

RCA-RA3R

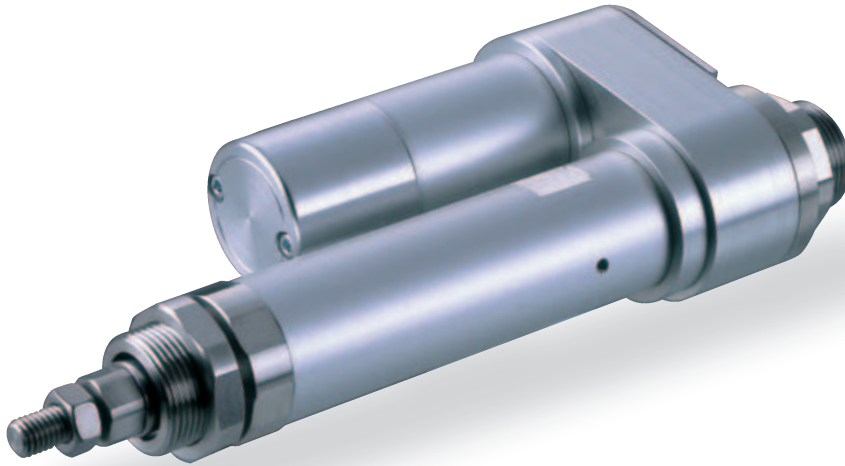
RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø32 mm, 24-V Servomotor, abgewinkelter Motor

■ Modellspezifikationen **RCA - RA3R - I - 20** - - - **A1** - -

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

I: Inkremental 20: Servomotor 20 W 10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm 50:50 mm ? 200:200 mm (Angabe in 50 mm-Schritten) A1: ACON ASEL N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkaabel Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

- (1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugellauflaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- (2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
- (3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-RA3R- I -20-10- ① - A1- ② - ③	20	10	4.0	1.5	36.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RA3R- I -20-5- ① - A1- ② - ③		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3R- I -20-2.5- ① - A1- ② - ③		2.5	18.0	6.5	144.8	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
10	500
5	250
2.5	125

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Rückseitige Montageplatte	RP	387
Montagefuß	FT	384
Flansch	FL	382
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Vordere Fußhalterung	TRF	388
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugellauflaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Integrierte Steuerung
Schrittmotor
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer 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

RCA-RA4R

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 24-V Servomotor, abgewinkelter Motor

■ Modellspezifikationen **RCA - RA4R - I - [] - [] - [] - A1 - [] - []**

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

I: Inkremental 20: Servomotor 12: 12 mm 50:50 mm A1: ACON N : Kein Kabel Siehe Optionen
 A: Absolut 20 W 6: 6 mm ASEL P : 1m Tabelle unten.
 30: Servomotor 3: 3 mm 300:300 mm M : 3m
 30 W (Angabe in 50 mm-Schritten) X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkaabel

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
 (2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
 (3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-RA4R-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	1.0	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCA-RA4R-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4R-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4R-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4R-①-30-6-②-A1-③-④		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4R-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.5	113.1	

Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Rückseitige Montageplatte	RP	387
Montagefuß	FT	384
Flansch	FL	382
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Vordere Fußhalterung	TRF	388
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

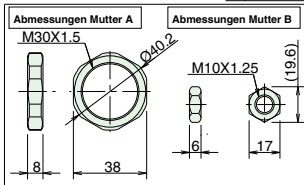
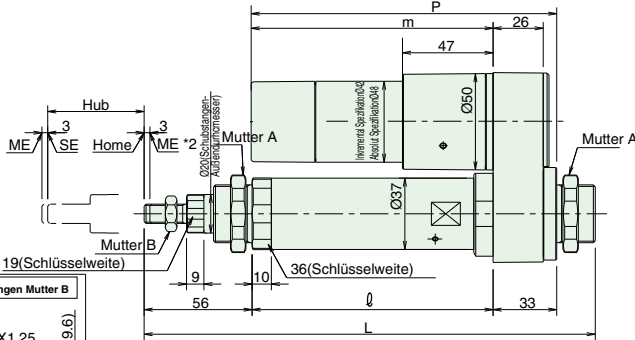
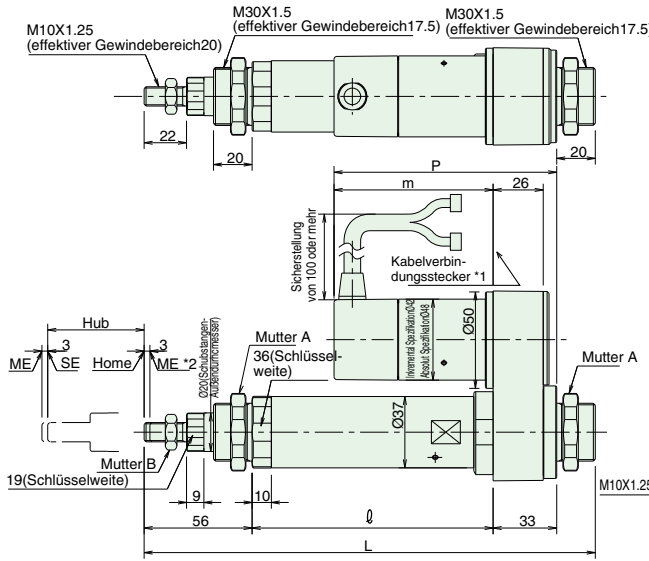
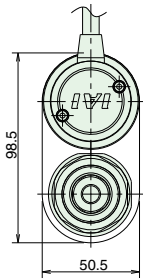
Integrierte Steuerung
 Schritttyp
 Schubstangentyp
 Arm-/Flach-Typ
 Greifer Rotation
 Reinraum-Typ
 Wassergeschützter Typ
 Steuerungen
 25 mm
 32 mm
 35 mm
 37 mm
 45 mm
 55 mm
 64 mm
 75 mm
 100 mm
 150 mm
 Schrittmotor
 20w
 30w
 60w
 100w
 150w

Abmessungen

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



[Ohne Bremse]

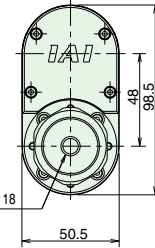


- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
- *2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
- ME: Mechanischer Endpunkt
- SE: Hub-Endpunkt

Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RA4R (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	20W Inkremental	234	284	334	384	434	484
	20W Absolut	234	284	334	384	434	484
L	30W Inkremental	234	284	334	384	434	484
	30W Absolut	234	284	334	384	434	484
Ø		125	175	225	275	325	375
m	20W Inkremental	67.5					
	20W Absolut	80.5					
m	30W Inkremental	82.5					
	30W Absolut	95.5					
P	20W Inkremental	100.5					
	20W Absolut	113.5					
P	30W Inkremental	115.5					
	30W Absolut	128.5					
Gewicht (kg)		1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0



RCA-RA4R (mit Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300
L	20W Inkremental	234	284	334	384	434	484
	20W Absolut	234	284	334	384	434	484
L	30W Inkremental	234	284	334	384	434	484
	30W Absolut	234	284	334	384	434	484
Ø		125	175	225	275	325	375
m	20W Inkremental	110.5					
	20W Absolut	123.5					
m	30W Inkremental	125.5					
	30W Absolut	138.5					
P	20W Inkremental	143.5					
	20W Absolut	156.5					
P	30W Inkremental	158.5					
	30W Absolut	171.5					
Gewicht (kg)		1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2

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 ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	20W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0 ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt	(-)			
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-0-0 ACON-SE-30I-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmierungstyp		ASEL-C-1-20 ①-NP-2-0 ASEL-C-1-30 ①-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte		→ 345	

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.