

RCA-SA4C

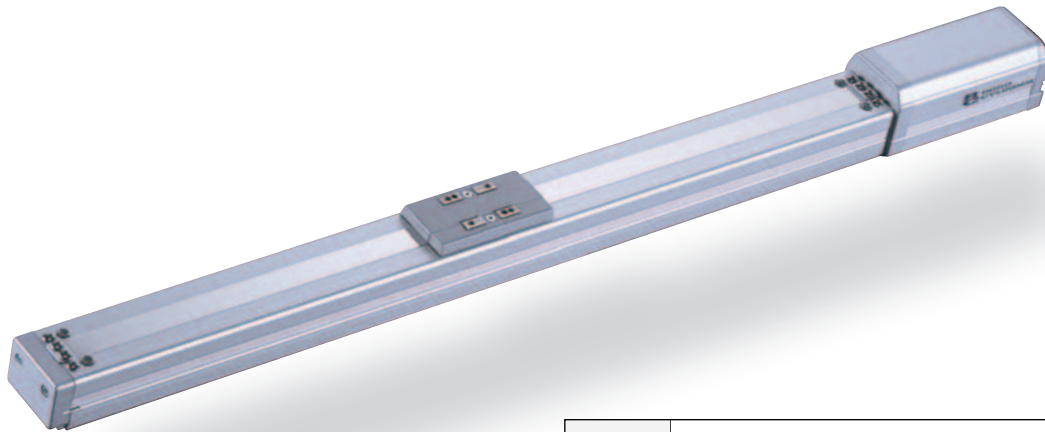
RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 24-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	SA4C	<input type="checkbox"/>	20	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	A1	<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 2.5: 2.5 mm	50: 50 mm 50: 50 mm ?	A1: ACON ASEL	N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X <input type="checkbox"/> : Spezifizierte Länge R <input type="checkbox"/> : Roboter-kabel	B: Bremse FT: Montagefuß HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation SS: Schlitten-Abstandshalter

400: 400 mm (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 Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCA-SA4C-①-20-10-②-A1-③-④	20	10	4	1	19.6
RCA-SA4C-①-20-5-②-A1-③-④		5	6	2.5	39.2
RCA-SA4C-①-20-2.5-②-A1-③-④		2.5	8	4.5	78.4

Hub (mm) for 50 ~ 400 (Angabe in 50 mm-Schritten)

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 400 (Angabe in 50 mm-Schritten)
10	10	665
5	5	330
2.5	2.5	165

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

(Einheit: mm/s)

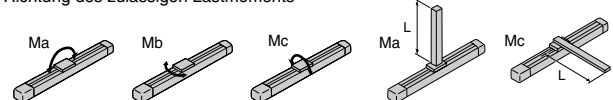
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	383
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388
Schlittenabstandshalter	SS	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7N • m Mb : 3.9N • m MC : 6.8N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments



Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützter Typ
Steuerungen
40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm
Schritt-Motor
20 W
30 W
60 W
100 W
150 W

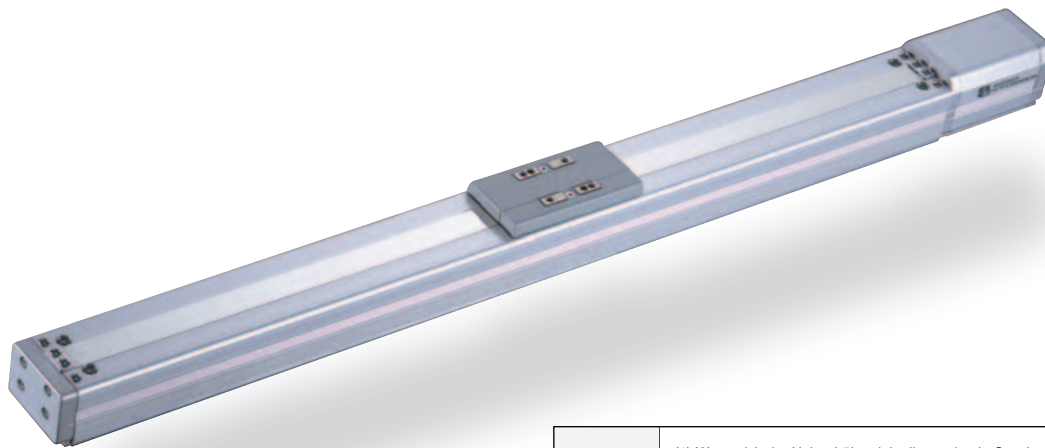
RCA-SA5C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	—	SA5C	—	<input type="checkbox"/>	—	20	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	A1	—	<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 3: 3 mm		50: 50 mm ?		A1: ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel		B: Bremse FT: Montagefuß HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation

* 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 Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-SA5C-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	4	1	16.7	50 ~ 500 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SA5C-①-20-6-②-A1-③-④		6	6	2	33.3	
RCA-SA5C-①-20-3-②-A1-③-④		3	12	4	65.7	

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)
	12	800	760
6	400	380	
3	200	190	

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

(Einheit: mm/s)

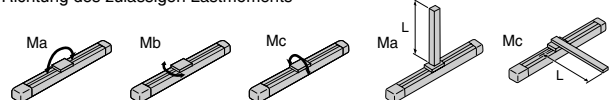
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	383
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7N • m Mb : 3.9N • m MC : 6.8N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

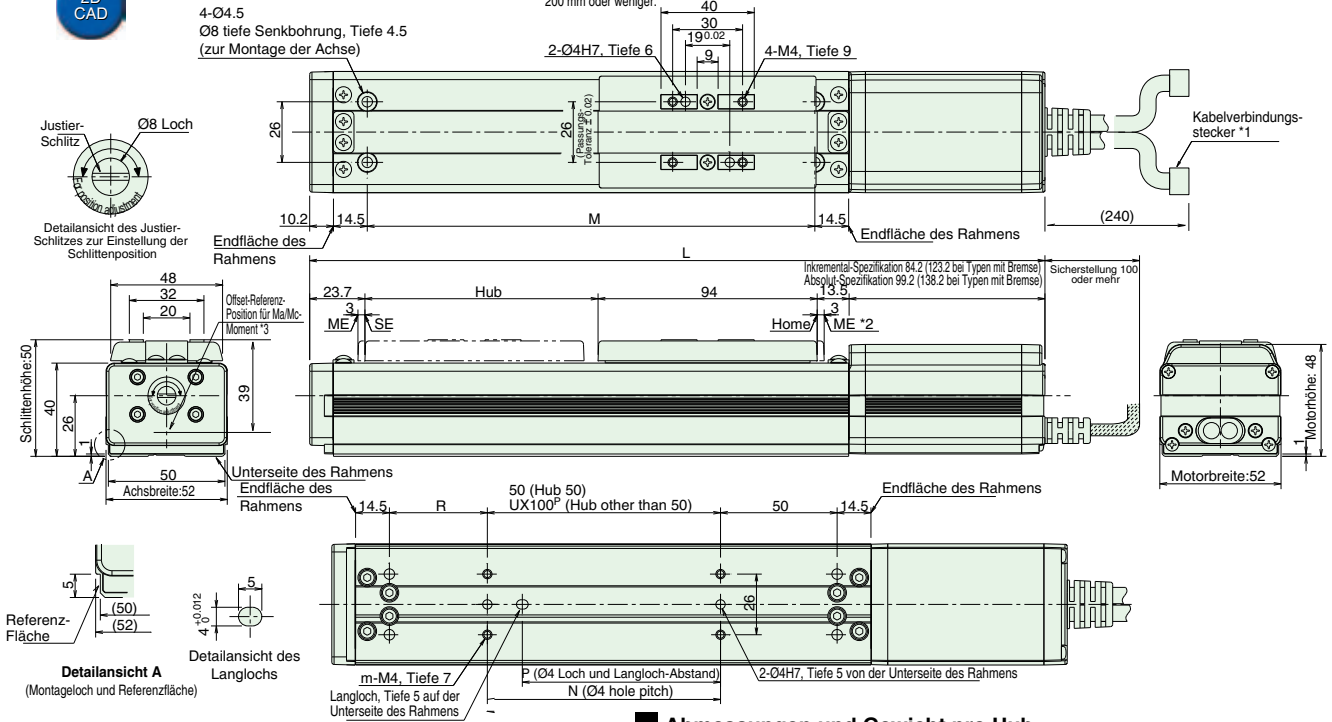


Abmessungen

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



- *1 Schließen Sie das Motor-/Encoderkabel 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
- *3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments
- *4 Wenn die Achse nur an den dafür vorgesehenen Montagelöchern an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwinden, was abnormale Schlittenbewegungen verursacht und Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	Inkremental	265.4	315.4	365.4	415.4	465.4	515.4	565.4	615.4	665.4	715.4
	Mit Bremse	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4	754.4
	Absolute	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
	Mit Bremse	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
	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	92	42	92	42	92	42	92	42	92	42
	U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
	m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
	Gewicht (kg)	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

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	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 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	Pulstreiber-Typ, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0	Pulstreiber-Typ, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20I-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte	→ 345		

* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.
 * Ⓢ bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schlittenstangen-Typ
- Arm/Fach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergesetzter Typ
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

RCA-SA6C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, 24-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	—	SA6C	—	<input type="checkbox"/>	—	30	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	A1	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>
Baureihe	—	Typ	—	Enkoder-Typ	—	Motortyp	—	Steigung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen
				I: Inkremental A: Absolut		30: Servomotor 30 W		12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm		50: 50 mm ?		A1: ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel		B: Bremse FT: Montagefuß HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation

600:600 mm (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 Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

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

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-SA6C-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4	1.5	24.2	50 ~ 600 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SA6C-①-30-6-②-A1-③-④		6	6	3	48.4	
RCA-SA6C-①-30-3-②-A1-③-④		3	12	6	96.8	

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

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub (mm)	50 ~ 450	500	550	600
		(In 50 mm-Schritten)	(mm)	(mm)	(mm)
10	10	800	760	640	540
5	5	400	380	320	270
2.5	2.5	200	190	160	135

(Einheit: mm/s)

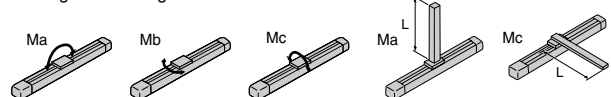
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	383
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

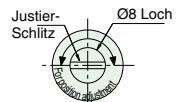
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9N • m Mb: 12.7N • m MC: 18.6N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 220 mm oder weniger, Mb/Mc: 220 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

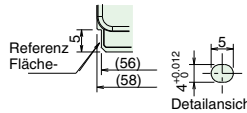
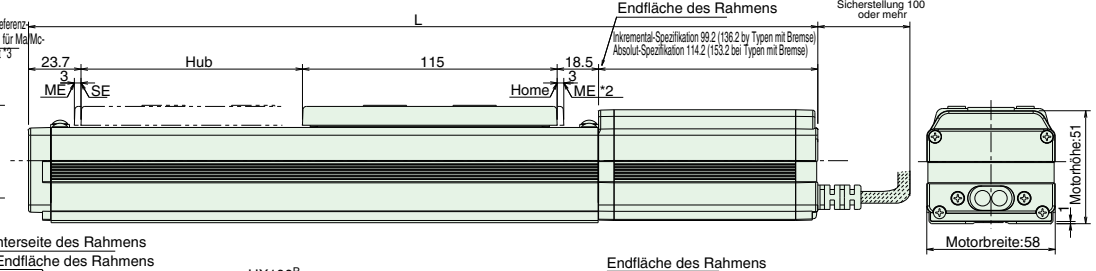
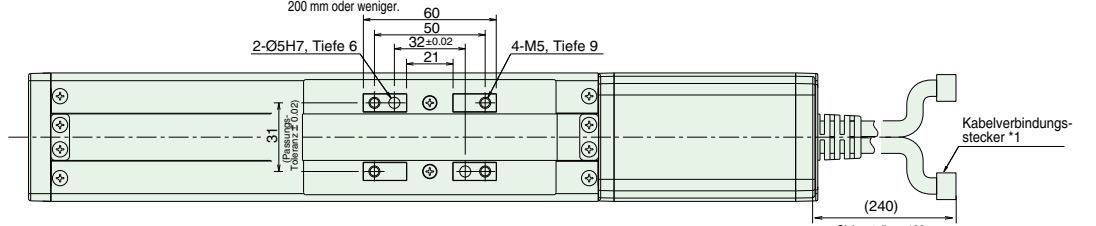
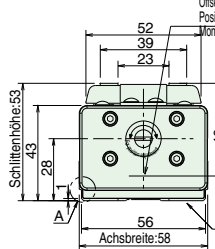


Abmessungen

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



Detailansicht des Justier-Schlitzes zur Einstellung der Schlittenposition



Detailansicht A (Montageloch und Referenzfläche)

- *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
- *3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments
- *4 Wenn die Achse nur an den dafür vorgesehenen Montagelöchern an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwinden, was abnormale Schlittenbewegungen verursacht oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

		Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	Inkremental	Ohne Bremse	306.4	356.4	406.4	456.4	506.4	556.4	606.4	656.4	706.4	756.4	806.4	856.4
		Mit Bremse	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4	795.4	845.4	895.4
	Absolut	Ohne Bremse	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
		Mit Bremse	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
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
U			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
Gewicht (kg)			1.4	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6

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	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	
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-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-30i-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			

* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.
 * Ⓢ bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

Integrierte Steuerung
 Schritttyp
 Schubbolzen-Typ
 Arm/Fach-Typ
 Greifer Rotation
 Reinraum-Typ
 Wassergeschützt-Typ
 Steuerungen
 40 mm
 52 mm
 58 mm
 60 mm
 68 mm
 73 mm
 80 mm
 Schrittmotor
 20w
 30w
 60w
 100w
 150w