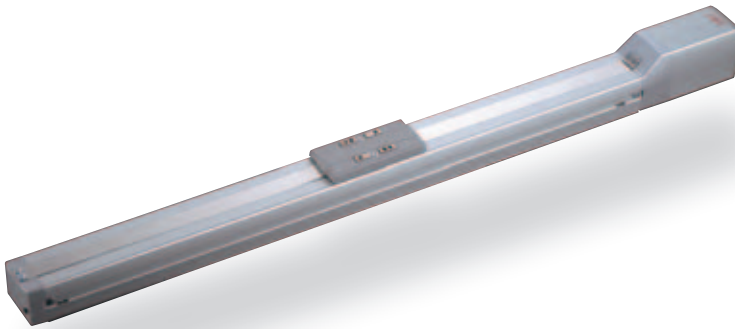


RCP2-SA5C

RoboCylinder Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ Modellspezifikationen	RCP2	SA5C	I	42P			P1		
	Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
			I: Inkremental A: Absolut	42P: Schrittmotor 42 □ Größe	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50: 50 mm ?	P1: PCON PSEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	BE : Bremse: Kabelausgang am Ende BL : Bremse: Kabelausgang links BR : Bremse: Kabelausgang rechts NM : Umgekehrte Referenzposition SR : Schlittenroller-Spezifikation

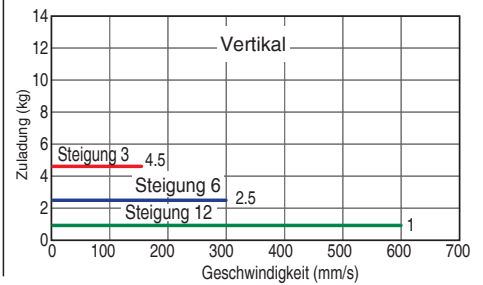
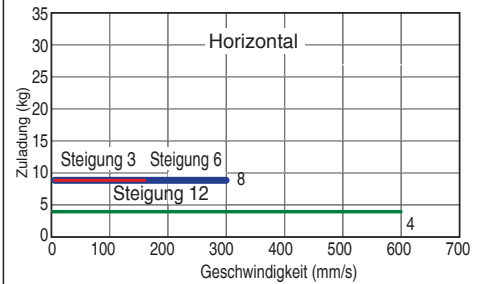
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- 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.
- 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.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

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.



Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SA5C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	4	1	50 ~ 500 (Angabe in 50-mm Schritten)
RCP2-SA5C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	8	2.5	
RCP2-SA5C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	8	4.5	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	50 ~ 500 (Eingabe in 50 mm-Schritten)	
	12	600
6	300	
3	150	

(Einheit: mm/s)

Optionen

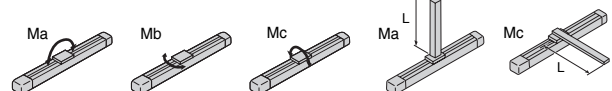
Name	Code	Seite
Bremse: Kabelausgang am Ende	BE	381
Bremse: Kabelausgang links	BL	381
Bremse: Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: 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

Zulässige Auskrägung



Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-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

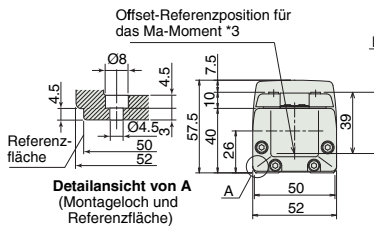
Abmessungen

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

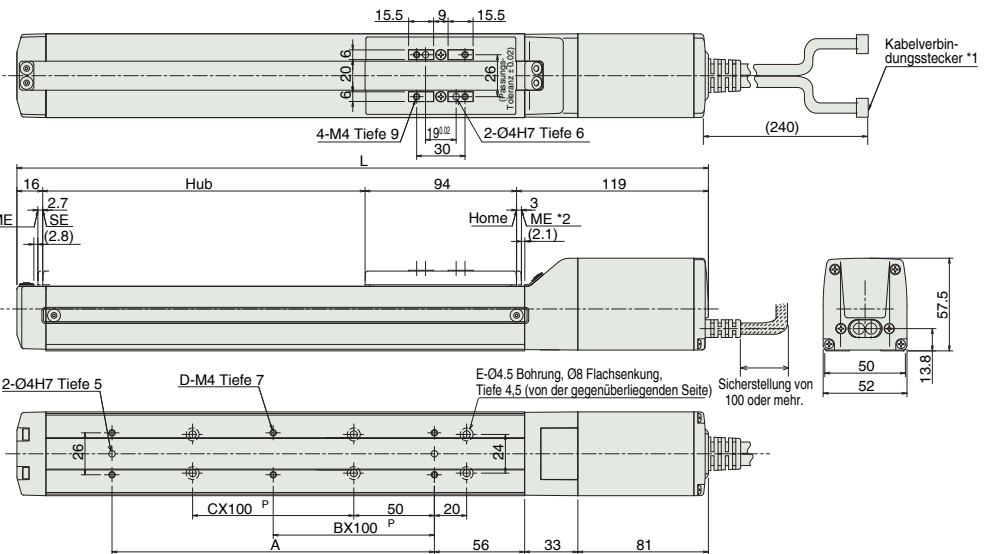


* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

*3 Referenzposition für die Berechnung des Ma-Moments



- *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
Die Abmessungen in () sind Referenzwerte.

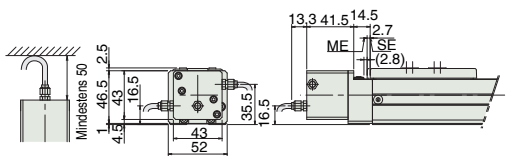


Abmessungen der Bremse

BR: Bremse: Kabelausgang: Rechts

BR: Bremse: Kabelausgang: Ende

BL: Bremse: Kabelausgang: Links



* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 40 mm (oder 53,3 mm bei Kabelausgang: Ende) und ein um 0,4 kg erhöhtes Gewicht.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
E	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
Gewicht (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5

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-geschützter Typ
Wasser-geschützter Typ
Steuerungen

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

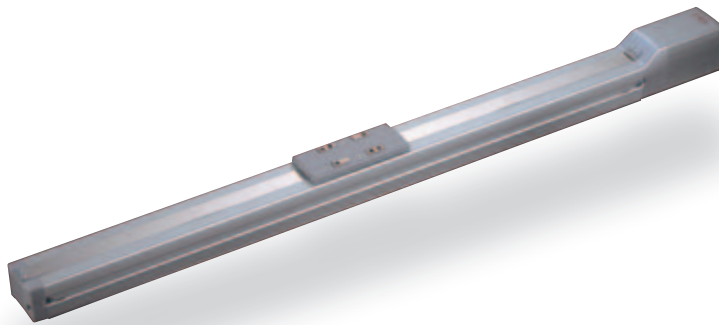
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

RCP2-SA6C

RoboCylinder Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ Modellspezifikationen		RCP2	SA6C	I	42P			P1		
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen		
		I: Inkremental A: Absolut	42P: Schrittmotor 42 □ Größe	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50:50 mm ?	P1: PCON PSEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	BE : Bremse Kabelausgang am Ende BL : Bremse Kabelausgang links BR : Bremse Kabelausgang rechts NM : Umgekehrte Referenzposition SR : Schlittenroller-Spezifikation		

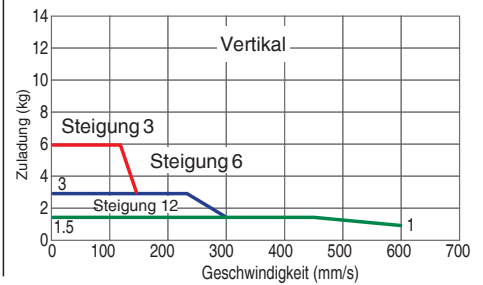
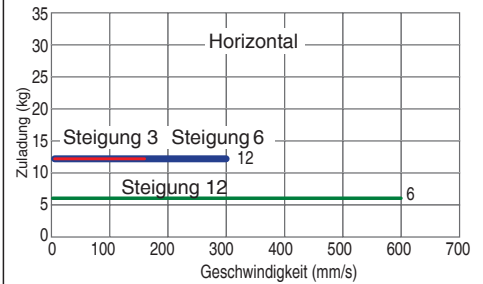
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- 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.
- 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.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ 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.



Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SA6C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	6	1,5	50 ~ 600 (in 50 mm-Schritten)
RCP2-SA6C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	12	3	
RCP2-SA6C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	12	6	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	50 ~ 550	600
	(In 50 mm-Schritten)	
12	600	540
6	300	270
3	150	135

(Einheit: mm/s)

Optionen

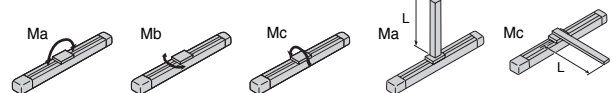
Name	Code	Seite
Bremse: Kabelausgang am Ende	BE	381
Bremse: Kabelausgang links	BL	381
Bremse: Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

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

Zulässige Auskrägung



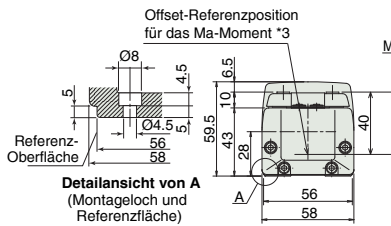
Abmessungen

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



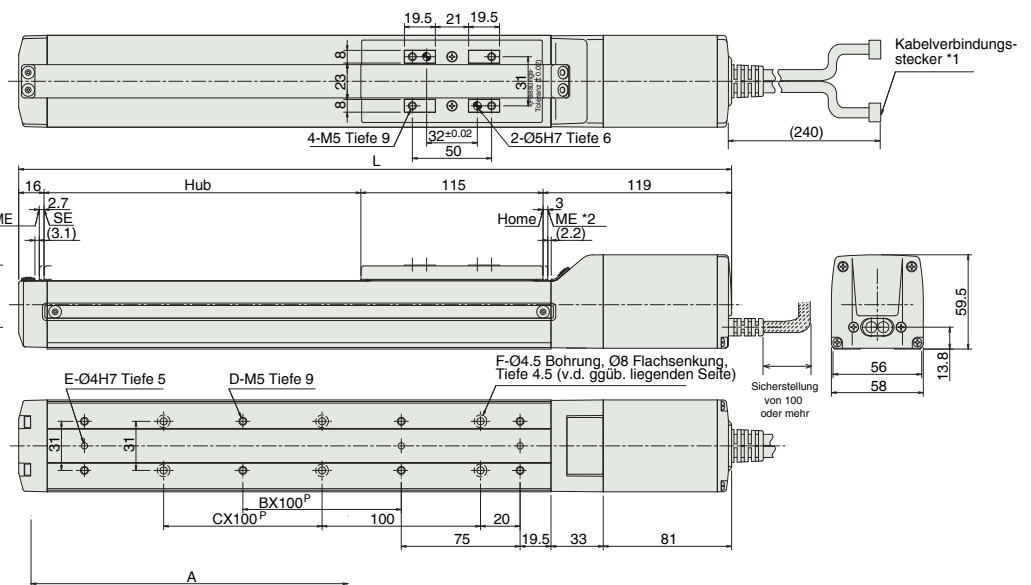
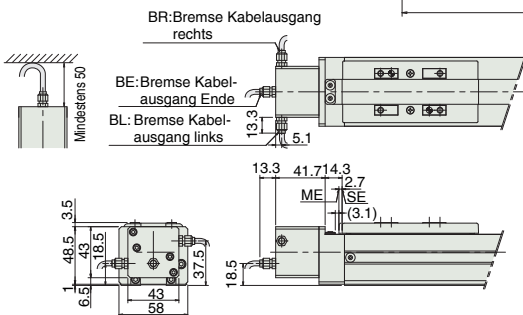
* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

*3 Referenzposition für die Berechnung des Ma-Moments



- *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
Die Abmessungen in () sind Referenzwerte.

Abmessungen der Bremse



* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 43 mm (oder 56,3 mm bei Kabelausgang: Ende) und ein um 0,6 kg erhöhtes Gewicht.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Gewicht (kg)	1.8	2.0	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4

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
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

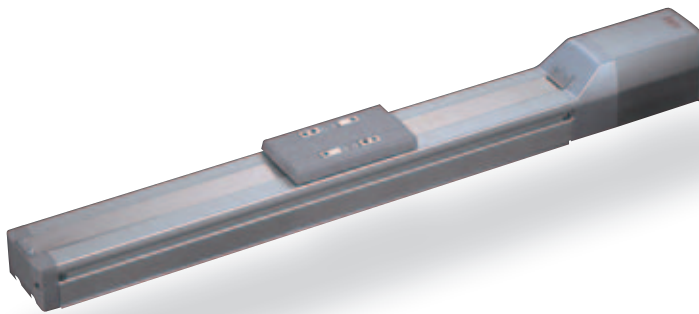
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

RCP2-SA7C

RoboCylinder Schlitten-Ausführung, Achsbreite 73 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

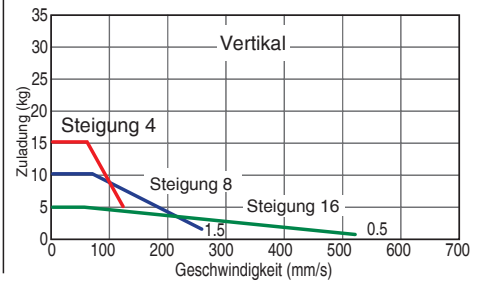
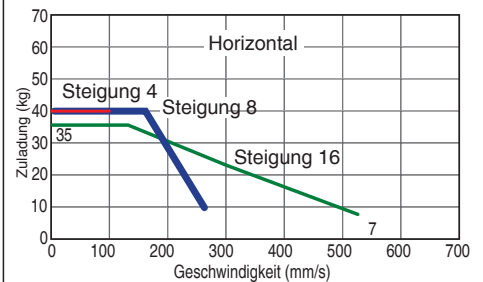
■ Modellspezifikationen	RCP2	SA7C	I	56P	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	P1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
			I: Inkremental A: Absolut	56P: Schrittmotor 56 □ Größe	16: 16 mm 8: 8 mm 4: 4 mm	100:100mm ?	P1: PCON PSEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	BE : Bremse Kabelausgang am Ende BL : Bremse Kabelausgang links BR : Bremse Kabelausgang rechts NM : Umgekehrte Referenzposition SR : Schlittenroller-Spezifikation

* 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.



- 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.
- 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.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 4 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SA7C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~ 35	~ 5	50 ~ 800 (in 100 mm-Schritten)
RCP2-SA7C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~ 40	~ 10	
RCP2-SA7C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	40	~ 15	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	100 ~ 700 (In 100 mm-Schritten)		800 (mm)
	16	533	480
8	266	240	
4	133	120	

(Einheit: mm/s)

Optionen

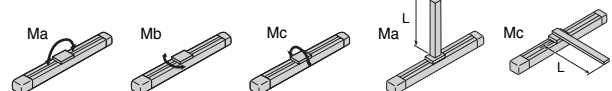
Name	Code	Seite
Bremse: Kabelausgang am Ende	BE	381
Bremse: Kabelausgang links	BL	381
Bremse: Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 13.9N•m Mb: 19.9N•m Mc: 38.3N•m
Zulässige Auskrägung	Ma: 230 mm oder weniger, Mb/Mc: 230 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

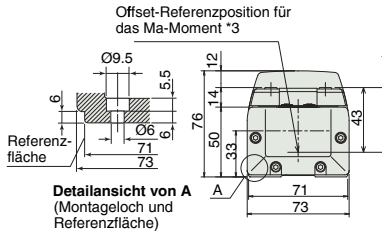
Abmessungen

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

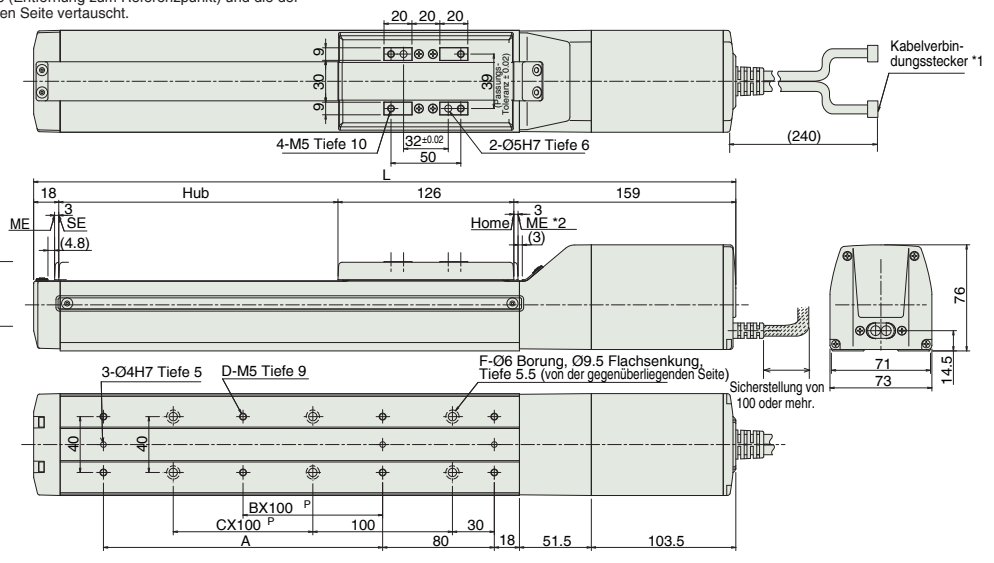


* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

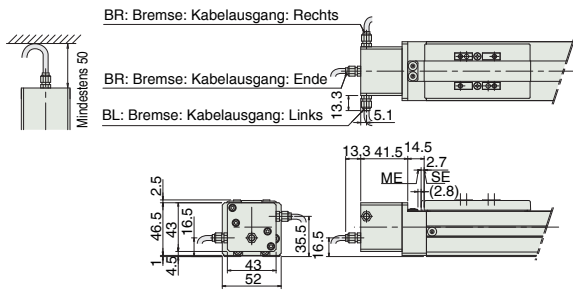
*3 Referenzposition für die Berechnung des Ma-Moments



- *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 Die Abmessungen in () sind Referenzwerte.



Abmessungen der Bremse



* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 43 mm (oder 56,3 mm bei Kabelausgang: Ende) und ein um 0,6 kg erhöhtes Gewicht.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600	700	800
L	403	503	603	703	803	903	1003	1103
A	100	200	300	400	500	600	700	800
B	0	1	2	3	4	5	6	7
C	0	1	2	3	4	5	6	7
D	6	8	10	12	14	16	18	20
F	4	6	8	10	12	14	16	18
Gewicht (kg)	3.3	3.8	4.2	4.7	5.1	5.6	6.0	6.5

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-56PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-56PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-56PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			

Integrierte Steuerung

Schlitten-Typ

Schub-/stangen-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

Schritt-Motor

20w

30w

60w

100w

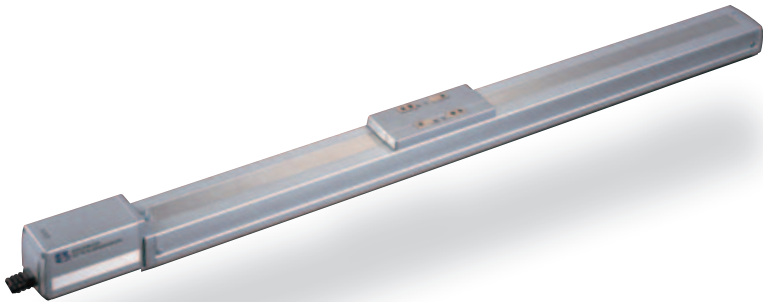
150w

RCP2-SS7C

RoboCylinder Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 60 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

Modellspezifikationen	RCP2	SS7C	I	42P			P1		
	Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
			I: Inkremental A: Absolut	42P: Schrittmotor 42 □ Größe	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	100:100 mm ?	P1: PCON PSEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	B : Bremse NM : Umgekehrte Referenzposition SR : Schlittenroller-Spezifikation

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

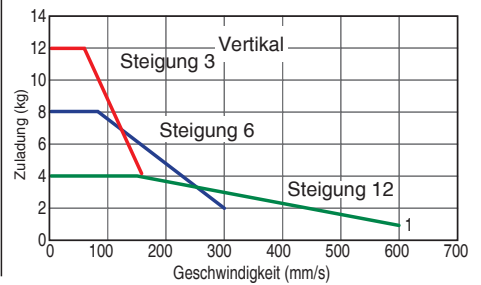
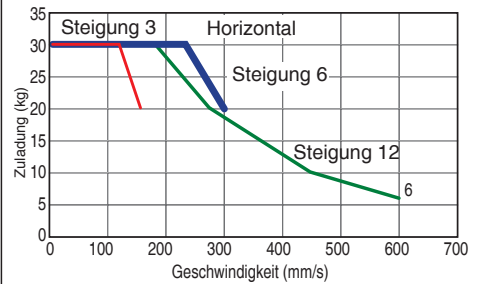


PUNKT
Auswahl-
punkte

- 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.
- 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.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

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.



Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SS7C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~30	~4	100 ~ 600 (in 100 mm-Schritten)
RCP2-SS7C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~30	~8	
RCP2-SS7C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	~30	~12	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	100 ~ 500 (In 100 mm-Schritten)		600 (mm)
	12	600	
6	300		230
3	150		115

(Einheit: mm/s)

Optionen

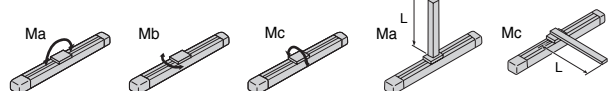
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 14.7N•m Mb: 14.7N•m Mc: 33.3N•m
Zulässige Auskrägung	Ma: 300 mm oder weniger, Mb/Mc: 300 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrägung



Integrierte Steuerung
Schlitten-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

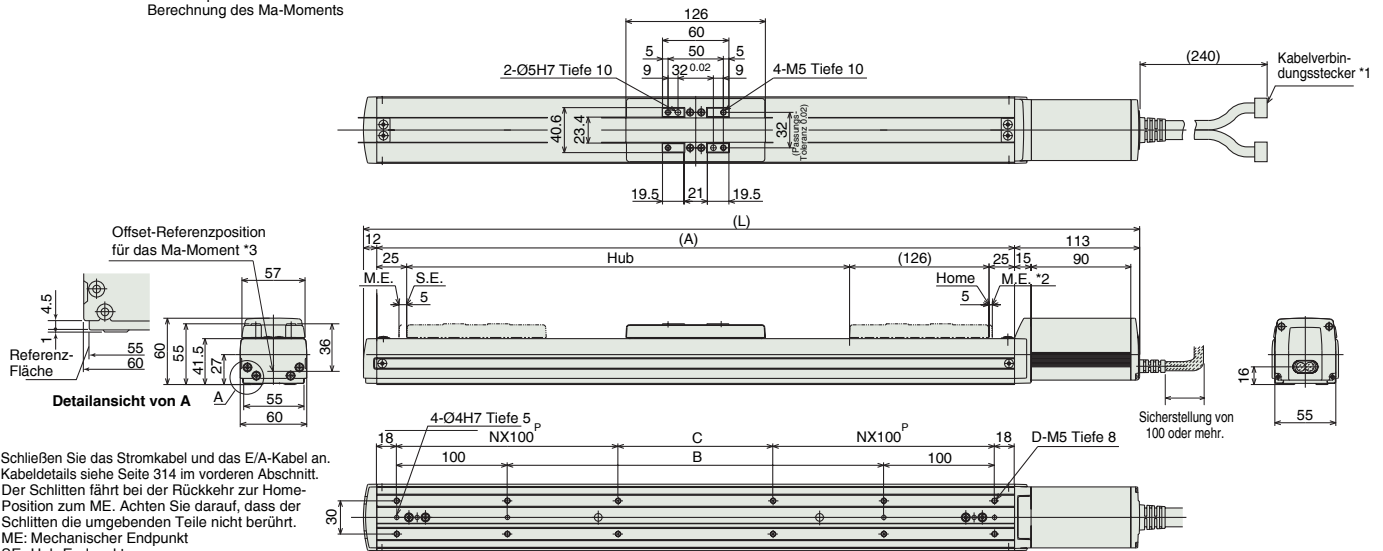
Abmessungen

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



* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

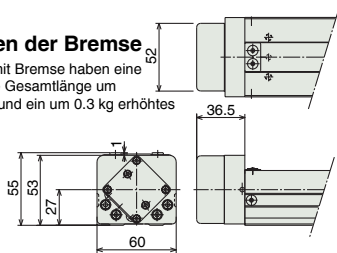
*3 Referenzposition für die Berechnung des Ma-Moments



- *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 Die Abmessungen in () sind Referenzwerte.

Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 24.5 mm und ein um 0.3 kg erhöhtes Gewicht.



* Das Bremskabel ist durch das Achsgehäuse geführt und mit an den Motorstecker angeschlossen.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600
L	401	501	601	701	801	901
A	276	376	476	576	676	776
B	40	140	240	340	440	540
C	40	140	40	140	40	140
D	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
Gewicht (kg)	3.4	4.0	4.7	5.4	6.1	6.7

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			

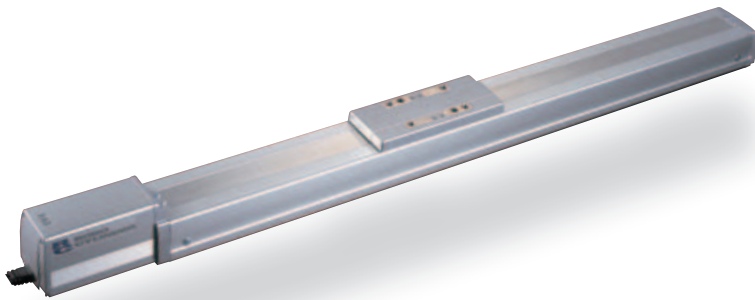
Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schlittenstangen-Typ
Arm/Fach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützt-Typ
Steuerungen
40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm
Schrittmotor
20w
30w
60w
100w
150w

RCP2-SS8C

RoboCylinder Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 80 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

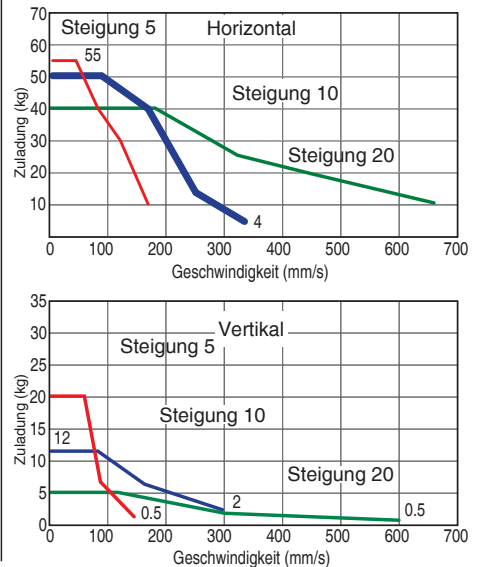
■ Modellspezifikationen	RCP2	SS8C	I	56P			P1		
	Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
			I: Inkremental A: Absolut	56P: Schrittmotor 56 □ Größe	20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm	100: 100 mm ?	P1: PCON PSEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X □ □ : Spezifizierte Länge R □ □ : Roboter-kabel	B : Bremse NM : Umgekehrte Referenzposition SR : Schlittenroller-Spezifikation

* 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.



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

Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SS8C-I-56P-20-①-P1-②-③	20	~40	~5	100 ~ 1000 (in 100 mm-Schritten)
RCP2-SS8C-I-56P-10-①-P1-②-③	10	~50	~12	
RCP2-SS8C-I-56P-5-①-P1-②-③	5	~55	~20	

Explanation of numbers ① Stroke ② Cable length ③ Options

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub		
	100 ~ 800 (in 100 mm-Schritten)	900 (mm)	1000 (mm)
20	666 <600>	625 <600>	515
10	333 <300>	310 <300>	255
5	165 <150>	155 <150>	125

Wert in <> gilt, wenn die Achse vertikal verwendet wird. (Unit: mm/s)

Optionen

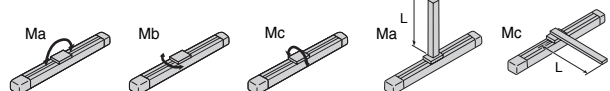
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø16 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 36.3N•m Mb: 36.3N•m Mc: 77.4N•m
Zulässige Auskrägung	Ma: 450 mm oder weniger, Mb/Mc: 450 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
 Steuerungen
 40 mm
 52 mm
 58 mm
 60 mm
 68 mm
 73 mm
 80 mm
 Schrittmotor
 20w
 30w
 60w
 100w
 150w

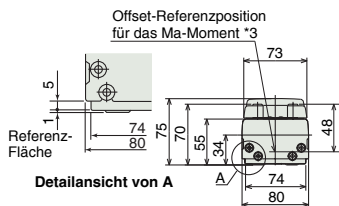
Abmessungen

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

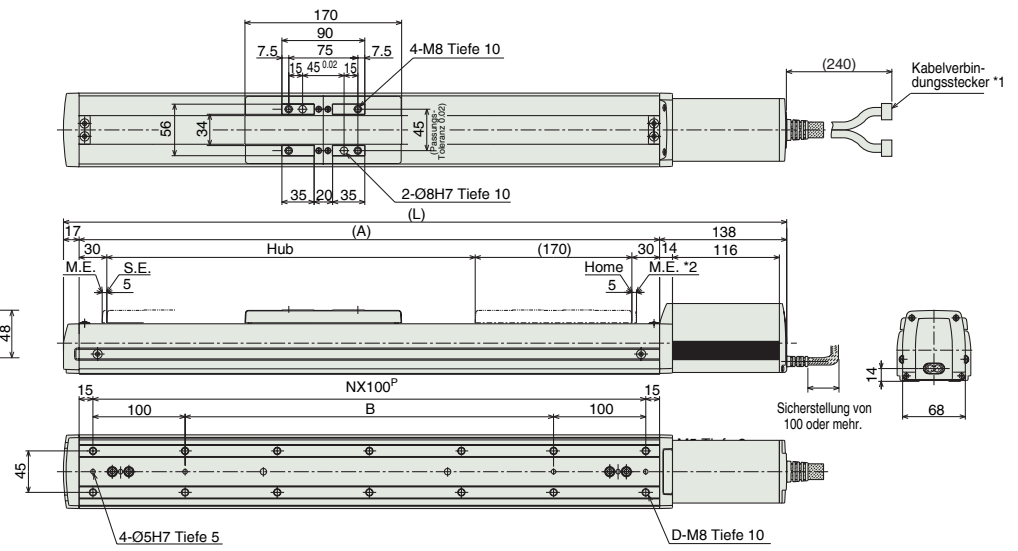


* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

*3 Referenzposition für die Berechnung des Ma-Moments

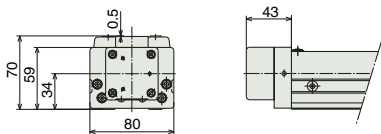


- *1 Schließen Sie das Stromkabel und das E/A-Kabel an. Kabeldetails siehe Seite 314 im vorderen Abschnitt.
- *2 Der Schlitten fährt bei der Rückkehr zur Home-Position zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt. ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt Die Abmessungen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



Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 26 mm und ein um 0.5 kg erhöhtes Gewicht.



* Das Bremskabel ist durch das Achsgehäuse geführt und mit an den Motorstecker angeschlossen.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	485	585	685	785	885	985	1085	1185	1285	1385
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
Gewicht (kg)	7.1	8.1	9.2	10.2	11.3	12.3	13.4	14.5	15.5	16.6

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-56PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-56PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-56PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			

Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schlitten-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-HS8C

RoboCylinder Hochgeschwindigkeits-Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 80 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

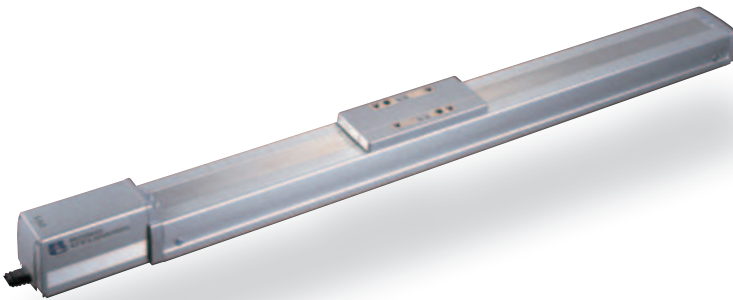
■ Modellspezifikationen **RCP2** — **HS8C** — **I** — **86P** — — — **P2** — —

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

I: Inkremental 86P: Schrittmotor 30: 30 mm 100: 100 mm P2: PCON-CF N : Kein Kabel B : Bremse
 A: Absolut 86 □ Größe ? M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge NM : Umgekehrte Referenzposition
 R□□ : Roboter-kabel SR : Schlittenroller-Spezifikation

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

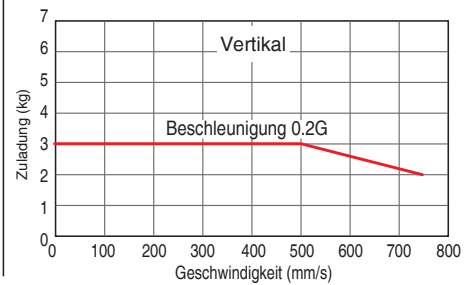
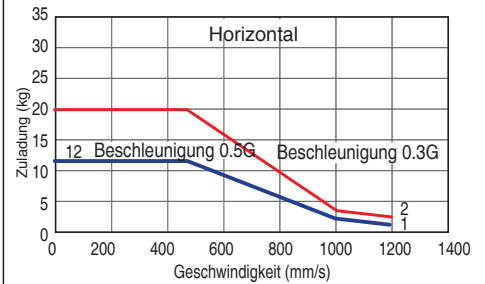
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- 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.
- 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.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (0,2 G, vertikal). Die max. Beschleunigung beträgt 0,5 G bei horizontaler und 0,2 G bei vertikaler Anwendung.

■ 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.



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-HS8C-I-86P-30-①-P2-②-③	30	~20	~3	100 ~ 1000 (in 100 mm-Schritten)

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	100 ~ 800 (in 100 mm-Schritten)	900 (mm)	1000 (mm)
	30	1200 <750>	1000 <750>

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Einheit: mm/s)

Optionen

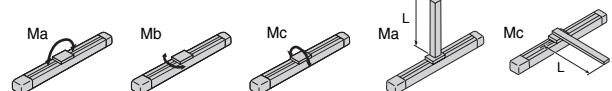
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø16 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 36.3N•m Mb: 36.3N•m Mc: 77.4N•m
Zulässige Auskrümmung	Ma: 450 mm oder weniger, Mb/Mc: 450 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrümmung



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

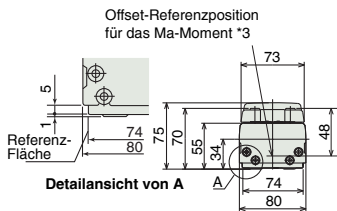
Abmessungen

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

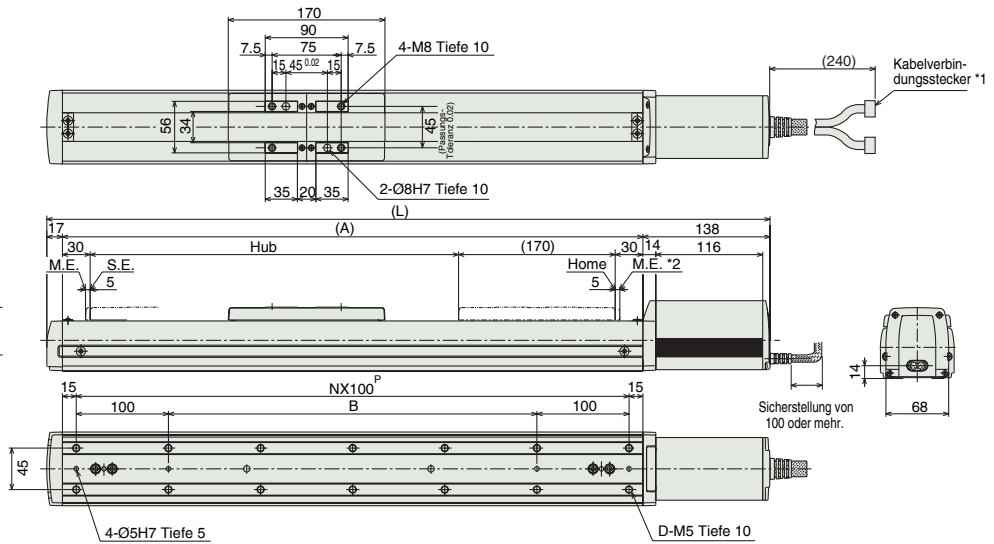


* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

*3 Referenzposition für die Berechnung des Ma-Moments

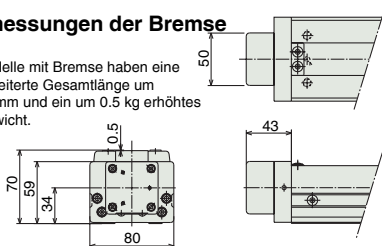


- *1 Schließen Sie das Stromkabel und das E/A-Kabel an. Kabeldetails siehe Seite 314 im vorderen Abschnitt.
 - *2 Der Schlitten fährt bei der Rückkehr zur Home-Position zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
- ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt
Die Abmessungen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



Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 26 mm und ein um 0.5 kg erhöhtes Gewicht.



* Das Bremskabel ist durch das Achsgehäuse geführt und mit an den Motorstecker angeschlossen.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	485	585	685	785	885	985	1085	1185	1285	1385
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
Gewicht (kg)	7.5	8.5	9.6	10.6	11.7	12.7	13.8	14.8	15.9	17.0

Steuerung

Passende Steuerungen

Kontaktieren Sie bitte IAI für HS8C kompatible Steuerungen.

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

Schrittmotor

20w

30w

60w

100w

150w