

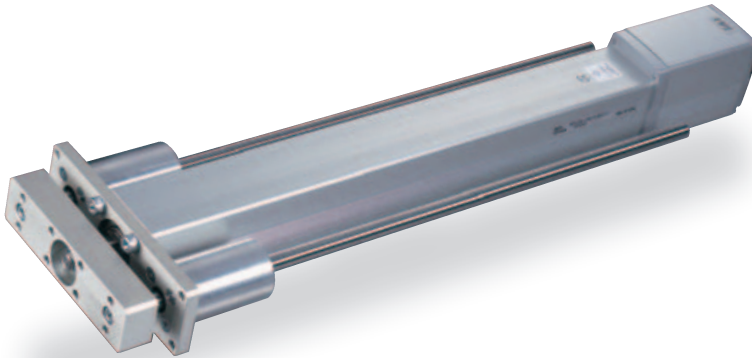
RCP2-RGD3C

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

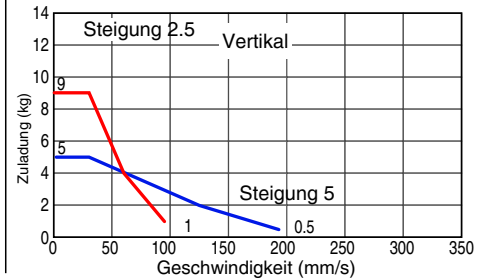
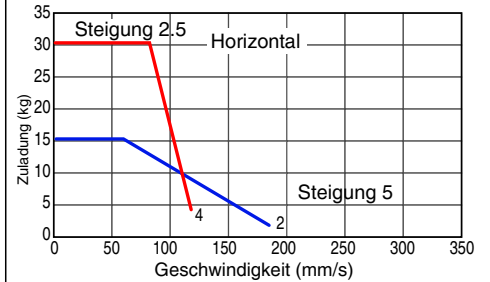
■ **Modellspezifikationen RCP2-RGD3C-I-28P**

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
I: Inkremental	28P: Schrittmotor	5: 5 mm	50:50 mm	P1: PCON	N: Kein Kabel	FT: Montagefuß		
A: Absolut	28□ Größe	2.5: 2.5 mm	?	PSEL	P: 1 m	NM: Umgekehrte Referenzposition	S: 3 m	
			200:200 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)		M: 5 m		X□□: Spezifizierte Länge	
							R□□: Roboterkaibel	

* 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. Für das von der Achse ohne externe Führung unterstützte Gewicht siehe S. 413 (Technische Referenz).

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-RGD3C-I-28P-5-①-P1-②-③	5	~15	~5	73.5	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RGD3C-I-28P-2.5-①-P1-②-③	2.5	~30	~9	156.8	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)
5	187
2.5	114 < 93 >

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
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
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø22mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,5°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

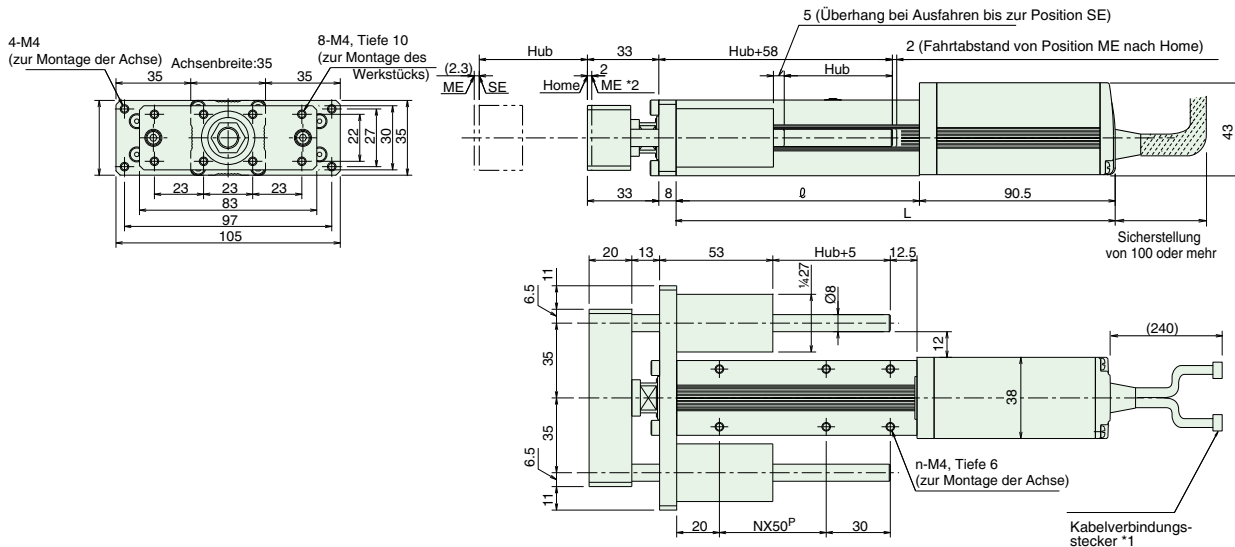
Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifrotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützt
Steuerungen
25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm
Schrittmotor
20w
30w
60w
100w
150w

Abmessungen

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



- *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
∅	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)	1.1	1.3	1.4	1.6

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-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			

Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm/Fach-Typ
Greifer-Rotation
Reinraum-Typ
Wassergestützte 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

RCP2-RGD4C

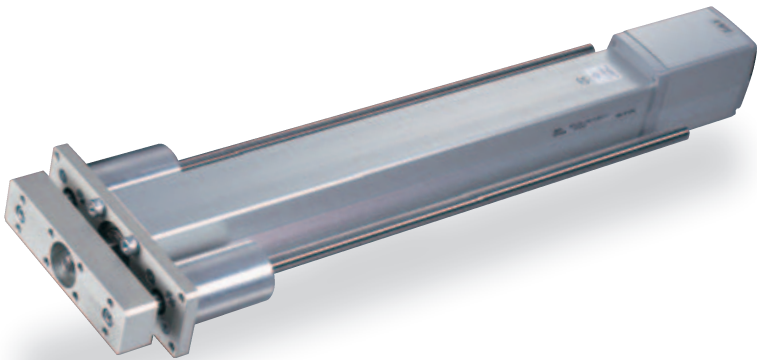
RoboCylinder Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsbreite 45 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ **Modellspezifikationen** **RCP2-RGD4C** | - **42P** - [] - [] - **P1** - [] - []

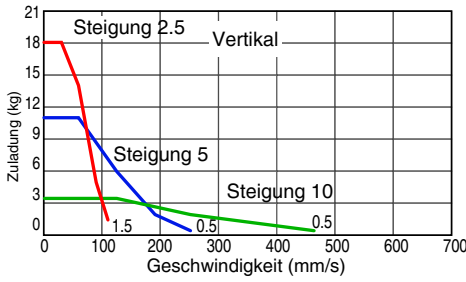
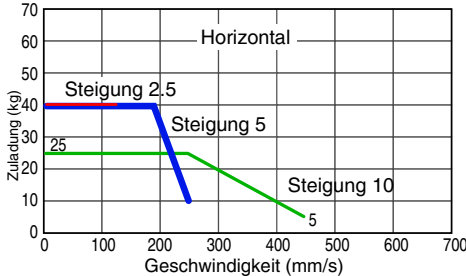
Baureihe — Typ — Encoder-Typ — Motortyp — Steigung — Hub — Passende Steuerung — Kabellänge — Optionen

I: Inkremental 42P: Schrittmotor 10: 10 mm 50: 50 mm P1: PCON N : Kein Kabel B: Bremse
 A: Absolut 42□ Größe 5: 5 mm ? 300: 300 mm PSEL S : 1 m FT: Montagefuß
 M : 3 m NM: Umgekehrte Referenzposition
 X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkabel

* 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.



PUNKT
Auswahlpunkte

- 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. Für das von der Achse ohne externe Führung unterstützte Gewicht siehe S. 413 (Technische Referenz).

Modellspezifikation

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RGD4C-I-42P-10-①-P1-②-③	10	~25	~3.5	150	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RGD4C-I-42P-5-①-P1-②-③	5	~40	~11	284	
RCP2-RGD4C-I-42P-2.5-①-P1-②-③	2.5	40	~18	358	

■ **Hub und maximale Geschwindigkeit**

Hub / Steigung	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
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
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø22mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,5°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

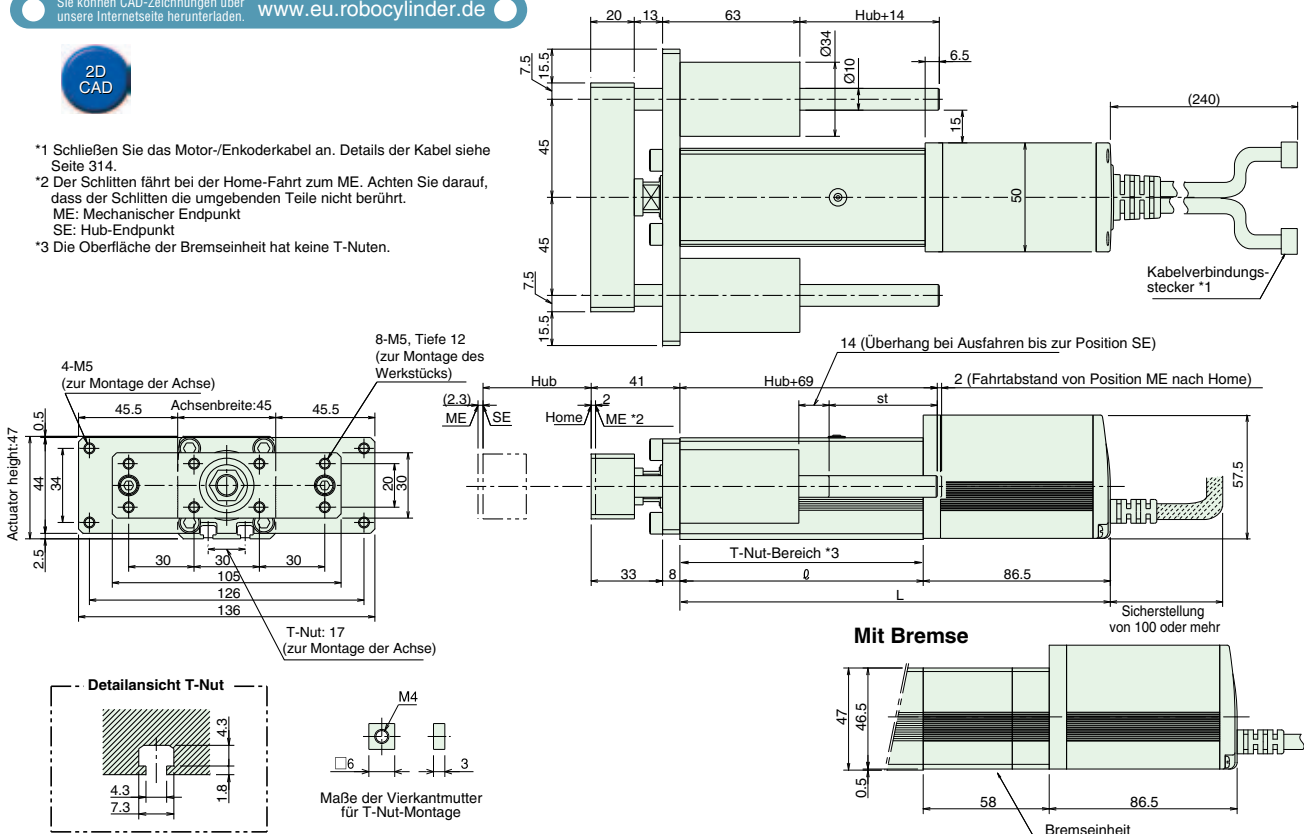
Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greiferrotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützt Typ
Steuerungen
25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm
Schrittmotor
20w
30w
60w
100w
150w

Abmessungen

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



- *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.



Mit Bremse

* 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
∅	112.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5
L	199	249	299	349	399	449
Gewicht (kg)	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7

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-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			

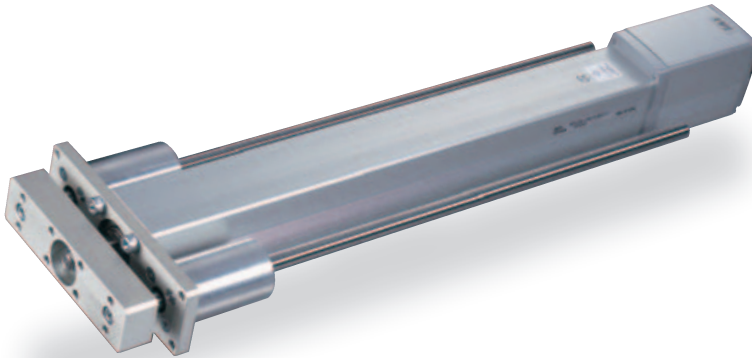
RCP2-RGD6C

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

■ **Modellspezifikationen** **RCP2-RGD6C** **I** **56P** **P1**

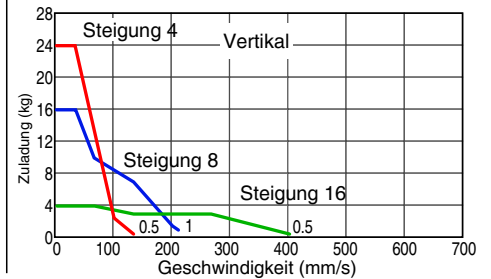
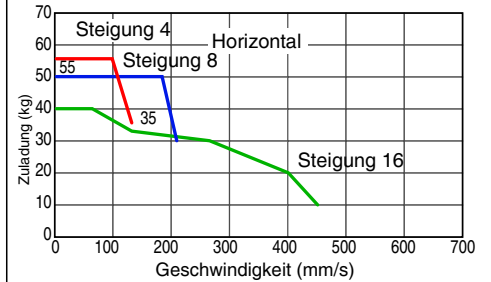
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
I: Inkremental	56P: Schrittmotor	16: 16 mm	50: 50 mm	P1: PCON	N : Kein Kabel	B: Bremse	FT: Montagefuß	NM: Umgekehrte Referenzposition
A: Absolut	56□ Größe	8: 8 mm	4: 4 mm	PSEL	P : 1 m	S : 3 m	M : 5 m	X□□ : Spezifizierte Länge
			300: 300 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)					R□□ : Roboterkaibel

* 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.
- 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. Für das von der Achse ohne externe Führung unterstützte Gewicht siehe S. 413 (Technische Referenz).

■ **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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RGD6C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~40	~5	240	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RGD6C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~50	~17.5	470	
RCP2-RGD6C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~55	~26	800	

■ **Hub und maximale Geschwindigkeit**

Hub / Steigung	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
5	450 < 400 >
2.5	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
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

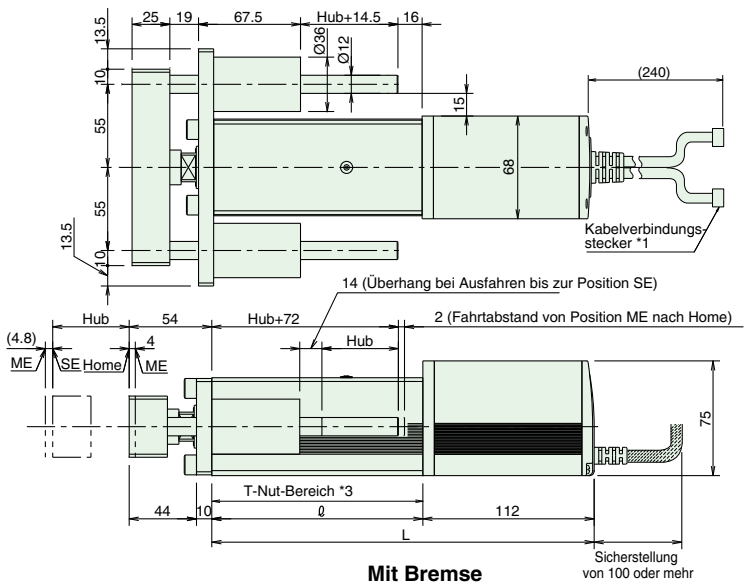
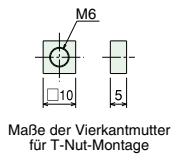
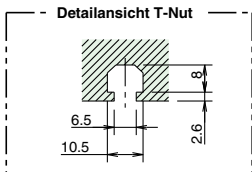
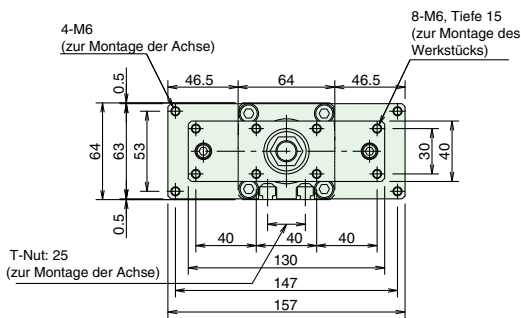
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø22mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

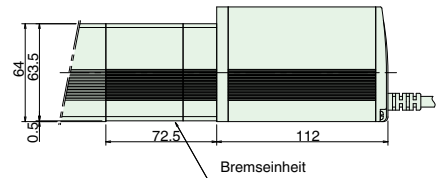
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de



- *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.



Mit Bremse



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

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
Gewicht (kg)	4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3

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-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			

- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm/Fach-Typ
- Gleiter Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergesühter 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