

RCA-RGD3C

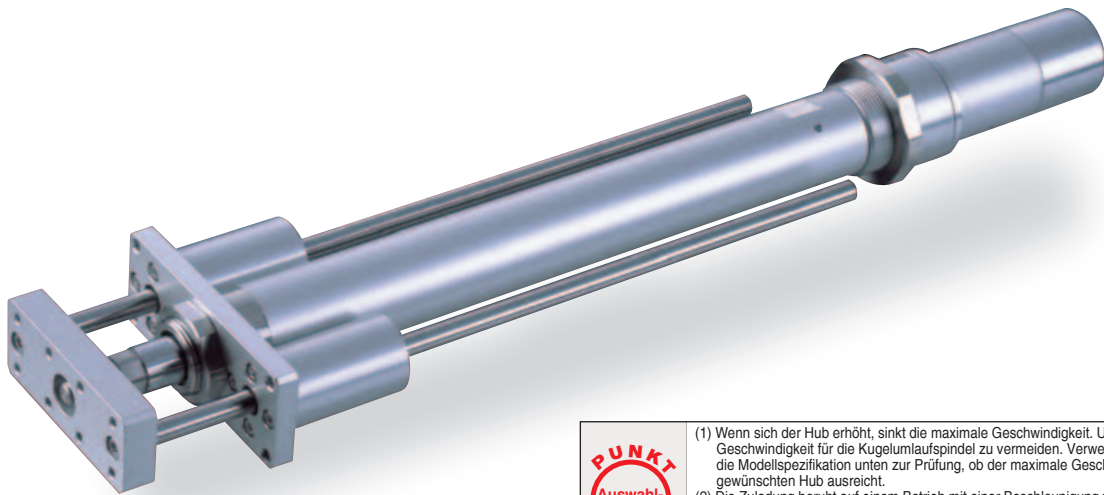
RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsdurchmesser Ø32 mm, 24-V Servomotor, Kupplungsspezifikation

■ Modellspezifikationen **RCA - RGD3C - I - 20** - - - **A1** - -

Baureihe — Typ — Enkoder-Typ — Motortyp — Steigung — Hub — Passende Steuerung — Kabellänge — Optionen

I: Inkremental 20: Servomotor 20 W 10: 10 mm 50:50 mm A1 : ACON N : Kein Kabel Siehe Optionen Tabelle unten.
 5: 5 mm ? ASEL P : 1m
 2.5: 2.5 mm 200:200 mm S : 3m
 (Angabe in 50 mm-Schritten) M : 5m
 X : Spezifizierte Länge R : Roboterkaabel

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugellaufring zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
 (2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
 (3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-RGD3C- I -20-10- ① - A1- ② - ③	20	10	4.0	1.2	36.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RGD3C- I -20-5- ① - A1- ② - ③		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGD3C- I -20-2.5- ① - A1- ② - ③		2.5	18.0	6.2	144.8	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 200
	(Angabe in 50 mm- Schritten)	
10	500	
5	250	
2.5	125	

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugellaufring Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø8mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

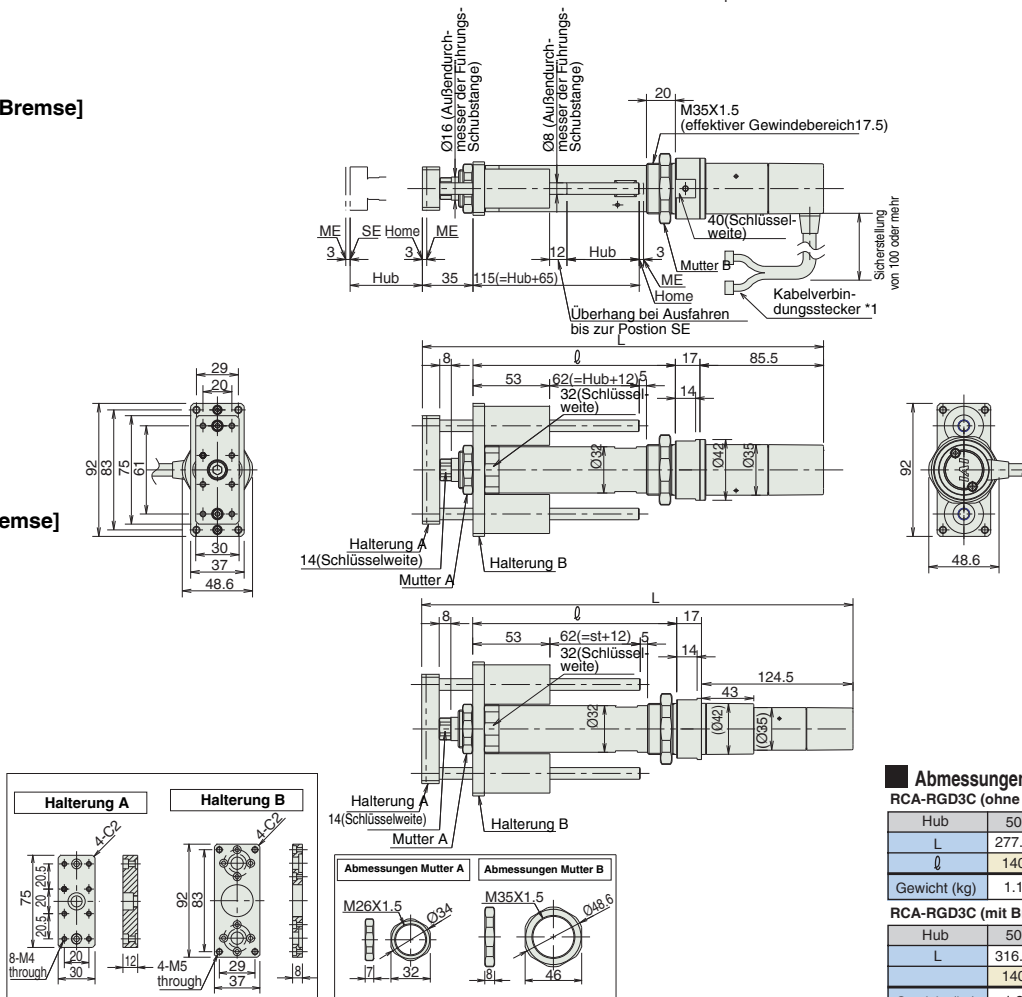
Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de



[Ohne Bremse]

[Mit Bremse]



*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

Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RGD3C (ohne Bremse)				
Hub	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
Ø	140	190	240	290
Gewicht (kg)	1.1	1.2	1.4	1.5
RCA-RGD3C (mit Bremse)				
Hub	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
Gewicht (kg)	1.4	1.9	2.4	2.9

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-20S-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.7A, Spitze: 5.1A	→ 315	
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20S-NP-2-0						
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20S-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte				
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)				
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt					
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20IS-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte				
Programmierungstyp		ASEL-C-1-20S-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte				→ 345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

RCA-RGD4C

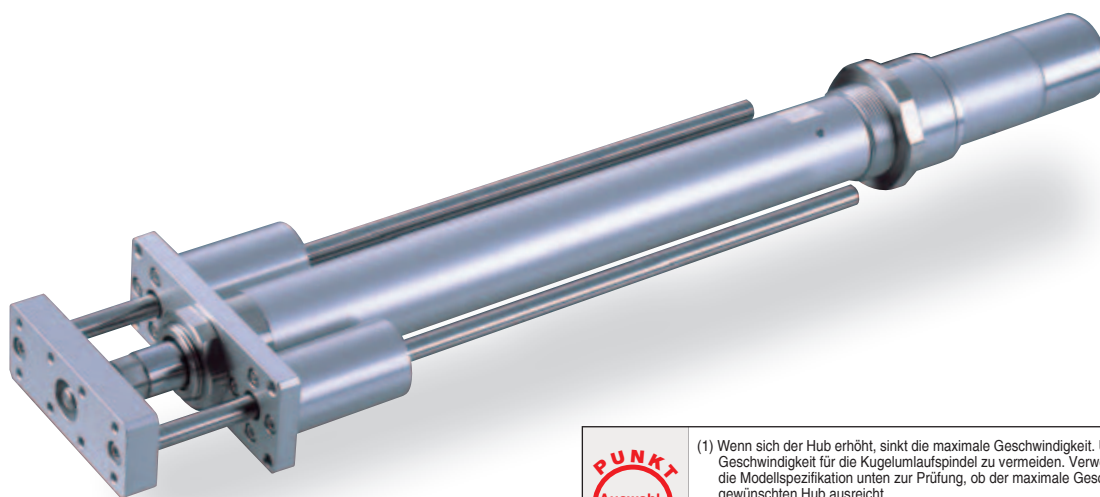
RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 24-V Servomotor, Kupplungsspezifikation

■ Modellspezifikationen **RCA - RGD4C - I - 20** - - - **A1** - -

Baureihe — Typ — Encoder-Typ — Motortyp — Steigung — Hub — Passende Steuerung — Kabellänge — Optionen

I: Inkremental 20: Servomotor 12: 12 mm 50:50 mm A1: ACON N : Kein Kabel Siehe Optionen
 A: Absolut 30: Servomotor 6: 6 mm ? 300:300 mm ASE L P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterka bel
 30 W (Angabe in 50 mm-Schritten)

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT
Auswahl-
punkte

- (1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- (2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
- (3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-RGD4C-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCA-RGD4C-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4C-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4C-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4C-①-30-6-②-A1-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4C-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

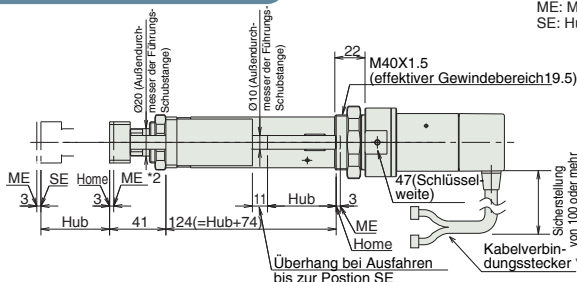
Integrierte Steuerung
Schritt-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützte Typ
Steuerungen
25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm
150 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w

Abmessungen

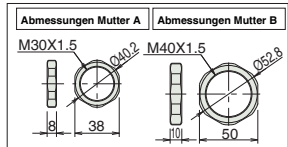
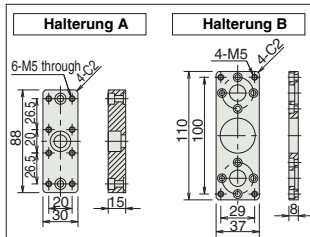
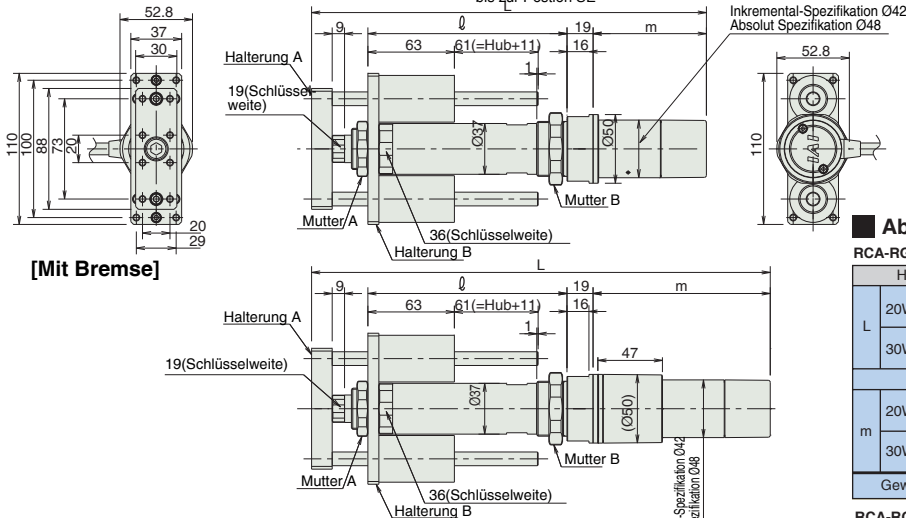
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.roboCylinder.de



[Ohne Bremse]



[Mit Bremse]



- *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

Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RGD4C (ohne Bremse)

	Hub	Hub					
		50	100	150	200	250	300
L	20W Inkremental	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
	20W Absolut	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
L	30W Inkremental	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
	30W Absolut	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
		145	195	245	295	345	395
m	20W Inkremental						67.5
	20W Absolut						80.5
m	30W Inkremental						82.5
	30W Absolut						95.5
Gewicht (kg)		1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCA-RGD4C (mit Bremse)

	Hub	Hub					
		50	100	150	200	250	300
L	20W Inkremental	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
	20W Absolut	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
L	30W Inkremental	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
	30W Absolut	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
		145	195	245	295	345	395
m	20W Inkremental						110.5
	20W Absolut						123.5
m	30W Inkremental						125.5
	30W Absolut						138.5
Gewicht (kg)		2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

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 ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	20W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0 ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-0-0 ACON-SE-30I-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmierungstyp		ASEL-C-1-20 ①-NP-2-0 ASEL-C-1-30 ①-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte		→ 345	

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm/Flach-Typ
- Gleiter-Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützte Typ
- Steuerungen
- 25 mm
- 32 mm
- 35 mm
- 37 mm
- 45 mm
- 55 mm
- 64 mm
- 75 mm
- 100 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

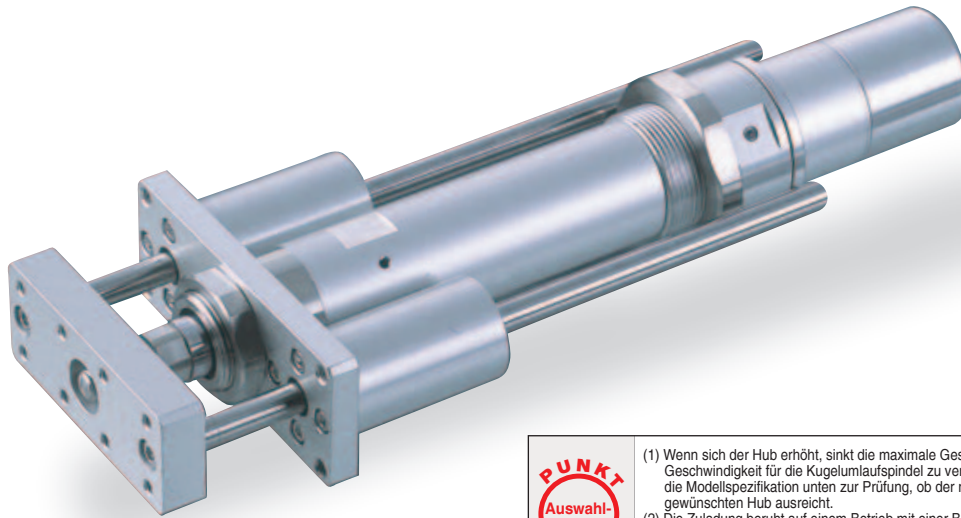
RCA-RGD3D

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsdurchmesser Ø32 mm, 24-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen **RCA-RGD3D-I-20** - **A1**

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
I: Inkremental	20: Servomotor 20 W			10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	50:50 mm ?	A1: ACON ASEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

- (1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- (2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
- (3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-RGD3D-I-20-10-①-A1-②-③	20	10	4.0	1.2	36.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCA-RGD3D-I-20-5-①-A1-②-③		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGD3D-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18.0	6.2	144.8	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 200
	(Angabe in 50 mm-Schritten)	
10	500	
5	250	
2.5	125	

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø8mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Type
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützte Typ
Steuerungen
25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

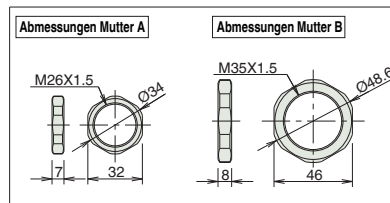
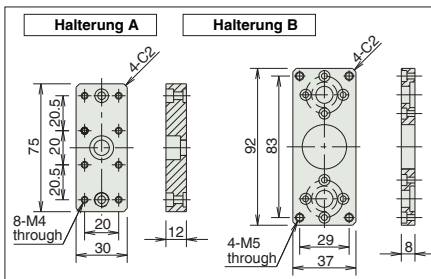
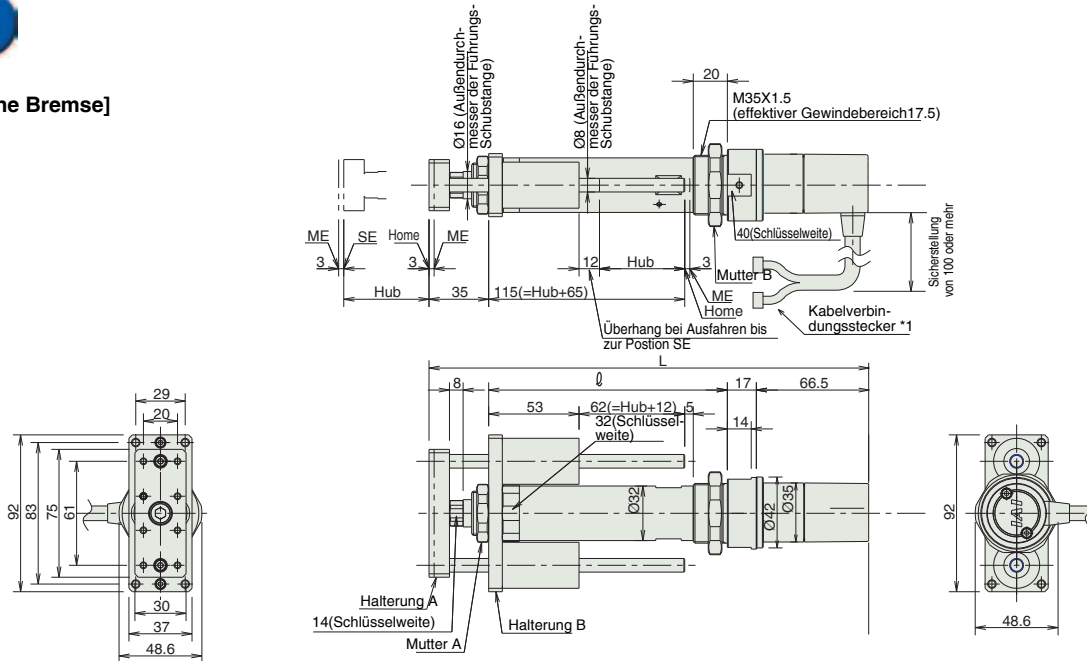
Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de



[Ohne Bremse]

- *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



Abmessungen und Gewicht pro Hub
RCA-RGD3D (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
∅	140	190	240	290
Gewicht (kg)	1.1	1.2	1.4	1.5

Das RCA-RGD3D Modell ist nicht mit Bremse erhältlich.

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-205-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.7A, Spitze: 5.1A	→ 315		
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-205-NP-2-0							
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-205-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte					
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-205-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)					
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-205-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt						
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-205-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte					
Programmierungstyp		ASEL-C-1-205-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte					→ 345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm/Flach Typ
- Gleiter Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützte Typ
- Steuerungen
- 25 mm
- 32 mm
- 35 mm
- 37 mm
- 45 mm
- 55 mm
- 64 mm
- 75 mm
- 100 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

RCA-RGD4D

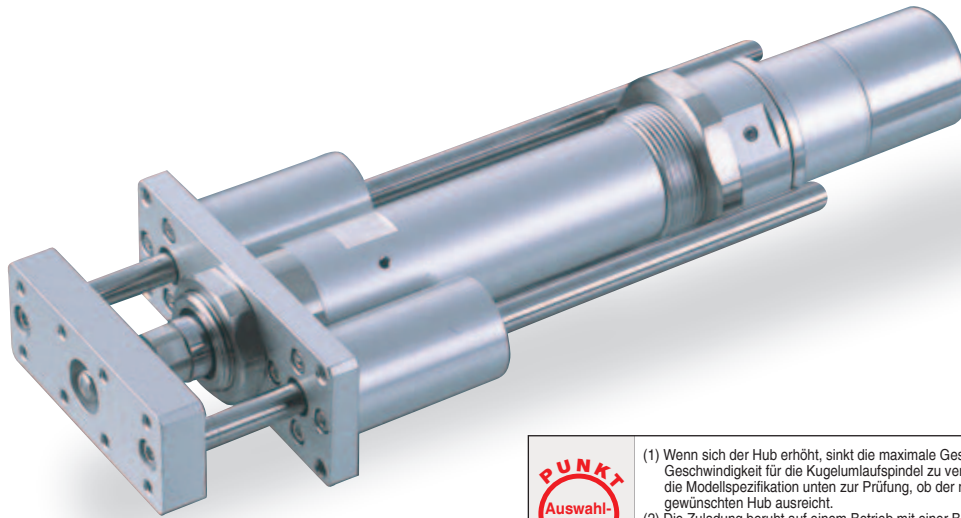
RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 24-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen **RCA-RGD4D** I - 20 - [] - [] - **A1** - [] - []

Baureihe — Typ — Encoder-Typ — Motortyp — Steigung — Hub — Passende Steuerung — Kabellänge — Optionen

I: Inkremental 20: Servomotor 12: 12 mm 50:50 mm A1: ACON N : Kein Kabel Siehe Optionen
 A: Absolut 30: Servomotor 6: 6 mm ? ASE L P : 1m Tabelle unten.
 30 W 3: 3 mm 300:300 mm S : 3m
 (Angabe in 50 mm-Schritten) X□□: Spezifizierte Länge M : 5m
 R□□: Roboter-kabel

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- PUNKT**
Auswahlpunkte
- (1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
 - (2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
 - (3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-RGD4D-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCA-RGD4D-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4D-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4D-①-30-6-②-A1-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4D-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Integrierte Steuerung
Schritt-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Type
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützte Typ
Steuerungen
25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm
150 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

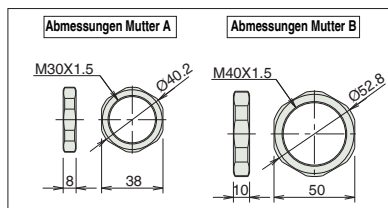
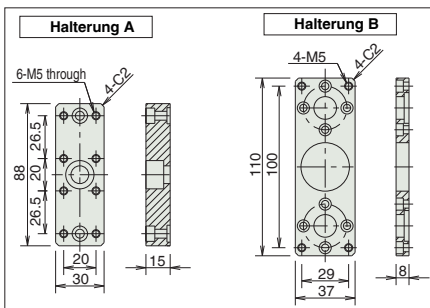
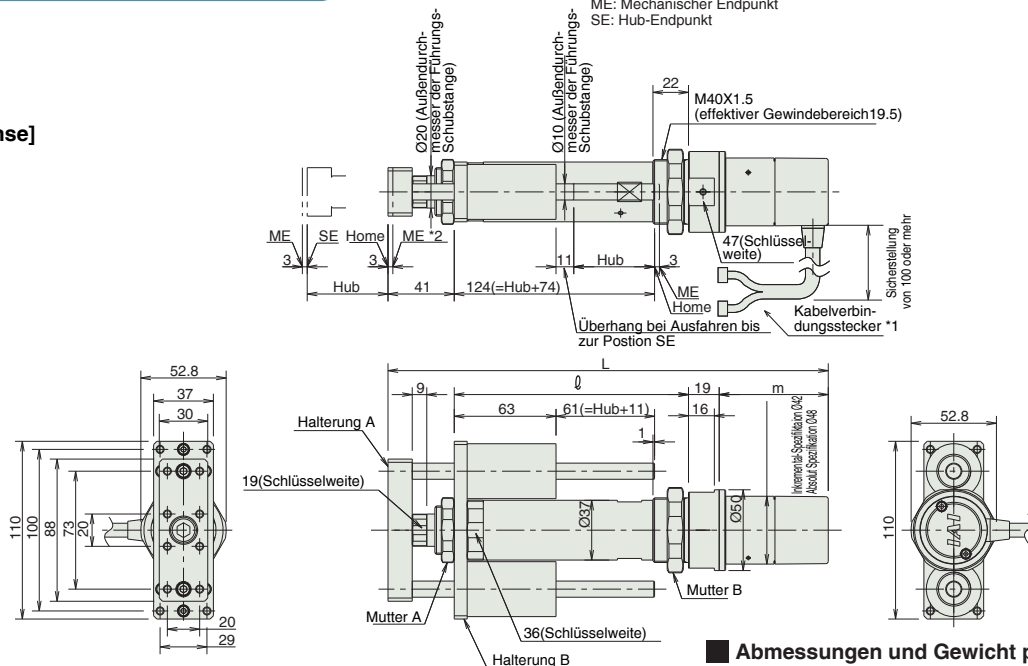
Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de



[Ohne Bremse]

*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



Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RGD4D (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200	250	300
L	Inkremental	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5
	Absolut	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5
	Absolut	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5
m	Inkremental	145	195	245	295	345
	Absolut				45.5	58.5
	Absolut				60.5	73.5
Gewicht (kg)	1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

Das RCA-RGD4D Modell ist nicht mit Bremse erhältlich.

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 ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	20W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0 ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-0-0 ACON-SE-30I-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmierungstyp		ASEL-C-1-20I-NP-2-0 ASEL-C-1-30I-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte		→ 345	

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm/Flach Typ
- Gleiter Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt Typ
- Steuerungen
- 25 mm
- 32 mm
- 35 mm
- 37 mm
- 45 mm
- 55 mm
- 64 mm
- 75 mm
- 100 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w