trilho DIN)

ÿ Especificação

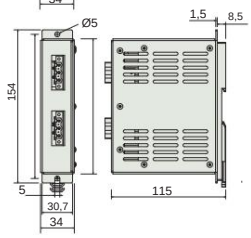
Modelo	RESU-2	RESUD-2
massa unitária	Aproximadamente 0,4 kg	
Resistor regenerativo integrado	235ÿ 80W	
Método de montagem	Montagem por parafuso	Montagem em trilho DIN
Cabo fornecido	CB-SC-REU010	

ÿ Dimensões externas

<RESU-2>



<RESUD-2>



ÿ Diretrizes sobre a quantidade necessária

	Horizontal	Vertical
0	~100W	~100W
1	~400W	~400W
2	~750W	~750W

* A resistência regenerativa necessária pode ser superior à especificada acima, dependendo das condições de operação.

Diretrizes sobre a quantidade necessária (RCS2 -RA13R)

	Liderança 2.5	Liderança 1,25
Horizontal	1	0
Vertical	1	1

* A resistência regenerativa necessária pode ser superior à especificada acima, dependendo das condições de operação.

Bateria de backup de dados absoluta

ÿ Características Esta é uma bateria de backup de dados absoluta para um atuador com especificações absolutas.

ÿ Modelo **AB-5 (somente bateria)**

AB-5-CS (com estojo)

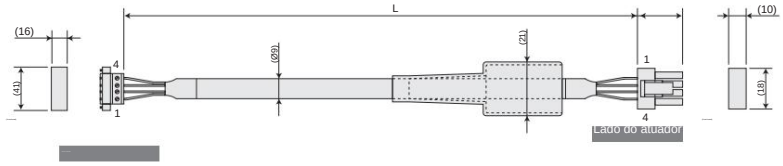
Machine Translated by Google

Peças de manutenção

Ao substituir um cabo após a compra do produto, consulte a lista de modelos abaixo.

Modelo Número			
CB-RCC-MA □□□	Cabo do motor	para RCS2/RCS3
CB-RCC-MA □□□ -RB	Cabo do robô motorizado	

*Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex: 080=8m). Comprimento máximo = 30m (20)



Sinal de cor do fio			
0,75 m²	Verde	SCBRE	1
	Vermelho	EM	2
	Branco	Em	3
	Preto	EM	4

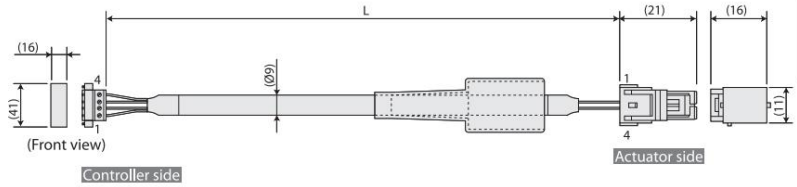
Fio Color	Sinal		
1	EM	Vermelho	0,75 polegadas quadradas (ondulado)
2	Em	Branco	
3	EM	Preto	
4	SCBRE	Verde	

Raio de curvatura mínimo R = 51 mm ou mais (Condição de curvatura dinâmica)

*O cabo para robô foi projetado para resistir à flexão. Utilize este cabo caso a instalação precise ser feita em uma canaleta para cabos.

Modelo Número			
CBÿXMCÿMA □□□	Cabo do motor	para LSA Tipo Grande

*Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo: SCON/SSEL = 20 m, XSEL = 30 m



Wire	Color	Signal	No.
1.25sq	Green	PE	1
	Red	U	2
	White	V	3
	Black	W	4

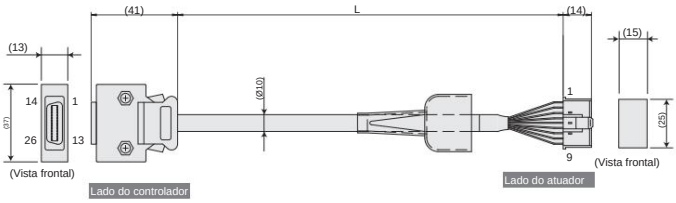
No.	Signal	Color	Wire
1	U	Red	1.25sq (crimped)
2	V	White	
3	W	Black	
4	PE	Green	

Raio de curvatura mínimo R = 55 mm ou mais (Condição de curvatura dinâmica)

* Apenas o cabo para robô está disponível para este modelo.

Modelo Número			
CB-RCS2-PA □□□	Cabo do codificador	para RCS2/RCS3
CB-X3-PA □□□	Cabo do robô codificador	

* Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo = 30 m



Arame	Cor	Sinal	Nº
AWG26 (soldado)	-	-	10
	-	-	
	-	E24V	11
	Branco/Verde	OV	12 13
	Branco/Laranja	LS	26
	-	EKSTCLKR	25
	-	OT	24
	-	RSV	23
	-	-	9
	-	-	18
	-	-	19
	Branco/Azul	A+	
	Branco/Amarelo	UM-	1
	Branco/Vermelho	B+	2 3
	Branco/Preto	B-	4
	Branco/Roxo	Z+	5
	Branco/Cinza	—	6
	Laranja	SRD+	7
	Verde	SRD-	8
	Roxo	ONE+	14
	Cinza	UM-	15
	Vermelho	VCC	16
	Preto	GND	17
	Azul	BKR-	20
	Amarelo	BKR+	21
	-	-	22

O escudo é fixado ao capô.

Nº	Sinal	Cor	Arame
	UM	Branco/Azul	AWG26 (crimpado)
1 2	UM	Branco/Amarelo	
3	B	Branco/Vermelho	
4	B	Branco/Preto	
5	—	Branco/Roxo	
6	—	Branco/Cinza	
7	LS+	Branco/Laranja	
8			
9	FG	Chão	
10	SD	Laranja	
11	SD	Verde	
12	ONE+	Roxo	
13	UM-	Cinza	
14	VCC	Vermelho	
15	GND	Preto	
16	LS-	Branco/Verde	
17	BK-	Azul	
18	BK+	Amarelo	

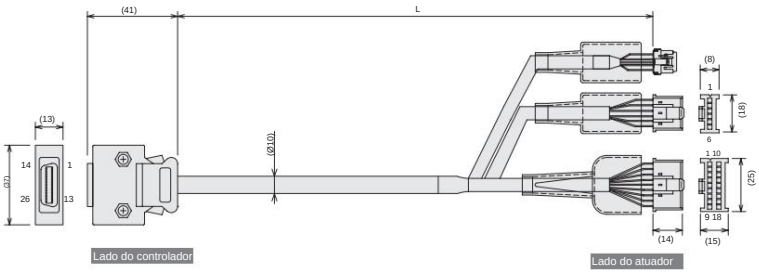
Fio terra e blindagem trançada

Raio de curvatura mínimo R = 58 mm ou mais (Condição de curvatura dinâmica)

*O cabo para robô foi projetado para resistir à flexão. Utilize este cabo caso a instalação precise ser feita em uma canaleta para cabos.

Modelo Número			
CB-RCS2-PLLA □□□	Cabo do codificador	para RCS2-RA13R com Célula de carga
CB-RCS2-PLLA □□□	robô com encoder **RB** (ex.:	

* Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ 080 = 8 m). Comprimento máximo = 30 m



Arame	Sinal	Não.
AWG26 (soldado)	-	
	E24V	12
	0V	13
	LS	26
	CLEEP	25
	OT	24
	RSV	23
	LC SRD+	9
	LC SRD-	10
	LC VCC	18
	LC GND	19
	A+	
	UM-	1 2
	B+	
	B-	3 4
	Z+	
	—	5 6
	SRD+	
	SRD-	7 8
	ONE+	14
	UM-	15
	VCC	16
	GND	17
	BKR-	20
	BKR+	21
	-	22

O escudo é fixado ao capô.

Nº	Sinal	Arame
	SGA	AWG26 (frisado)
2	SGB	
	VIR	
3 4	GND	
5	FG	

Nº	Sinal	Arame
	E24V	AWG26 (frisado)
2	0V	
3	LS	
4	CLEEP	
5	OT	
6	RSV	

Nº	Sinal	Arame
	UM	AWG26 (frisado)
2	UM	
3	B	
4	B	
5	—	
6	—	
7	-	
8	-	
9	FG	
10	SD	
11	SD	
12	ONE+	
13	UM-	
14	VCC	
15	GND	
16	-	
17	BK-	
18	BK+	

Fio terra e blindagem trançada

*O cabo para robô foi projetado para resistir à flexão. Utilize este cabo caso a instalação precise ser feita em uma canaleta para cabos.

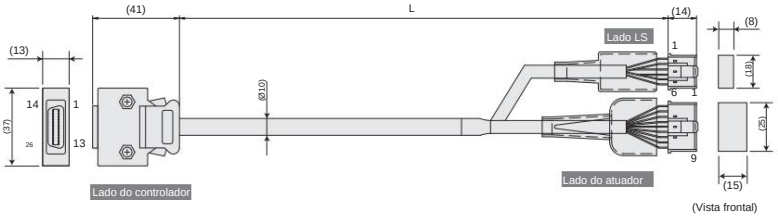
Machine Translated by Google

Peças de manutenção

Ao substituir um cabo após a compra do produto, consulte a lista de modelos abaixo.

Modelo Número			
CB-RCS2-PLA □□□	Cabo do codificador	para	
CB-X2-PLA □□□	Cabo do robô codificador	Tipo rotativo RCS2	

* Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo = 30 m



Arame	Cor	Sinal	Não.
AWG26 (soldado)	-	-	10
	-	-	11
	Branco/Laranja	E24V	12
	Branco/Verde	OV	13
	Marrom/Azul	LS	26
	Marrom/Amarelo	RASTEJAR	25
	Marrom/Vermelho	OT	24
	Castanho/Preto	RSV	23
	-	-	9
	-	-	18
	-	-	19
	Branco/Azul	A+	
	Branco/Amarelo	UM-	1
	Branco/Vermelho	B+	2 3
	Branco/Preto	B-	4
	Branco/Roxo	Z+	5
	Branco/Cinza	---	6
	Laranja	SRD+	7
	Verde	SRD-	8
	Roxo	ONE+	14
	Cinza	UM-	15
	Amarelo	VCC	16
	Preto	GND	17
	Azul	BKR-	20
	Amarelo	BKR+	21
	-	-	22

O escudo é fixado ao capô.

Fio terra e blindagem trançada

(A cor do fio "Branco/Azul" indica as cores da fita e do isolamento)

Não.	Cor do sinal		Arame
1 2	E24V	Laranja Branco/	AWG26 (ondulado)
3	OV	Verde Marrom/	
4	LS	Azul Marrom/	
5	RASTEJAR	Amarelo	
6	OT	Castanho/Castanho	
	RSV	avermelhado/Preto	

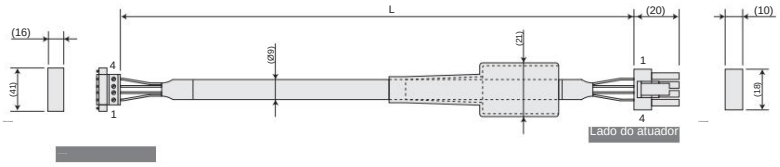
Não.	Sinal	Cor	Arame
1	A+	Branco/Azul	AWG26 (ondulado)
2	UM-	Branco/Amarelo	
3	B+	Branco/Vermelho	
4	B-	Branco/Preto	
5	Z+	Branco/Roxo	
6	---	Branco/Cinza	
7	-	Branco/Laranja	
8	-	-	
9	FG	Chão	
10	SD	Laranja	
11	SD	Verde	
12	ONE+	Roxo	
13	UM-	Cinza	
14	VCC	Amarelo	
15	GND	Preto	
16	-	-	
17	BK-	Azul	
18	BK+	Amarelo	

Raio de curvatura mínimo R = 58 mm ou mais (Condição de curvatura dinâmica)

*O cabo para robô foi projetado para resistir à flexão. Utilize este cabo caso a instalação precise ser feita em uma canaleta para cabos.

Modelo Número			
CB-X-MA □□□	Cabo do motor	para modelos diferentes de RCS2/RCS3	

* Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo = 30 m



Sinal de cor do fio			
0,75 m²	Verde	SCERS	1
	Vermelho	EM	2
	Branco	Em	
	Preto	EM	3 4

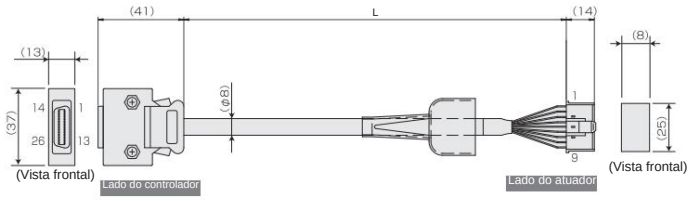
	Fio Color	Sinal	
1	EM	Vermelho	0,75 polegadas quadradas (ondulado)
2	Em	Branco	
	EM	Preto	
3 4	SCERS	Verde	

Raio de curvatura mínimo R = 51 mm ou mais (Condição de curvatura dinâmica)

* Apenas o cabo para robô está disponível para este modelo.

Modelo Número			
CB-X1-PA □□□	Cabo do codificador	Para modelos diferentes de NS/ RCS2/RCS3	

* Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo = 30 m



Cor do fio	Sinal	Nº
AWG26 (soldado)	-	10
	-	11
	E24V	12
	OV	13
	LS	26
	RASTEJAR	25
	OT	24
	RSV	23
		9
		18
		19
	A+	
	UM-	1
	B+	2
	B-	3
	Z+	4 5
	---	6
Laranja	SRD+	7
Verde	SRD-	8
Roxo	ONE+	14
Cinza	UM-	15
Amarelo	VCC	16
Preto	GND	17
Azul	BKR-	20
Amarelo	BKR+	21
		22

O escudo é fixado ao capô.

Fio terra e blindagem trançada

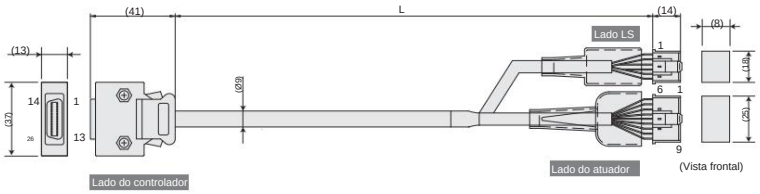
Arame	Cor do sinal nº		
AWG26 (crimpado)	1	ONE+	Roxo,
	2	UM-	cinza,
	3	SD	laranja,
	4	SD	verde,
	5	VCC	
	6	GND	
	7	FG	vermelho,
	8	BK-	preto,
	9	BK+	azul-marinho, amarelo

Raio de curvatura mínimo R = 44 mm ou mais (Condição de curvatura dinâmica)

* Apenas o cabo para robô está disponível para este modelo.

Modelo Número			
CB-X1-PLA □□□	Cabo do codificador	Para modelos com opção LS Além de RCS2/RCS3	

* Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo = 30 m



Arame	Cor	Sinal	Nº
AWG26 (soldado)	-	-	10
	-	-	11
	Branco/Azul	E24V	12
	Branco/Amarelo	OV	13
	Branco/Vermelho	LS	26
	Branco/Preto	RASTEJAR	25
	Branco/Roxo	OT	24
	Branco/Cinza	RSV	23
	-	-	9
	-	-	18
	-	-	19
	-	A+	1
	-	UM-	2
	-	B+	3
	-	B-	4
	-	Z+	5
	-	---	6
	Laranja	SRD+	7
	Verde	SRD-	8
	Roxo	ONE+	14
	Cinza	UM-	15
	Amarelo	VCC	16
	Preto	GND	17
	Azul	BKR-	20
	Amarelo	BKR+	21
	-	-	22

O escudo é fixado ao capô.

Fio terra e blindagem trançada

(A cor do fio "Branco/Azul" indica as cores da fita e do isolamento)

Não.	Sinal	Cor	Arame
1	E24V	Branco/Azul	AWG26 (crimpado)
2	OV	Branco/Amarelo	
3	LS	Branco/Vermelho	
4	RASTEJAR	Branco/Preto	
	OT	Branco/Roxo	
5 6	RSV	Branco/Cinza	

Não.	Sinal	Cor	Arame
1	ONE+	Roxo	AWG26 (ondulado)
2	UM-	Cinza	
3	SD	Laranja	
4	SD	Verde	
5	VCC	Amarelo	
6	GND	Preto	
7	FG	Chão	
8	BK-	Azul	
9	BK+	Amarelo	

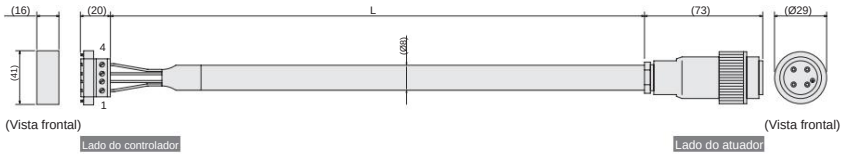
Raio de curvatura mínimo R = 54 mm ou mais (Condição de curvatura dinâmica)

* Apenas o cabo para robô está disponível para este modelo.

Machine Translated by Google

Modelo Número	CB-XEU-MA □□□	Cabo do motor	para É(P)WA

*Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo = 30 m



Conector GIC2.5/4-STF-7.62 (Phoenix)

Arame	Sinal nº W	nº Sinal ir
0,75 m²	SOBRE	
	EM	1
	Em	2
	EM	3 4

Conector de plugue 99-4222-00-04 (BINDER)

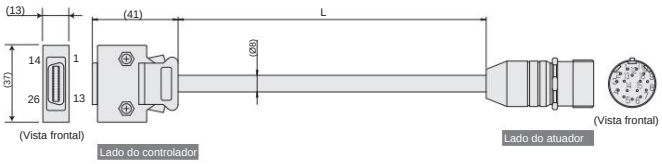
⏚	SOBRE	0,75 polegadas quadradas (ondulado)
	EM	
1	Em	
2 3	EM	

Raio de curvatura mínimo R = 48 mm ou mais (Condição de curvatura dinâmica)

* Apenas o cabo para robô está disponível para este modelo.

Modelo Número	CB-X1-PA □□□ -BANHEIRO	Cabo do codificador	para É(P)WA

*Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo = 30 m



Arame	Cor	Sinal	Nº
AWG26 (soldado)	-	-	10
	-	-	11
	-	E24V	12
	-	OV	13
	-	LS	26
	-	RASTEJAR	25
	-	OT	24
	-	RSV	23
	-	-	9
	-	-	18
	-	-	19
	-	A+	
	-	-	1
	-	B+	2
	-	B-	3
	-	Z+	4
	-	-	5
	-	SRD+	6
	Verde	SRD-	7 8
	Roxo	ONE+	14
	Cinza	UM-	15
	Vermelho	VCC	16
	Preto	GND	17
	Azul	BKR-	20
	Amarelo	BKR+	21
	-	-	22

O escudo é fixado ao capô.

Nº	Sinal	Fio colorido	
	SD	Laranja	AWG26 (ondulado)
2	SD	Verde	
3	-	-	
4	-	-	
5	-	-	
6	-	-	
7	-	-	
8	-	-	
9	-	-	
10	VCC	Vermelho	
11	GND	Preto	
12	ONE+	Roxo	
13	UM-	Cinza	
14	-	-	
15	BK-	Azul	
16	BK+	Amarelo	

A blindagem está conectada a uma manga metálica.

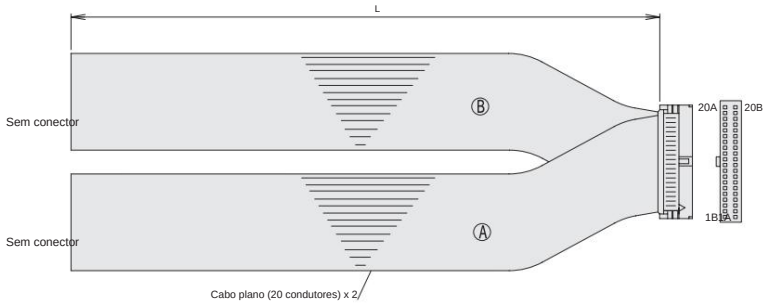
Fio terra e blindagem trançada (A cor do fio "Branco/Azul" indica as cores da faixa e do isolamento.)

Raio de curvatura mínimo R = 44 mm ou mais (Condição de curvatura dinâmica)

* Apenas o cabo para robô está disponível para este modelo.

Modelo Número	CB-PAC-PIO □□□	Cabo plano de E/S	para SCON-CB

*Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo = 10 m



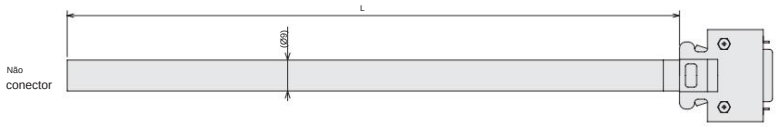
HIF6-40D-1.27R

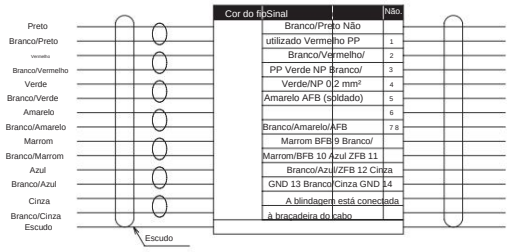
Odor	de sinal	nº C	Arame
1A	24V	Marrom-1	Cabo plano Ⓐ (crimpado)
2A	24V	Vermelho-1	
3A		Laranja-1	
4A		Amarelo-1	
5A	IN0	Verde-1	
6A	IN1	Azul-1	
7A	IN2	Roxo-1	
8A	IN3	Cinza-1	
9A	IN4	Branco-1	
10A	IN5	Preto-1	
11A	IN6	Marrom-2	
12A	IN7	Vermelho-2	
13A	IN8	Laranja-2	
14A	IN9	Amarelo-2	
15A	IN10	Verde-2	
16A	IN11	Azul-2	
17A	IN12	Roxo-2	
18A	IN13	Cinza-2	
19A	IN14	Branco-2	
20A	IN15	Preto-2	

Odor	de sinal	nº C	Arame
1B	OUT0	Marrom-3	Cabo plano Ⓑ (crimpado) AWG28
2B	OUT1	Vermelho-3	
3B	OUT2	Laranja-3	
4B	OUT3	Amarelo-3	
5B	OUT4	Verde-3	
6B	OUT5	Azul-3	
7B	OUT6	Roxo-3	
8B	OUT7	Cinza-3	
9B	OUT8	Branco-3	
10B	OUT9	Preto-3	
11B	OUT10	Marrom-4	
12B	OUT11	Vermelho-4	
13B	OUT12	Laranja-4	
14B	OUT13	Amarelo-4	
15B	OUT14	Verde-4	
16B	OUT15	Azul-4	
17B		Roxo-4	
18B		Cinza-4	
19B	0V	Branco-4	
20B	0V	Preto-4	

Modelo Número	CB-SC-PIOS □□□	Cabo de controle de trem de pulsos SCON	para SCON-CB

*Por favor, indique o comprimento do cabo (L) em □□□ (ex.: 080 = 8 m). Comprimento máximo = 10 m





Cor do fio	Sinal	Não.
	Branco/Preto Não	
	utilizado Vermelho PP	1
	Branco/Vermelho/	2
	PP Verde NP Branco/	3
	Verde/NP 0,2 mm²	4
	Amarelo AFB (soldado)	5
		6
	Branco/Amarelo/AFB	7 8
	Marrom BFB 9 Branco/	
	Marrom/BFB 10 Azul ZFB 11	
	Branco/Azul/ZFB 12 Cinza	
	GND 13 Branco/Cinza GND 14	
	A blindagem está conectada	
	à bracadeira do cabo	

Machine Translated by Google
Nº de catálogo CE0235-1A (0316)

IAI America, Inc.

Sede nos EUA e Região Oeste (Los Angeles): Escritório da 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505 (800) 736-1712
Região Centro-Oeste (Chicago): 110 E. State Pkwy, Schaumburg, IL 60173 (800) 944-0333 **Escritório da**
Região Sudeste (Atlanta): 1220 Kennestone Circle, Suite 108, Marietta, GA 30066 (678) 354-9470 **www.intelligentactuator.com**

Sede no Japão: 577-1 Obane, Shimizu-ku, Shizuoka-shi, Shizuoka, 424-0103, Japão. As informações contidas neste folheto do produto podem ser alteradas sem aviso prévio devido a melhorias no produto.

IAI Industrieroboter GmbH, Ober
der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Alemanha; **IAI**
(Xangai) Co., Ltd.
Centro de negócios Jiahua de Xangai A8-303, 808,
Hongqiao Rd., Xangai 200030, China **IAI**
Robot (Tailândia) Co., Ltd.
825 Phairojkijja Tower 7º andar, Debaratana Rd.,
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Tailândia