

# RCP2-BA6/BA6U

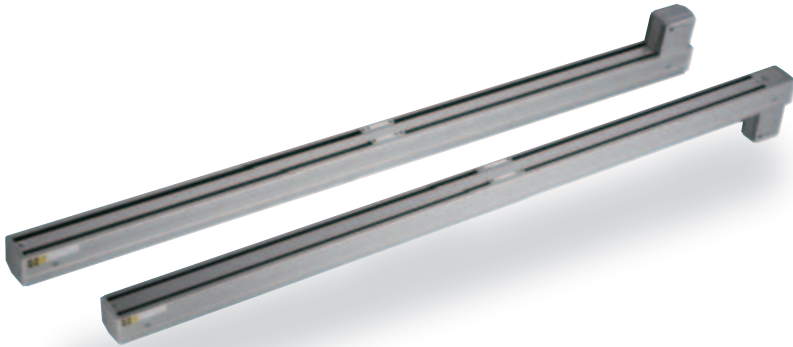
RoboCylinder Zahnriemen-Ausführung, Achsbreite 58 mm, Schrittmotor, Motor oben/unten

■ Modellspezifikationen

RCP2	—	□	—	I	—	42P	—	54	—	□	—	P1	—	□	—	□
Baureihe	—	Typ	—	Encoder-Typ	—	Motortyp	—	Steigung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen
BA6: Belt type with motor at top	—	BA6U: Belt type with motor at bottom	—	I: Inkremental A: Absolut	—	42P: Schrittmotor 42 □ Größe	—	54: 54 mm ca. 54 mm	—	50: 50 mm 50: 50 mm ?	—	P1: PCON PSEL	—	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X □ : Spezifizierte Länge R □ : Roboter-kabel	—	NM : Umgekehrte Referenzposition

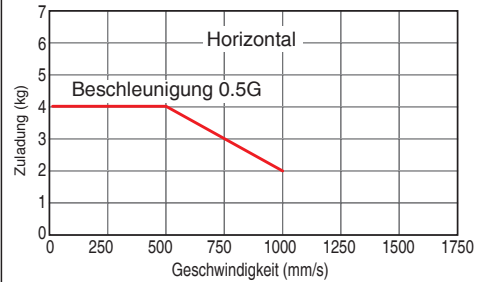
1000:1000mm (Angabe in 100 mm-Schritten)

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



### ■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



(Die Achse kann nicht vertikal verwendet werden.)



- (1) Die RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,5 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

### Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung (Hinweis 1) Beachten Sie, dass die maximale Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt.

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Modell	Motor Installation Richtung	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-BA6-I-42P-54-①-P1-②-③	Oben	ca. 54mm	~4	nicht möglich	500 ~ 1000 (in 50 mm-Schritten)
RCP2-BA6U-I-42P-54-①-P1-②-③	Unten				

Hub / Steigung	50 ~ 1000 (in 50 mm-Schritten)
ca. 54mm	1000

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Einheit: mm/s)

### Optionen

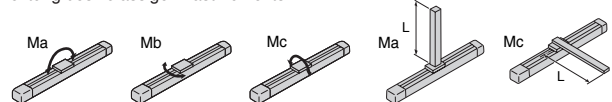
Name	Code	Seite
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

### Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Zahnriemen
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm
Spiel	0.01 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: 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

Zulässige Auskrantung



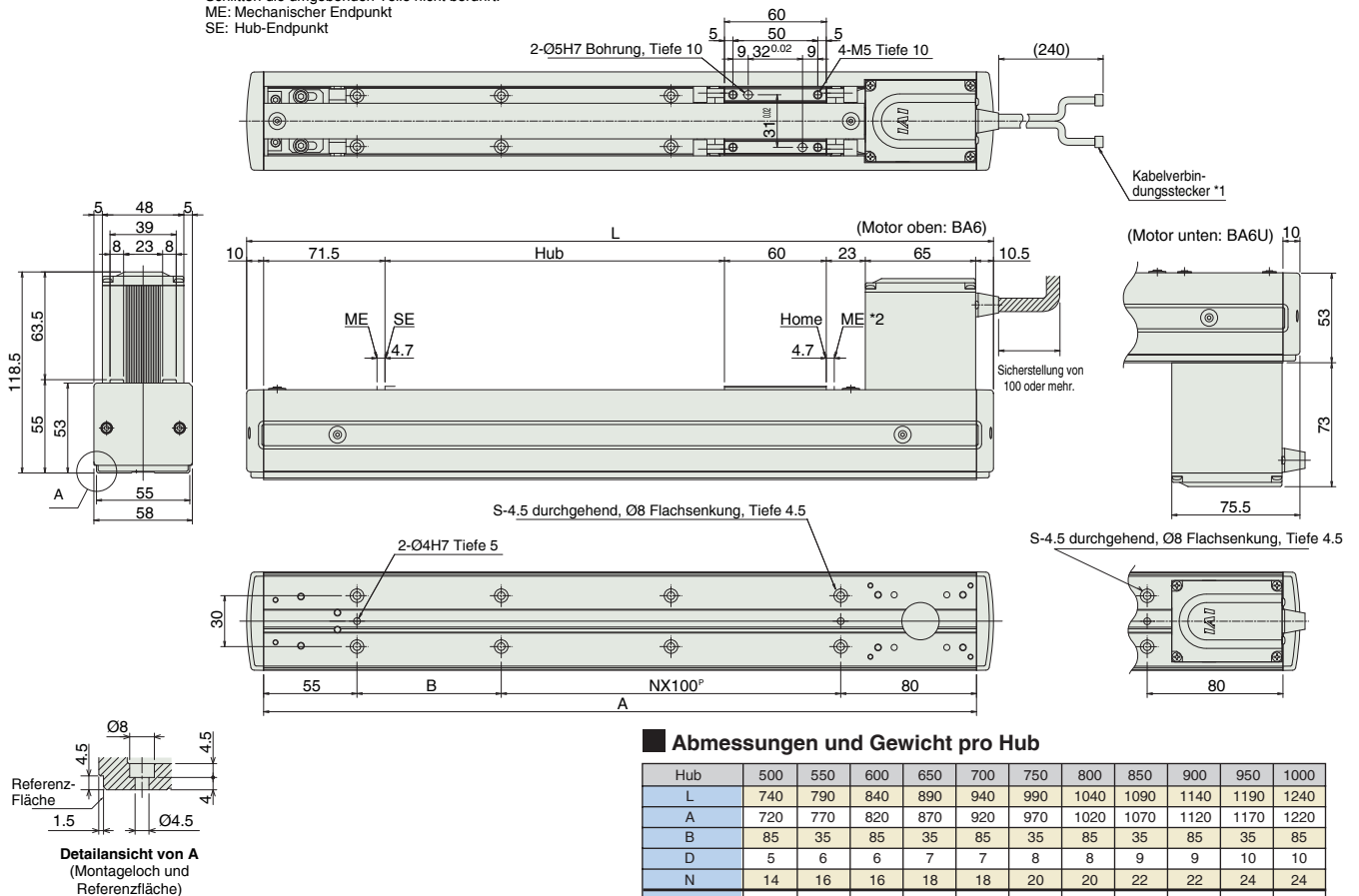
- Integrierte Steuerung
- Schrittmotor
- Typ
- Stangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt
- Steuerungen
- 40 mm
- 52 mm
- 58 mm
- 60 mm
- 68 mm
- 73 mm
- 80 mm
- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

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



- \*1 Schließen Sie das Stromkabel und das E/A-Kabel an. Kabeldetails siehe Seite 314 im vorderen Abschnitt.
- \*2 Der Schlitten fährt bei der Rückkehr zur Home-Position zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt. ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
A	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
B	85	35	85	35	85	35	85	35	85	35	85
D	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
Gewicht (kg)	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9	4.1

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCP2-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		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			

Integrierte Steuerung  
Schlitten-Typ  
Schlittenstangen-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  
Schritt-Motor  
20w  
30w  
60w  
100w  
150w

# RCP2-BA7/BA7U

RoboCylinder Zahnriemen-Ausführung, Achsbreite 68 mm, Schrittmotor, Motor oben/unten

■ Modellspezifikationen

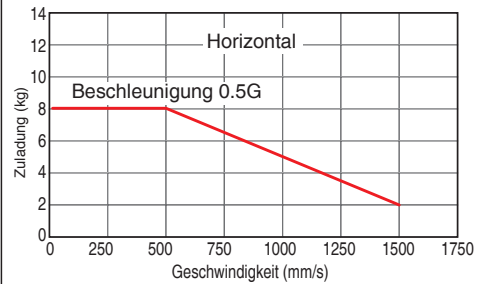
RCP2	—	□	—	I	—	42P	—	54	—	□	—	P1	—	□	—	□
Baureihe	—	Typ	—	Encoder-Typ	—	Motortyp	—	Steigung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen
BA7: Belt type with motor at top	—	BA7U: Belt type with motor at bottom	—	I: Inkremental A: Absolut	—	42P: Schrittmotor 42 □ Größe	—	54: 54 mm	—	600:600mm ?	—	P1: PCON PSEL	—	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□ : Spezifizierte Länge R□ : Roboterkaabel	—	NM : Umgekehrte Referenzposition

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



### ■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



(Die Achse kann nicht vertikal verwendet werden.)



- (1) Die RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,5 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

### Modellspezifikation

#### ■ Steigung und Zuladung

(Hinweis 1) Beachten Sie, dass die maximale Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt.

Modell	Motor Installation Richtung	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-BA7-I-42P-54-①-P1-②-③	Top	ca. 54mm	~8	Nicht möglich	600 ~ 1200 (in 50 mm-Schritten)
RCP2-BA7U-I-42P-54-①-P1-②-③	Bottom				

#### ■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	600 ~ 1200 (in 50 mm-Schritten)
ca. 54mm	1500

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Einheit: mm/s)

### Optionen

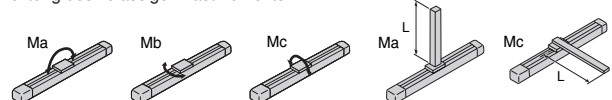
Name	Code	Seite
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

### Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Zahnriemen
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm
Spiel	0.01 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma:13.8N•m Mb:19.7N•m Mc:29.0N•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

Zulässige Auskrägung



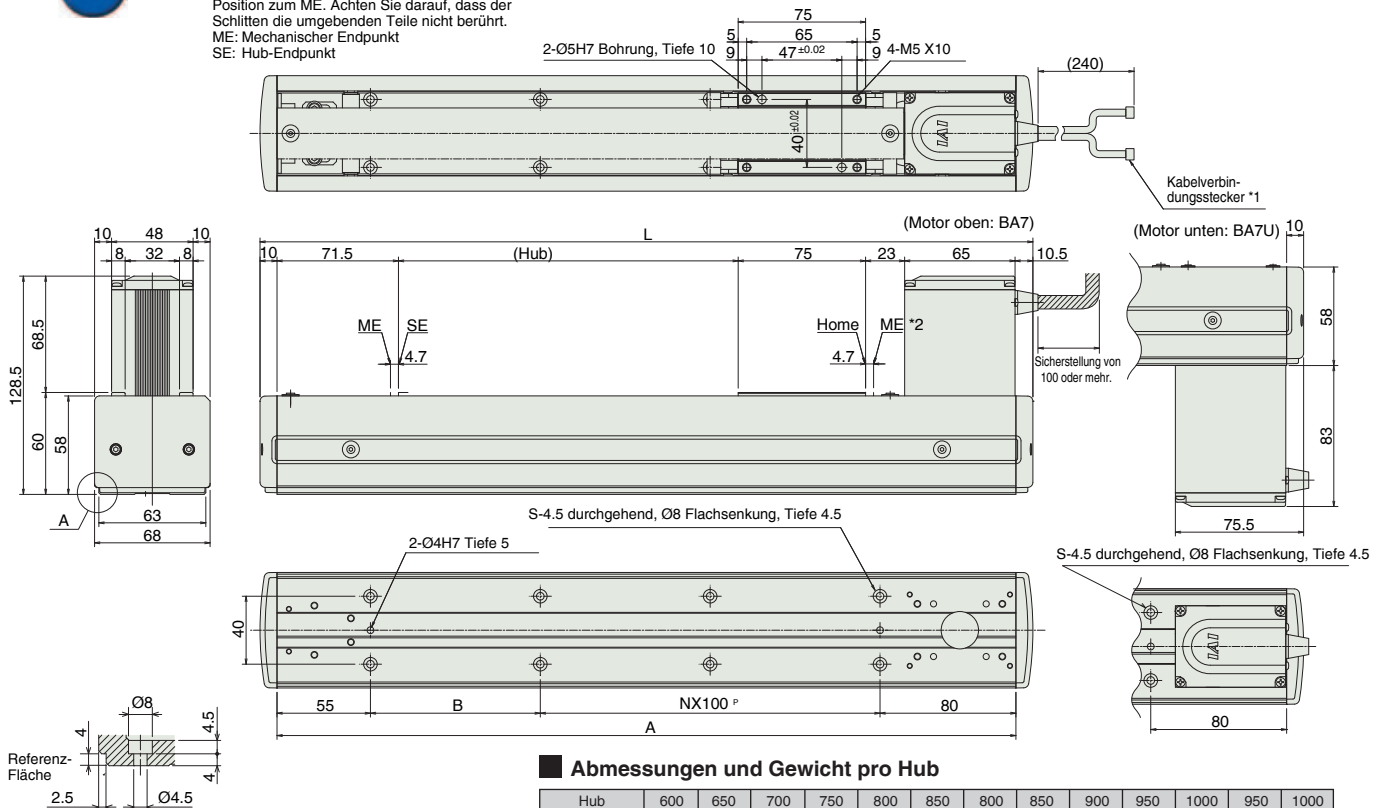
Integrierte Steuerung  
 Schrittmotor-Typ  
 Schubstangen-Typ  
 Arm-/Flach-Typ  
 Greifer Rotation  
 Reinraum-Typ  
 Wassergeschützt-Typ  
 Steuerungen  
 40 mm  
 52 mm  
 58 mm  
 60 mm  
 68 mm  
 73 mm  
 80 mm  
 Schrittmotor  
 20w  
 30w  
 60w  
 100w  
 150w

Abmessungen

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



- \*1 Schließen Sie das Stromkabel und das E/A-Kabel an. Kabeldetails siehe Seite 314 im vorderen Abschnitt.
- \*2 Der Schlitten fährt bei der Rückkehr zur Home-Position zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt. ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht von A (Montageloch und Referenzfläche)

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	600	650	700	750	800	850	800	850	900	950	1000	950	1000
L	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455
A	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435
B	100	50	100	05	100	50	100	50	100	50	100	50	100
D	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
Gewicht (kg)	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.4	4.6	4.7	4.9	5.0	5.2	5.3

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCP2-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		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Linearantrieb)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Linienantrieb unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			

- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-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