

RCP2-BA6/BA6U

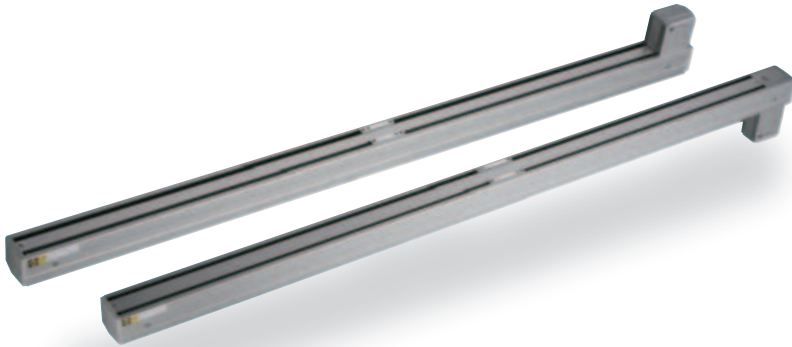
RoboCylinder Zahnriemen-Ausführung, Achsbreite 58 mm, Schrittmotor, Motor oben/unten

■ Modellspezifikationen

RCP2	—	□	—	I	—	42P	—	54	—	□	—	P1	—	□	—	□
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motor	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen								
BA6: Belt type with motor at top	BA6U: Belt type with motor at bottom	I: Inkremental A: Absolut	42P: Schrittmotor 42 □ Größe	54: 54 mm ca. 54 mm	50: 50 mm 50: 50 mm	P1: PCON PSEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X □ : Spezifizierte Länge R □ : Roboter-kabel	NM : Umgekehrte Referenzposition								

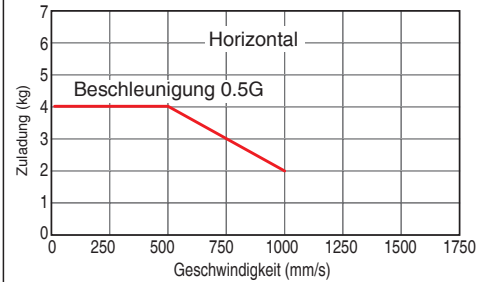
1000:1000mm (Angabe in 100 mm-Schritten)

* 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.



(Die Achse kann nicht vertikal verwendet werden.)



- (1) Die RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,5 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Modell	Motor Installation Richtung	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-BA6-I-42P-54-①-P1-②-③	Oben	ca. 54mm	~4	nicht möglich	500 ~ 1000 (in 50 mm-Schritten)
RCP2-BA6U-I-42P-54-①-P1-②-③	Unten				

Hub / Steigung	50 ~ 1000 (in 50 mm-Schritten)
ca. 54mm	1000

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Einheit: mm/s)

Optionen

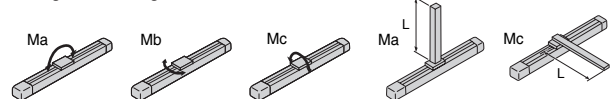
Name	Code	Seite
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Zahnriemen
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm
Spiel	0.01 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9N•m Mb: 12.7N•m Mc: 18.6N•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

Zulässige Auskrägung



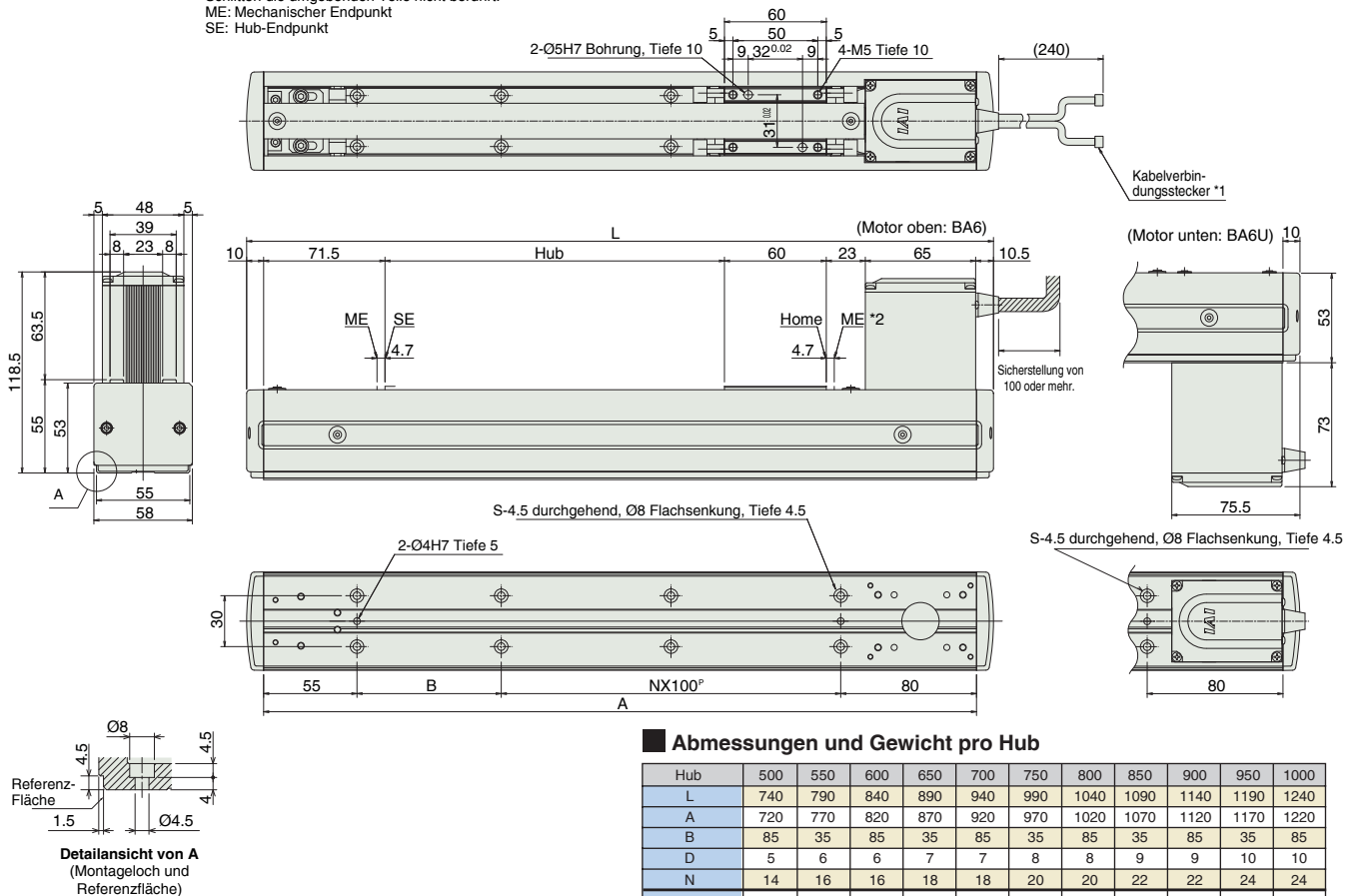
Integrierte Steuerung
 Schrittmotor-Typ
 Schubstangen-Typ
 Arm-/Flach-Typ
 Greifer Rotation
 Rehraum-Typ
 Wassergeschützt Typ
 Steuerungen
 40 mm
 52 mm
 58 mm
 60 mm
 68 mm
 73 mm
 80 mm
 Schrittmotor
 20w
 30w
 60w
 100w
 150w

Abmessungen

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



- *1 Schließen Sie das Stromkabel und das E/A-Kabel an. Kabeldetails siehe Seite 314 im vorderen Abschnitt.
- *2 Der Schlitten fährt bei der Rückkehr zur Home-Position zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt. ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
A	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
B	85	35	85	35	85	35	85	35	85	35	85
D	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
Gewicht (kg)	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9	4.1

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

Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
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
Schrittmotor
20w
30w
60w
100w
150w

RCP2-BA7/BA7U

RoboCylinder Zahnriemen-Ausführung, Achsbreite 68 mm, Schrittmotor, Motor oben/unten

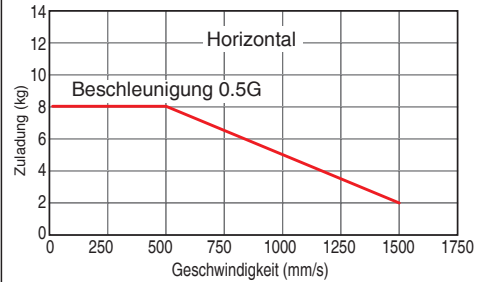
■ Modellspezifikationen

RCP2	—	□	—	I	—	42P	—	54	—	□	—	P1	—	□	—	□
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motor	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen								
BA7: Belt type with motor at top	BA7U: Belt type with motor at bottom	I: Inkremental A: Absolut	42P: Schrittmotor 42 □ Größe	54: 54 mm	600:600mm ? 1200:1200mm (Angabe in 100 mm-Schritten)	P1: PCON PSEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□ : Spezifizierte Länge R□ : Roboterkaabel	NM : Umgekehrte Referenzposition								

* 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.



(Die Achse kann nicht vertikal verwendet werden.)

PUNKT Auswahlpunkte

(1) Die RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,5 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Modell	Motor Installation Richtung	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-BA7-I-42P-54-①-P1-②-③	Top	ca. 54mm	~8	Nicht möglich	600 ~ 1200 (in 50 mm-Schritten)
RCP2-BA7U-I-42P-54-①-P1-②-③	Bottom				

Hub / Steigung	600 ~ 1200 (in 50 mm-Schritten)
ca. 54mm	1500

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Einheit: mm/s)

Optionen

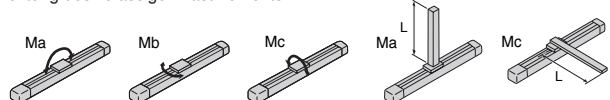
Name	Code	Seite
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Zahnriemen
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm
Spiel	0.01 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma:13.8N•m Mb:19.7N•m Mc:29.0N•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

Zulässige Auskrägung

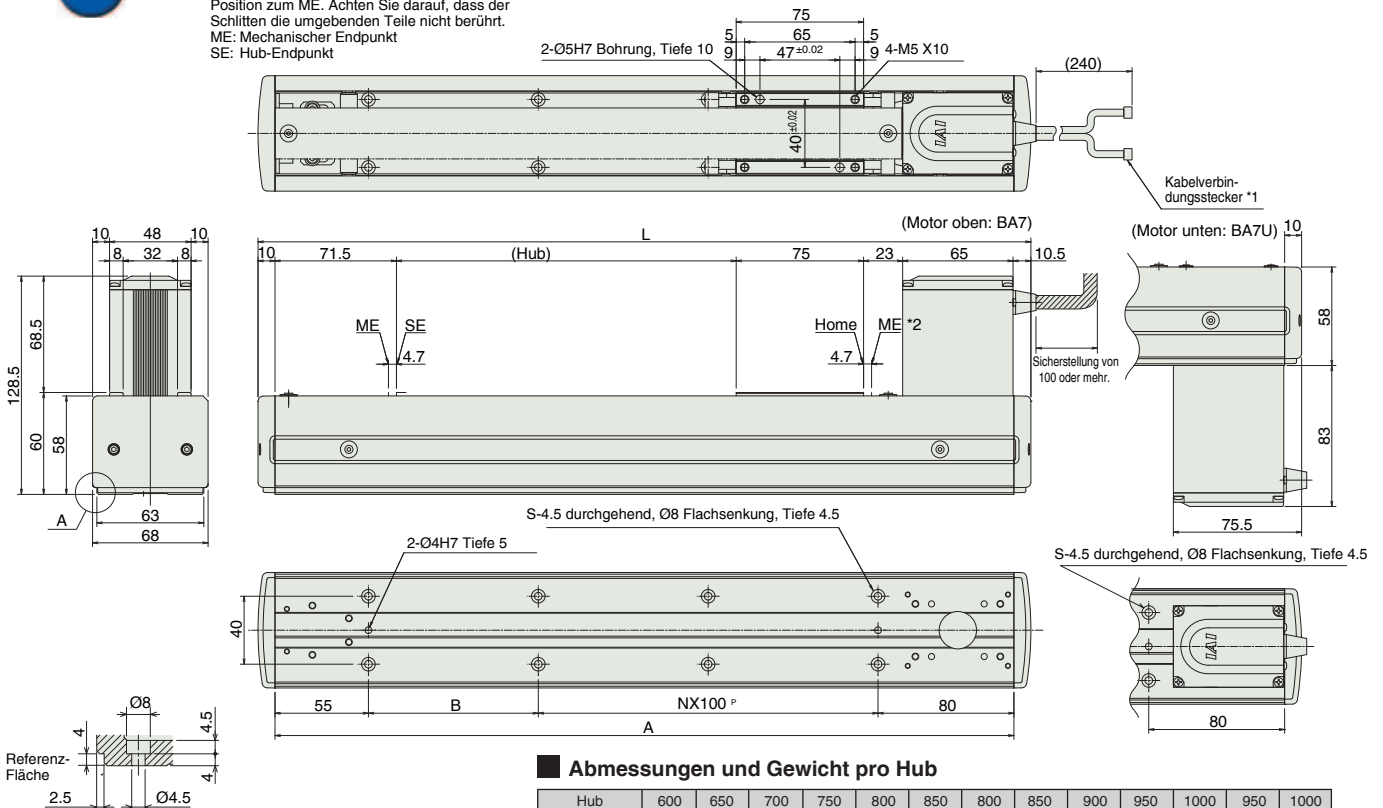


Abmessungen

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



- *1 Schließen Sie das Stromkabel und das E/A-Kabel an. Kabeldetails siehe Seite 314 im vorderen Abschnitt.
- *2 Der Schlitten fährt bei der Rückkehr zur Home-Position zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt. ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	600	650	700	750	800	850	800	850	900	950	1000	950	1000
L	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455
A	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435
B	100	50	100	05	100	50	100	50	100	50	100	50	100
D	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
Gewicht (kg)	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.4	4.6	4.7	4.9	5.0	5.2	5.3

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

Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schlittenstangen-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