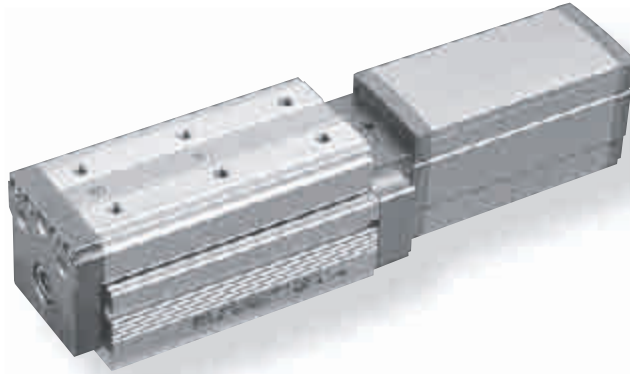


RCP3-TA5C

RoboCylinder, Tischschlitten-Ausführung, Achsbreite 55 mm, Schrittmotor, Kupplungsspezifikation

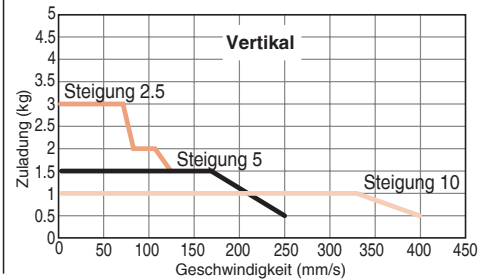
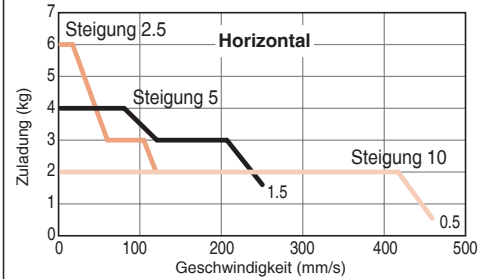
■ Modell-spezifikationen	RCP3 – TA5C	–	I	–	35P	–	□	–	□	–	P1	–	□	–	□		
	Baureihe	–	Typ	–	Enkoder-Typ	–	Motor-Typ	–	Steigung	–	Hub	–	Passende Steuerung	–	Kabellänge	–	Optionen
			I: Inkremental		35P: Schrittmotor 35□ Größe		10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm		25: 25 mm bis 100: 100 mm (Angabe in 25 mm-Schritten)		P1: PCON PSEL		N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge		B: Mit Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 6.



■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP3-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie die Diagramme unten zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



- (1) Die RCP3-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie die Korrelations-Diagramme rechts zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (2) Die maximale Geschwindigkeit ist für horizontale und vertikale Anwendungen unterschiedlich.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2.5 ist und die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Haltekraft (N)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP3-TA5C-I-35P-10-①-P1-②-③	10	~2	~1	34	25- 100 (Angabe in 25-mm Schritten)
RCP3-TA5C-I-35P-5-①-P1-②-③	5	~4	~1.5	68	
RCP3-TA5C-I-35P-2.5-①-P1-②-③	2.5	~6	~3	136	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	25- 100 (In 25 mm-Schritten)
10	465 <400>*
5	250
2.5	125

* Werte in < > für vertikale Anwendung (Einheit: mm/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standard (Roboter-kabel)	P (1 m)
	S (3 m)
	M (5 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)
	X16 (16 m) - X20 (20m)

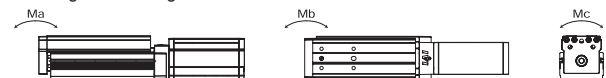
Optionen

Option	Code
Mit Bremse	B
Umgekehrte Referenzposition	NM

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.05 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 6.57 Nm, Mb: 9.32 Nm, Mc: 14.32 Nm
Zulässige Auskrägung	–
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)
Lebensdauer	5.000 km

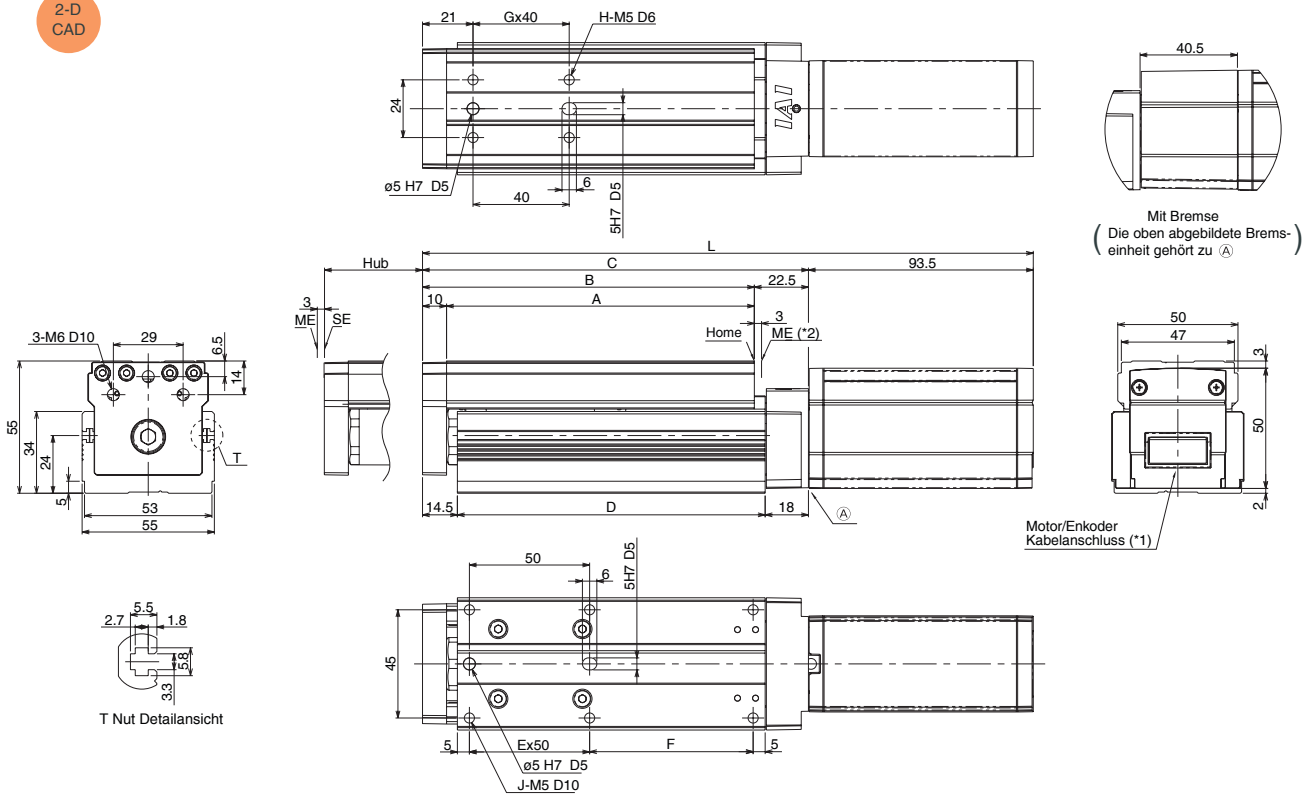
Richtung des zulässigen Lastmoments



Abmessungen

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

2-D CAD



Abmessungen und Gewicht pro Hub

	Hub	25	50	75	100
L	Ohne Bremse	229	254	279	304
	Mit Bremse	269.5	294.5	319.5	344.5
A		103	128	153	178
B		113	138	163	188
C		135.5	160.5	185.5	210.5
D		103	128	153	178
E		1	1	2	2
F		43	68	43	68
G		1	1	2	2
H		4	4	6	6
J		6	6	8	8
Gewicht (kg)		1.2	1.4	1.5	1.7

- (*1) Das Motor/Encoder-Kabel ist ein gemischtadriges Kabel (siehe S. 46)
- (*2) Der Schlitzen fährt bei Rückkehr zur Home-Position zum Punkt ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitzen die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

Steuerung

Passende Steuerungen

Die RCP3-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

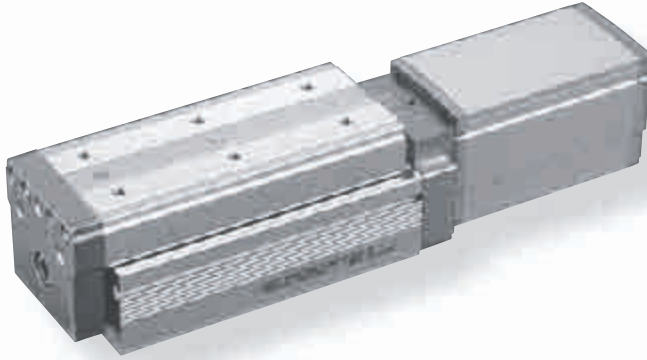
Steuerung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-35PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512	DC24 V	2 A max.	41
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie 2 erfüllt		PCON-CG-35PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-35PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder	3			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-35PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, unterstützt einen differentiellen Leitungstreiber	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-35PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, unterstützt einen offenen Kollektor				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-35PI-N-0-0	Speziell für serielle Kommunikation	64			
Netzwerkmodul-Typ		RPCON-35P	Speziell für Feldbus-Netzwerke	768			
Programmierungstyp		PSEL-C-1-35PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500			

RCP3-TA6C

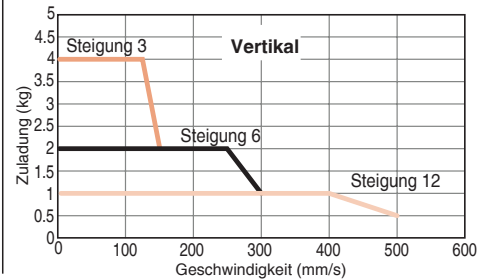
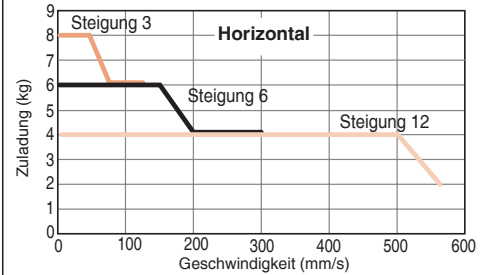
RoboCylinder, Tischschlitten-Ausführung, Achsbreite 65 mm, Schrittmotor, Kupplungsspezifikation

■ Modell-spezifikationen	RCP3 – TA6C – I – 42P – [] – [] – P1 – [] – []
	Baureihe – Typ – Encoder-Typ – Motortyp – Steigung – Hub – Passende Steuerung – Kabellänge – Optionen
	I: Inkremental 42P: Schrittmotor 42□ Größe 12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm 25: 25 mm bis 150: 150 mm (Angabe in 25 mm-Schritten) P1: PCON PSEL N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge B: Mit Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 6.



■ **Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung**
Bei der RCP3-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie die Diagramme unten zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



- (1) Die RCP3-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie die Korrelations-Diagramme rechts zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (2) Die maximale Geschwindigkeit ist für horizontale und vertikale Anwendungen unterschiedlich.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist und die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Haltekraft (N)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP3-TA6C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~4	~1	47	25- 150 (Angabe in 25-mm Schritten)
RCP3-TA6C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~6	~2	95	
RCP3-TA6C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	~8	~4	189	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub (mm)	25- 150 (In 25 mm-Schritten)
12	560	<500>*
6	300	
3	150	

* Werte in < > für vertikale Anwendung (Einheit: mm/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standard (Roboter-kabel)	P (1 m)
	S (3 m)
	M (5 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)
	X16 (16 m) - X20 (20m)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.05 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 7.26 Nm, Mb: 10.3 Nm, Mc: 18.25 Nm
Zulässige Auskrägung	Bis zu 120 mm
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)
Lebensdauer	5.000 km

Richtung des zulässigen Lastmoments



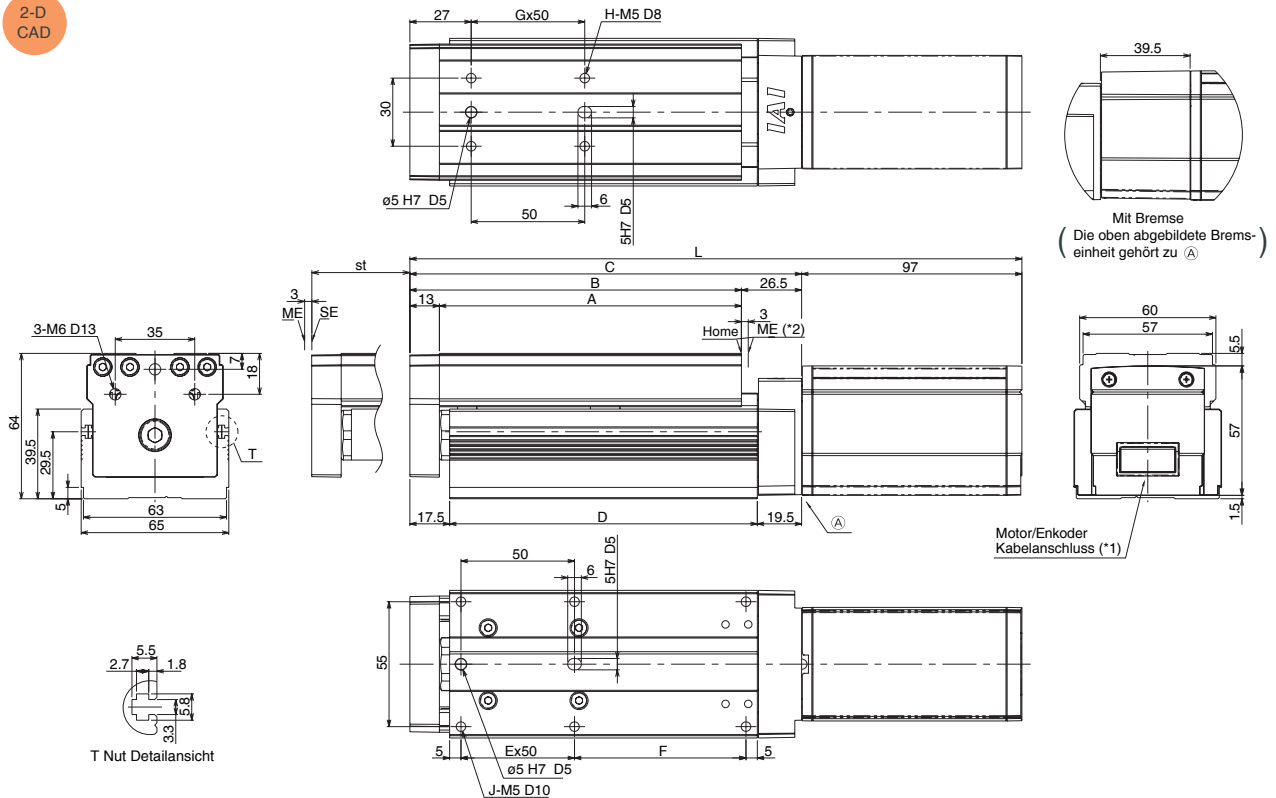
Optionen

Option	Code
Mit Bremse	B
Umgekehrte Referenzposition	NM

Abmessungen

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

2-D CAD



Mit Bremse
(Die oben abgebildete Brems-
einheit gehört zu (A))

Motor/Enkoder
Kabelanschluss (*1)

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub		25	50	75	100	125	150
L	Ohne Bremse	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
	Mit Bremse	284	309	334	359	384	409
A		108	133	158	183	208	233
B		121	146	171	196	221	246
C		147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5
D		110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
E		1	1	2	2	3	3
F		50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G		1	1	2	2	3	3
H		4	4	6	6	8	8
J		6	6	8	8	10	10
Gewicht (kg)		1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8

- (*1) Das Motor/Enkoder-Kabel ist ein gemischtadriges Kabel (siehe S. 46)
- (*2) Der Schlitten fährt bei Rückkehr zur Home-Position zum Punkt ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

Steuerung

Passende Steuerungen

Die RCP3-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

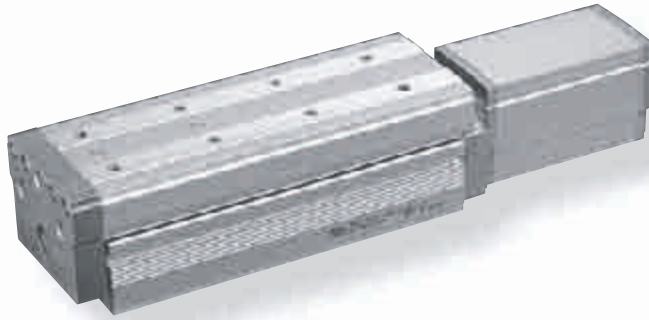
Steuerung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512	DC24 V	2 A max.	41
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie 2 erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder	3			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Linearantrieb)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, unterstützt einen differentiellen Linienantrieb	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, unterstützt einen offenen Kollektor				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-N-O-0	Speziell für serielle Kommunikation	64			
Netzwerkmodul-Typ		RPCON-42P	Speziell für Feldbus-Netzwerke	768			
Programmierungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500			

RCP3-TA7C

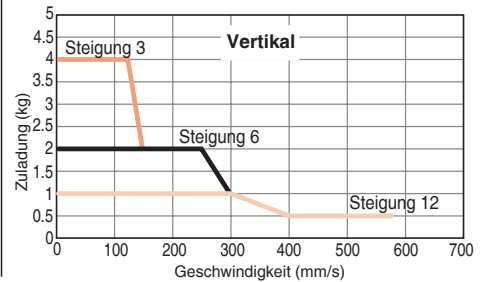
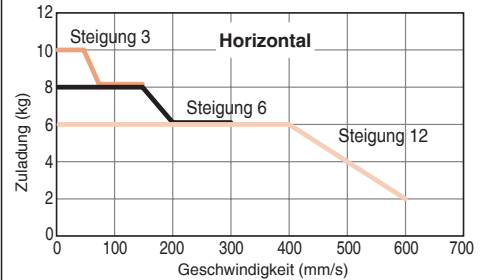
RoboCylinder, Tischschlitten-Ausführung, Achsbreite 75 mm, Schrittmotor, Kupplungsspezifikation

■ Modell-spezifikationen	RCP3 – TA7C	I	42P			P1		
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motor Typ	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental	42P: Schrittmotor 42□ Größe	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	25: 25 mm bis 200: 200 mm (Angabe in 25 mm-Schritten)	P1: PCON PSEL	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□: Spezifizierte Länge	B: Mit Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 6.



■ **Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung**
Bei der RCP3-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie die Diagramme unten zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



- (1) Die RCP3-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie die Korrelations-Diagramme rechts zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
 (2) Die maximale Geschwindigkeit ist für horizontale und vertikale Anwendungen unterschiedlich.
 (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist und die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Haltekraft (N)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP3-TA7C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~6	~1	47	25- 200 (Angabe in 25-mm Schritten)
RCP3-TA7C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~8	~2	95	
RCP3-TA7C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	~10	~4	189	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub (mm)	25- 200 (In 25 mm-Schritten)
12	600	600 <580>*
6	300	300
3	150	150

* Werte in < > für vertikale Anwendung (Einheit: mm/s)

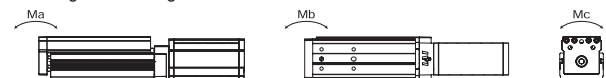
Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standard (Roboter-kabel)	P (1 m)
	S (3 m)
	M (5 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)
	X16 (16 m) - X20 (20m)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.05 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 9.91 Nm, Mb: 14.13 Nm, Mc: 28.65 Nm
Zulässige Auskrägung	-
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)
Lebensdauer	5.000 km

Richtung des zulässigen Lastmoments



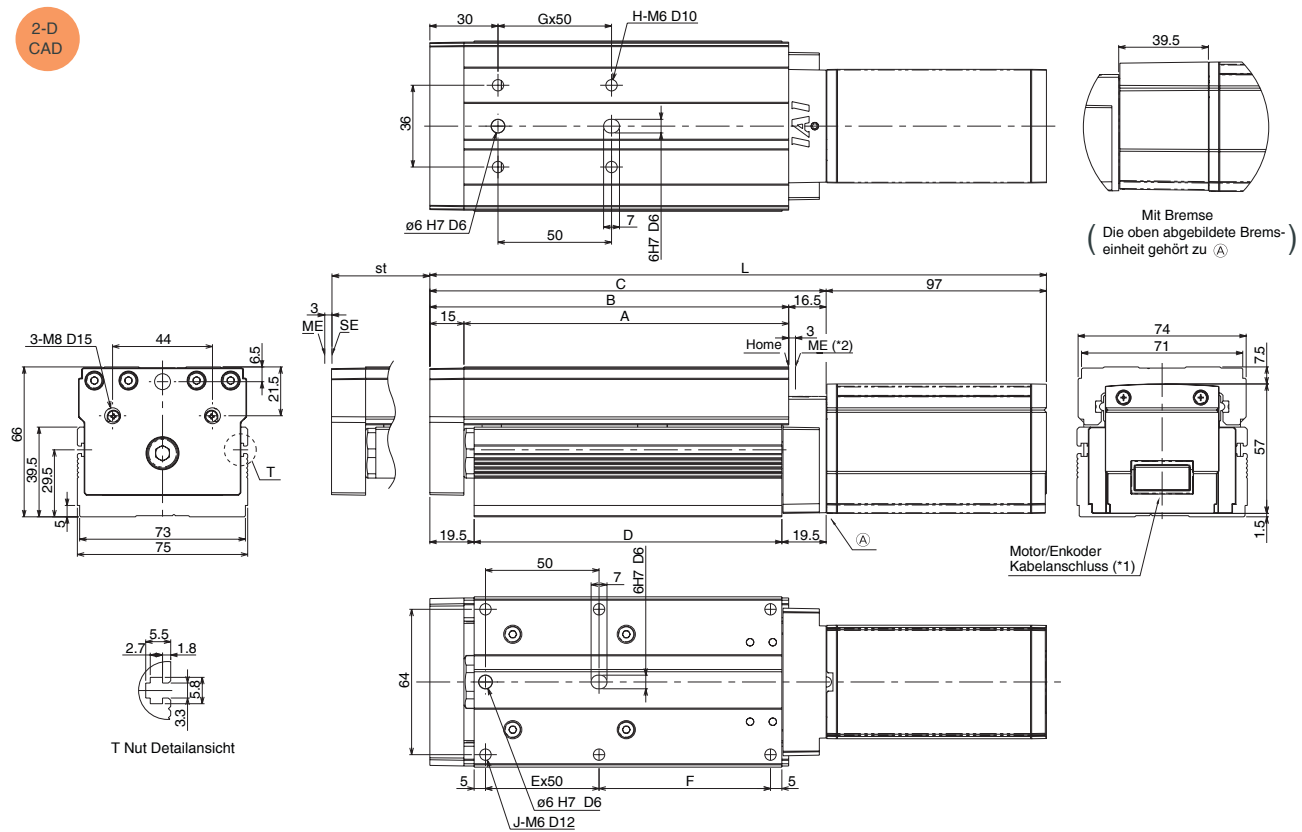
Optionen

Option	Code
Mit Bremse	B
Umgekehrte Referenzposition	NM

Abmessungen

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

2-D CAD



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	L	25	50	75	100	125	150	175	200
		Ohne Bremse	246.5	271.5	296.5	321.5	346.5	371.5	396.5
Mit Bremse	286	311	336	361	386	411	436	461	
A	118	143	168	193	218	243	268	293	
B	133	158	183	208	233	258	283	308	
C	149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5	
D	110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5	
E	1	1	2	2	3	3	4	4	
F	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	
G	1	1	2	2	3	3	4	4	
H	4	4	6	6	8	8	10	10	
J	6	6	8	8	10	10	12	12	
Gewicht (kg)	2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6	

(*1) Das Motor/Enkoder-Kabel ist ein gemischtadriges Kabel (siehe S. 46)
 (*2) Der Schlitten fährt bei Rückkehr zur Home-Position zum Punkt ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
 ME: Mechanischer Endpunkt
 SE: Hub-Endpunkt

Steuerung

Passende Steuerungen

Die RCP3-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512	DC24 V	2 A max.	41
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie 2 erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder	3			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Linearantrieb)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, unterstützt einen differentiellen Linienantrieb	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, unterstützt einen offenen Kollektor				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-N-0-0	Speziell für serielle Kommunikation	64			
Netzwerkmodul-Typ		RPCON-42P	Speziell für Feldbus-Netzwerke	768			
Programmierungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500			