

RCP2-SA5R

RoboCylinder Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, Schrittmotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen **RCP2** – **SA5R** – **I** – **42P** – – – **P1** – –

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

I: Inkremental 42P: Schrittmotor 12: 12 mm 50: 50 mm P1: PCON N : Kein Kabel B : Bremse
 A: Absolut 42 □ Größe 6: 6 mm ? 500: 500 mm PSEL S : 1m NM : Umgekehrte Referenzposition
 M : 3m R : Motor auf entgegengesetzter Seite
 X□□ : Spezifizierte Länge SR : Schlittenroller-Spezifikation
 R□□ : Roboter-kabel

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

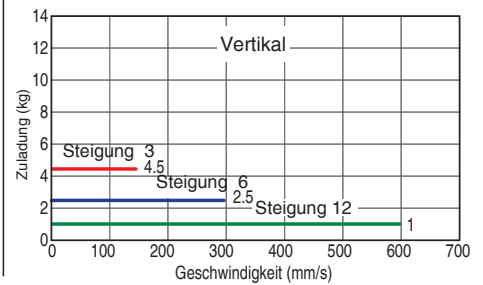
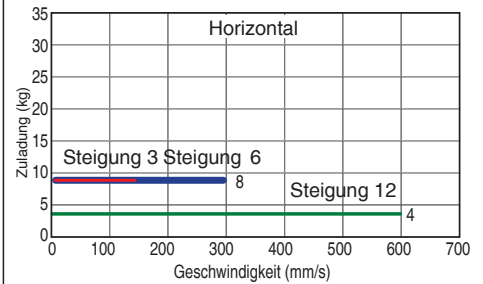


PUNKT
Auswahl-
punkte

- 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.
- 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.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

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.



Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SA5R-I-42P-12-①-P1-②-③	12	4	1	50 ~ 500 (in 50 mm-Schritten)
RCP2-SA5R-I-42P-6-①-P1-②-③	6	8	2.5	
RCP2-SA5R-I-42P-3-①-P1-②-③	3	8	4.5	

Hub and Maximum Speed

Steigung	Hub	50 ~ 500 (in 50 mm-Schritten)
	12	600
6	300	
3	150	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Einheit: mm/s)

Optionen

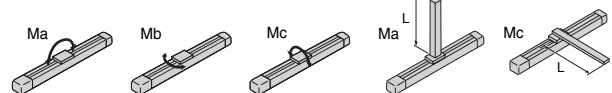
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.01 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

Zulässige Auskrägung



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



* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

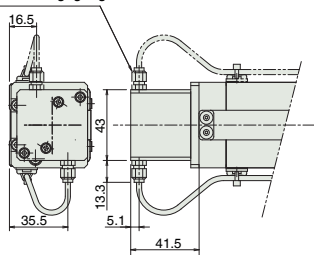
- *1 Schließen Sie das Stromkabel und das E/A-Kabel an. Kabeldetails siehe Seite 314 im vorderen Abschnitt.
- *2 Der Schlitten fährt bei der Rückkehr zur Home-Position zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt. ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt Die Abmessungen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

*Die Offset-Referenzposition für das Ma-Moment ist die selbe wie beim SA5 Typ. (Siehe S. 22)

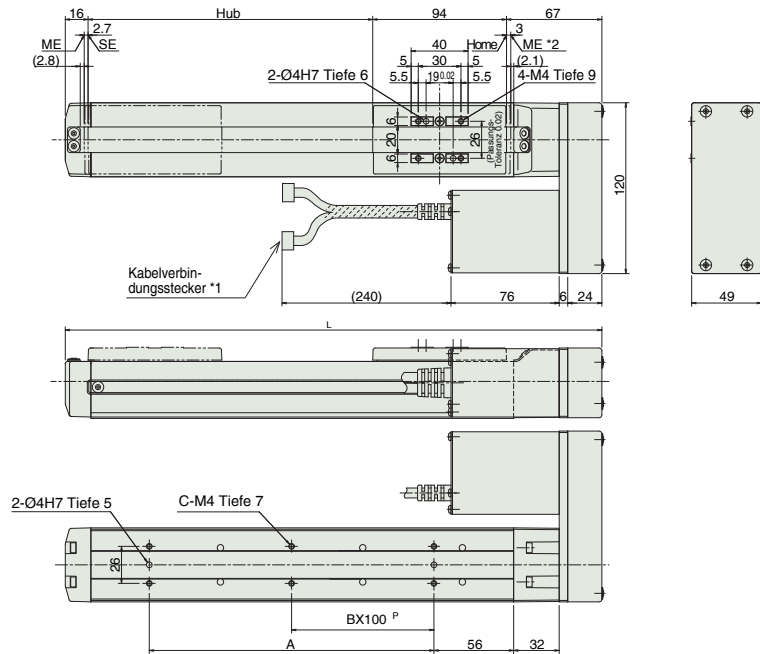
Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 40 mm und ein um 0.4 kg erhöhtes Gewicht.

Motor auf entgegengesetzter Seite



* Bei stirnseitigem Ausgang muß das Bremskabel aus der dem Motor gegenüberliegenden Seite kommen.



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	227	277	327	377	427	477	527	577	627	677
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
C	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
Gewicht (kg)	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0

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
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
Schrittmotor
20w
30w
60w
100w
150w

RCP2-SA6R

RoboCylinder Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, Schrittmotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

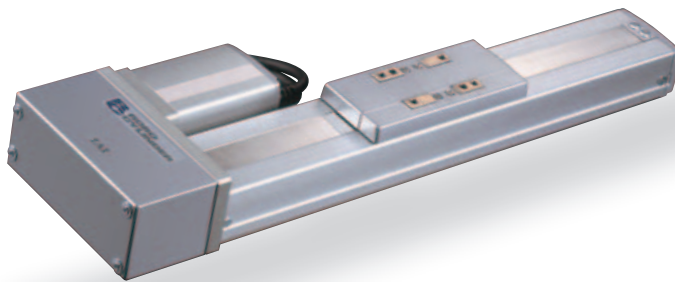
■ Modellspezifikationen **RCP2** – **SA6R** – **I** – **42P** – – – **P1** – –

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

I: Inkremental 42P: Schrittmotor 12: 12 mm 50: 50mm P1: PCON N : Kein Kabel B : Bremse
 A: Absolut 42 □ Größe 6: 6 mm ? PSEL S : 1m NM : Umgekehrte Referenzposition
 M : 3m R : Motor auf entgegengesetzter Seite
 X□ : Spezifizierte Länge SR : Schlittenroller-Spezifikation
 R□ : Roboter kabel

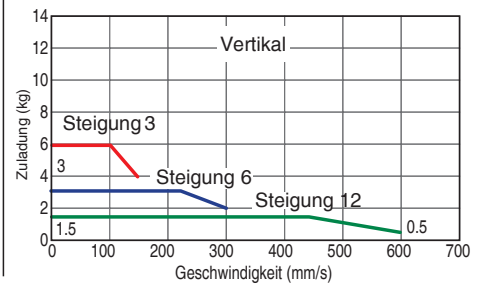
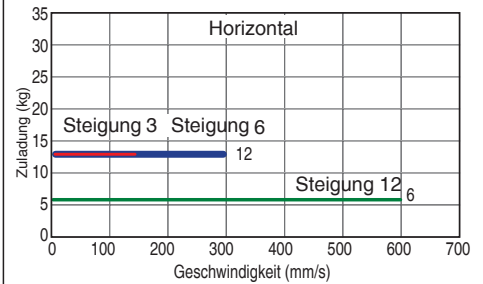
600: 600mm (Angabe in 100 mm-Schritten)

* 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.



- 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.
- 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.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SA6R-I-42P-12-①-P1-②-③	12	6	~1.5	50 ~ 600 (in 50 mm-Schritten)
RCP2-SA6R-I-42P-6-①-P1-②-③	6	12	~3	
RCP2-SA6R-I-42P-3-①-P1-②-③	3	12	~6	

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	50 ~ 550 (in 50 mm-Schritten)	600 (mm)
	12	600
6	300	270
3	150	135

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Einheit: mm/s)

Optionen

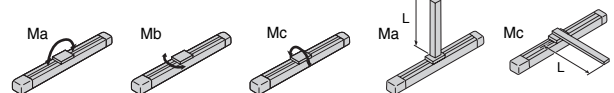
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.01 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: 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

Zulässige Auskrägung



- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-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

Abmessungen

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



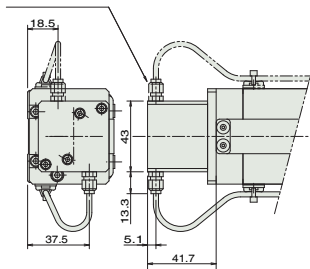
* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

- *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
Die Abmessungen in () sind Referenzwerte.
- *Die Offset-Referenzposition für das Ma-Moment ist die selbe wie beim SA6 Typ. (Siehe S. 24)

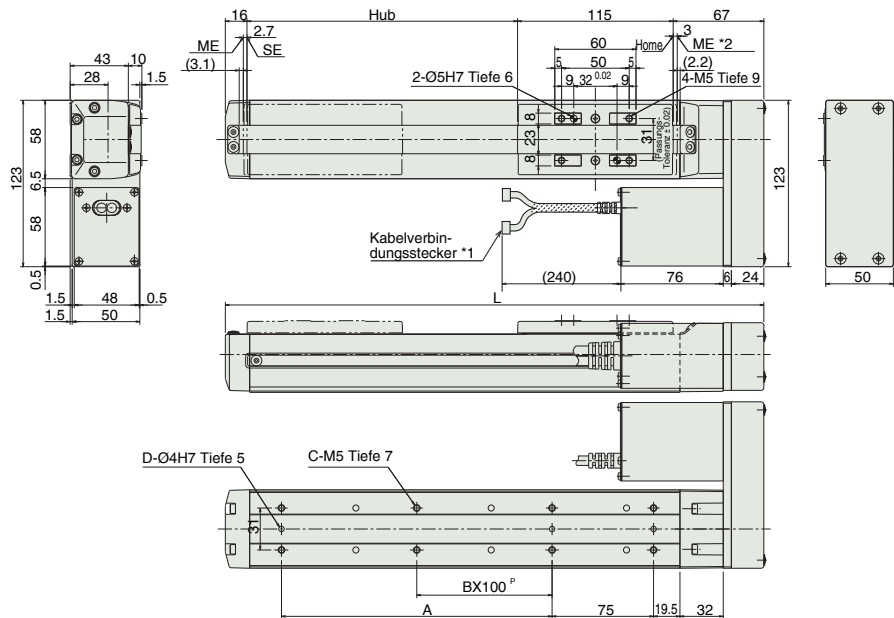
Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 40 mm und ein um 0.4 kg erhöhtes Gewicht.

Motor auf entgegengesetzter Seite



* Bei stirnseitigem Ausgang muß das Bremskabel aus der dem Motor gegenüberliegenden Seite kommen.



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748	798
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
Gewicht (kg)	2.3	2.5	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9

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
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

RCP2-SA7R

RoboCylinder Schlitten-Ausführung, Achsbreite 73 mm, Schrittmotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen **RCP2** – **SA7R** – **I** – **56P** – – – **P1** – –

Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
I: Inkremental A: Absolut	56P: Schrittmotor 56 □ Größe	16: 16 mm 8: 8 mm 4: 4 mm	100:100mm ?	800:800mm (Angabe in 100 mm-Schritten)	P1: PCON PSEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	B : Bremse NM : Umgekehrte Referenzposition R : Motor auf entgegengesetzter Seite SR : Schlittenroller-Spezifikation	

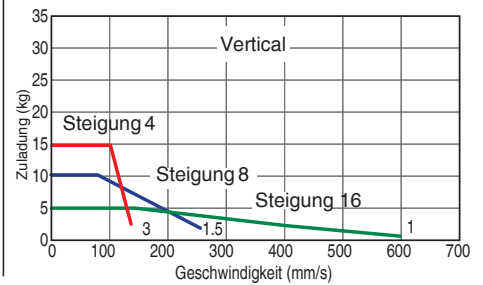
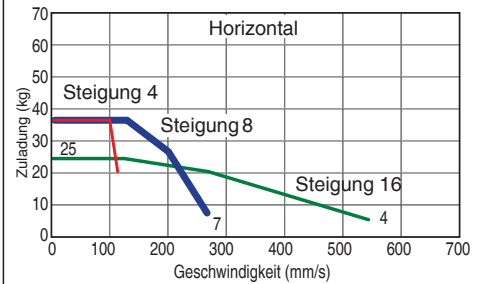
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- 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.
- 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.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 4 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ 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.



Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SA7R-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~25	~5	100 ~ 800 (in 100 mm-Schritten)
RCP2-SA7R-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~35	~10	
RCP2-SA7R-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~35	~15	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	100 ~ 700 (in 100 mm-Schritten)	800 (mm)
	12	533 <400>
6	266	240
3	133	120

(Einheit: mm/s)

Optionen

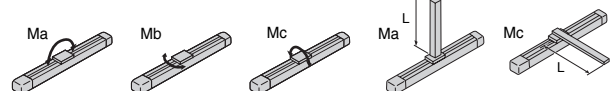
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.01 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 13.9N•m Mb: 19.9N•m Mc: 38.3N•m
Zulässige Auskrägung	Ma: 230 mm oder weniger, Mb/Mc: 230 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrägung



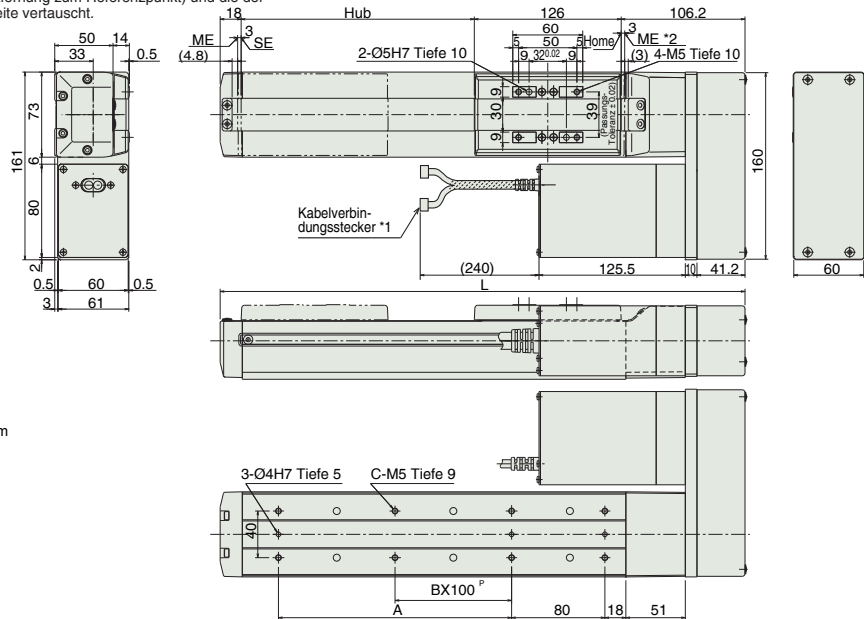
Integrierte Steuerung
 Schrittmotor-Typ
 Schubstangen-Typ
 Arm-/Flach-Typ
 Greifer-Rotation
 Reinraum-Typ
 Wassergeschützt-Typ
 Steuerungen
 40 mm
 52 mm
 58 mm
 60 mm
 68 mm
 73 mm
 80 mm
 Schrittmotor
 20w
 30w
 60w
 100w
 150w

Abmessungen

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



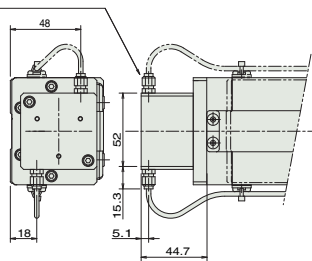
* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.



- *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 Die Abmessungen in () sind Referenzwerte.
- *Die Offset-Referenzposition für das Ma-Moment ist die selbe wie beim SA7 Typ. (Siehe S. 26)

Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 43 mm und ein um 0.6 kg erhöhtes Gewicht. Motor auf entgegengesetzter Seite



* Bei stirnseitigem Ausgang muß das Bremskabel aus der dem Motor gegenüberliegenden Seite kommen.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600	700	800
L	350.2	450.2	550.2	350.2	750.2	850.2	950.2	1050.2
A	100	200	300	400	500	600	700	800
B	0	1	2	3	4	5	6	7
C	8	8	10	12	14	16	18	20
Gewicht (kg)	4.7	5.2	5.6	6.1	6.5	7.0	7.4	7.9

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-56PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-56PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-56PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-56PI-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
Raum-Typ
Wasser-geschützt-Typ
Steuerungen
40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

RCP2-SS7R

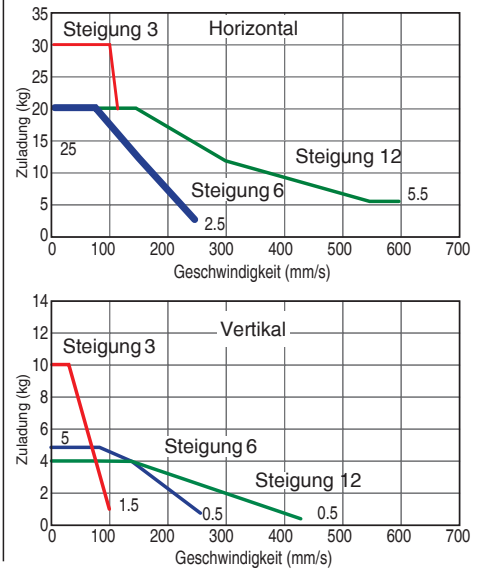
RoboCylinder Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 60 mm, Schrittmotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

Modellspezifikationen	RCP2	SS7R	I	42P			P1		
	Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
			I: Inkremental A: Absolut	42P: Schrittmotor 42 □ Größe	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	100:100mm ?	P1: PCON PSEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□ : Spezifizierte Länge R□ : Roboterkaabel	B : Bremse NM : Umgekehrte Referenzposition R : Motor auf entgegengesetzter Seite SR : Schlittenroller-Spezifikation

* 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.



- 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.
- 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.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SS7R-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~20	~4	100 ~ 600 (in 100 mm-Schritten)
RCP2-SS7R-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~20	~5	
RCP2-SS7R-I-42P-3-①-P1-②-③	3	~30	~10	

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	100 ~ 500 (in 100 mm-Schritten)	600 (mm)
	12	600 <440>
6	250	230
3	105	105

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Einheit: mm/s)

Optionen

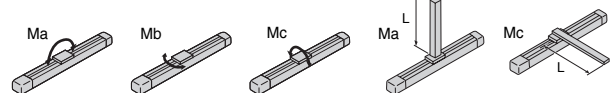
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 14.7N•m Mb: 14.7N•m Mc: 33.3N•m
Zulässige Auskrägung	Ma: 300 mm oder weniger, Mb/Mc: 300 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrägung



Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-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

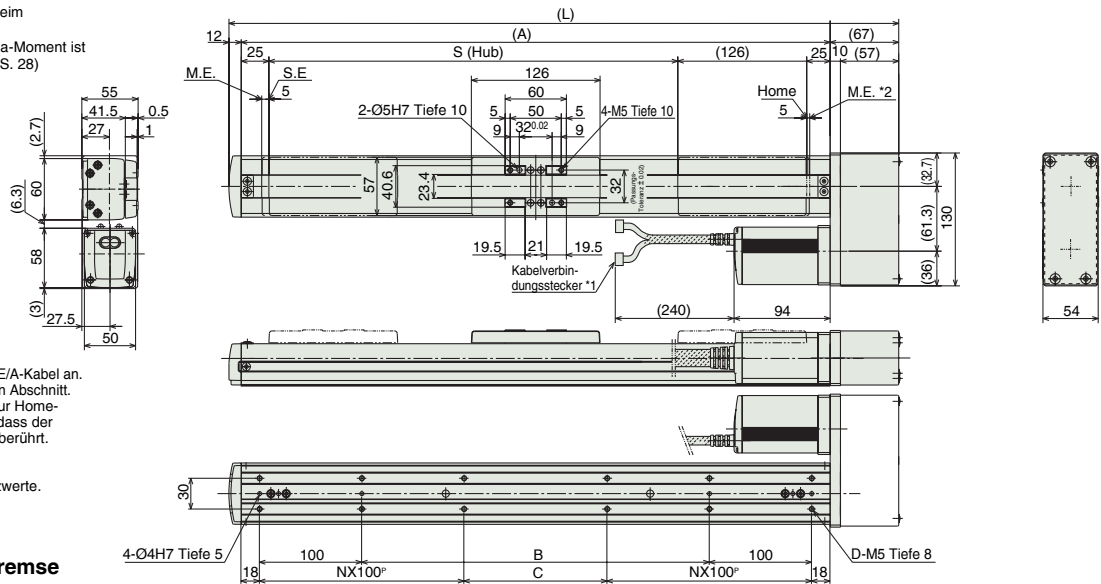
Abmessungen

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



* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

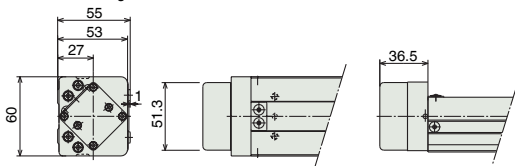
- *Die Referenzfläche ist die selbe wie beim SS7C Typ. (Siehe S. 28)
- *Die Offset-Referenzposition für das Ma-Moment ist dieselbe wie beim SS7C Typ. (Siehe S. 28)



- *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
Die Abmessungen in () sind Referenzwerte.

Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 24.5 mm und ein um 0.3 kg erhöhtes Gewicht.



* Das Bremskabel ist durch das Achsgehäuse geführt und mit an den Motorstecker angeschlossen.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600
L	355	455	555	655	755	855
A	276	376	476	576	676	776
B	40	140	240	340	440	540
C	40	140	40	140	40	140
D	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
Gewicht (kg)	4.1	4.7	5.4	6.1	6.7	7.4

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
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

Schrittmotor
20w
30w
60w
100w
150w

RCP2-SS8R

RoboCylinder Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 80 mm, Schrittmotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen **RCP2** – **SS8R** – **I** – **56P** – – – **P1** – –

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

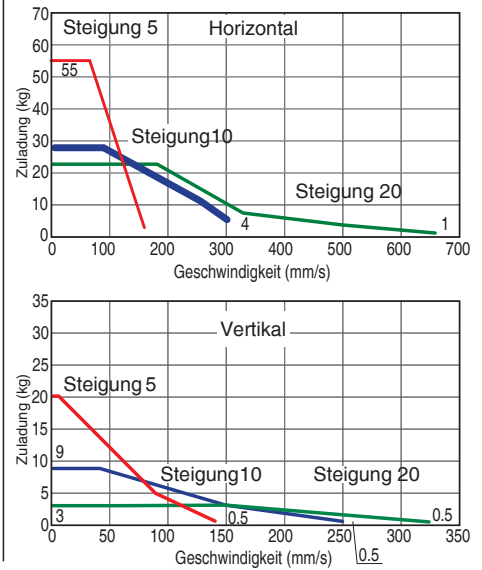
I: Inkremental 56P: Schrittmotor 20: 20 mm 100:100mm P1: PCON N : Kein Kabel B : Bremse
 A: Absolut 56 □ Größe 10: 10 mm 5: 5 mm ? PSEL NM : Umgekehrte Referenzposition
 1000:1000mm M : 5m R : Motor auf entgegengesetzter Seite
 (Angabe in 100 mm-Schritten) X□□ : Spezifizierte Länge SR : Schlittenroller-Spezifikation
 R□□ : Roboter-kabel

* 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.



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

Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SS8R-I-56P-20-①-P1-②-③	20	~23	~3	100 ~ 1000 (in 100 mm-Schritten)
RCP2-SS8R-I-56P-10-①-P1-②-③	10	~28	~9	
RCP2-SS8R-I-56P-5-①-P1-②-③	5	~55	~20	

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	100 ~ 800 (in 100 mm-Schritten)	900 (mm)	1000 (mm)
	12	600 <333>	600 <333>
6	300 <250>	300 <250>	225
3	160 <140>	155 <140>	125

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Einheit: mm/s)

Optionen

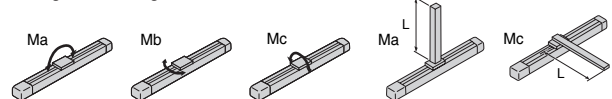
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø16 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma:36.3N•m Mb:36.3N•m Mc : 77.4N•m
Zulässige Auskrägung	Ma: 450 mm oder weniger, Mb/Mc: 450 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
 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

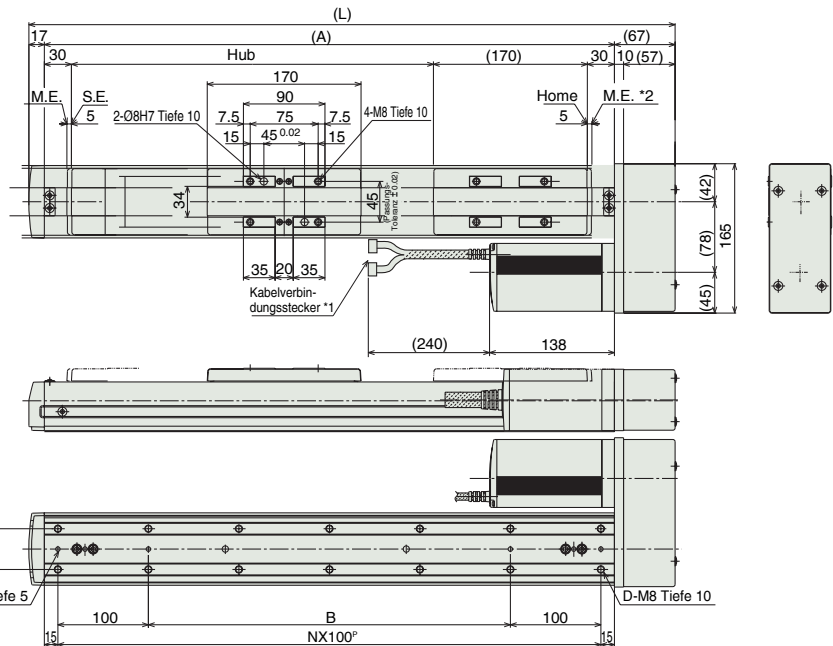
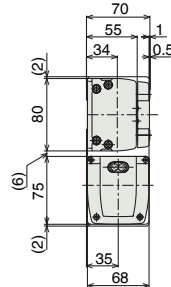
Abmessungen

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



* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

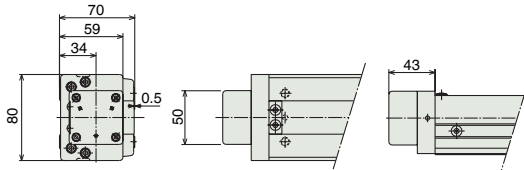
- *Die Referenzfläche ist die selbe wie beim SS8C Typ. (Siehe S. 30)
- *Die Offset-Referenzposition für das Ma-Moment ist dieselbe wie beim SS8C Typ. (Siehe S. 30)



- *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 Die Abmessungen in () sind Referenzwerte.

Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 26 mm und ein um 0.4 kg erhöhtes Gewicht.



* Das Bremskabel ist durch das Achsgehäuse geführt und mit an den Motorstecker angeschlossen.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	414	514	614	714	814	914	1014	1114	1214	1314
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
Gewicht (kg)	7.9	9.0	10	11.1	12.1	13.2	14.3	15.3	16.4	17.4

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-56PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-56PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-56PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-56PI-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
Schrittmotor
20w
30w
60w
100w
150w

RCP2-HS8R

RoboCylinder Hochgeschwindigkeits-Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 80 mm, Schrittmotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen **RCP2** – **HS8R** – **I** – **86P** – – – **P2** – –

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

I: Inkremental 86P: Schrittmotor 30: 30 mm 100: 100mm P2: PCON-CF N : Kein Kabel B : Bremse
 A: Absolut 86 □ Größe ? M : 5m NM : Umgekehrte Referenzposition
 X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkaabel SR : Schlittenroller-Spezifikation
 1000: 1000mm (Angabe in 100 mm-Schritten)

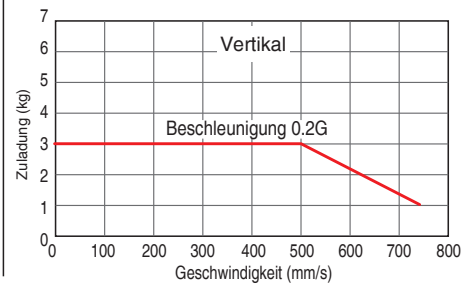
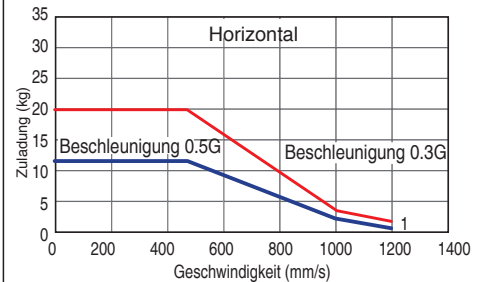
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- 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.
- 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.
- Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Achse vertikal arbeitet). Die maximale Beschleunigung beträgt 0,5 G bei horizontaler und 0,2 G bei vertikaler Anwendung.

■ 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.



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-HS8R-I-86P-30-①-P1-②-③	30	~20	~3	100 ~ 1000 (in 100 mm-Schritten)

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	100 ~ 800	900	1000
	(in 100 mm-Schritten)	(mm)	(mm)
30	1200 <750>	1000 <750>	800 <750>

(Einheit: mm/s)

Optionen

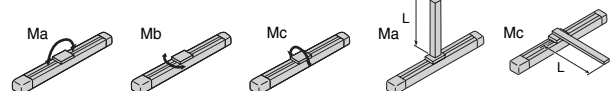
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø16 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 36.3N•m Mb: 36.3N•m Mc: 77.4N•m
Zulässige Auskrägung	Ma: 450 mm oder weniger, Mb/Mc: 450 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrägung



Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-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

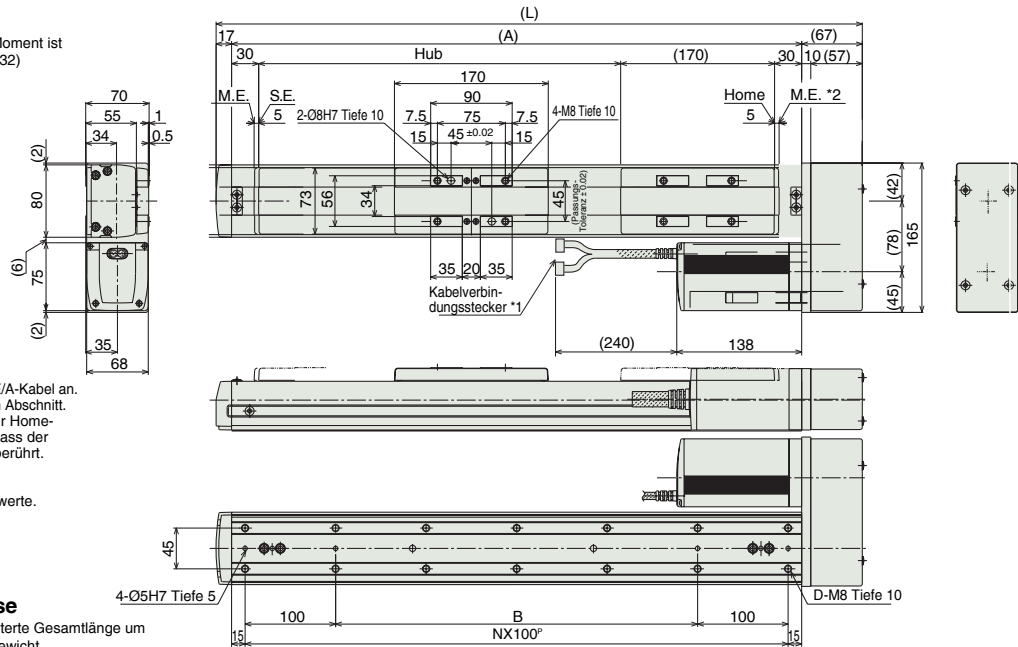
Abmessungen

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



* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

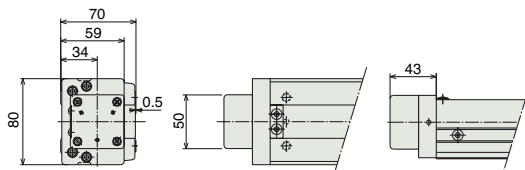
- *Die Referenzfläche ist die selbe wie beim HS8C Typ. (Siehe S. 32)
- *Die Offset-Referenzposition für das Ma-Moment ist die selbe wie beim HS8C Typ. (Siehe S. 32)



- *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 Die Abmessungen in () sind Referenzwerte.

Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 26 mm und ein um 0.5 kg erhöhtes Gewicht.



* Das Bremskabel ist durch das Achsgehäuse geführt und mit an den Motorstecker angeschlossen.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	414	514	614	714	814	914	1014	1114	1214	1314
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
Gewicht (kg)	7.9	9.0	10	11.1	12.1	13.2	14.3	15.3	16.4	17.4

Steuerung

Passende Steuerungen

Kontaktieren Sie bitte IAI für HS8R kompatible Steuerungen.

Integrierte Steuerung

Schlitten-Typ

Schlittenstange-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