

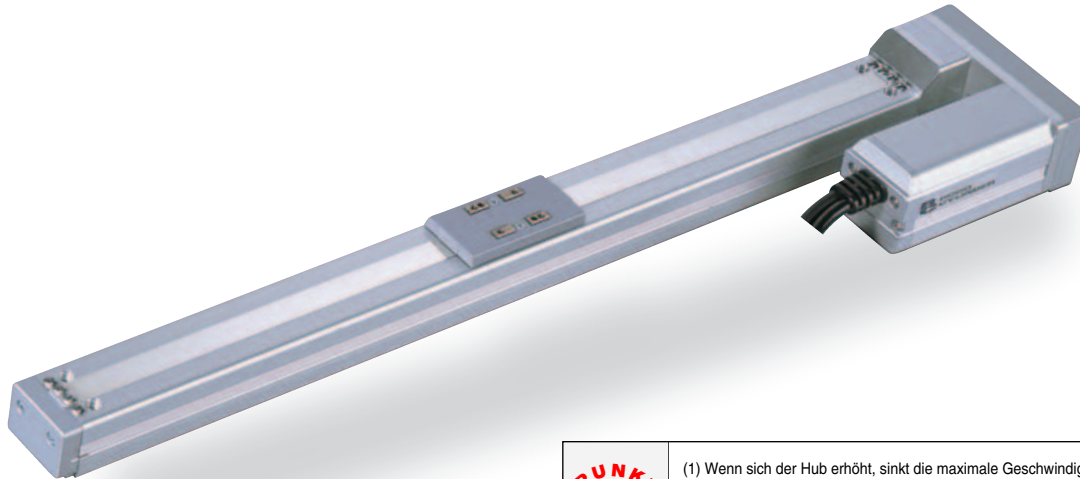
RCA-SA4R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 24-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen

RCA	—	SA4R	—	<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 ?		A1: ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-kabel		B: Bremse HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition R : Motor auf entgegengesetzter Seite SR: Schlittenroller-Spezifikation SS: Schlitten-Abstandshalter

* 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-SA4R-①-20-10-②-A1-③-④	20	10	4	1	19.6	50 ~ 400 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SA4R-①-20-5-②-A1-③-④		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4R-①-20-2.5-②-A1-③-④		2.5	8	4.5	78.4	

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	
	50 ~ 400 (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)

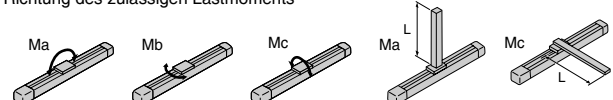
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388
Schlitten-Abstandshalter	SS	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø 8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7 N • m Mb: 3.9 N • 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)

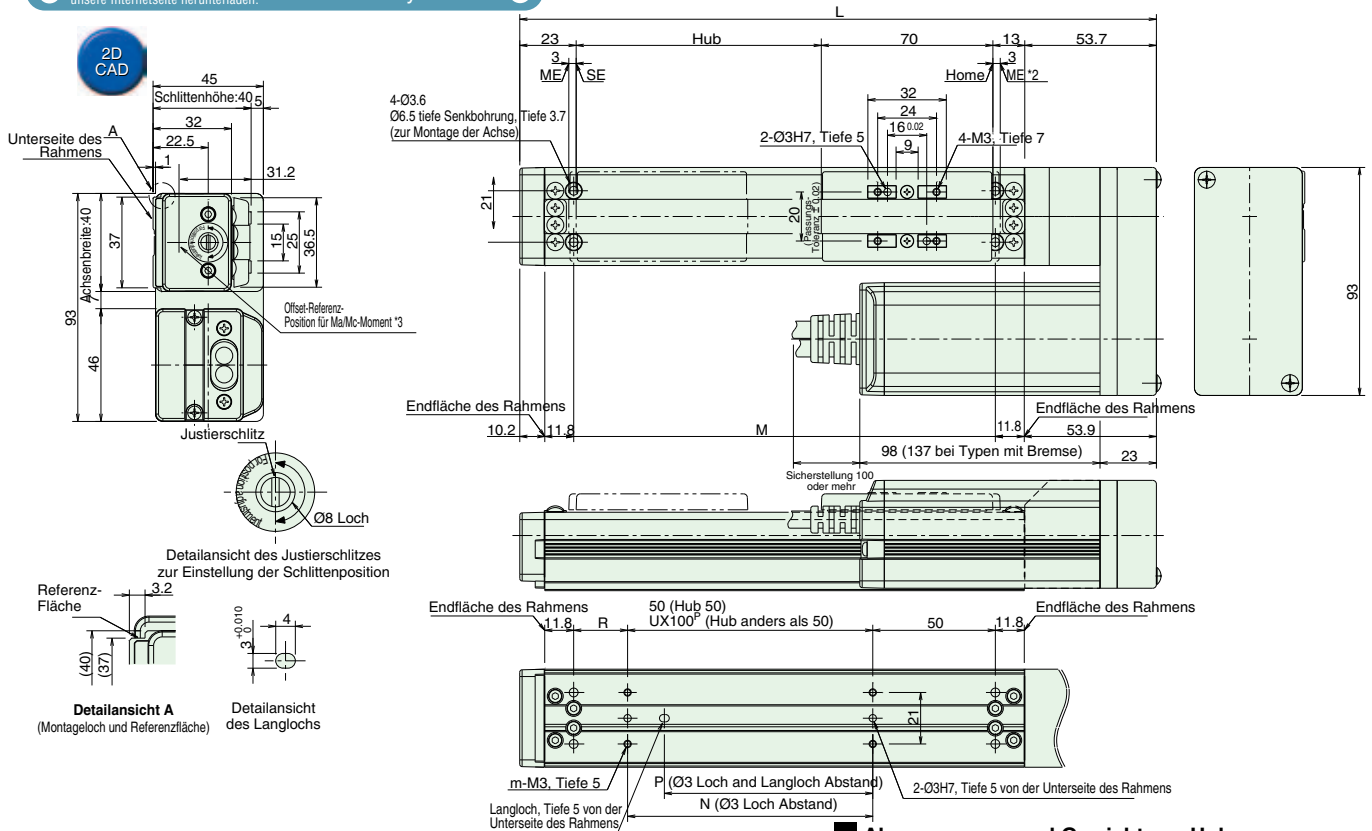
Richtung des zulässigen Lastmoments



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



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
Gewicht (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

- *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 oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

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.
Ⓢ bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

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

RCA-SA5R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen **RCA** — **SA5R** — — **20** — — — **A1** — —

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

I: Inkremental 20: Servomotor 12: 12 mm 50: 50 mm A1: ACON N : Kein Kabel B: Bremse
 A: Absolut 20 W 6: 6 mm ASEL P : 1 m HS: Home-Sensor
 3: 3 mm ? M : 3 m NM: Umgekehrte Referenzposition
 500: 500 mm X□□: Spezifizierte Länge R : Motor auf entgegengesetzter Seite
 (Angabe in 50 mm-Schritten) R□□: Roboterkaabel SR: Schlittenroller-Spezifikation

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT
Auswahl-
punkte

(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)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
		(mm)	Horizontal (kg)		
RCA-SA5R-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	4	16.7	50 ~ 500 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SA5R-①-20-6-②-A1-③-④		6	8	33.3	
RCA-SA5R-①-20-3-②-A1-③-④		3	12	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)

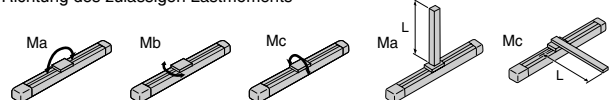
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

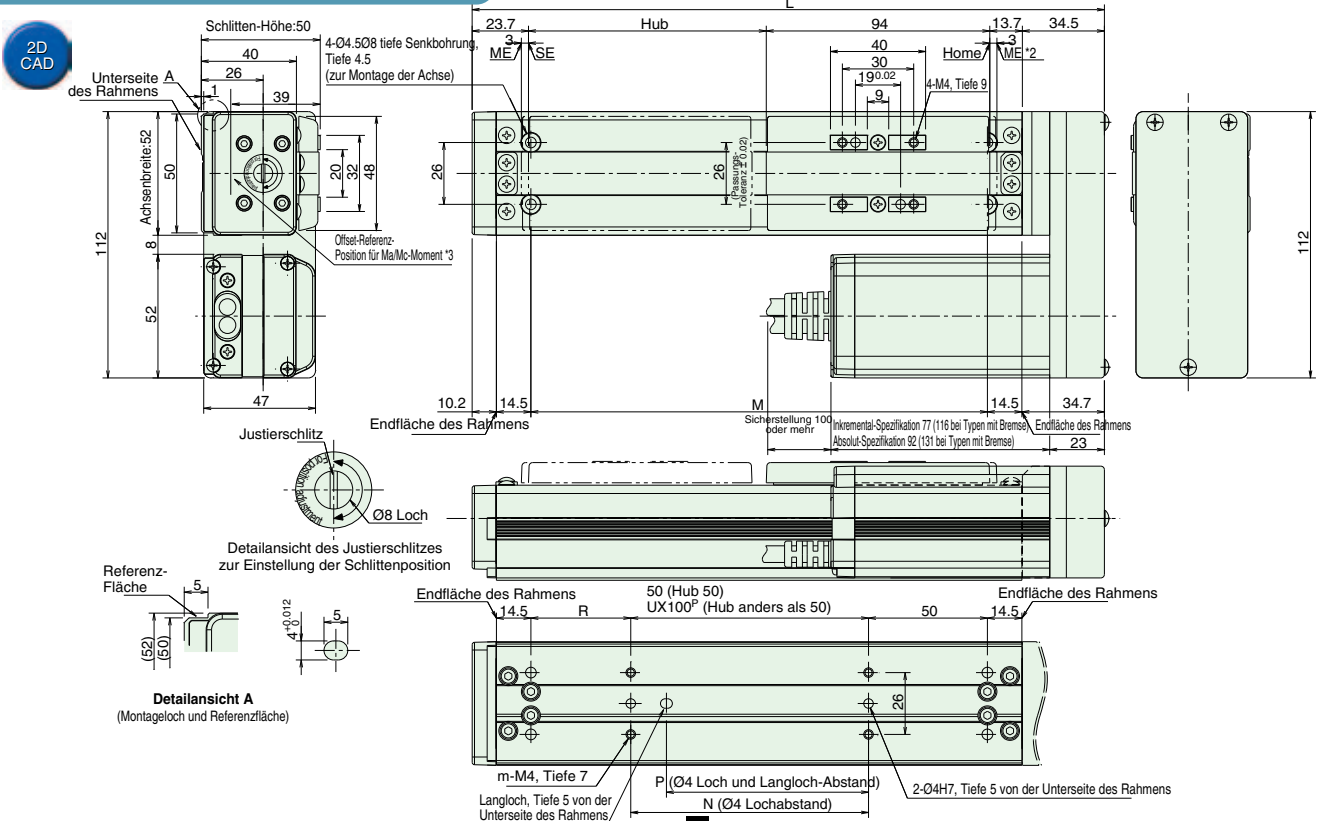
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb : 6.8N • m MC : 11.7N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 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



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
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	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)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

*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 Schrittenbewegungen verursacht oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

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	→ 345		

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

Integrierte Steuerung
 Schritten-Typ
 Schieb- stangen-Typ
 Arm/Fach-Typ
 Greifer Rotation
 Reinraum-Typ
 Wasser-geschützt-Typ
 Steuerung
 40 mm
 52 mm
 58 mm
 60 mm
 68 mm
 73 mm
 80 mm
 Schritt-Motor
 20w
 30w
 60w
 100w
 150w

RCA-SA6R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen **RCA** — **SA6R** — — **30** — — — **A1** — —

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

I: Inkremental 30: Servomotor 12: 12 mm 50: 50 mm A1: ACON N : Kein Kabel B: Bremse
 A: Absolut 30 W 6: 6 mm ASEL P : 1 m HS: Home-Sensor
 3: 3 mm ? M : 3 m NM: Umgekehrte Referenzposition
 600: 600 mm X□□: Spezifizierte Länge R : Motor auf entgegengesetzter Seite
 (Angabe in 50 mm-Schritten) R□□: Roboterkaabel SR: Schlittenroller-Spezifikation

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT
Auswahl-
punkte

(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)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)			Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
		(mm)	Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-SA6R-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	6	1.5	24.2	50 ~ 600 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SA6R-①-30-6-②-A1-③-④		6	12	3	48.4	
RCA-SA6R-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

Steigung	Hub	50 ~ 450	500	550	600
	(mm)	(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	B	381
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

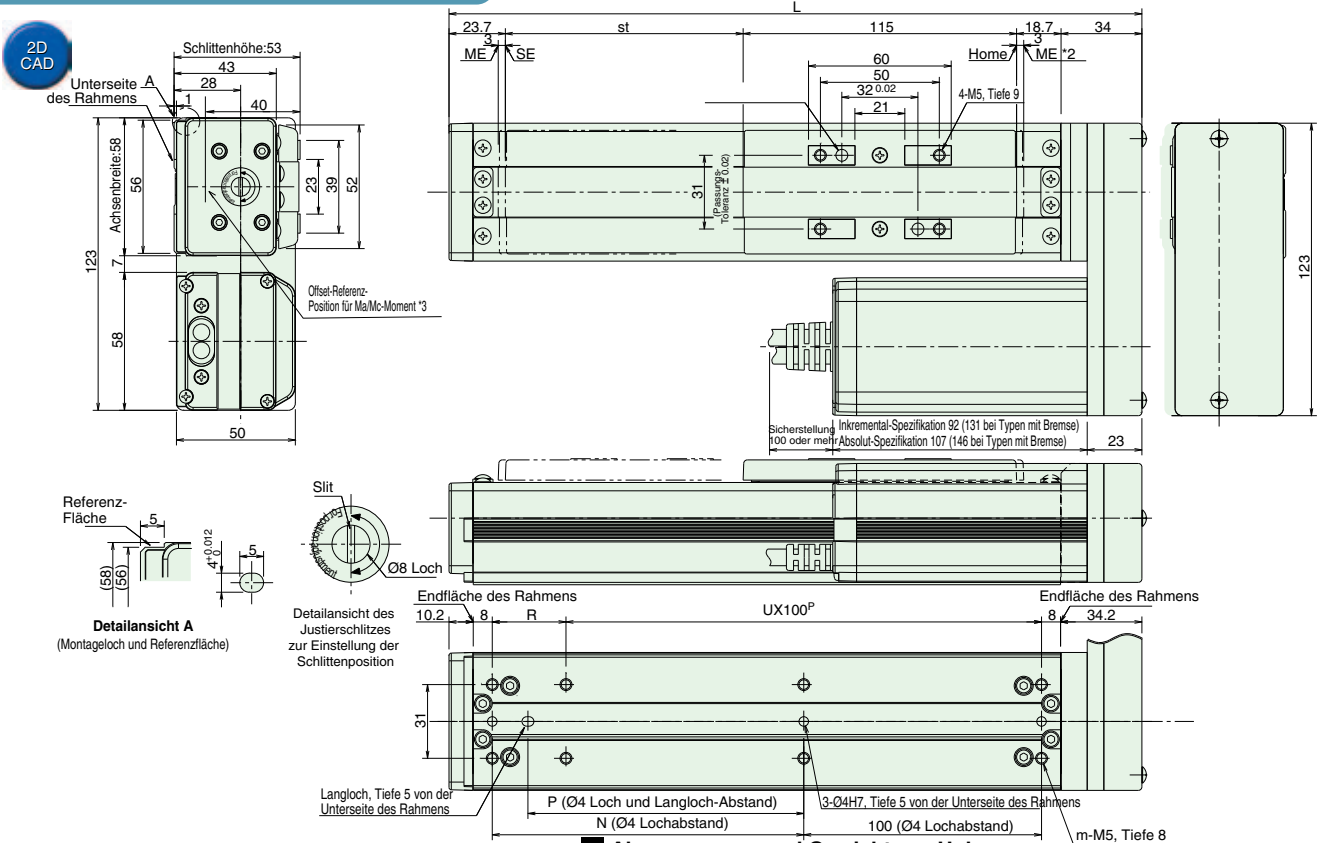
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9 N • m Mb: 12.7 N • m MC: 18.6 N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 220 mm oder weniger, Mb/Mc: 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



*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.

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-1-30I-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 Enkoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

Integrierte Steuerung
 Schrittentyp
 Schlitzenstangen-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