

# RCA-SA4R

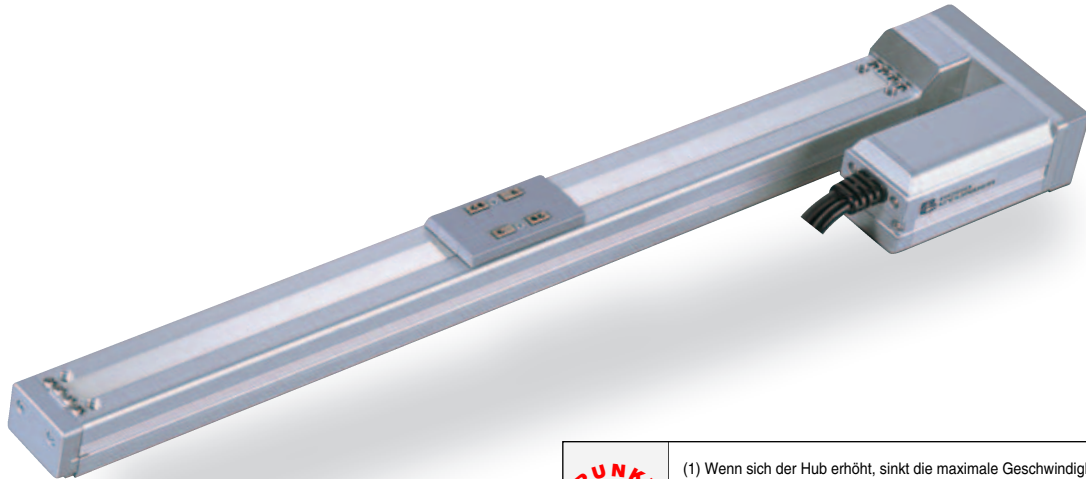
RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 24-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen

<b>RCA</b>	—	<b>SA4R</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>20</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>A1</b>	—	<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 2.5: 2.5 mm		50: 50 mm ?		A1: ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-kabel		B: Bremse HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition R : Motor auf entgegengesetzter Seite SR: Schlittenroller-Spezifikation SS: Schlitten-Abstandshalter

400: 400 mm (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 Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.

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

## Modellspezifikation

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Hub (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-SA4R-①-20-10-②-A1-③-④	20	10	4	1	19.6	50 ~ 400 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SA4R-①-20-5-②-A1-③-④		5	6	2.5	39.2	
RCA-SA4R-①-20-2.5-②-A1-③-④		2.5	8	4.5	78.4	

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	
	50 ~ 400 (In 50 mm-Schritten)	
10	665	
5	330	
2.5	165	

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

(Einheit: mm/s)

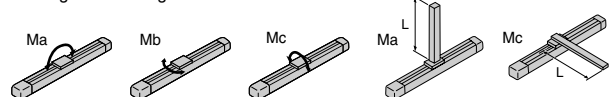
## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388
Schlitten-Abstandshalter	SS	388

## Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø 8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7 N • m Mb: 3.9 N • m MC: 6.8 N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

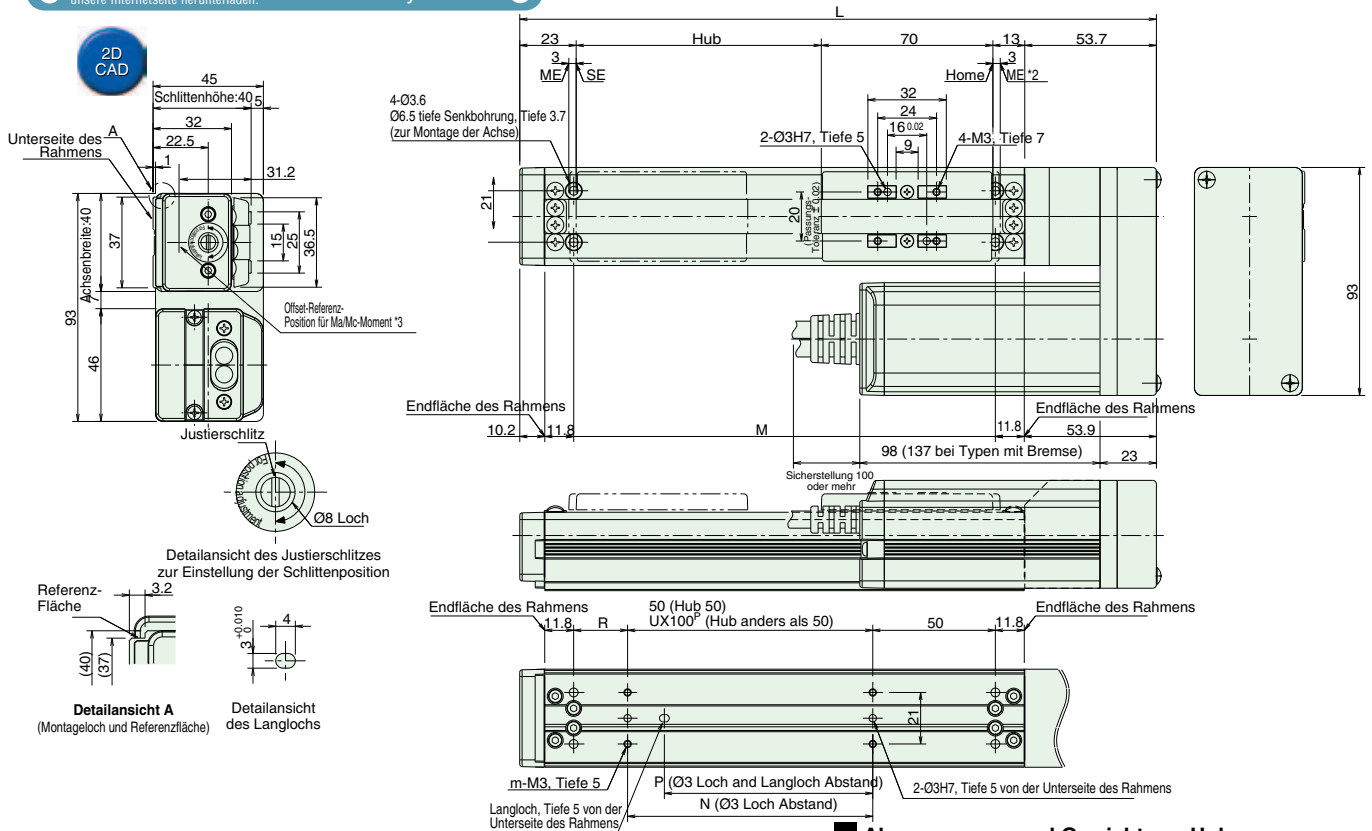
Richtung des zulässigen Lastmoments



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

Abmessungen

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



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	2	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
Gewicht (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

- \*1 Schließen Sie das Motor-/Encoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
- \*2 Der Schlitzen fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitzen die umgebenden Teile nicht berührt.  
ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt
- \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments
- \*4 Wenn die Achse nur an den dafür vorgesehenen Montagelöchern an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwinden, was abnormale Schlitzenbewegungen verursacht oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

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	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 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-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20I-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			

\* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.  
 \* Ⓢ bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

Integrierte Steuerung  
 Schrittentyp  
 Schlitzenstangen-Typ  
 Arm/Fach-Typ  
 Greifer Rotation  
 Reinraum-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

# RCA-SA5R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen

<b>RCA</b>	—	<b>SA5R</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>20</b>	—	<input type="checkbox"/>	—	<input type="checkbox"/>	—	<b>A1</b>	—	<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		12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm		50: 50 mm ?		A1: ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel		B: Bremse HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition R : Motor auf entgegengesetzter Seite SR: Schlittenroller-Spezifikation

\* 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 Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.

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

## Modellspezifikation

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Hub (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-SA5R-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	4	1	16.7	50 ~ 500 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SA5R-①-20-6-②-A1-③-④		6	8	2	33.3	
RCA-SA5R-①-20-3-②-A1-③-④		3	12	4	65.7	

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)
	12	800	760
6	400	380	
3	200	190	

(Einheit: mm/s)

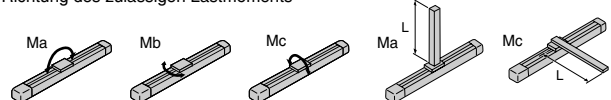
## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

## Allgemeine Spezifikationen

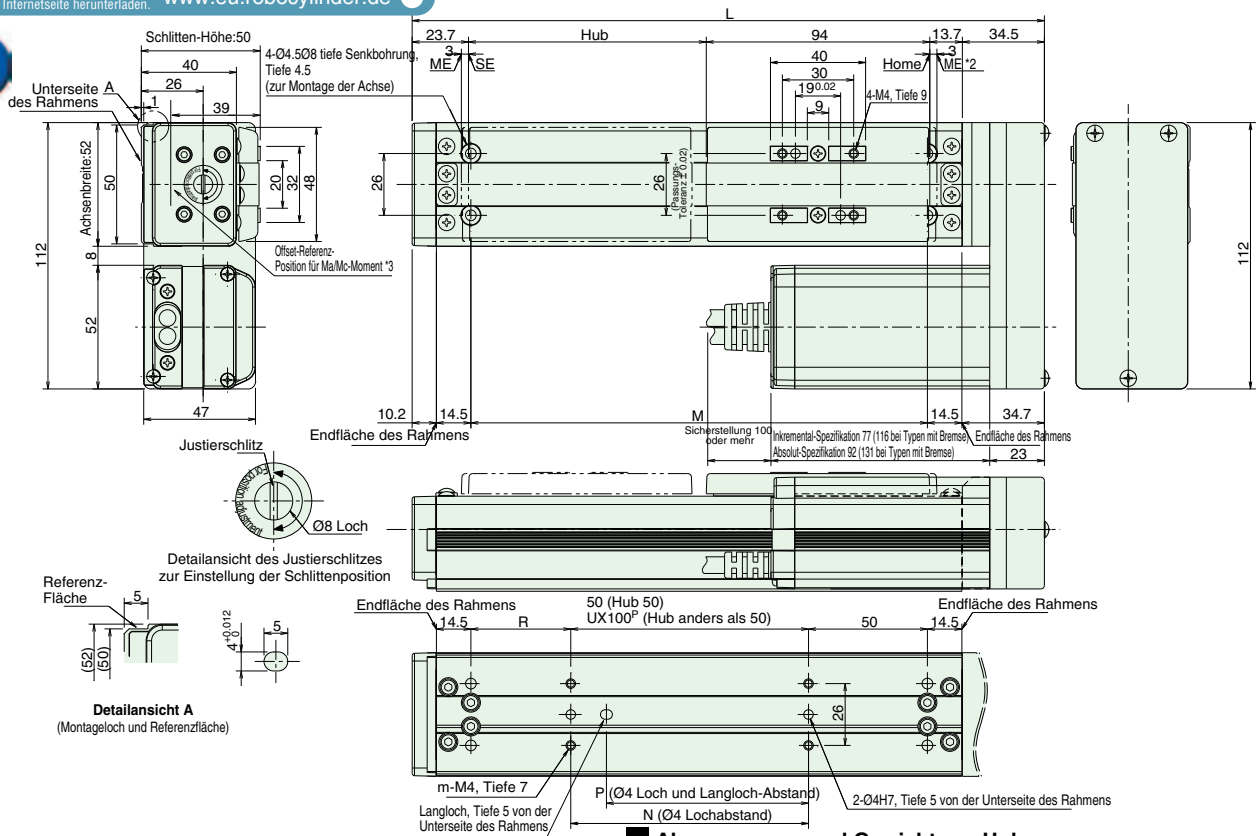
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb : 6.8N • m MC : 11.7N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments



Abmessungen

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



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
Gewicht (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

- \*1 Schließen Sie das Motor-/Encoderkabel 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
- \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments
- \*4 Wenn die Achse nur an den dafür vorgesehenen Montagelöchern an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwinden, was abnormale Schrittenbewegungen verursacht oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

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	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 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-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20I-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			

\* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.  
Ⓢ bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

Integrierte Steuerung  
Schritten-Typ  
Schubstangen-Typ  
Arm/Fach-Typ  
Greifer Rotation  
Reinraum-Typ  
Wassergeschützt-Typ  
Steuerung  
40 mm  
52 mm  
58 mm  
60 mm  
68 mm  
73 mm  
80 mm  
Schritt-Motor  
20w  
30w  
60w  
100w  
150w

# RCA-SA6R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen

<b>RCA</b>	—	<b>SA6R</b>	—	<b>30</b>	—		—	<b>A1</b>	—		—					
Baureihe	—	Typ	—	Enkoder-Typ	—	Motor	—	Steigung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen
				I: Inkremental A: Absolut		30: Servomotor 30 W		12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm		50: 50 mm 600: 600 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)		A1: ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel		B: Bremse HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition R : Motor auf entgegengesetzter Seite SR: Schlittenroller-Spezifikation

\* 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 Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.

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

## Modellspezifikation

### Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
		(mm)	Horizontal (kg) / Vertikal (kg)		
RCA-SA6R-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	6 / 1.5	24.2	50 ~ 600 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SA6R-①-30-6-②-A1-③-④		6	12 / 3	48.4	
RCA-SA6R-①-30-3-②-A1-③-④		3	18 / 6	96.8	

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

### Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub (mm)			
	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(Einheit: mm/s)

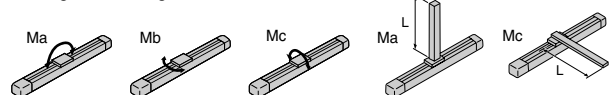
## Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

## Allgemeine Spezifikationen

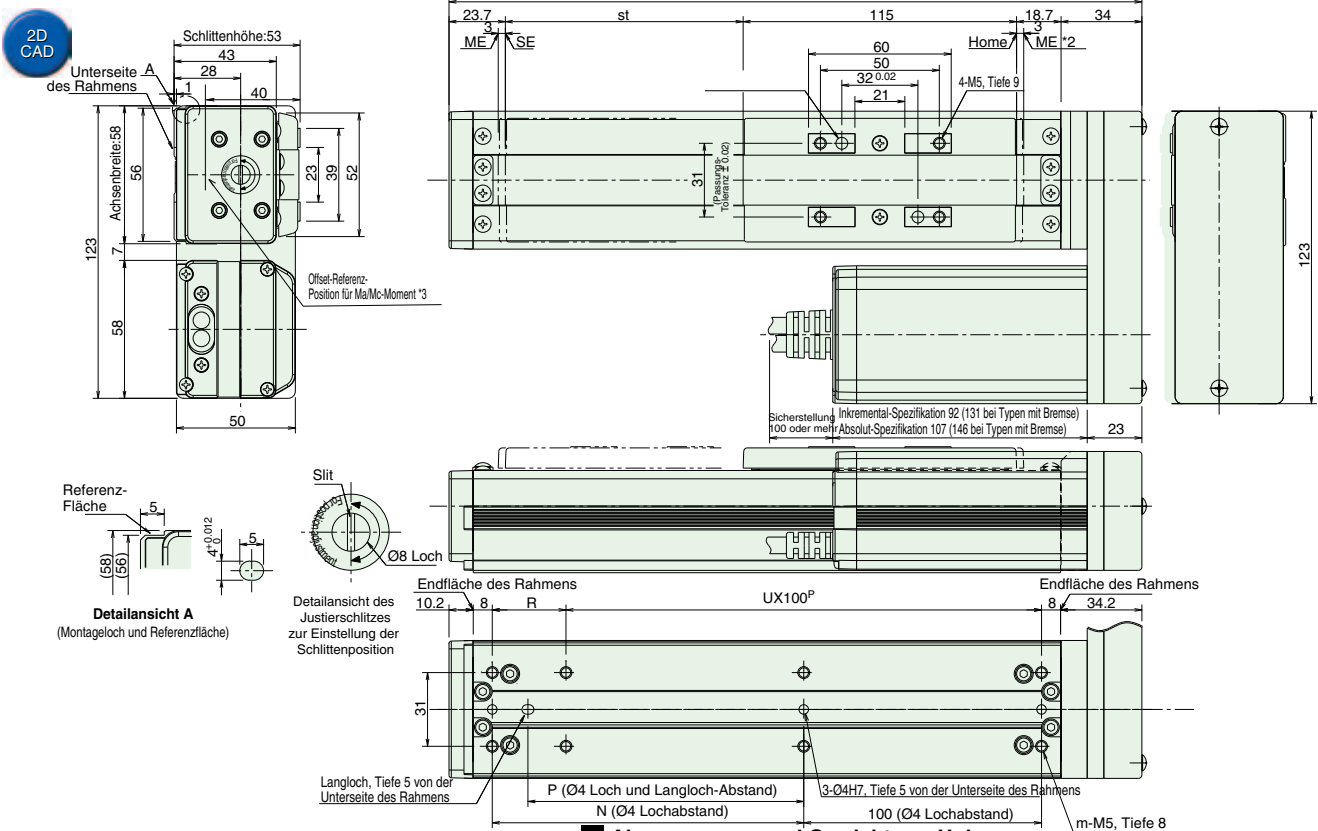
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9 N • m Mb: 12.7 N • m MC: 18.6 N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 220 mm oder weniger, Mb/Mc: 220 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments



Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://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  
 \*3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments  
 \*4 Wenn die Achse nur an den dafür vorgesehenen Montagelöchern an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwinden, was abnormale Schlittenbewegungen verursacht oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

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	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 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-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-30I-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte		→ 345	

\* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.  
 \* Ⓢ bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

- Integrierte Steuerung
- Schrittentyp
- 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
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w