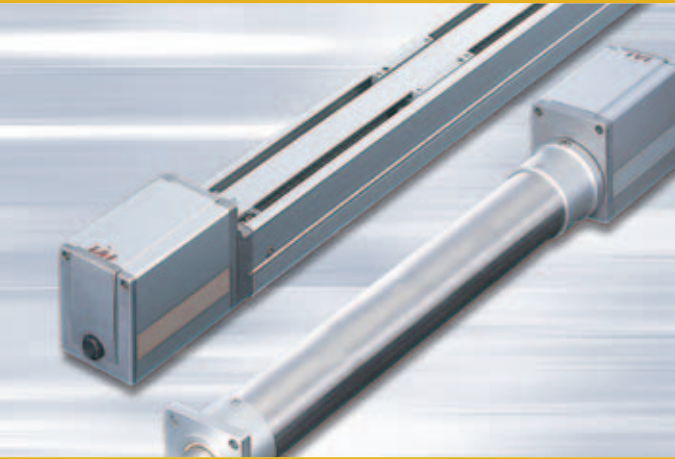


ERC2 <i>Serie</i>	Schlitten-Typ	Gerader Motor	Breite 58mm	ERC2-SA6C	3	
			Breite 68mm	ERC2-SA7C	5	
	Schubstangen-Typ	Standard	Breite 58mm	ERC2-RA6C	7	
			Breite 68mm	ERC2-RA7C	9	
		Mit Führung	Einzelführung	Breite 58mm	ERC2-RGS6C	11
			Doppelführung	Breite 58mm	ERC2-RGD6C	15
			Breite 68mm	ERC2-RGD7C	17	



Ausführung mit integrierter Steuerung

ERC2

- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm/Flach-Typ
- Gleiter Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützte Typ
- Steuerungen

- 58 mm
- 68 mm



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

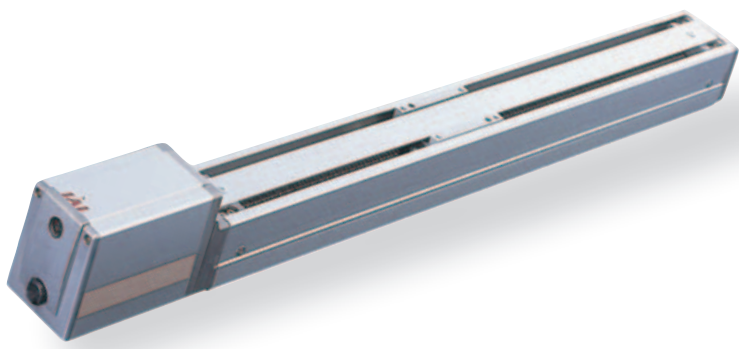
ERC2-SA6C

Modell mit integrierter Steuerung, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ **Modellspezifikationen** **ERC2** – **SA6C** – **I** – **PM** – – – – –

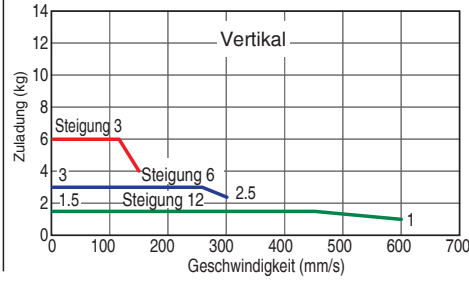
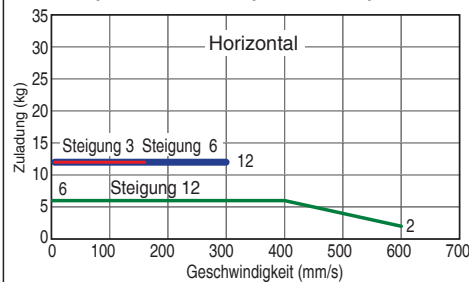
Baureihe	Typ	– Encoder-Typ –	Motortyp	– Steigung –	Hub	– E/A-Typ	– Kabellänge	– Optionen
		I: Inkremental	PM: Schrittmotor	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50: 50 mm ?	NP: PEA (NPN)-Typ PN: PEA (PNP)-Typ SE: SEA-Typ	N : Kein Kabel P: 1m S : 3m M: 5m X <input type="checkbox"/> : Spezifizierte Länge W <input type="checkbox"/> : Kabel mit Steckern auf beiden Seiten R <input type="checkbox"/> : Roboter-kabel RW <input type="checkbox"/> : Roboter-kabel mit Steckern auf beiden Seiten	B : Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



■ **Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung**

Bei der ERC2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



- Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.
- Die ERC2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ **Modellspezifikation**

■ **Steigung und Zuladung** (Hinweis 1) Beachten Sie, dass die maximale Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt.

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
ERC2-SA6C-I-PM-12-①-②-③-④	12	~6	~1.5	50 ~ 600 (Angabe in 50-mm Schritten)
ERC2-SA6C-I-PM-6-①-②-③-④	6	12	~3	
ERC2-SA6C-I-PM-3-①-②-③-④	3	12	~6	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② E/A-Typ ③ Kabellänge ④ Optionen

■ **Hub und maximale Geschwindigkeit**

Hub / Steigung	50 ~ 600 (Angabe in 50-mm Schritten)		600 (mm)
	12	600	515
6	300	255	
3	150	125	

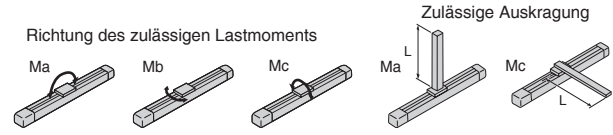
(Einheit: mm/s)

■ **Optionen**

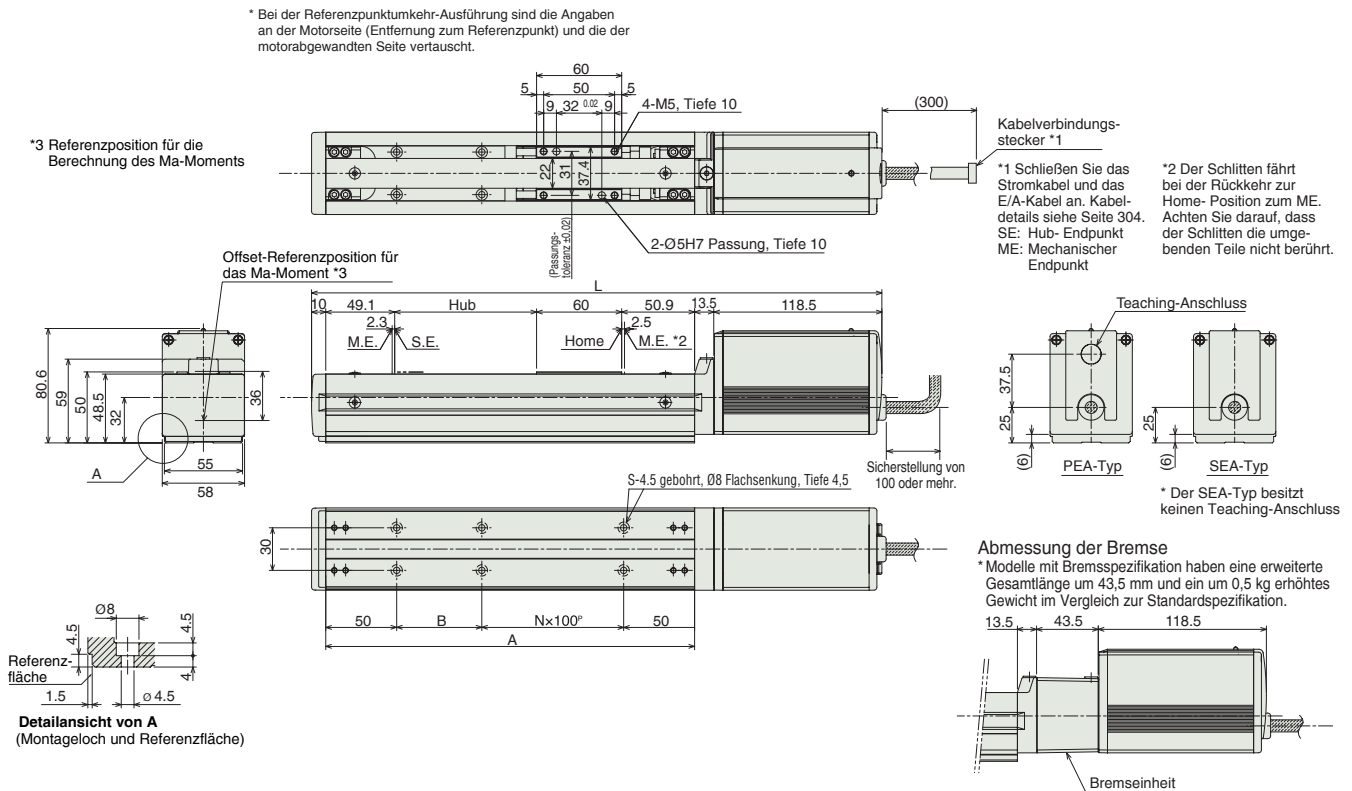
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

■ **Allgemeine Spezifikationen**

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.05 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9N • m Mb: 12.7N • m Mc: 18.6N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)



Abmessungen



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902
A	210	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760
B	10	60	10	60	10	60	10	60	10	60	10	60
N	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
S	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Gewicht (kg)	1.9	2.0	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4

E/A-Typ (Achse mit eingebauter Steuerung)

E/A-Typ

Sie können die gewünschte integrierte Steuerung aus den folgenden drei Typen der ERC2-Baureihe auswählen, die jeweils unterschiedliche, externe Ein-/Ausgangs-Spezifikationen verlangen. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
PEA-Typ (NPN Spezifikation)		ERC2-SA6C-I-PM-□-□-NP-□-□	Einfache Steuerung, die maximal 16 Punkte ansteuern kann	16	DC24V	2A max.	→ 295
PEA-Typ (PNP Spezifikation)		ERC2-SA6C-I-PM-□-□-PN-□-□	PNP E/A-Typ	16			
SEA-Typ		ERC2-SA6C-I-PM-□-□-SE-□-□	Passender Feldbus-Typ (unter Verwendung einer Gateway-Einheit)	64			

Integrierte Steuerung

Schlitten-Typ

Schub-/stangen-Typ

Arm/Flach-Typ

Greifer Rotation

Reinraum-Typ

Wassergeschützter Typ

Steuerungen

58 mm

68 mm

Schritt-Motor

20w

30w

60w

100w

150w

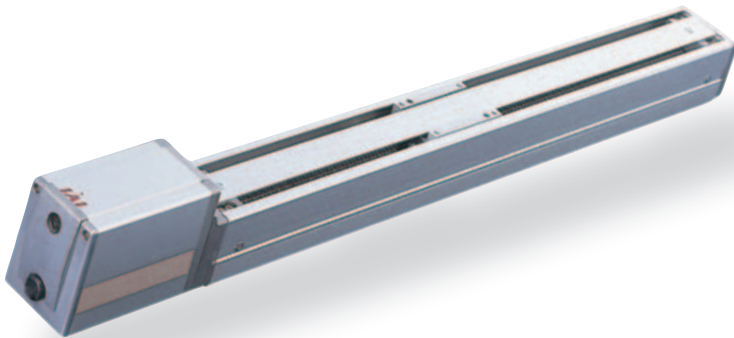
ERC2-SA7C

Modell mit integrierter Steuerung, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 68 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ **Modellspezifikationen** **ERC2** – **SA7C** – **I** – **PM** – – – – –

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	E/A-Typ	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental	PM: Schrittmotor	16: 16 mm 8: 8 mm 4: 4 mm	50: 50 mm ? 600: 600 mm (Angabe in 50-mm Schritten)	NP: PEA (NPN)-Typ PN: PEA (PNP)-Typ SE: SEA-Typ	N : Kein Kabel P: 1m S : 3m M: 5m X <input type="checkbox"/> : Spezifizierte Länge W <input type="checkbox"/> : Kabel mit Steckern auf beiden Seiten R <input type="checkbox"/> : Roboter-kabel RW <input type="checkbox"/> : Roboter-kabel mit Steckern auf beiden Seiten	B : Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

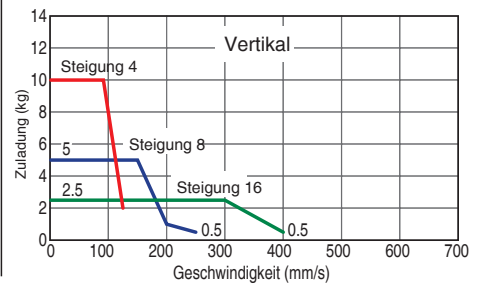
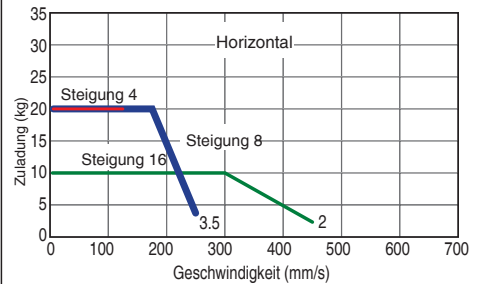


PUNKT
Auswahlpunkte

- Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.
- Die ERC2- Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations- Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 4 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ **Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung**

Bei der ERC2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikation

■ **Steigung und Zuladung**

(Hinweis 1) Beachten Sie, dass die maximale Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt.

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
ERC2-SA7C-I-PM-16-①-②-③-④	16	~10	~2.5	50 ~ 600 (Angabe in 50-mm Schritten)
ERC2-SA7C-I-PM-8-①-②-③-④	8	~20	~5	
ERC2-SA7C-I-PM-4-①-②-③-④	4	20	~10	

■ **Hub und maximale Geschwindigkeit**

Hub / Steigung	50 ~ 600 (Angabe in 50-mm Schritten)	
	16	450 <400>
8	250	
4	125	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② E/A-Typ ③ Kabellänge ④ Optionen

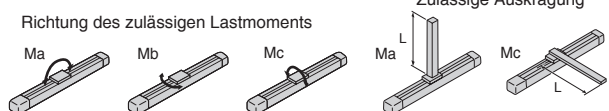
Wert in <> gilt, wenn die Achse vertikal verwendet wird. (Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

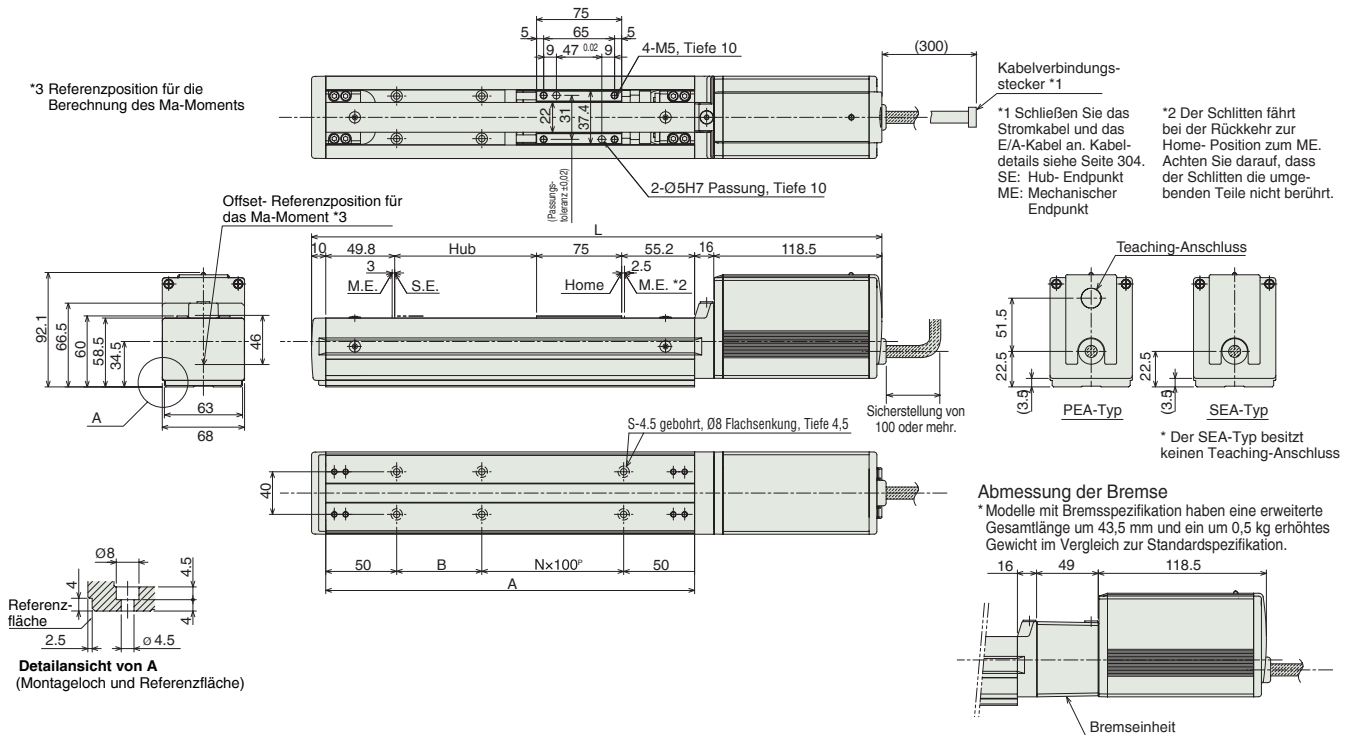
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.05 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Zulässiges Lastmoment	Ma : 13.8N·m Mb : 19.7N·m Mc : 29.0N·m
Zulässige Auskrägung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)



Abmessungen

* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	0	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5
A	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780
B	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
N	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
S	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Gewicht (kg)	3.1	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.5	4.6	4.8

E/A-Typ (Achse mit eingebauter Steuerung)

E/A-Typ

Sie können die gewünschte integrierte Steuerung aus den folgenden drei Typen der ERC2-Baureihe auswählen, die jeweils unterschiedliche, externe Ein-/Ausgangs-Spezifikationen verlangen. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
PEA-Typ (NPN Spezifikation)		ERC2-SA7C-I-PM□□-NP-□□	Einfache Steuerung, die maximal 16 Punkte ansteuern kann	16	DC24V	2A max.	→ 295
PEA-Typ (PNP Spezifikation)		ERC2-SA7C-I-PM□□-PN-□□	PNP E/A-Typ	16			
SEA-Typ		ERC2-SA7C-I-PM□□-SE-□□	Passender Feldbus-Typ (unter Verwendung einer Gateway-Einheit)	64			

Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm/Fach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützte Typ
Steuerungen

58 mm
68 mm

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