

# RCP2-RA2C

RoboCylinder Schubstangen- Ausführung, Achsbreite 25 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

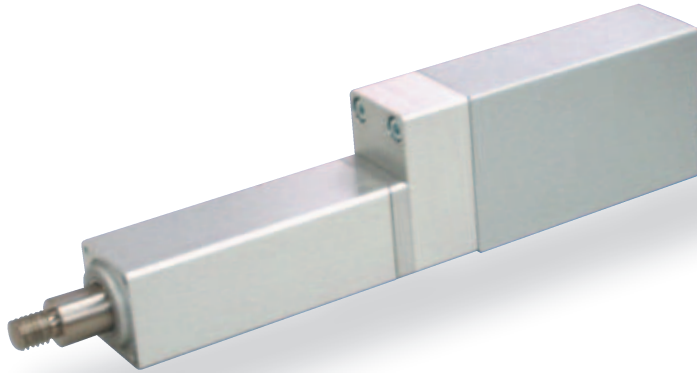
■ **Modellspezifikationen** **RCP2** – **RA2C** – **I** – **20P** –  –  – **P1** –  –

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

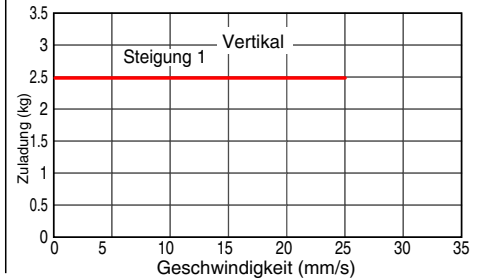
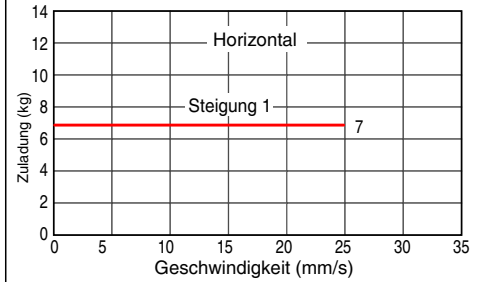
I: Inkremental 20P: Schrittmotor 1: 1 mm 25:25 mm P1: PCON N : Kein Kabel FL: Flansch  
20□ Größe ? PSEL S : 3 m FT: Montagefuß  
M : 5 m X□□: Spezifizierte Länge  
R□□: Roboterkaibel

100:100 mm (Angabe in 25 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 Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



- Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,05 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

**Modellspezifikation**

■ **Steigung und Zuladung**

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Haltekraft (N) (Hinweis1)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA2C-I-20P-1-①-P1-②-③	1	7	2.5	100	25 ~ 100 (In 25 mm-Schritten)

■ **Hub und maximale Geschwindigkeit**

Hub / Steigung	25 ~ 100 (In 25 mm-Schritten)
1	25

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 1) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

(Einheit: mm/s)

**Optionen**

Name	Code	Seite
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384

**Allgemeine Spezifikationen**

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø6 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø12 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±2,1°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

- Integrierte Steuerung
- Schritten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifere Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützte Typ
- Steuerungen
- 25 mm
- 32 mm
- 35 mm
- 37 mm
- 45 mm
- 55 mm
- 64 mm
- 75 mm
- 100 mm
- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

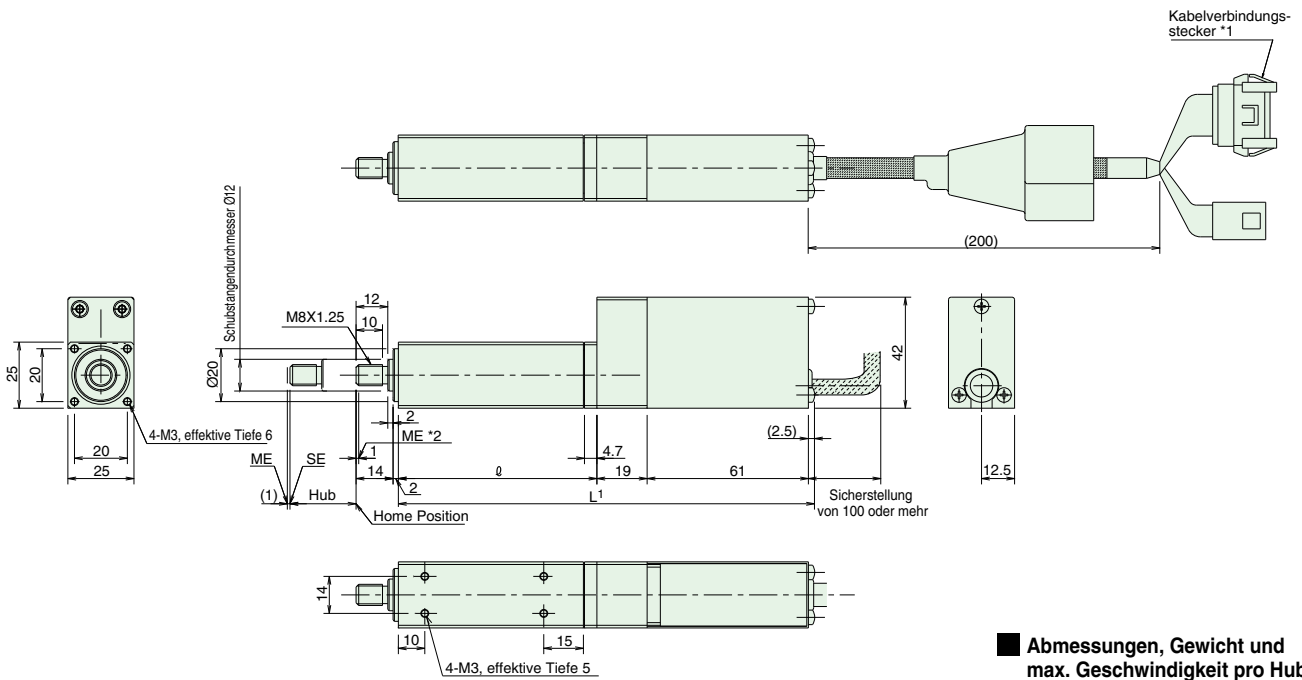
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



\* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist das RA2C-Modell nicht in der umgekehrten Referenzpunkt- Version lieferbar

\*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.  
\*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

**Hinweis**  
Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.



Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	25	50	75	100
$\ell$	75	100	125	150
$\phi$	157.5	182.5	207.5	232.5
Gewicht (kg)	0.4	0.5	0.6	0.7

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-20PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-20PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-20PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leistungstreiber)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-20PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			

# RCP2-RA3C

RoboCylinder Schubstangen- Ausführung, Achsbreite 35 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

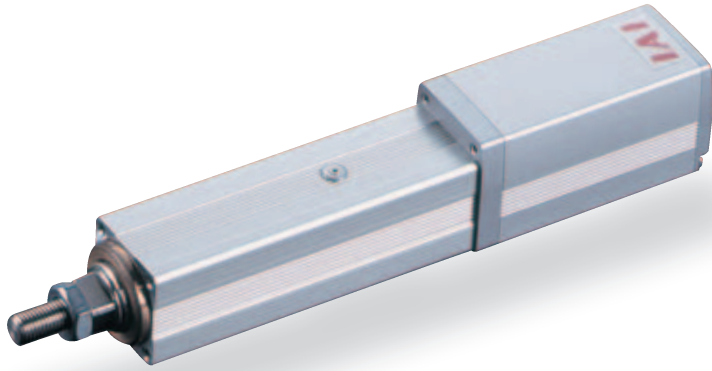
■ Modellspezifikationen **RCP2-RA3C-I-28P** -  -  - **P1** -  -

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

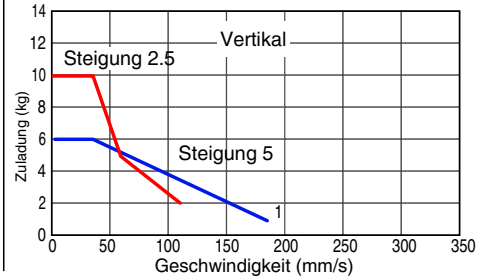
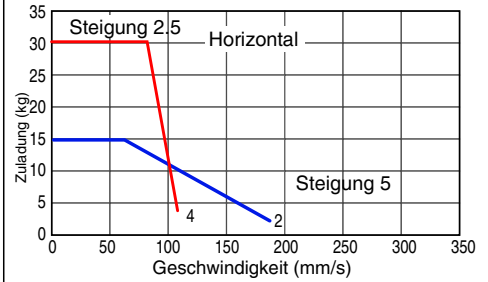
I: Inkremental 28P: Schrittmotor 5: 5 mm 50: 50 mm P1: PCON N : Kein Kabel FL: Flansch  
 A: Absolut 28□ Größe 2.5: 2.5 mm ? PSEL S : 3 m FT: Montagefuß  
 M : 5 m NM: Umgekehrte Referenzposition  
 X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkaibel

200: 200 mm (Angabe in 50 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.



- 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.
- Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

## Modellspezifikation

### Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA3C-I-28P-5-①-P1-②-③	5	~15	~6	73.5	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RA3C-I-28P-2.5-①-P1-②-③	2.5	~30	~10	156.8	

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)
5	187
2.5	114

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

(Einheit: mm/s)

## Optionen

Name	Code	Seite
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

## Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø22 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,5°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Integrierte Steuerung  
Schlitten-Typ  
Schubstangen-Typ  
Arm-/Flach-Typ  
Greifere Rotation  
Reinraum-Typ  
Wassergeschützt Typ  
Steuerungen  
25 mm  
32 mm  
35 mm  
37 mm  
45 mm  
55 mm  
64 mm  
75 mm  
100 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)

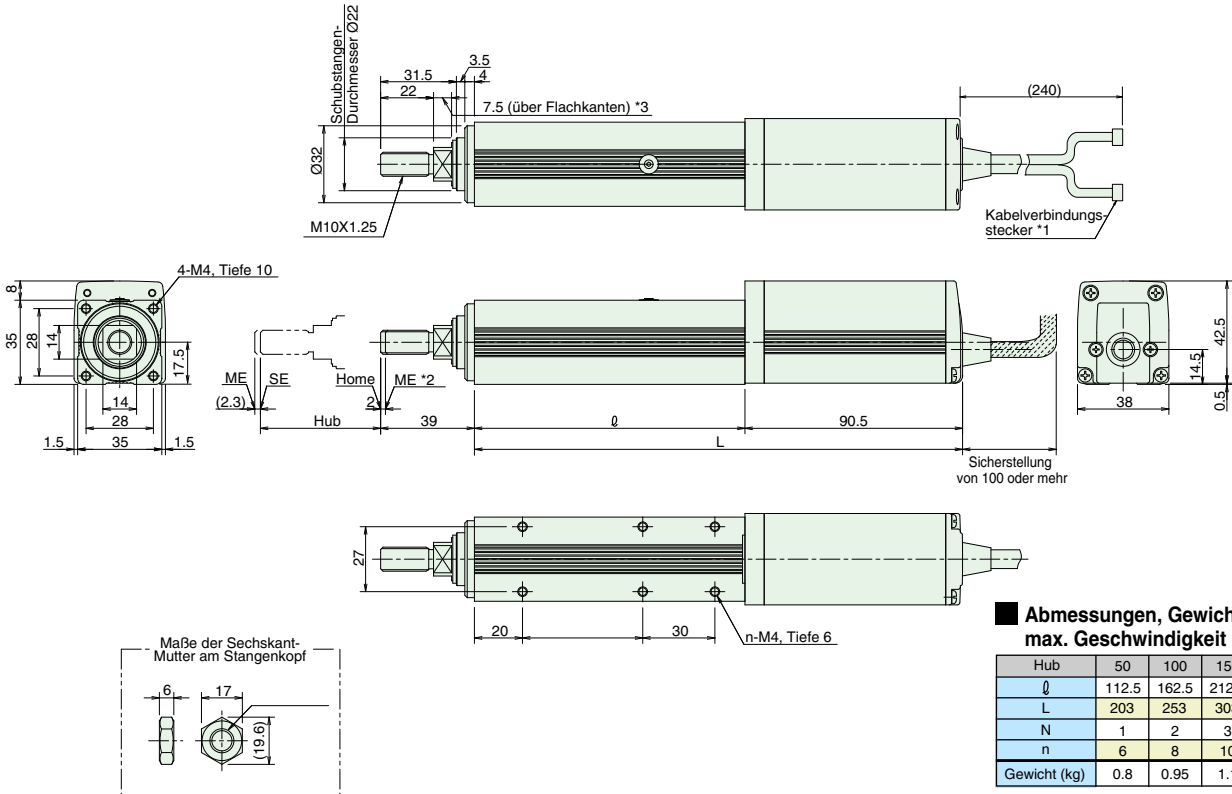


\* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist das RA2C-Modell nicht in der umgekehrten Referenzpunkt- Version lieferbar

\*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.  
\*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

Hinweis

Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.



Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	50	100	150	200
Ø	112.5	162.5	212.5	262.5
L	203	253	303	353
N	1	2	3	4
n	6	8	10	12
Gewicht (kg)	0.8	0.95	1.1	1.25

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-28PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-28PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-28PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leistungstreiber)		PCON-PL-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leistungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-28PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			

# RCP2-RA4C

RoboCylinder Schubstangen- Ausführung, Achsbreite 45 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

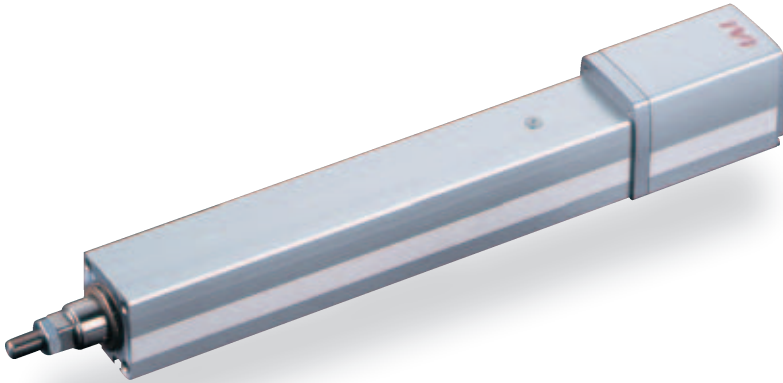
■ **Modellspezifikationen** **RCP2** - **RA4C** - **I** - **42P** -  -  - **P1** -  -

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

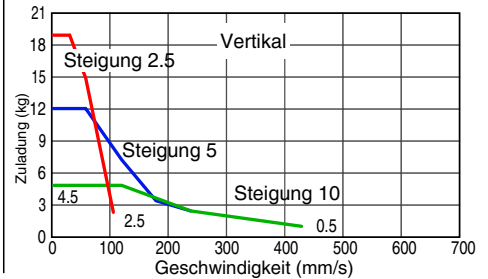
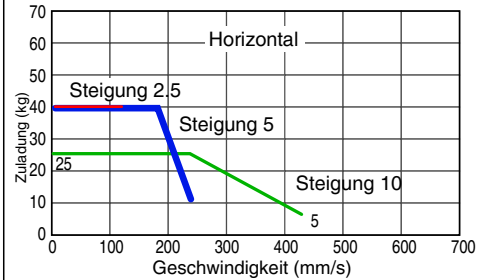
I: Inkremental 42P: Schrittmotor 10: 10 mm 50: 50 mm P1: PCON N : Kein Kabel B :Brems  
 A: Absolut 42□ Größe 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm PSEL S : 1 m FL: Flansch  
 M : 3 m FT: Montagefuß  
 X□□ : Spezifizierte Länge NM: Umgekehrte Referenzposition  
 R□□ : Roboter kabel

300: 300 mm (Angabe in 50 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.



- 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.
- Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

**Modellspezifikation**

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA4C-I-42P-10-①-P1-②-③	10	~25	~4.5	150	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RA4C-I-42P-5-①-P1-②-③	5	~40	~12	284	
RCP2-RA4C-I-42P-2.5-①-P1-②-③	2.5	40	~19	358	

■ **Hub und maximale Geschwindigkeit**

Steigung	Hub		
	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)	250 (mm)	300 (mm)
10	458	458	350
5	250	237	175
2.5	125 <114>	118 <114>	87

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

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

**Optionen**

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

**Allgemeine Spezifikationen**

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø22 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,5°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

- Integrierte Steuerung
- Schrittmotor
- 25 mm
- 32 mm
- 35 mm
- 37 mm
- 45 mm
- 55 mm
- 64 mm
- 75 mm
- 100 mm
- 150 mm

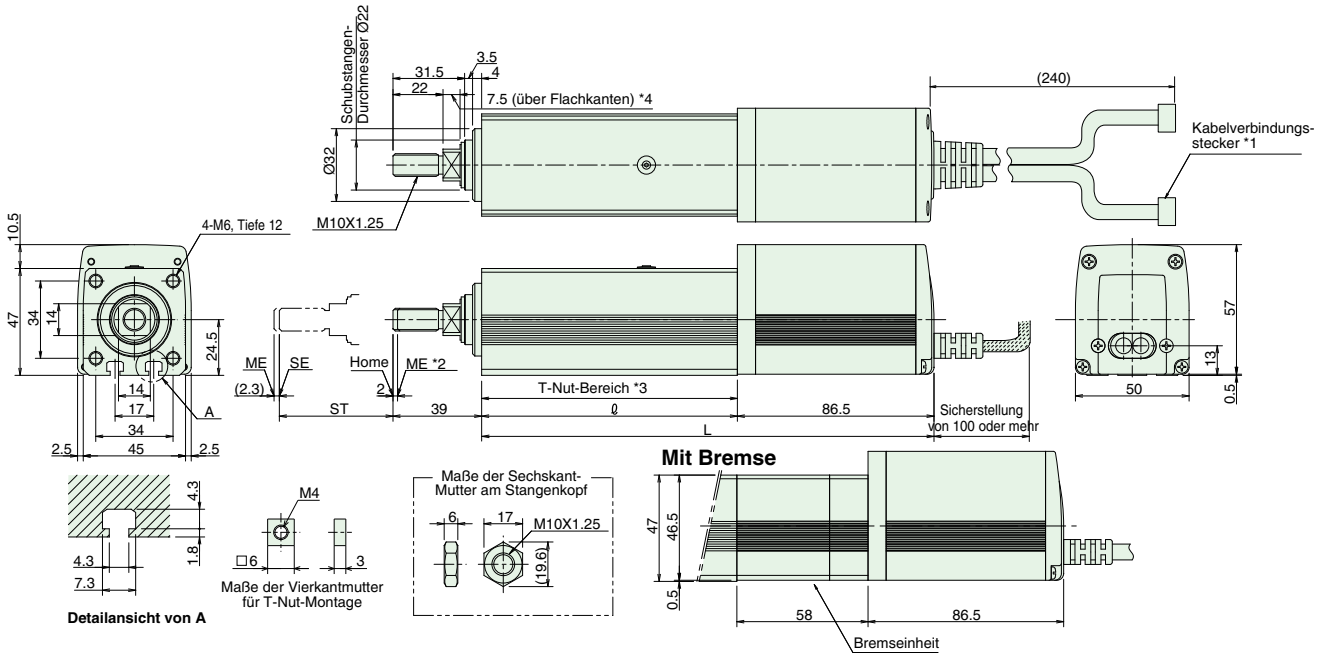
Abmessungen

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



**Hinweis**  
Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.

- \*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.
- \*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 Die Oberfläche der Bremsseinheit hat keine T-Nuten.



\* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 58 mm und ein um 0,4 kg erhöhtes Gewicht.

**Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub**

Hub	50	100	150	200	250	300
Ø	112.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5
L	199	249	299	349	399	449
Gewicht (kg)	1.35	1.6	1.85	2.1	2.35	2.6

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-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. Leistungstreiber)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leistungstreiber 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			

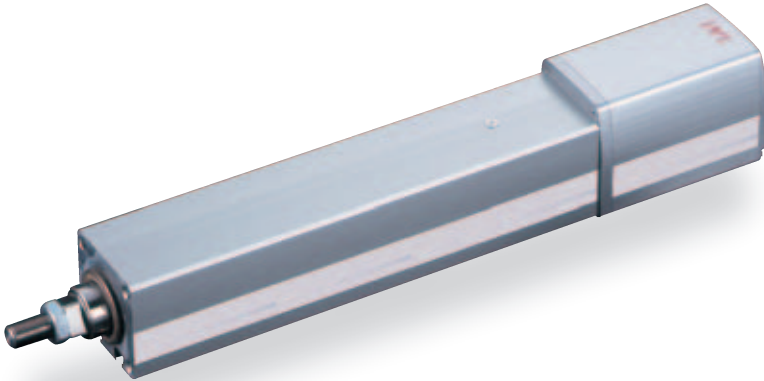
# RCP2-RA6C

RoboCylinder Schubstangen- Ausführung, Achsbreite 64 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

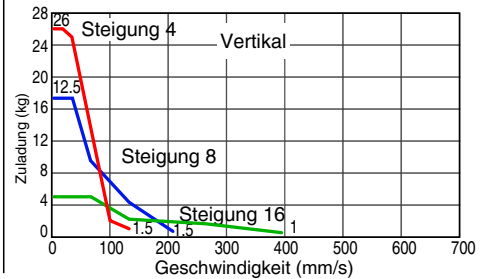
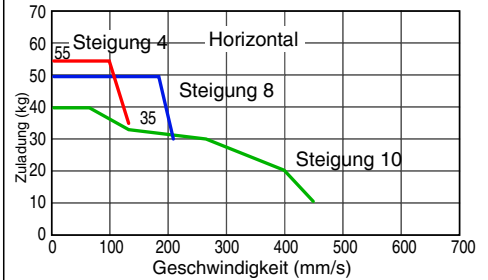
■ **Modellspezifikationen RCP2 - RA6C - I - 56P**

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
I: Inkremental	56P: Schrittmotor	16: 16 mm	8: 8 mm	4: 4 mm	50: 50 mm	P1: PCON	N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	B : Bremse FL: Flansch FT: Montagefuß NM: Umgekehrte Referenzposition
A: Absolut	56□ Größe				300: 300 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	PSEL		

\* 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.
- Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

## Modellspezifikation

### Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA6C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~40	~5	240	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RA6C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~50	~17.5	470	
RCP2-RA6C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~55	~26	800	

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
16	450 < 400 >
8	210
4	130

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

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

## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

## Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø30 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

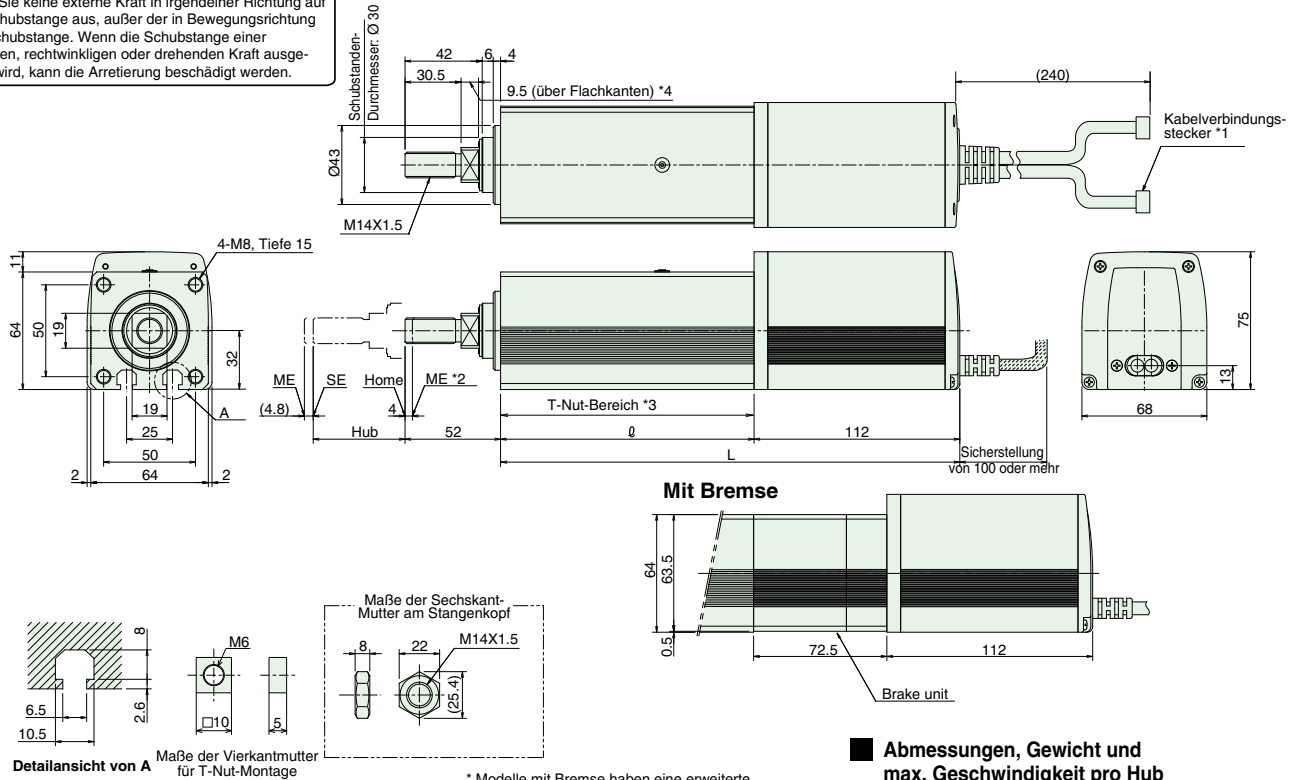
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



Hinweis

Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.

- \*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.
- \*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 Die Oberfläche der Bremseneinheit hat keine T-Nuten.



\* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 72,5 mm und ein um 0,9 kg erhöhtes Gewicht.

Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
Ø	138	188	238	288	338	388
L	250	300	350	400	450	500
Weight (kg)	3.1	3.6	4.1	4.6	5.1	5.6

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. Leistungstreiber)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leistungstreiber 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			