

# RCA-SA4D

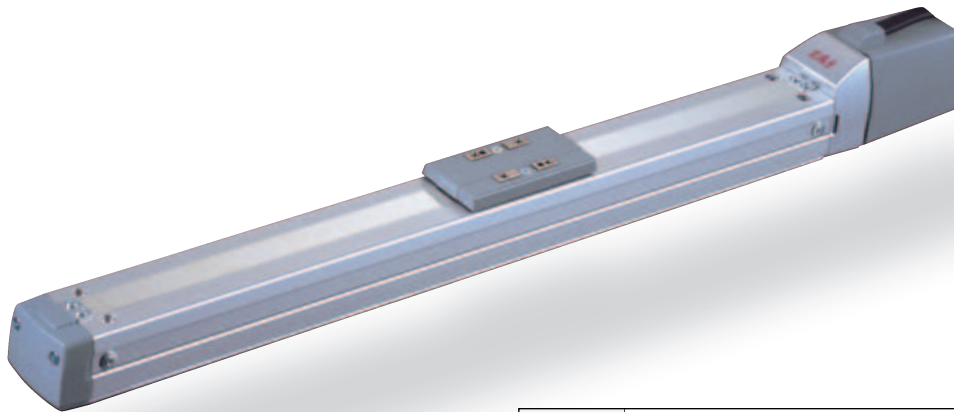
RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 24-V Servomotor, Kupplungsloser-Einbaumotor

■ Modellspezifikationen

<b>RCA</b>	—	<b>SA4D</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 2.5: 2.5 mm		50: 50 mm ?		A1: ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel		BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts FT: Montagefuß NM: Umgekehrte Referenzposition

300: 300 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-SA4D-①-20-10-②-A1-③-④	20	10	4	1	19.6	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SA4D-①-20-5-②-A1-③-④		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4D-①-20-2.5-②-A1-③-④		2.5	8	4.5	78.4	

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	
	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)	
10	665	
5	330	
2.5	165	

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

(Einheit: mm/s)

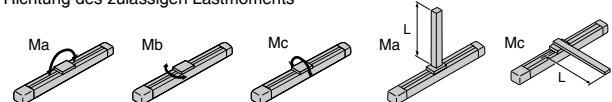
## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Montagefuß	FT	383
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

## Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 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

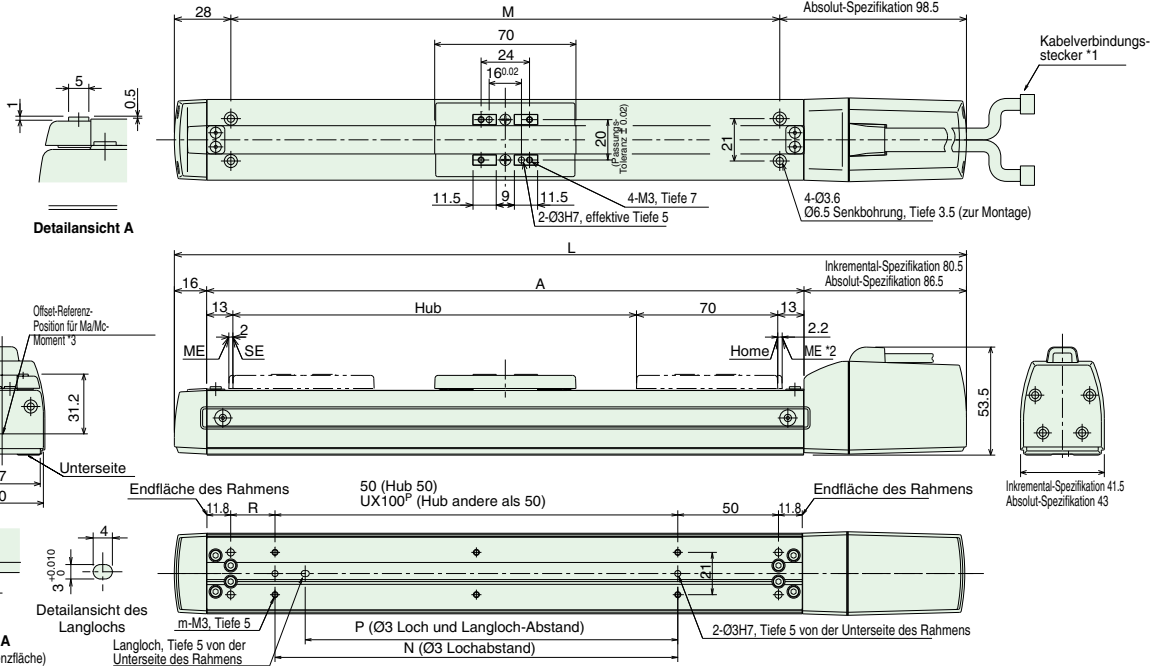


Abmessungen

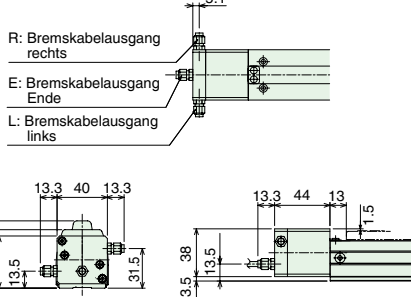
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



\* Bei umgekehrter Referenzposition (Option NM) liegt die Home-Position ca. 2.2 mm vom ME auf der gegenüberliegenden Seite zum Motor.



Abmessungen der 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
- \*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

L	Hub	50	100	150	200	250	300
		Inkremental	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5
	Absolut	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5
	A	146	196	246	296	346	396
	M	122	172	222	272	322	372
	N	50	100	100	200	200	300
	P	35	85	85	185	185	285
	R	22	22	72	22	72	22
	U	-	1	1	2	2	3
	m	4	4	4	6	6	8
	Gewicht(kg)	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1

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	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A			
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					→ 315
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-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.  
 \* ① bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

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

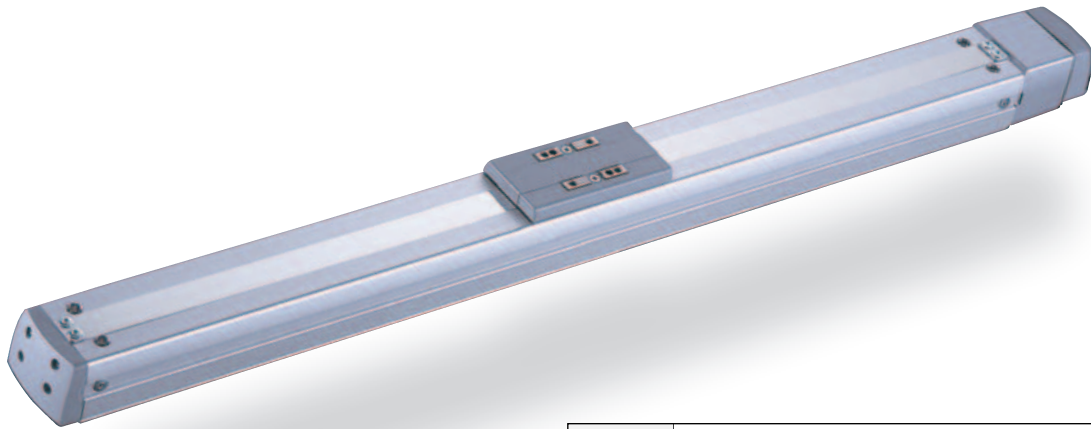
# RCA-SA5D

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, Kupplungsloser Einbaumotor

■ Modellspezifikationen

<b>RCA</b>	—	<b>SA5D</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 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□□ : Roboter-kabel		BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts FT: Montagefuß 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 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

## Modellspezifikation

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Hub (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-SA5D-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	4	1	16.7	50 ~ 500 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SA5D-①-20-6-②-A1-③-④		6	8	2	33.3	
RCA-SA5D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12	4	65.7	

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

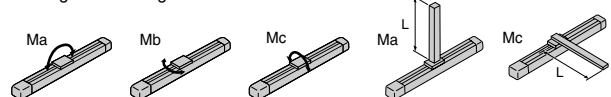
## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Montagefuß	FT	383
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

## Allgemeine Spezifikationen

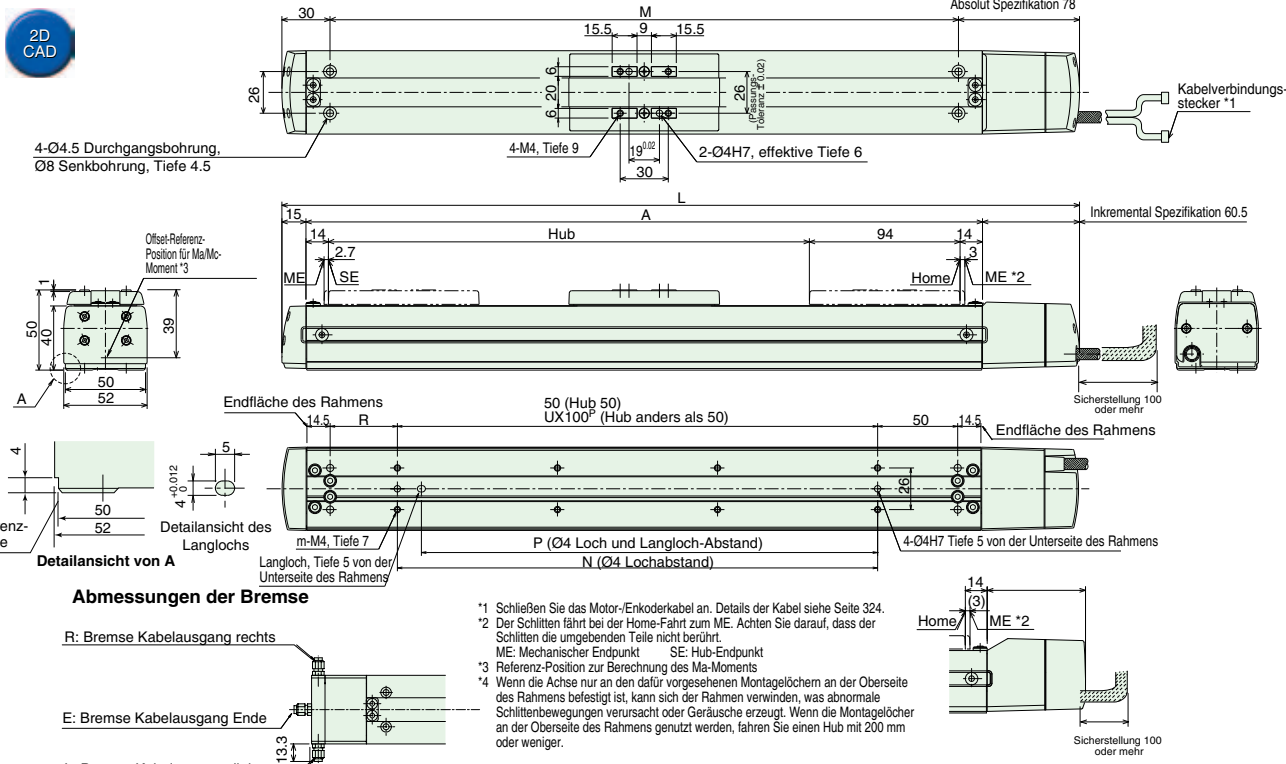
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb : 6.8N • m MC : 11.7N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 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](http://www.eu.robocylinder.de)



Abmessungen und Gewicht pro Hub

L	Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
		Inkremental	247.5	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5
	Absolut	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
	A	172	222	272	322	372	422	472	522	572	622
	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	42	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)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1

\* Modelle mit Bremse haben eine um 26.5 mm erweiterte Gesamtlänge (L) (39.8 mm bei einseitigem Bremskabelausgang) und ein um 0,3 kg höheres Gewicht.

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	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-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			

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

Integrierte Steuerung  
Schlitten-Typ  
Schubstangen-Typ  
Arm/Flach-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-SA6D

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, kupplungsloser Einbaumotor

■ Modellspezifikationen

<b>RCA</b>	—	<b>SA6D</b>	—	<b>30</b>	—		—	<b>A1</b>	—		—					
Baureihe	—	Typ	—	Enkoder-Typ	—	Motor	—	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□□ : Roboter-kabel		BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts FT: Montagefuß 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 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

## Modellspezifikation

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
		(mm)	Horizontal (kg) / Vertikal (kg)		
RCA-SA6D-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	6 / 1.5	24.2	50 ~ 600 (Set in 50-mm steps)
RCA-SA6D-①-30-6-②-A1-③-④		6	12 / 3	48.4	
RCA-SA6D-①-30-3-②-A1-③-④		3	18 / 6	96.8	

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	50 ~ 450	500	550	600
	(Set in 50-mm steps)	(mm)	(mm)	(mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(Einheit: mm/s)

## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Montagefuß	FT	383
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: 8.9 N • m Mb: 12.7 N • m MC: 18.6 N • m
Zulässige Auskrägung	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





# RCA-SS4D

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 40 mm, 24-V Servomotor, kupplungsloser Einbaumotor

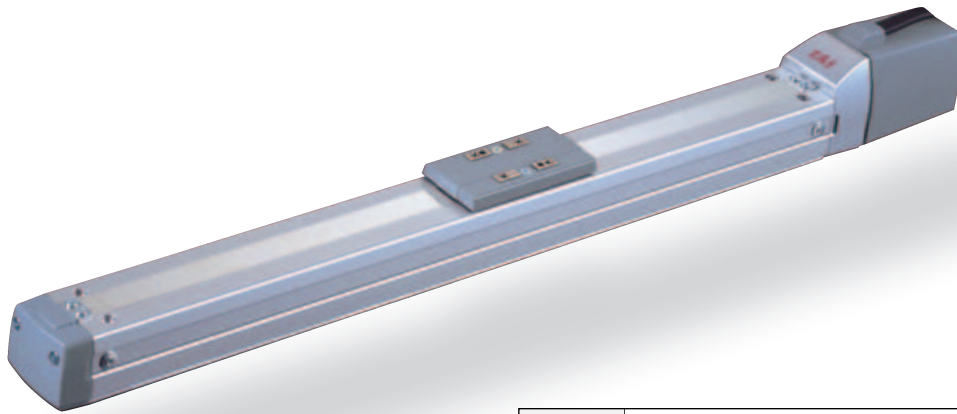
■ Modellspezifikationen **RCA** — **SS4D** —  — **20** —  —  — **A1** —  —

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

I: Inkremental 20: Servomotor 10: 10 mm 50:50 mm A1: ACON N : Kein Kabel BE: Bremse Kabelausgang Ende  
 A: Absolut 20 W 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm ASEL S : 1 m BL: Bremse Kabelausgang links  
 M : 3 m BR: Bremse Kabelausgang rechts  
 X□□: Spezifizierte Länge NM: Umgekehrte Referenzposition  
 R□□: Roboterkaabel

300:300 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)	Hub (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-SS4D-I-20-10-① - A1-② - ③	20	10	4	1	19.6	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SS4D-I-20-5-① - A1-② - ③		5	6	2.5	39.2	
RCA-SS4D-I-20-2.5-① - A1-② - ③		2.5	8	4.5	78.4	

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
	50 ~ 300	
10	665	
5	330	
2.5	165	

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

(Einheit: mm/s)

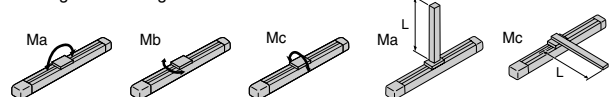
## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

## Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø 8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7 N • m Mb: 3.9 • m MC: 6.8 N • 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

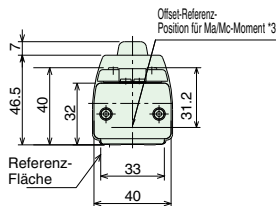
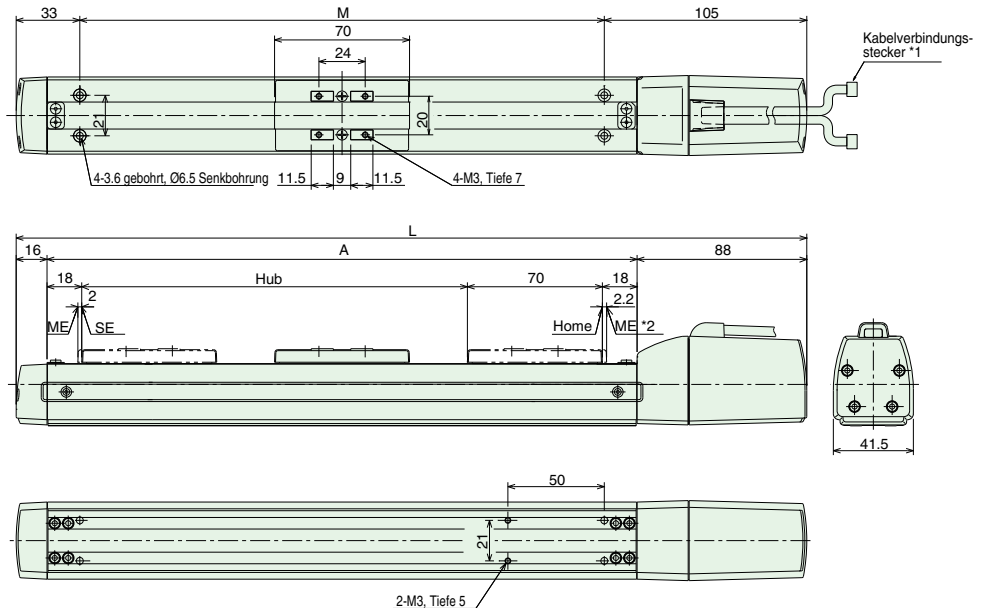


Abmessungen

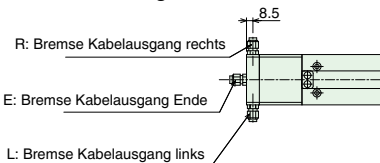
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



\* Bei umgekehrter Referenzposition (Option NM) liegt die Home-Position ca. 2.2 mm vom ME auf der gegenüberliegenden Seite zum Motor.



Abmessungen der 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
- \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments

\* Modelle mit Bremse haben eine um 32 mm erweiterte Gesamtlänge (L) (45.3 mm bei endseitigem Bremskabelausgang) und ein um 0.2 kg höheres Gewicht.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
L	260	310	360	410	460	510
A	156	206	256	306	356	406
M	122	172	222	272	322	372
Gewicht (kg)	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6

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-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	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-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			

\* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.

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

# RCA-SS5D

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, kupplungsloser Einbaumotor

■ Modellspezifikationen

<b>RCA</b>	—	<b>SS5D</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 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		BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation

500:500 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 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

## Modellspezifikation

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)			Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
		(mm)	Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-SS5D-I-20-12-①-A1-②-③	20	12	4	1	16.7	50 ~ 500 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SS5D-I-20-6-①-A1-②-③		6	8	2	33.3	
RCA-SS5D-I-20-3-①-A1-②-③		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)

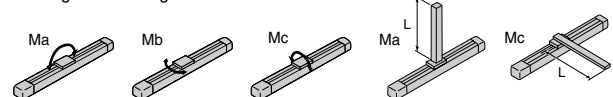
## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

## Allgemeine Spezifikationen

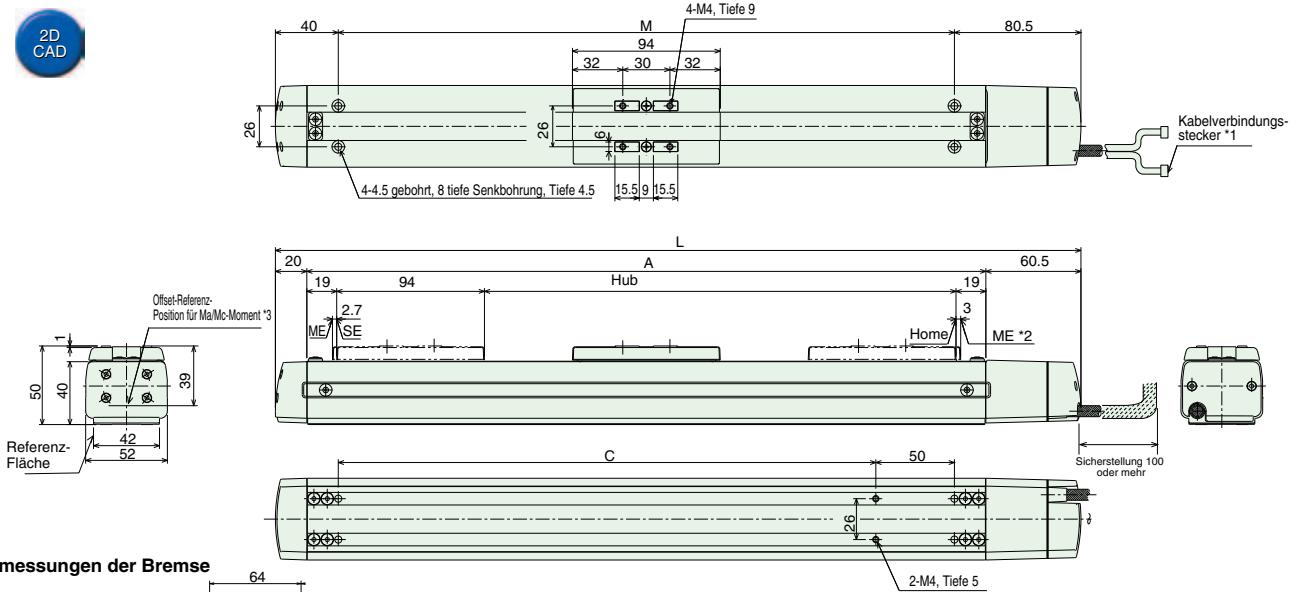
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb: 6.8N • m MC: 11.7N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

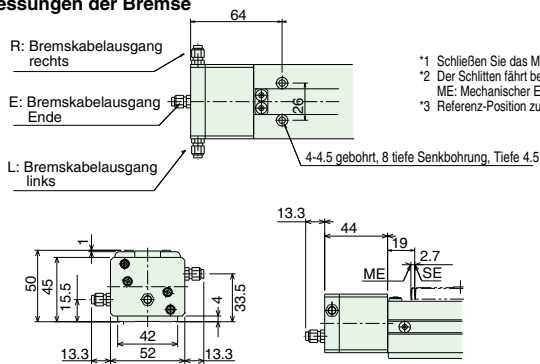


Abmessungen

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



Abmessungen der 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
- \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments

\* Modelle mit Bremse haben eine um 24 mm erweiterte Gesamtlänge (L) (37.3 mm bei endseitigem Bremskabelausgang) und ein um 0.3 kg höheres Gewicht.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
A	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
C	92	142	192	242	292	342	392	442	492	542
Gewicht (kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

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	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-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20-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.

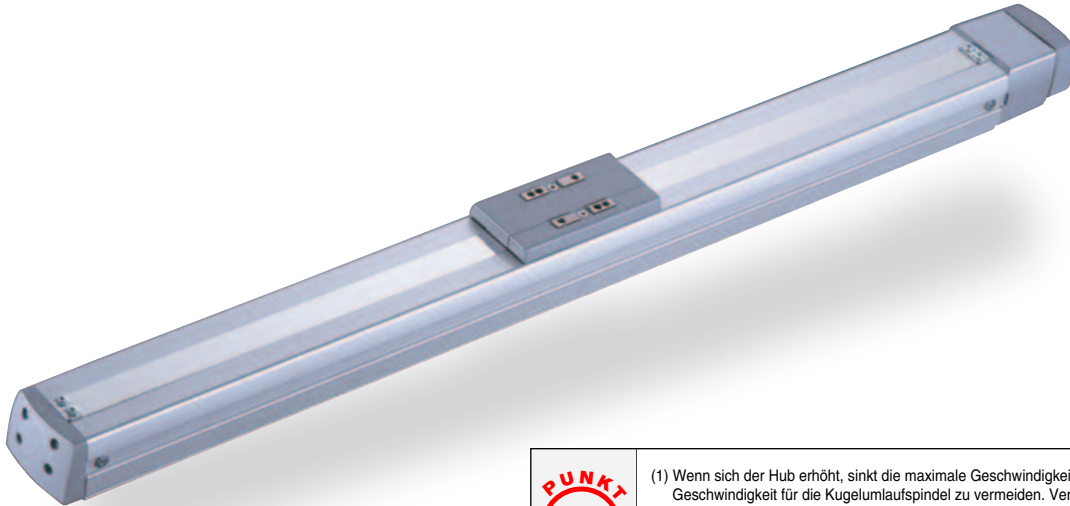
# RCA-SS6D

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 58 mm, 24-V Servomotor, kupplungsloser Einbaumotor

■ Modellspezifikationen

<b>RCA</b>	—	<b>SS6D</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>30</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		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		BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts 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 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

## Modellspezifikation

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
		(mm)	Horizontal (kg) / Vertikal (kg)		
RCA-SS6D-I-30-12-① - A1-② - ③	30	12	6 / 1.5	24.2	50 ~ 600 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SS6D-I-30-6-① - A1-② - ③		6	12 / 3	48.4	
RCA-SS6D-I-30-3-① - A1-② - ③		3	18 / 6	96.8	

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	50 ~ 450	500	550	600
	(In 50 mm-Schritten)	(mm)	(mm)	(mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(Einheit: mm/s)

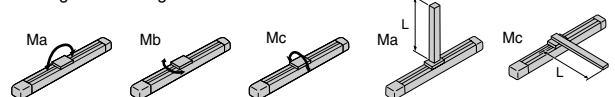
## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
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: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9 N • m Mb: 12.7 N • m MC: 18.6 N • 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)

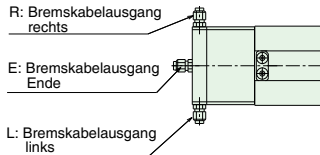
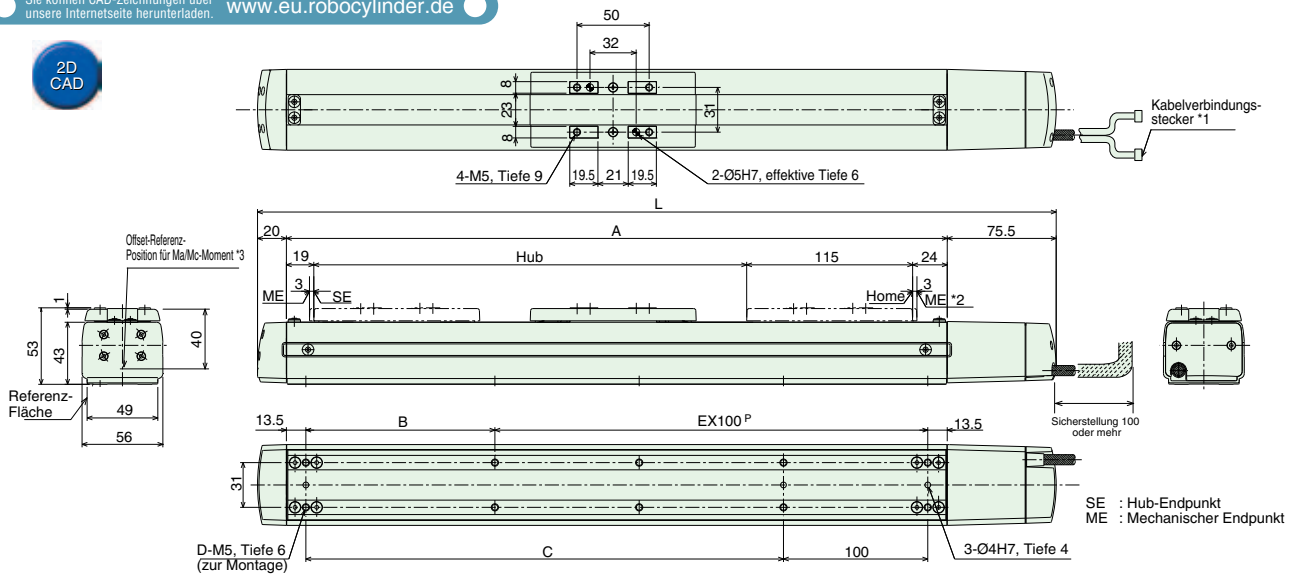
Richtung des zulässigen Lastmoments



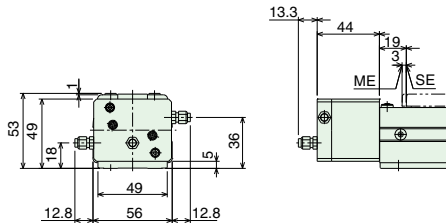
Integrierte Steuerung  
Schlitten-Typ  
Schubstangen-Typ  
Arm-/Flach-Typ  
Greifer Rotation  
Reinraum-Typ  
Wassergeschützte Typ  
Steuerungen  
40 mm  
52 mm  
58 mm  
60 mm  
68 mm  
73 mm  
80 mm  
Schritt-Motor  
20w  
30w  
60w  
100w  
150w

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 Schlitzen fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitzen die umgebenden Teile nicht berührt.  
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt
- \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments



\* Modelle mit Bremse haben eine um 24 mm erweiterte Gesamtlänge (L) (37,3 mm bei einseitigem Bremskabelausgang) und ein um 0,3 kg höheres Gewicht.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5
A	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758
B	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
C	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
D	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
E	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
Gewicht (kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7

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	→ 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-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-30-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.

- Integrierte Steuerung
- Schrittentyp
- Schubstangen-Typ
- Arm/Fach-Typ
- Gleiter Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt-Typ
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w