

# RCA-RGS3C

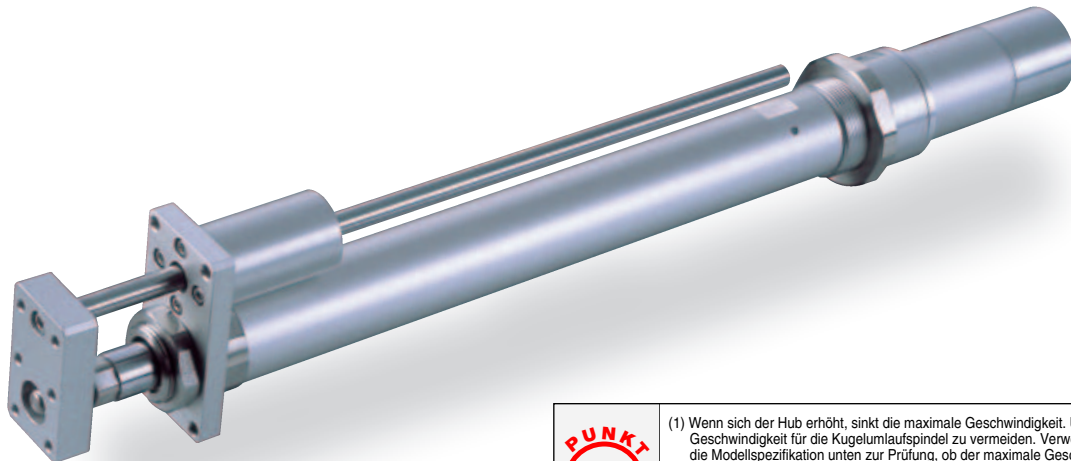
RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø32 mm, 24-V Servomotor, Kupplungspezifikation

■ **Modellspezifikationen** **RCA - RGS3C - 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 2.5: 2.5 mm ASEL P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel  
 200:200 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 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-RGS3C- I -20-10- ① - A1- ② - ③	20	10	4.0	1.2	36.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RGS3C- I -20-5- ① - A1- ② - ③		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3C- 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**

Hub / Steigung	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)	
	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**

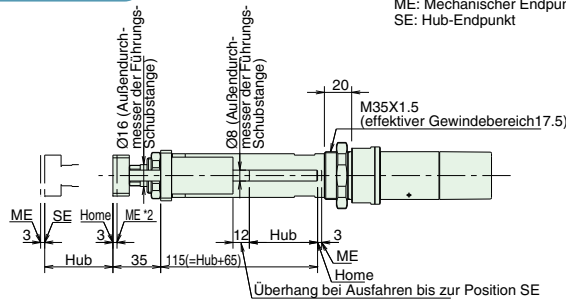
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø8mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

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

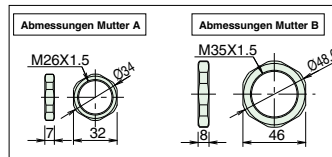
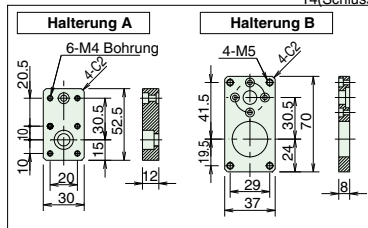
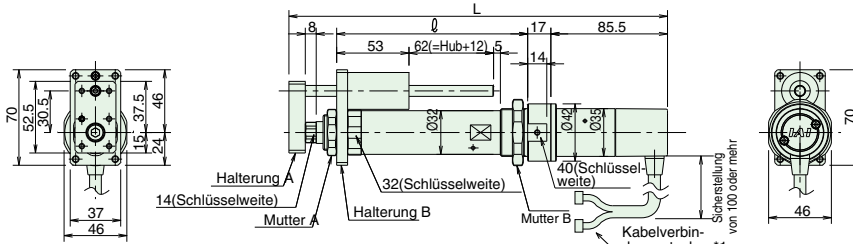


[Ohne Bremse]



\*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

[Mit Bremse]



Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RGS3C (ohne Bremse)				
Hub	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
∅	140	190	240	290
Gewicht (kg)	0.9	1.1	1.2	1.3

RCA-RGS3C (mit Bremse)				
Hub	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
∅	140	190	240	290
Gewicht (kg)	1.1	1.3	1.4	1.5

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				
Programmsteuerungstyp		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
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergesetzter 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-RGS4C

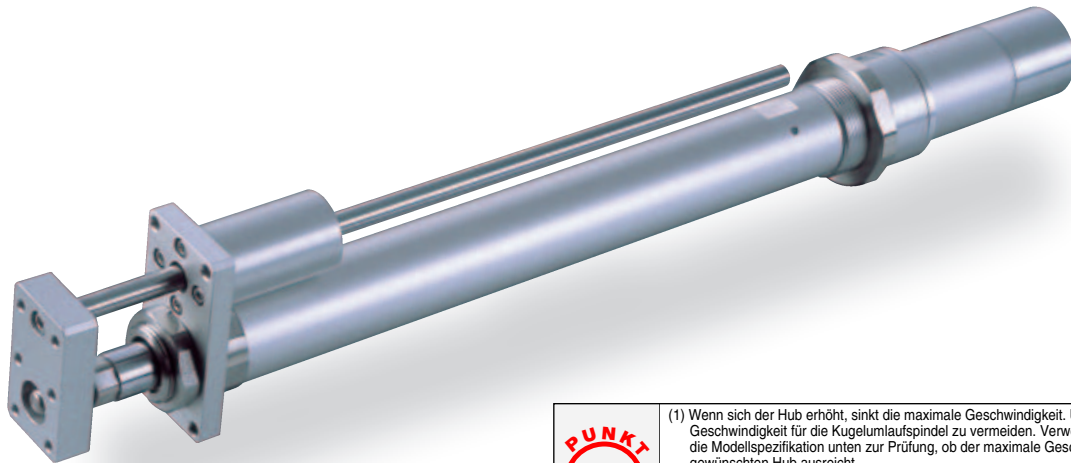
RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 24-V Servomotor, Kupplungspezifikation

■ Modellspezifikationen **RCA-RGS4C** I - [ ] - [ ] - [ ] - **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 Siehe Optionen  
 A: Absolut 20 W 6: 6 mm ASEL P : 1m Tabelle unten.  
 30: Servomotor 3: 3 mm M : 5m  
 30 W 300:300 mm X□□: Spezifizierte Länge  
 (Angabe in 50 mm-Schritten) R□□: Roboterkaabel

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



**PUNKT**  
Auswahl-  
punkte

- Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugellaufrspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- 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.
- Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikationen							Hub und maximale Geschwindigkeit	
■ Steigung und Zuladung							■ Hub und maximale Geschwindigkeit	
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)	Hub	50 ~ 300
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)			Steigung	(Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RGS4C-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm- Schritten)	12	600
RCA-RGS4C-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	1.5	37.7		6	300
RCA-RGS4C-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4		3	150
RCA-RGS4C-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3		(Einheit: mm/s)	
RCA-RGS4C-①-30-6-②-A1-③-④		6	9.0	2.5	56.6			
RCA-RGS4C-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.0	113.1			

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

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

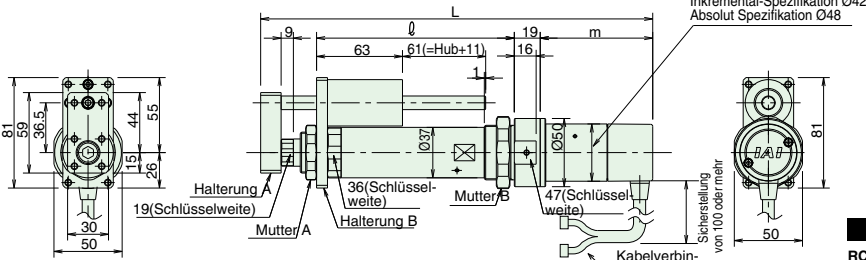
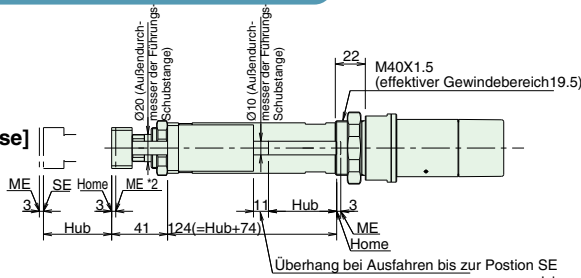
Integrierte Steuerung  
Schrittmotor  
Schubstangen-Typ  
Arm-/Flach-Type  
Greifer Rotation  
Reinraum-Typ  
Wassergeschützte Typ  
Steuerungen  
25 mm  
32 mm  
35 mm  
37 mm  
45 mm  
55 mm  
64 mm  
75 mm  
100 mm  
150 mm

Abmessungen

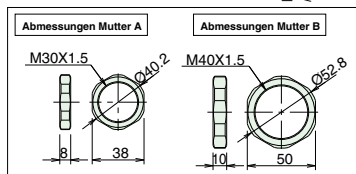
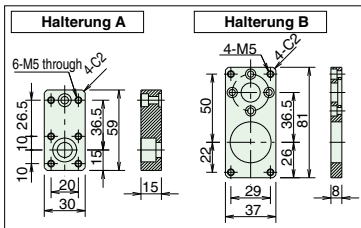
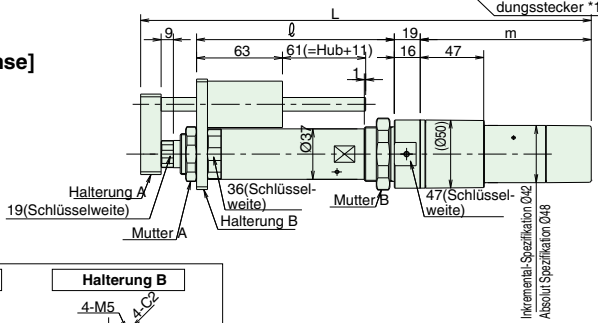
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



[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 Schlitze die umgebenden Teile nicht berührt.
- ME: Mechanischer Endpunkt  
SE: Hub-Endpunkt

Dimensions and Gewicht by Hub

RCA-RGS4C (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200	250	300		
L	20W	Inkremental	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
		Absolut	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	Inkremental	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
		Absolut	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
Ø	145	195	245	295	345	395		
m	20W	Inkremental					67.5	
		Absolut					80.5	
	30W	Inkremental					82.5	
		Absolut					95.5	
Gewicht (kg)	1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4		

RCA-RGS4C (mit Bremse)

Hub	50	100	150	200	250	300		
L	20W	Inkremental	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
		Absolut	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	Inkremental	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
		Absolut	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
Ø	145	195	245	295	345	395		
m	20W	Inkremental					110.5	
		Absolut					123.5	
	30W	Inkremental					125.5	
		Absolut					138.5	
Gewicht (kg)	1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6		

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 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
- Greifer-Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergesetzter 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-RGS3D

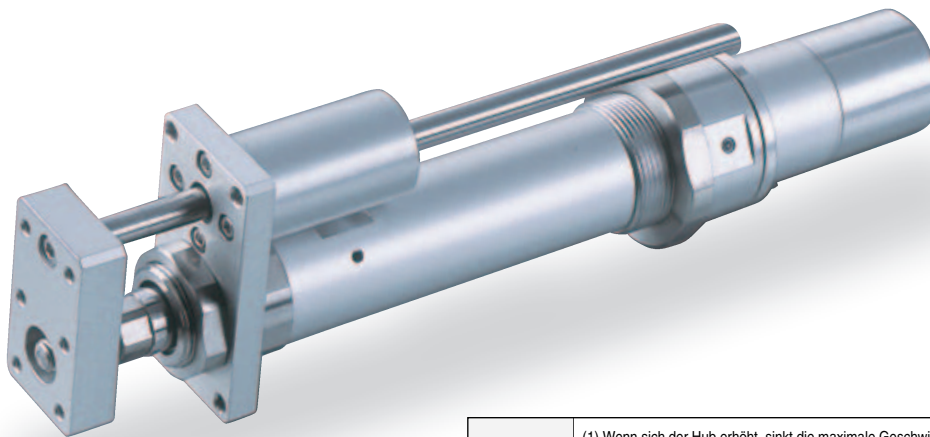
RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø32 mm, 24-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen **RCA - RGS3D - I - 20** -  -  - **A1** -  -

Baureihe — Typ — Encoder-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 2.5: 2.5 mm ASEL P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkabel  
 200:200 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 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-RGS3D-I-20-10-①-A1-②-③	20	10	4.0	1.2	36.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCA-RGS3D-I-20-5-①-A1-②-③		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3D-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	18.0	6.2	144.8	

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(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	Einzelführung Ø8mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

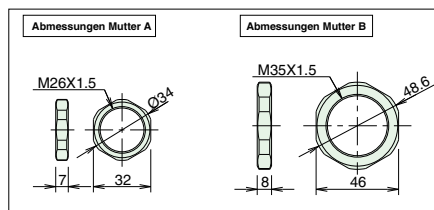
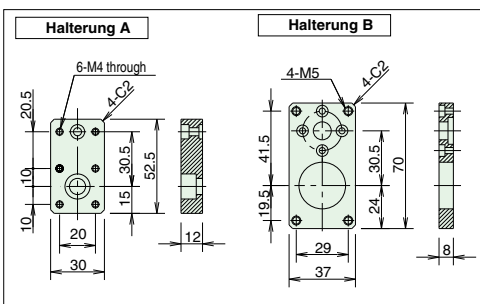
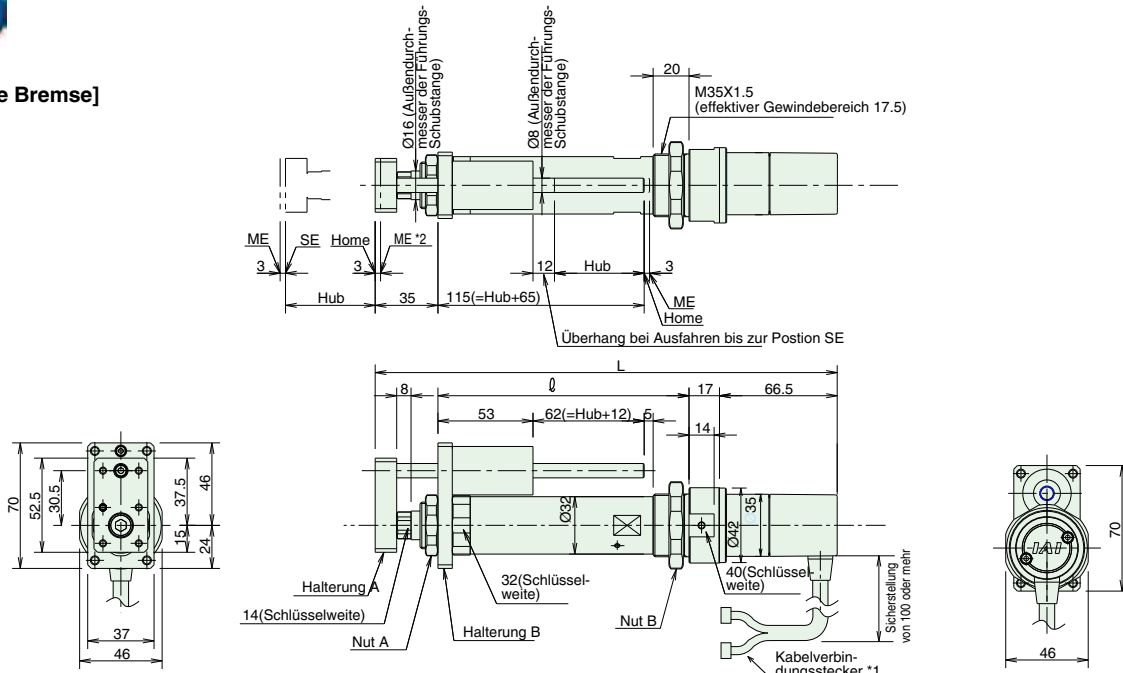
Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://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-RGS3D (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
Ø	140	190	240	290
Gewicht (kg)	0.9	1.1	1.2	1.3

Das RCA-RGS3D 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			
Programmsteuerungstyp		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
- Greifer-Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergesichter-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

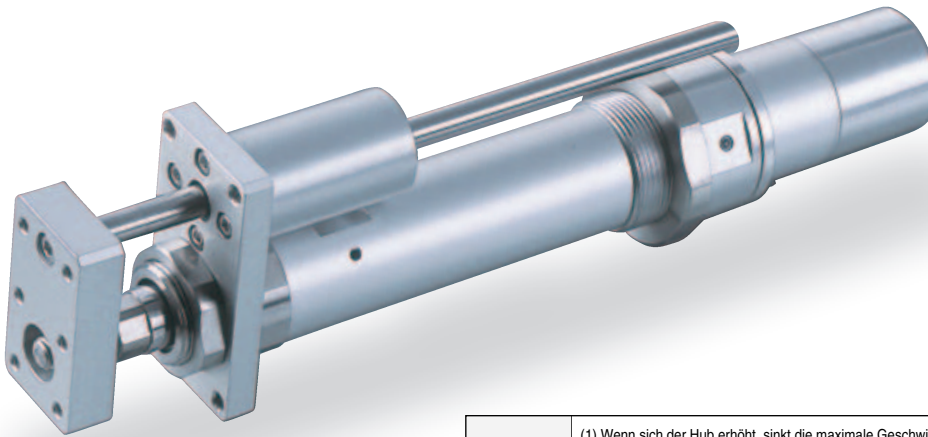
# RCA-RGS4D RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 24-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen **RCA-RGS4D-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 W 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-RGS4D-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCA-RGS4D-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGS4D-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGS4D-①-30-6-②-A1-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4D-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

### Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

## Optionen

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

## Allgemeine Spezifikationen

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

Integrierte Steuerung  
 Schritttyp  
 Schubstangentyp  
 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  
 Schrittmotor  
 20w  
 30w  
 60w  
 100w  
 150w

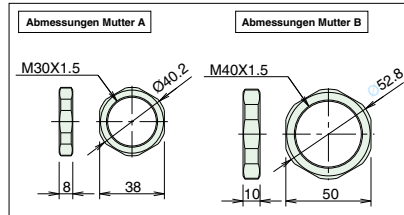
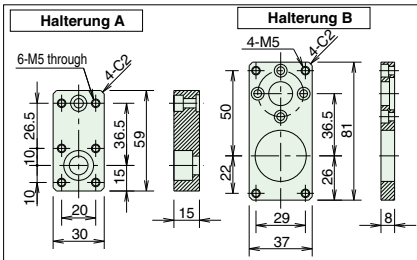
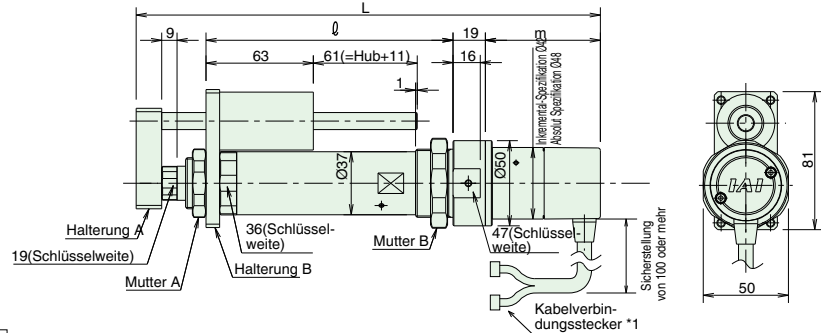
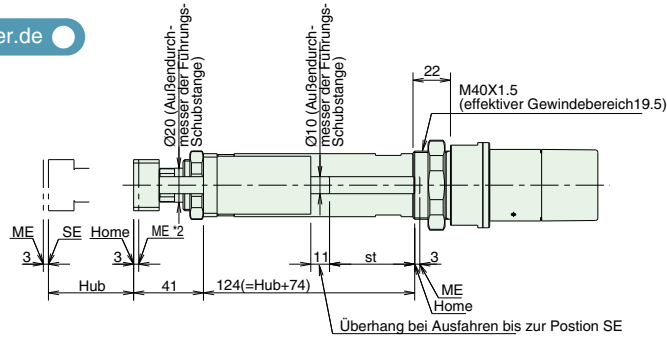
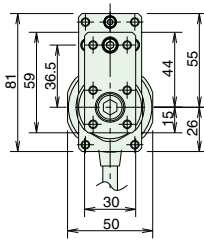
Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://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-RGS4D (ohne Bremse)

		Hub					
		50	100	150	200	250	300
L	20W Inkremental	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
	20W Absolut	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W Absolut	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
Ø		145	195	245	295	345	395
m	20W Inkremental						45.5
	20W Absolut						58.5
	30W Absolut						73.5
Gewicht (kg)		1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3

Das RCA-RGS4D 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.