

RCP2-RA2C

RoboCylinder Schubstangen- Ausführung, Achsbreite 25 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

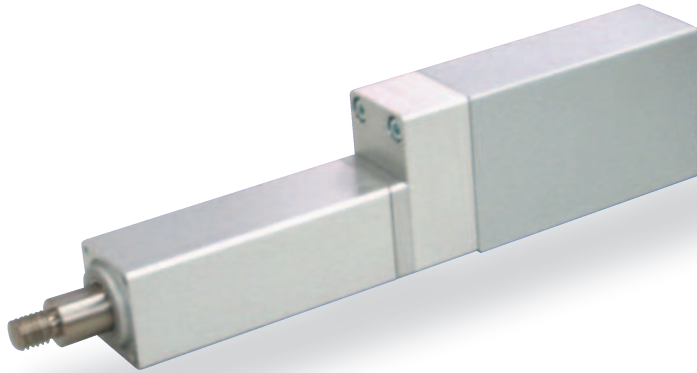
■ **Modellspezifikationen** **RCP2** – **RA2C** – **I** – **20P** – – – **P1** – –

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

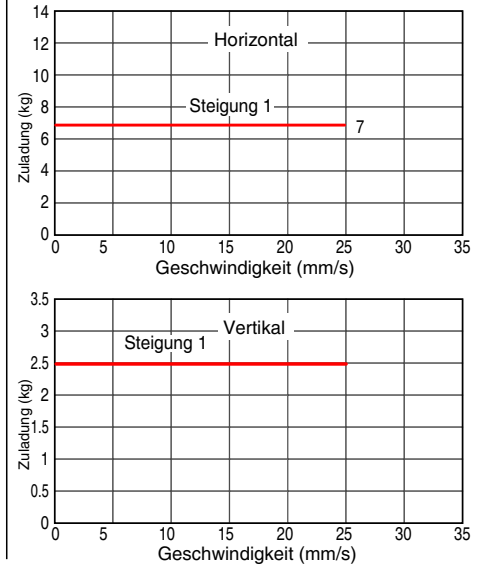
I: Inkremental 20P: Schrittmotor 1: 1 mm 25:25 mm P1: PCON N : Kein Kabel FL: Flansch
 20□ Größe ? PSEL S : 3 m FT: Montagefuß
 M : 5 m X□□: Spezifizierte Länge
 R□□: Roboterkaibel

100:100 mm (Angabe in 25 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 Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



PUNKT
 Auswahl-
 punkte

- (1) Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,05 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

Modellspezifikation

■ **Steigung und Zuladung**

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Haltekraft (N) (Hinweis1)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA2C-I-20P-1-①-P1-②-③	1	7	2.5	100	25 ~ 100 (In 25 mm-Schritten)

■ **Hub und maximale Geschwindigkeit**

Hub / Steigung	25 ~ 100 (In 25 mm-Schritten)
1	25

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 1) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø6 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø12 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±2,1°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

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

Abmessungen

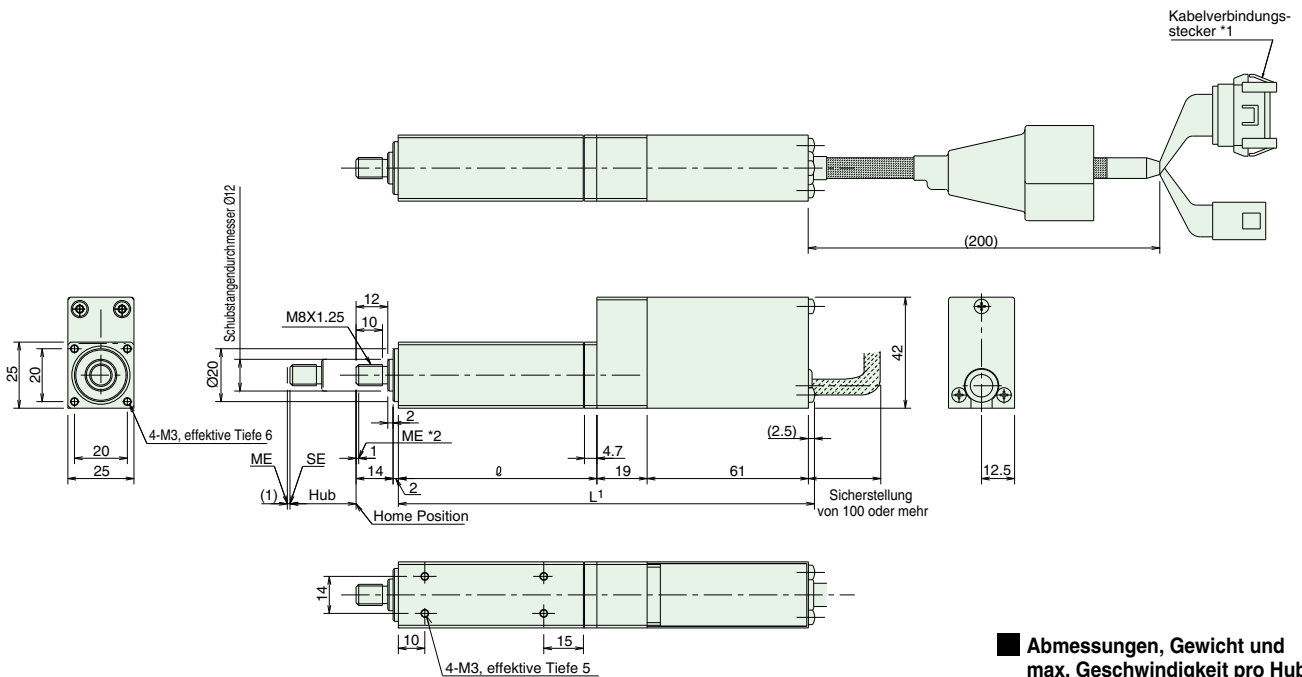
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de



* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist das RA2C-Modell nicht in der umgekehrten Referenzpunkt- Version lieferbar

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.
*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

Hinweis
Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.



Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	25	50	75	100
Ø	75	100	125	150
Ø	157.5	182.5	207.5	232.5
Gewicht (kg)	0.4	0.5	0.6	0.7

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-20PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-20PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-20PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leistungstreiber)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-20PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			

- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm/Fach-Typ
- Gleiter Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergesüßter Typ
- Steuerungen
- 25 mm
- 32 mm
- 35 mm
- 37 mm
- 45 mm
- 55 mm
- 64 mm
- 75 mm
- 100 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

RCP2-RA3C

RoboCylinder Schubstangen- Ausführung, Achsbreite 35 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

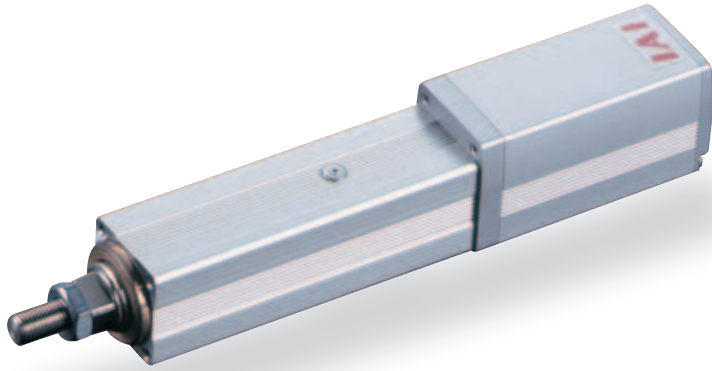
■ **Modellspezifikationen** **RCP2** - **RA3C** - **I** - **28P** - - - **P1** - -

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

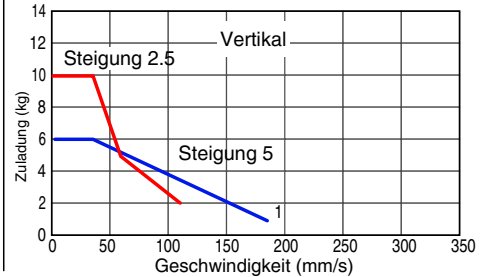
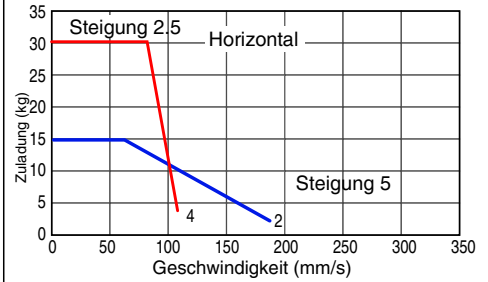
I: Inkremental 28P: Schrittmotor 5: 5 mm 50:50 mm P1: PCON N : Kein Kabel FL: Flansch
 A: Absolut 28□ Größe 2.5:2.5 mm ? PSEL S : 3 m FT: Montagefuß
 M : 5 m NM: Umgekehrte Referenzposition
 X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkaabel

200:200 mm (Angabe in 50 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.
- Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

Modellspezifikation

■ **Steigung und Zuladung**

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

■ **Hub und maximale Geschwindigkeit**

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA3C-I-28P-5-①-P1-②-③	5	~15	~6	73.5	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RA3C-I-28P-2.5-①-P1-②-③	2.5	~30	~10	156.8	

Hub / Steigung	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)
5	187
2.5	114

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø22 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,5°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

- Integrierte Steuerung
- Schrittmotor
- 25 mm
- 32 mm
- 35 mm
- 37 mm
- 45 mm
- 55 mm
- 64 mm
- 75 mm
- 100 mm
- 150 mm

Abmessungen

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

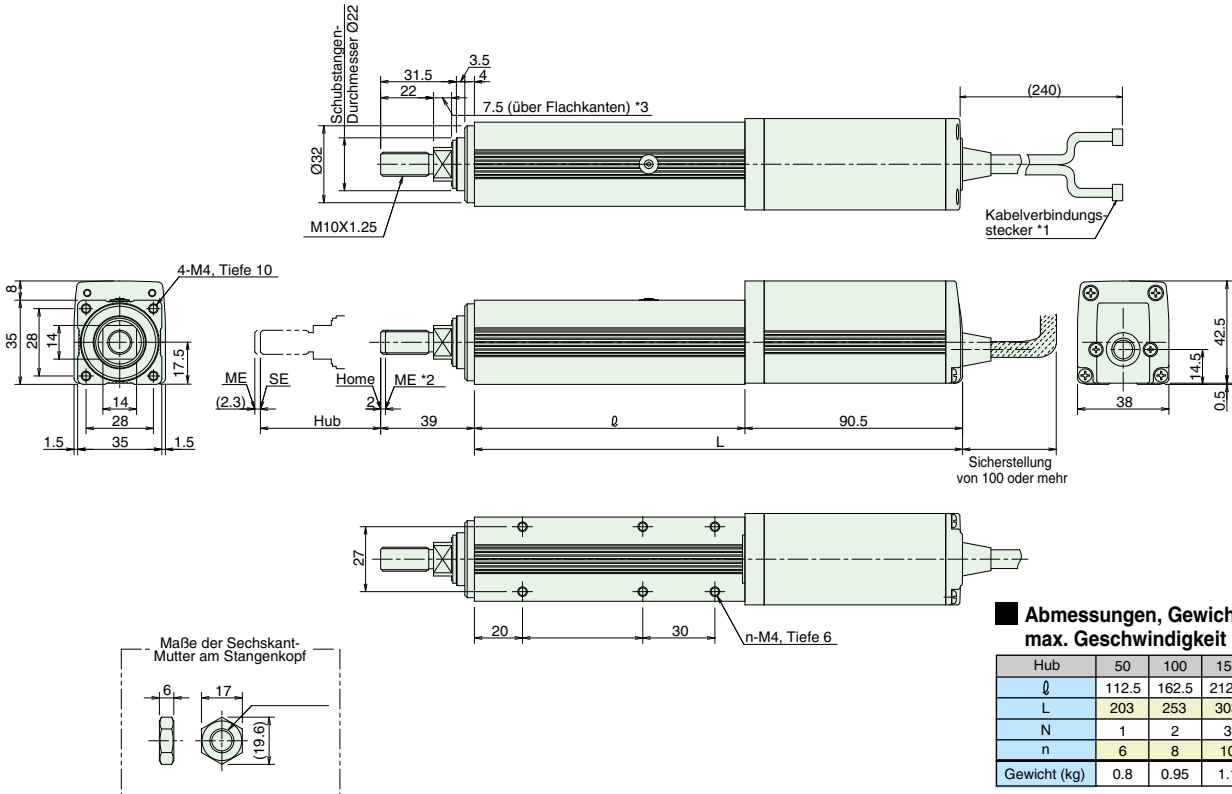


* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist das RA2C-Modell nicht in der umgekehrten Referenzpunkt- Version lieferbar

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.
*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

Hinweis

Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.



Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	50	100	150	200
Ø	112.5	162.5	212.5	262.5
L	203	253	303	353
N	1	2	3	4
n	6	8	10	12
Gewicht (kg)	0.8	0.95	1.1	1.25

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-28PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305	
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-28PI-NP-2-0						
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-28PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte				
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leistungstreiber)		PCON-PL-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leistungstreiber unterstützt	(-)				
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt					
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-28PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte				
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte				→ 335

RCP2-RA4C

RoboCylinder Schubstangen- Ausführung, Achsbreite 45 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

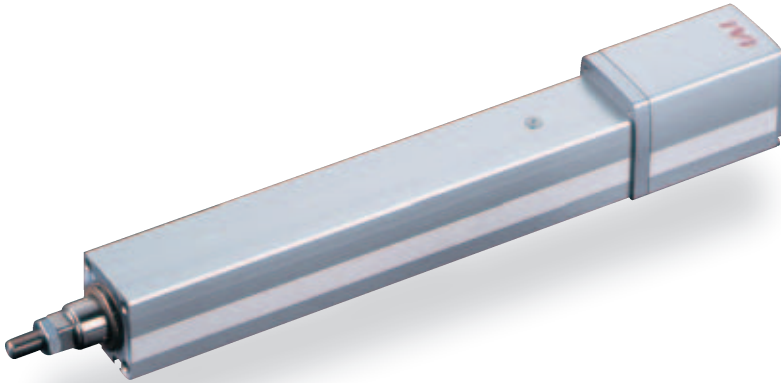
■ **Modellspezifikationen** **RCP2** – **RA4C** – **I** – **42P** – – – **P1** – –

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

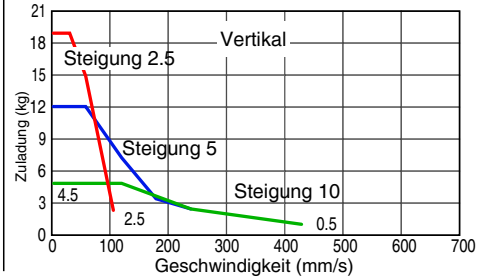
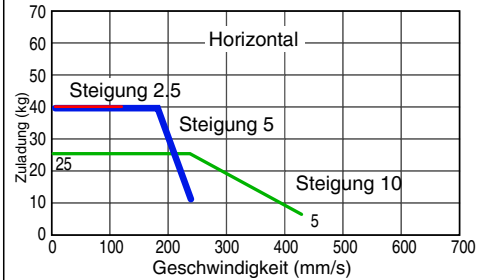
I: Inkremental 42P: Schrittmotor 10: 10 mm 50: 50 mm P1: PCON N : Kein Kabel B :Brems
 A: Absolut 42□ Größe 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm PSEL S : 1 m FL: Flansch
 M : 3 m FT: Montagefuß
 X□□ : Spezifizierte Länge NM: Umgekehrte Referenzposition
 R□□ : Roboter kabel

300: 300 mm (Angabe in 50 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.
- Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA4C-I-42P-10-①-P1-②-③	10	~25	~4.5	150	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RA4C-I-42P-5-①-P1-②-③	5	~40	~12	284	
RCP2-RA4C-I-42P-2.5-①-P1-②-③	2.5	40	~19	358	

■ **Hub und maximale Geschwindigkeit**

Steigung	Hub		
	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)	250 (mm)	300 (mm)
10	458	458	350
5	250	237	175
2.5	125 <114>	118 <114>	87

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

Wert in > gilt, wenn die Achse vertikal verwendet wird. (Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø22 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,5°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greiferrotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützt 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

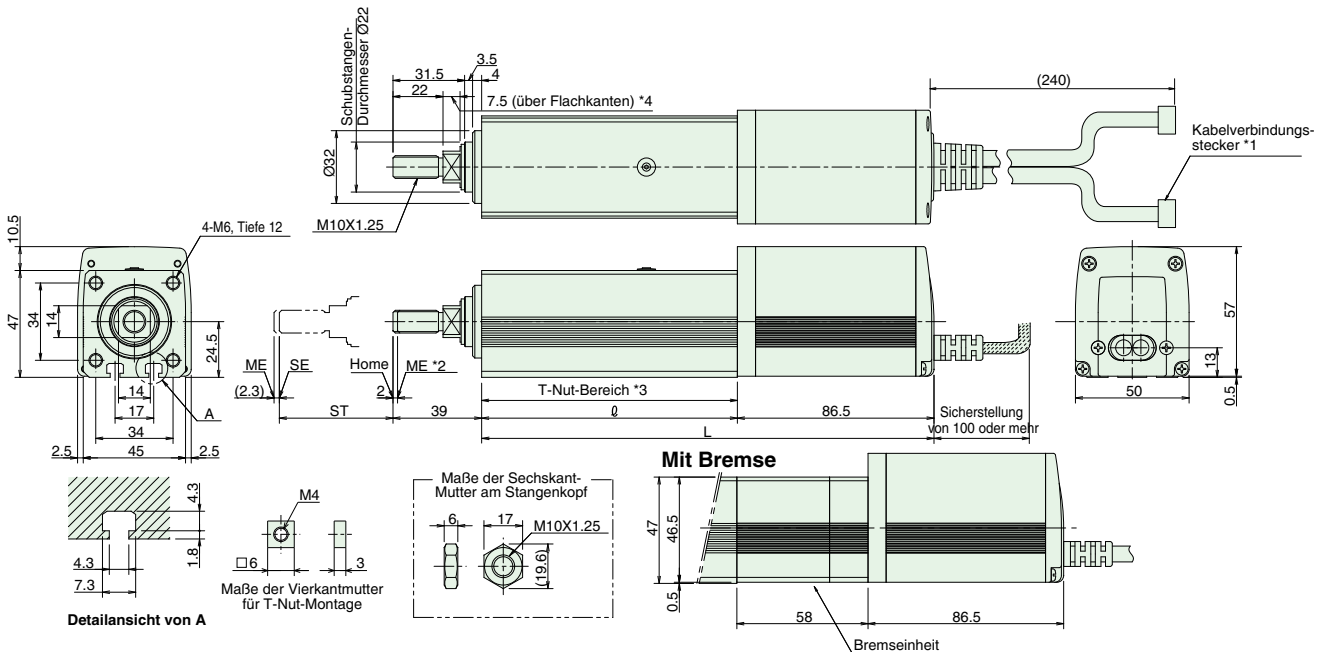
Abmessungen

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



Hinweis
Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.

- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.
- *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 Die Oberfläche der Bremsseinheit hat keine T-Nuten.



* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 58 mm und ein um 0,4 kg erhöhtes Gewicht.

Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
Ø	112.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5
L	199	249	299	349	399	449
Gewicht (kg)	1.35	1.6	1.85	2.1	2.35	2.6

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

RCP2-RA6C

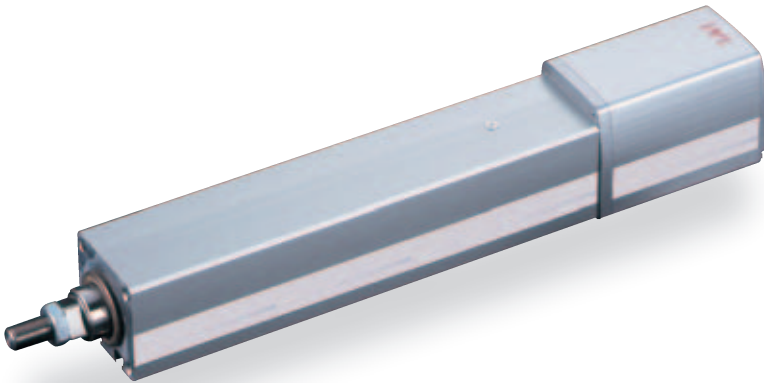
RoboCylinder Schubstangen- Ausführung, Achsbreite 64 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ **Modellspezifikationen** **RCP2** – **RA6C** – **I** – **56P** – – – **P1** – –

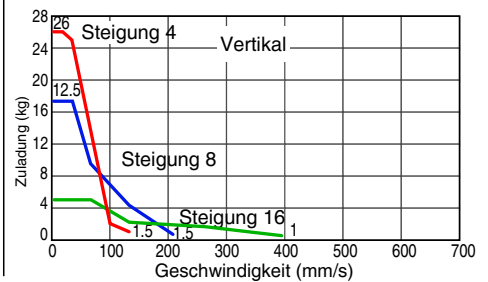
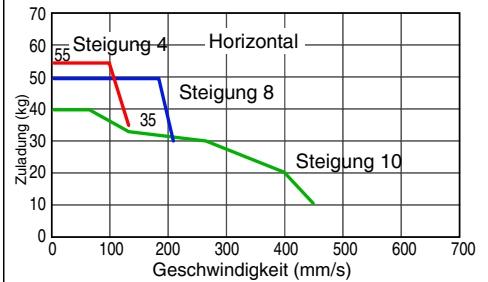
Baureihe – Typ – Encoder-Typ – Motortyp – Steigung – Hub – Passende Steuerung – Kabellänge – Optionen

I: Inkremental 56P: Schrittmotor 16: 16 mm 50: 50 mm P1: PCON N : Kein Kabel B : Bremse
 A: Absolut 56□ Größe 8: 8mm 4: 4mm ? 300: 300 mm (Angabe in 50 mm-Schritten) PSEL S : 1 m FL: Flansch
 M : 3 m FT: Montagefuß
 X□□: Spezifizierte Länge NM: Umgekehrte Referenzposition
 R□□: Roboterkaabel

* 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.
- Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA6C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~40	~5	240	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RA6C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~50	~17.5	470	
RCP2-RA6C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~55	~26	800	

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
16	450<400>
8	210
4	130

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

Wert in <> gilt, wenn die Achse vertikal verwendet wird. (Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø30 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

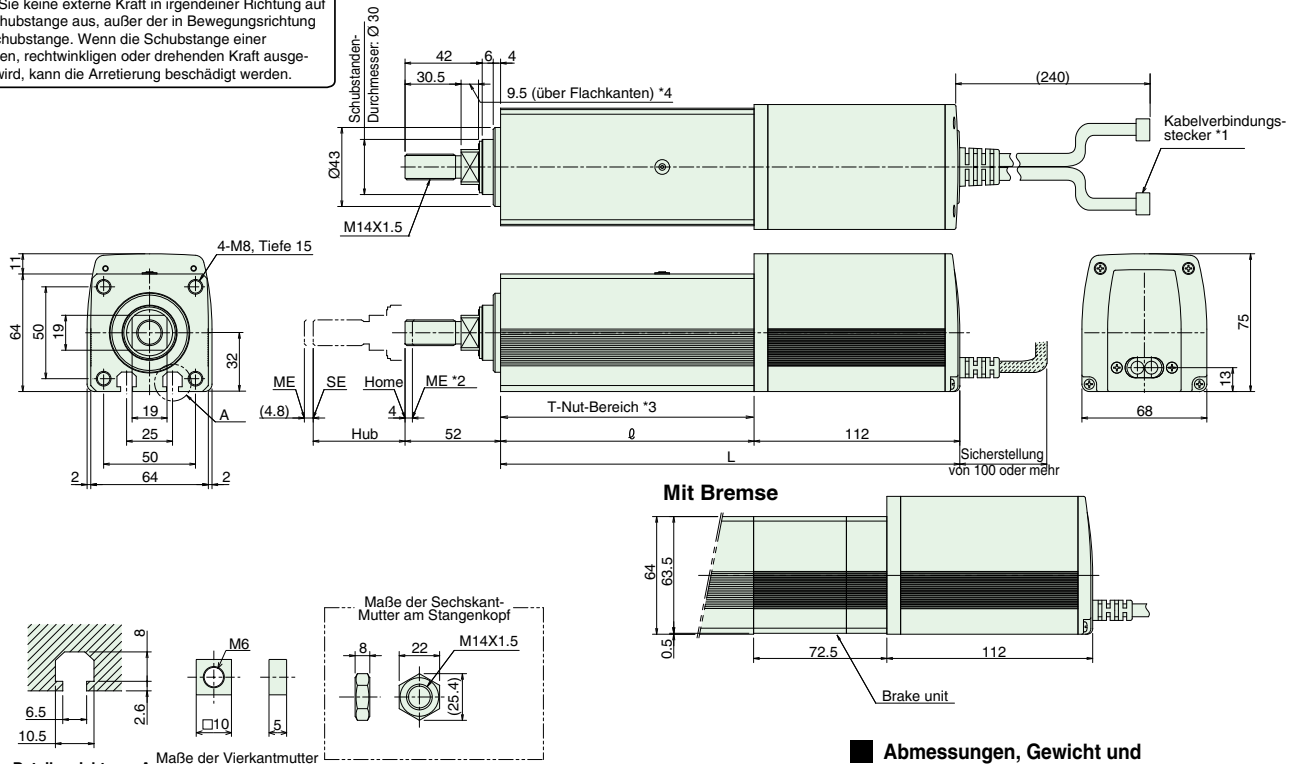
Abmessungen

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



Hinweis
Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.

- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.
- *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 Die Oberfläche der Bremseneinheit hat keine T-Nuten.



Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
∅	138	188	238	288	338	388
L	250	300	350	400	450	500
Weight (kg)	3.1	3.6	4.1	4.6	5.1	5.6

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 72,5 mm und ein um 0,9 kg erhöhtes Gewicht.

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. Leistungstreiber)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leistungstreiber 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			