

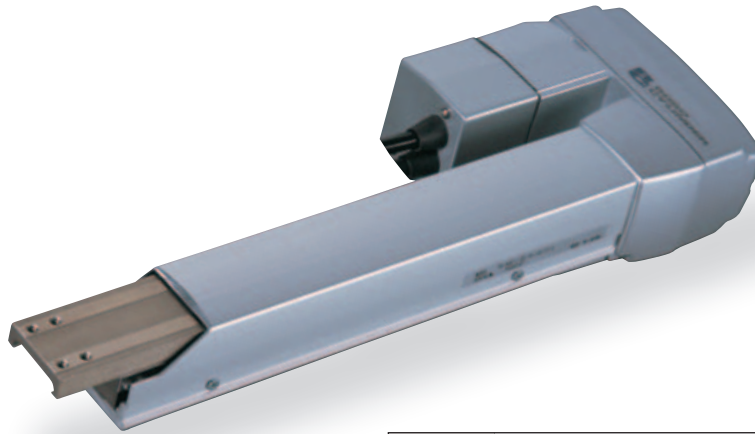
RCA-A4R

RoboCylinder, Armausführung, Achsbreite 40 mm, 24-V Servomotor, Seitmotor-Spezifikation (abgewinkelt)

■ Modellspezifikationen

RCA	—	A4R	—	<input type="checkbox"/>	—	20	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	A1	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>
Baureihe	—	Typ	—	Enkoder-Typ	—	Motortyp	—	Steigung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen
				I: Inkremental A: Absolut		20: Servomotor 20 W		10: 10 mm 5: 5 mm		50: 50 mm ?:		A1: ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X <input type="checkbox"/> : Spezifizierte Länge R <input type="checkbox"/> : Roboterkaabel		B: Bremse (Standard) NM: Umgekehrte Referenzposition MR: Motorseite rechts ML: Motorseite links

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-A4R-①-20-10-②-A1-③-④	20	10	—	2.5	39.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCA-A4R-①-20-5-②-A1-③-④		5	—	4.5		

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 200
	(Angabe in 50 mm-Schritten)	
10	330	
5	165	

(Einheit: mm/s)

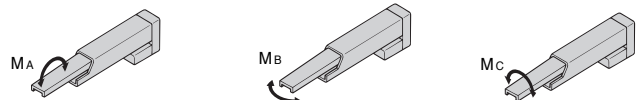
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Seitmotor rechts	MR	190
Seitmotor links	ML	190

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10*
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm or less
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Zulässiges Lastmoment	Ma : 2.7N • m Mb : 3.1N • m Mc : 2.9N • m
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

* Spindel-Geschwindigkeit wird durch Einsatz eines Zahnriemens auf die Hälfte reduziert



Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützt
Steuerungen
40 mm
52 mm
55 mm
58 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

RCA-A5R

RoboCylinder, Armausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, Seitmotor-Spezifikation (abgewinkelt)

■ Modellspezifikationen

RCA	—	A5R	—	20	—		—	A1	—		—					
Baureihe	—	Typ	—	Enkoder-Typ	—	Motortyp	—	Steigung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen
				I: Inkremental A: Absolut		20: Servomotor 20 W		12: 12 mm 6: 6 mm		50: 50 mm ?		A1: ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel		B: Bremse (Standard) NM: Umgekehrte Referenzposition MR: Motorseite rechts ML: Motorseite links

200: 200mm (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 die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-A5R-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	-	2	33.3	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCA-A5R-①-20-6-②-A1-③-④		6	-	4		

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 200
	(Angabe in 50 mm-Schritten)	
12	400	
6	200	

(Einheit: mm/s)

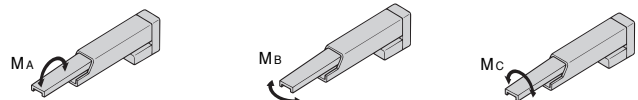
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Seitmotor rechts	MR	190
Seitmotor links	ML	190

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10*
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Zulässiges Lastmoment	Ma : 4.5N • m Mb : 5.4N • m Mc : 4.1N • m
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

* Spindel-Geschwindigkeit wird durch Einsatz eines Zahnriemens auf die Hälfte reduziert



Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützt
Steuerungen
40 mm
52 mm
55 mm
58 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

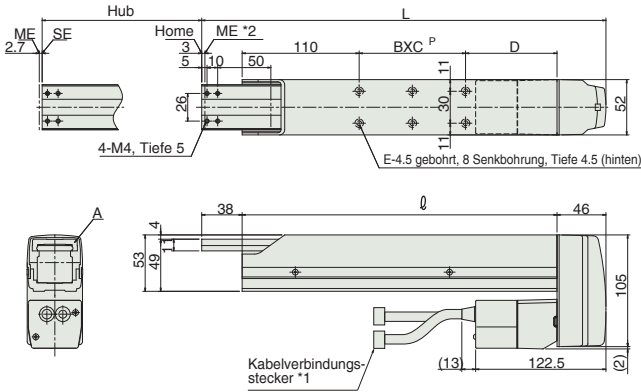
Abmessungen

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

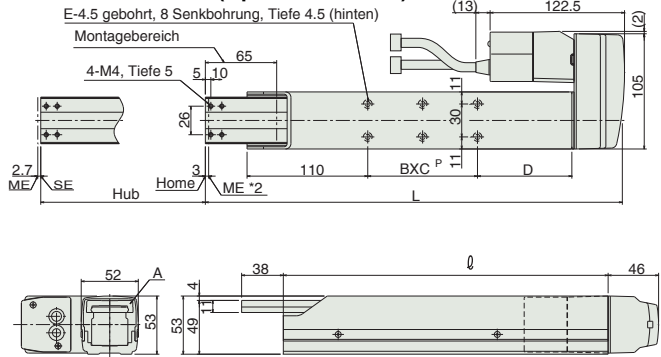


*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

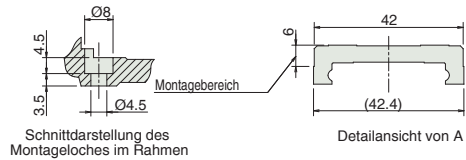
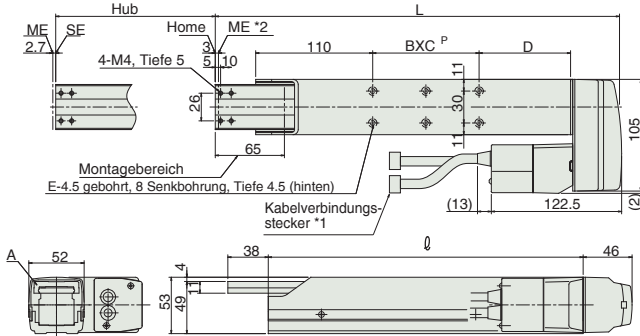
Seitmotor unten (Standard, Optionscode: leer)



Seitmotor rechts (Optionscode: MR)



Seitmotor links (Optionscode: ML)



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200
L	280	330	380	430
∅	196	246	296	346
BxC ^P	1x30	1x50	2x50	2x50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
Gewicht (kg)	2.2	2.4	2.6	2.8

Hinweis
Die Hublänge 50mm ist nicht bei der Standard-Anordnung des Seitmotors (unten) erhältlich, sondern nur bei rechtem oder linkem Seitmotor (Option MR/ML).

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	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	Nominal: 1.3 A, Spitze: 5.1 A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20I-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	→ 345		

* Die ASEL Modellbezeichnung beruht auf der 1-Achs-Spezifikation.
* ① bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

RCA-A6R

RoboCylinder, Armausführung, Achsbreite 58 mm, 24-V Servomotor, Seitmotor-Spezifikation (abgewinkelt)

■ Modellspezifikationen

RCA	—	A6R	—	20	—		—	A1	—		—					
Baureihe	—	Typ	—	Enkoder-Typ	—	Motortyp	—	Steigung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen
				I: Inkremental A: Absolut		20: Servomotor 20 W		12: 12 mm 6: 6 mm		50: 50 mm ?		A1 : ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel		B: Bremse (Standard) NM: Umgekehrte Referenzposition MR: Motorseite rechts ML: Motorseite links

200:200mm (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 die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.

(2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-A6R-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	-	3	48.4	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCA-A6R-①-30-6-②-A1-③-④		6	-	6		

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 200
	(Angabe in 50 mm-Schritten)	
12	400	
6	200	

(Einheit: mm/s)

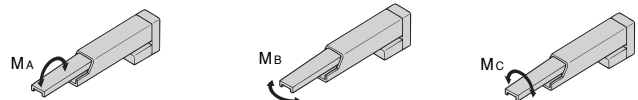
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Seitmotor rechts	MR	190
Seitmotor links	ML	190

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10*
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Zulässiges Lastmoment	Ma : 8.1N • m Mb : 10.0N • m Mc : 6.5N • m
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

* Spindel-Geschwindigkeit wird durch Einsatz eines Zahnriemens auf die Hälfte reduziert



Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützt
Steuerungen
40 mm
52 mm
55 mm
58 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

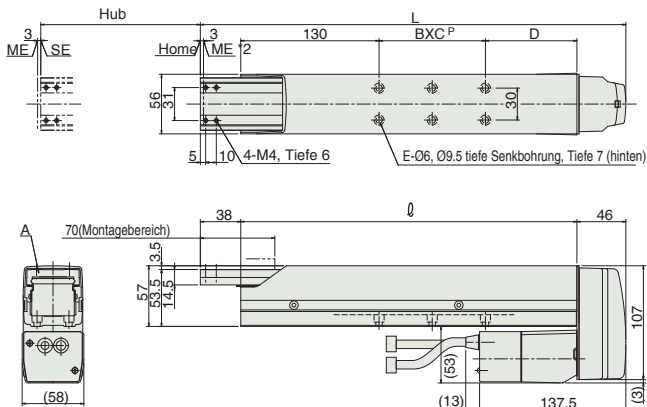
Abmessungen

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

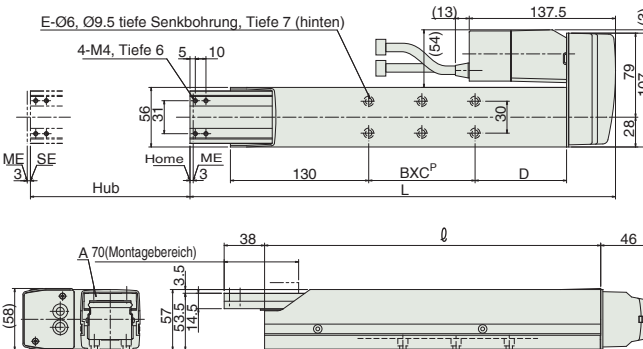


*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

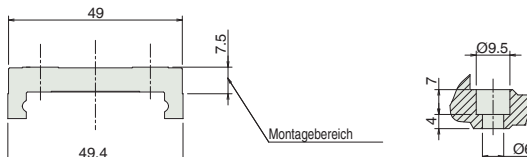
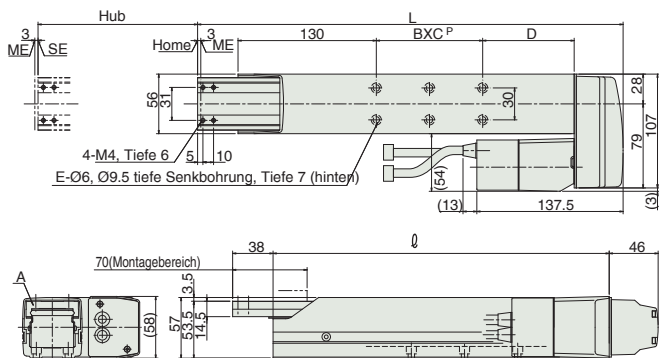
Seitmotor unten (Standard, Optionscode: leer)



Seitmotor rechts (Optionscode: MR)



Seitmotor links (Optionscode: ML)



Detailansicht von A (2:1)

Schnittdarstellung des Montageloches im Rahmen (2:1)

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200
L	300	350	400	450
∅	216	266	316	366
BxC ^P	1x30	1x50	2x50	2x50
D	56	86	86	136
E	4	4	6	6
Gewicht (kg)	3.0	3.3	3.6	3.9

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-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	Nominal: 1.3 A, Spitze: 5.1 A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-30I-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-30I-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte	→ 345		

* Die ASEL Modellbezeichnung beruht auf der 1-Achs-Spezifikation.
* ① bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).