

# RCA-A4R

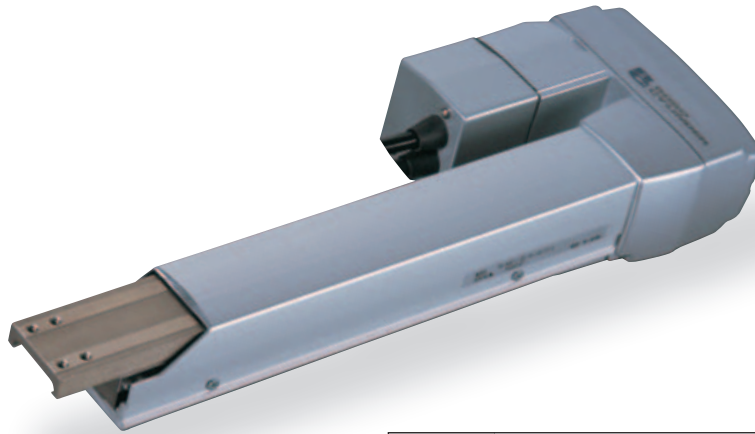
RoboCylinder, Armausführung, Achsbreite 40 mm, 24-V Servomotor, Seitmotor-Spezifikation (abgewinkelt)

■ Modellspezifikationen

<b>RCA</b>	—	<b>A4R</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>20</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>A1</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>
Baureihe	—	Typ	—	Enkoder-Typ	—	Motortyp	—	Steigung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen
				I: Inkremental A: Absolut		20: Servomotor 20 W		10: 10 mm 5: 5 mm		50:50 mm ?		A1 : ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X <input type="checkbox"/> : Spezifizierte Länge R <input type="checkbox"/> : Roboter kabel		B: Bremse (Standard) NM: Umgekehrte Referenzposition MR: Motorseite rechts ML: Motorseite links

200:200mm  
(Angabe in 50 mm-Schritten)

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



**PUNKT Auswahlpunkte**

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-A4R-①-20-10-②-A1-③-④	20	10	-	2.5	39.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCA-A4R-①-20-5-②-A1-③-④		5	-	4.5		

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 200
	(Angabe in 50 mm-Schritten)	
10	330	
5	165	

(Einheit: mm/s)

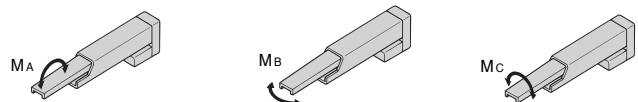
## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Seitmotor rechts	MR	190
Seitmotor links	ML	190

## Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10*
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm or less
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Zulässiges Lastmoment	Ma : 2.7N • m Mb : 3.1N • m Mc : 2.9N • m
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

\* Spindel-Geschwindigkeit wird durch Einsatz eines Zahnriemens auf die Hälfte reduziert



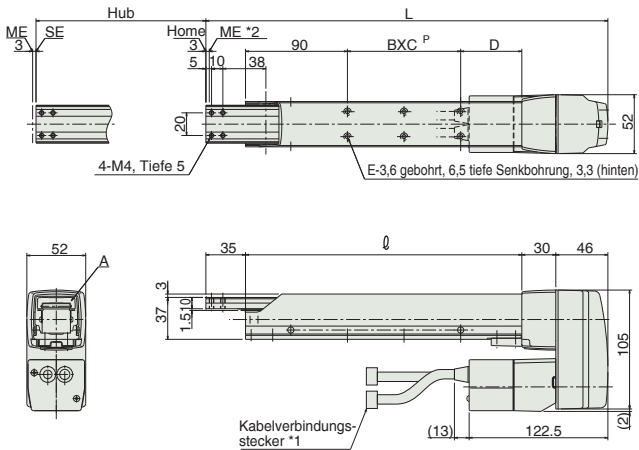
- Integrierte Steuerung
- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w
- 40 mm
- 52 mm
- 55 mm
- 58 mm
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt
- Steuerungen
- Greifrotation
- Arm/Flach-Typ
- Schubstangen-Typ

Abmessungen

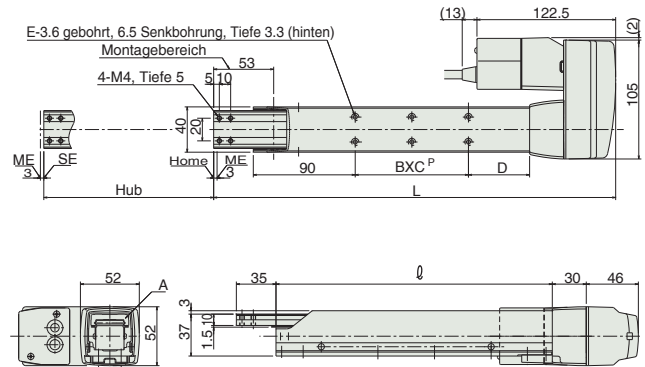
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



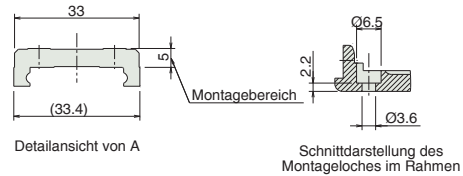
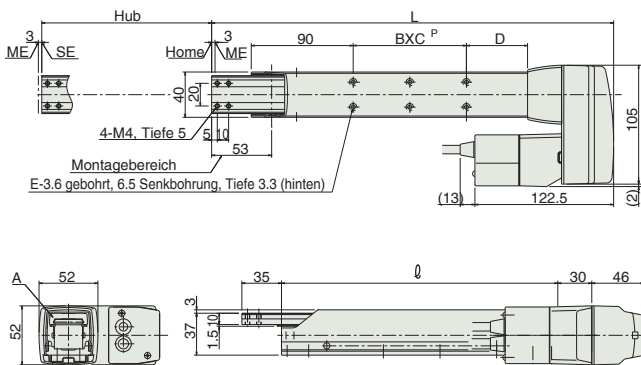
Seitmotor unten (Standard, Optionscode: leer)



Seitmotor rechts (Optionscode: MR)



Seitmotor links (Optionscode: ML)



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200
L	255	305	355	405
∅	144	194	244	294
BxCP	1x19	1x50	2x50	2x50
D	35	54	54	104
E	4	4	6	6
Gewicht (kg)	1.7	1.8	2.0	2.1

Steuerung

Passende Steuerungen

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		ACON-C-20I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	Nominal: 1.3 A, Spitze: 5.1 A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20I-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	→ 345		

\* Die ASEL Modellbezeichnung beruht auf der 1-Achs-Spezifikation. \*Ⓛ bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

Integrierte Steuerung

Schlitzen-Typ

Schubstangen-Typ

Arm/Flech-Typ

Greifer Rotation

Reinraum-Typ

Wassergeschützt-Typ

Steuerungen

40 mm

52 mm

55 mm

58 mm

Schritt-Motor

20w

30w

60w

100w

150w

# RCA-A5R

RoboCylinder, Armausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, Seitmotor-Spezifikation (abgewinkelt)

■ Modellspezifikationen

<b>RCA</b>	—	<b>A5R</b>	—	<b>20</b>	—		—	<b>A1</b>	—		—					
Baureihe	—	Typ	—	Enkoder-Typ	—	Motortyp	—	Steigung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen
				I: Inkremental A: Absolut		20: Servomotor 20 W		12: 12 mm 6: 6 mm		50: 50 mm ?		A1: ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel		B: Bremse (Standard) NM: Umgekehrte Referenzposition MR: Motorseite rechts ML: Motorseite links

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



**PUNKT Auswahlpunkte**

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-A5R-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	-	2	33.3	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCA-A5R-①-20-6-②-A1-③-④		6	-	4		

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 200
	(Angabe in 50 mm-Schritten)	
12	400	
6	200	

(Einheit: mm/s)

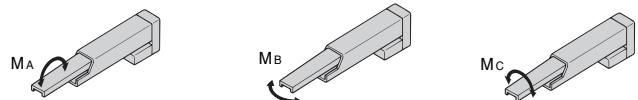
## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Seitmotor rechts	MR	190
Seitmotor links	ML	190

## Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10*
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Zulässiges Lastmoment	Ma : 4.5N • m Mb : 5.4N • m Mc : 4.1N • m
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

\* Spindel-Geschwindigkeit wird durch Einsatz eines Zahnriemens auf die Hälfte reduziert



Integrierte Steuerung  
Schlitten-Typ  
Schubstangen-Typ  
Arm/Flach-Typ  
Greifer Rotation  
Reinraum-Typ  
Wassergeschützt  
Steuerungen  
40 mm  
52 mm  
55 mm  
58 mm  
Schritt-Motor  
20w  
30w  
60w  
100w  
150w

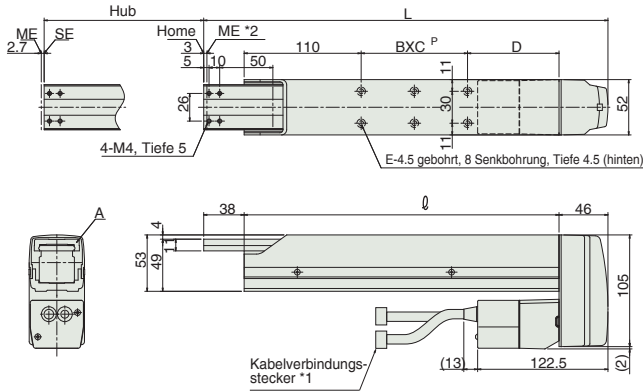
Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)

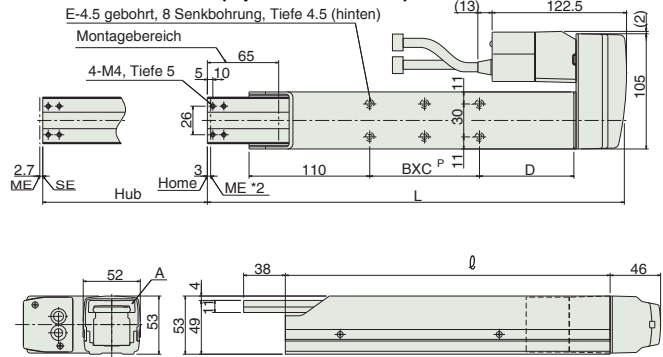


- \*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
  - \*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
- ME: Mechanischer Endpunkt  
SE: Hub-Endpunkt

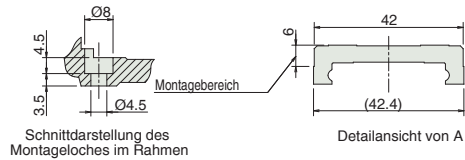
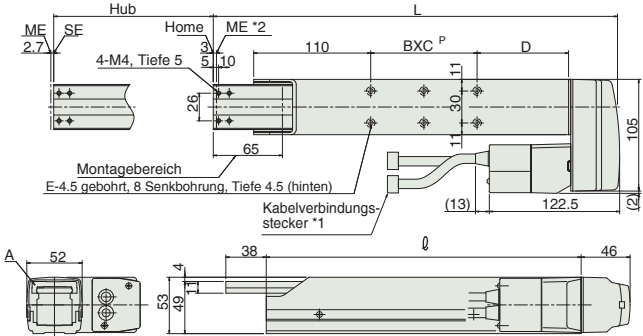
Seitmotor unten (Standard, Optionscode: leer)



Seitmotor rechts (Optionscode: MR)



Seitmotor links (Optionscode: ML)



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200
L	280	330	380	430
∅	196	246	296	346
BxC <sup>P</sup>	1x30	1x50	2x50	2x50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
Gewicht (kg)	2.2	2.4	2.6	2.8

Hinweis  
Die Hublänge 50mm ist nicht bei der Standard-Anordnung des Seitmotors (unten) erhältlich, sondern nur bei rechtem oder linkem Seitmotor (Option MR/ML).

Steuerung

Passende Steuerungen

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		ACON-C-20I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	Nominal: 1.3 A, Spitze: 5.1 A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmierungstyp		ASEL-C-1-20I-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	→ 345		

\* Die ASEL Modellbezeichnung beruht auf der 1-Achs-Spezifikation.  
\* ① bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm/Fach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 55 mm
- 58 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

# RCA-A6R

RoboCylinder, Armausführung, Achsbreite 58 mm, 24-V Servomotor, Seitmotor-Spezifikation (abgewinkelt)

■ Modellspezifikationen

<b>RCA</b>	—	<b>A6R</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>20</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>A1</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>
Baureihe	—	Typ	—	Enkoder-Typ	—	Motortyp	—	Steigung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen
				I: Inkremental A: Absolut		20: Servomotor 20 W		12: 12 mm 6: 6 mm		50: 50 mm ?		A1: ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X <input type="checkbox"/> : Spezifizierte Länge R <input type="checkbox"/> : Roboterkaabel		B: Bremse (Standard) NM: Umgekehrte Referenzposition MR: Motorseite rechts ML: Motorseite links

200: 200mm (Angabe in 50 mm-Schritten)

\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



**PUNKT Auswahlpunkte**

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

## Modellspezifikationen

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-A6R-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	-	3	48.4	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCA-A6R-①-30-6-②-A1-③-④		6	-	6		

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 200
	(Angabe in 50 mm-Schritten)	
12	400	
6	200	

(Einheit: mm/s)

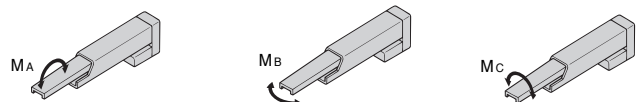
## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Seitmotor rechts	MR	190
Seitmotor links	ML	190

## Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10*
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Zulässiges Lastmoment	Ma : 8.1N • m Mb : 10.0N • m Mc : 6.5N • m
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

\* Spindel-Geschwindigkeit wird durch Einsatz eines Zahnriemens auf die Hälfte reduziert



Integrierte Steuerung  
Schlitten-Typ  
Schubstangen-Typ  
Arm-/Flach-Typ  
Greifer Rotation  
Reinraum-Typ  
Wassergeschützt  
Steuerungen  
40 mm  
52 mm  
55 mm  
58 mm  
Schritt-Motor  
20w  
30w  
60w  
100w  
150w

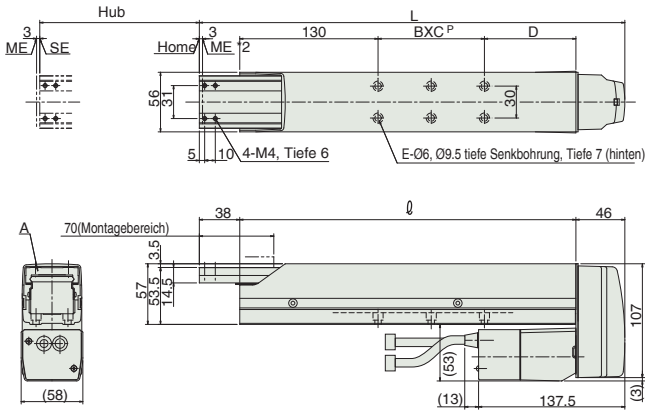
Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)

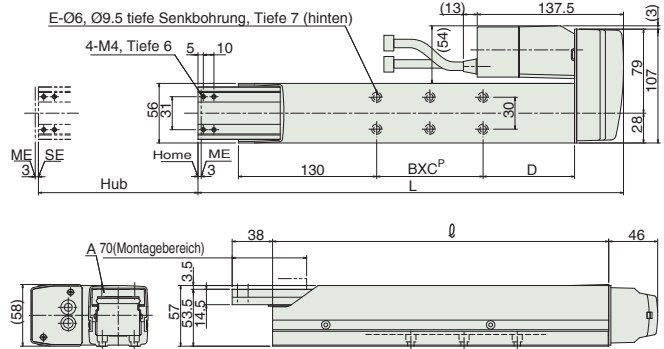


\*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.  
\*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.  
ME: Mechanischer Endpunkt  
SE: Hub-Endpunkt

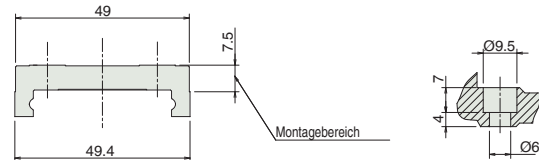
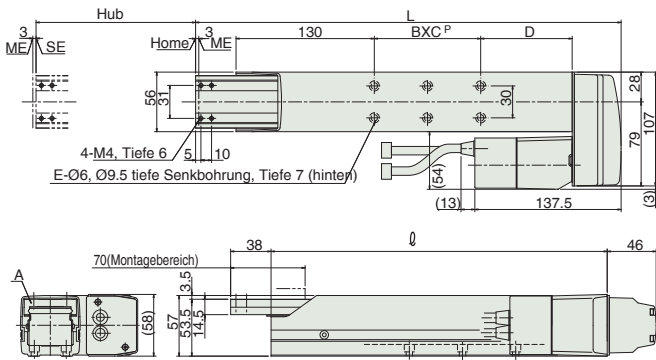
Seitmotor unten (Standard, Optionscode: leer)



Seitmotor rechts (Optionscode: MR)



Seitmotor links (Optionscode: ML)



Detailansicht von A (2:1)

Schnittdarstellung des Montageloches im Rahmen (2:1)

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200
L	300	350	400	450
∅	216	266	316	366
BxC <sup>P</sup>	1x30	1x50	2x50	2x50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
Gewicht (kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

Steuerung

Passende Steuerungen

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	Nominal: 1.3 A, Spitze: 5.1 A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-30I-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-30I-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	→ 345		

\* Die ASEL Modellbezeichnung beruht auf der 1-Achs-Spezifikation.  
\* ① bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).