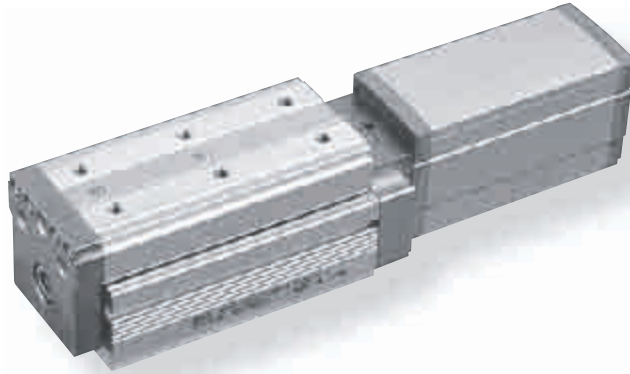


RCP3-TA5C

RoboCylinder, Tischschlitten-Ausführung, Achsbreite 55 mm, Schrittmotor, Kupplungsspezifikation

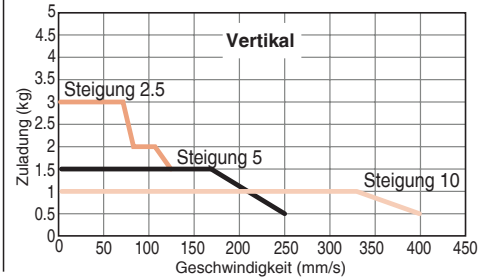
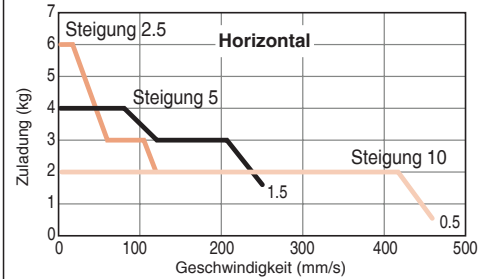
■ Modell-spezifikationen	RCP3 – TA5C	I	35P			P1		
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motor-Typ	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental	35P: Schrittmotor 35□ Größe	10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	25: 25 mm bis 100: 100 mm (Angabe in 25 mm-Schritten)	P1: PCON PSEL	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□: Spezifizierte Länge	B: Mit Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 6.



■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP3-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie die Diagramme unten zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



- (1) Die RCP3-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie die Korrelations-Diagramme rechts zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (2) Die maximale Geschwindigkeit ist für horizontale und vertikale Anwendungen unterschiedlich.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2.5 ist und die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Haltekraft (N)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP3-TA5C-I-35P-10-①-P1-②-③	10	~2	~1	34	25- 100 (Angabe in 25-mm Schritten)
RCP3-TA5C-I-35P-5-①-P1-②-③	5	~4	~1.5	68	
RCP3-TA5C-I-35P-2.5-①-P1-②-③	2.5	~6	~3	136	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	25- 100 (In 25 mm-Schritten)
10	465 <400>*
5	250
2.5	125

* Werte in < > für vertikale Anwendung (Einheit: mm/s)

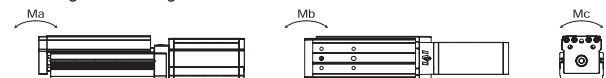
Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standard (Roboter-kabel)	P (1 m)
	S (3 m)
	M (5 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)
	X16 (16 m) - X20 (20m)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.05 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 6.57 Nm, Mb: 9.32 Nm, Mc: 14.32 Nm
Zulässige Auskrägung	-
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)
Lebensdauer	5.000 km

Richtung des zulässigen Lastmoments



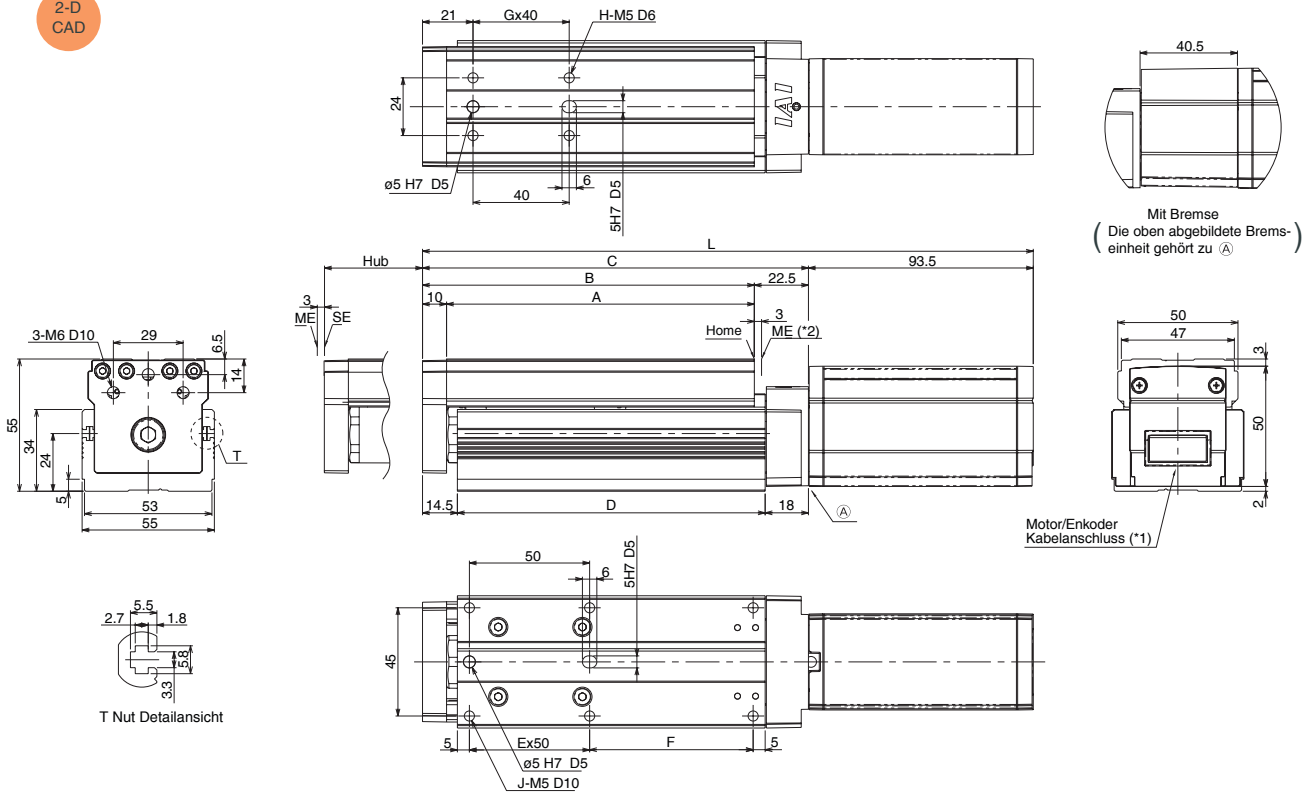
Optionen

Option	Code
Mit Bremse	B
Umgekehrte Referenzposition	NM

Abmessungen

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

2-D CAD



Mit Bremse (Die oben abgebildete Brems-einheit gehört zu (A))

Motor/Encoder Kabelanschluss (*1)

Abmessungen und Gewicht pro Hub

	Hub	25	50	75	100
L	Ohne Bremse	229	254	279	304
	Mit Bremse	269.5	294.5	319.5	344.5
A		103	128	153	178
B		113	138	163	188
C		135.5	160.5	185.5	210.5
D		103	128	153	178
E		1	1	2	2
F		43	68	43	68
G		1	1	2	2
H		4	4	6	6
J		6	6	8	8
Gewicht (kg)		1.2	1.4	1.5	1.7

- (*1) Das Motor/Encoder-Kabel ist ein gemischtadriges Kabel (siehe S. 46)
- (*2) Der Schlitzen fährt bei Rückkehr zur Home-Position zum Punkt ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitzen die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

Steuerung

Passende Steuerungen

Die RCP3-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

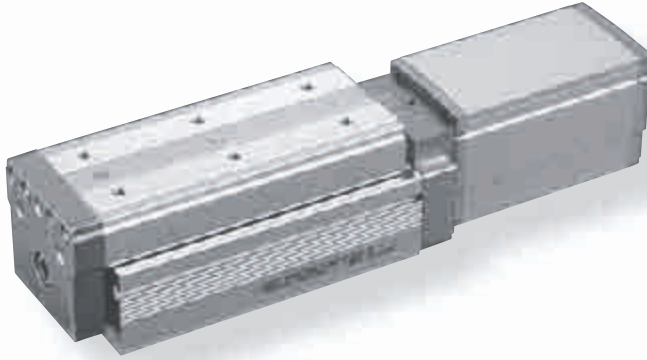
Steuerung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-35PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512	DC24 V	2 A max.	41
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie 2 erfüllt		PCON-CG-35PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-35PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder	3			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-35PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, unterstützt einen differentiellen Leitungstreiber	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-35PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, unterstützt einen offenen Kollektor				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-35PI-N-0-0	Speziell für serielle Kommunikation	64			
Netzwerkmodul-Typ		RPCON-35P	Speziell für Feldbus-Netzwerke	768			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-35PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500			

RCP3-TA6C

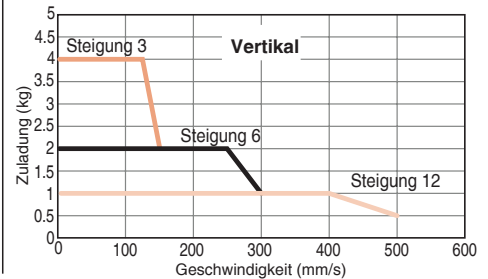
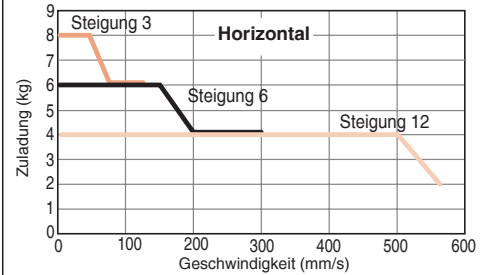
RoboCylinder, Tischschlitten-Ausführung, Achsbreite 65 mm, Schrittmotor, Kupplungsspezifikation

■ Modell-spezifikationen	RCP3 – TA6C – I – 42P – [] – [] – P1 – [] – []
	Baureihe – Typ – Encoder-Typ – Motortyp – Steigung – Hub – Passende Steuerung – Kabellänge – Optionen
	I: Inkremental 42P: Schrittmotor 42□ Größe
	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm
	25: 25 mm bis 150: 150 mm (Angabe in 25 mm-Schritten)
	P1: PCON PSEL
	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge
	B: Mit Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 6.



■ **Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung**
Bei der RCP3-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie die Diagramme unten zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



- (1) Die RCP3-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie die Korrelations-Diagramme rechts zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (2) Die maximale Geschwindigkeit ist für horizontale und vertikale Anwendungen unterschiedlich.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist und die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Haltekraft (N)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP3-TA6C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~4	~1	47	25- 150 (Angabe in 25-mm Schritten)
RCP3-TA6C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~6	~2	95	
RCP3-TA6C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	~8	~4	189	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	25- 150 (In 25 mm-Schritten)
12	560 (<500)*
6	300
3	150

* Werte in (<) für vertikale Anwendung (Einheit: mm/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standard (Roboter-kabel)	P (1 m)
	S (3 m)
	M (5 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)
	X16 (16 m) - X20 (20m)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.05 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 7.26 Nm, Mb: 10.3 Nm, Mc: 18.25 Nm
Zulässige Auskrägung	Bis zu 120 mm
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)
Lebensdauer	5.000 km

Richtung des zulässigen Lastmoments



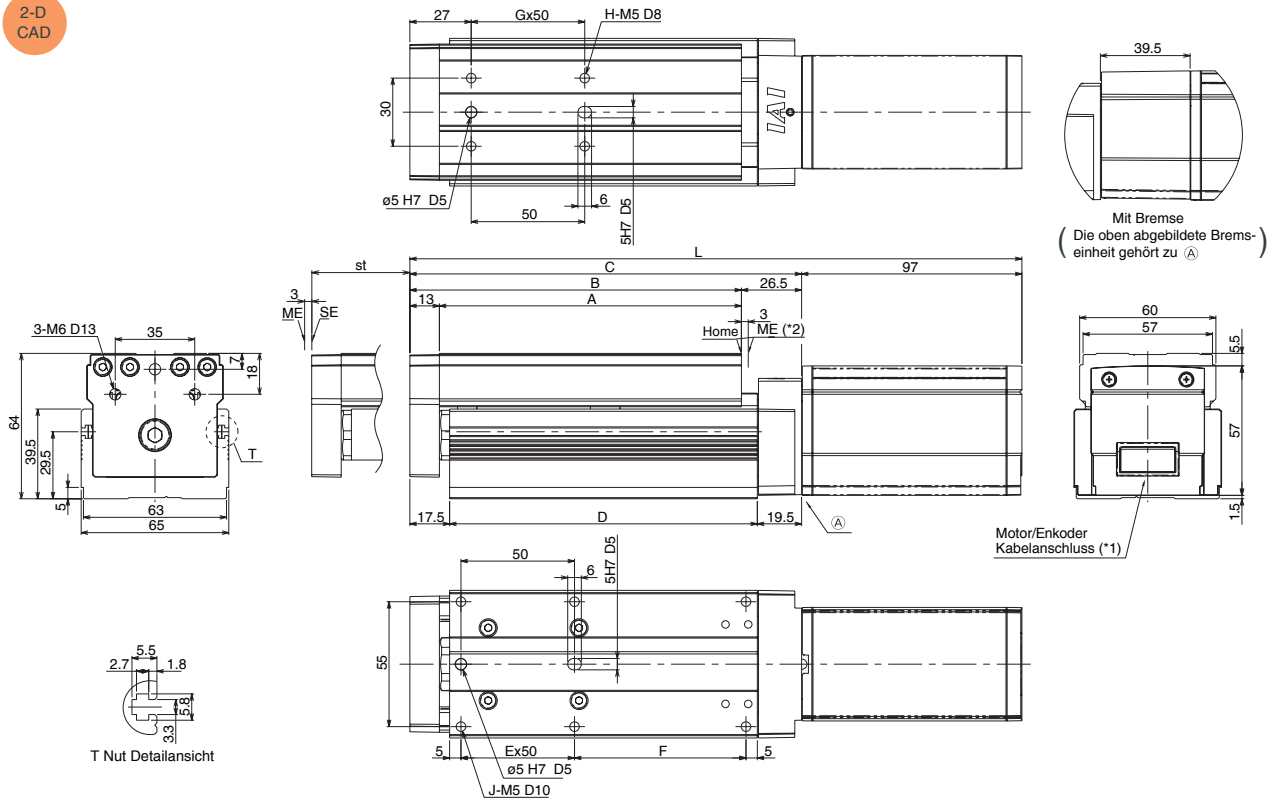
Optionen

Option	Code
Mit Bremse	B
Umgekehrte Referenzposition	NM

Abmessungen

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

2-D
CAD



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub		25	50	75	100	125	150
L	Ohne Bremse	244.5	269.5	294.5	319.5	344.5	369.5
	Mit Bremse	284	309	334	359	384	409
A		108	133	158	183	208	233
B		121	146	171	196	221	246
C		147.5	172.5	197.5	222.5	247.5	272.5
D		110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5
E		1	1	2	2	3	3
F		50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G		1	1	2	2	3	3
H		4	4	6	6	8	8
J		6	6	8	8	10	10
Gewicht (kg)		1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.8

- (*1) Das Motor/Enkoder-Kabel ist ein gemischtadriges Kabel (siehe S. 46)
- (*2) Der Schlitten fährt bei Rückkehr zur Home-Position zum Punkt ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

Steuerung

Passende Steuerungen

Die RCP3-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

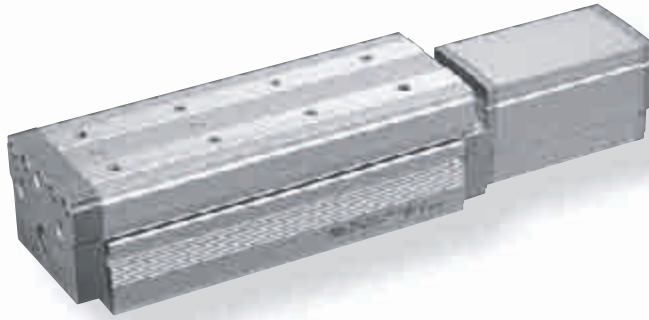
Steuerung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512	DC24 V	2 A max.	41
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie 2 erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder	3			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Linearantrieb)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, unterstützt einen differentiellen Linienantrieb	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, unterstützt einen offenen Kollektor				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-N-O-0	Speziell für serielle Kommunikation	64			
Netzwerkmodul-Typ		RPCON-42P	Speziell für Feldbus-Netzwerke	768			
Programmierungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500			

RCP3-TA7C

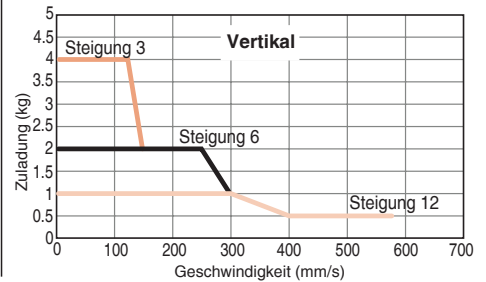
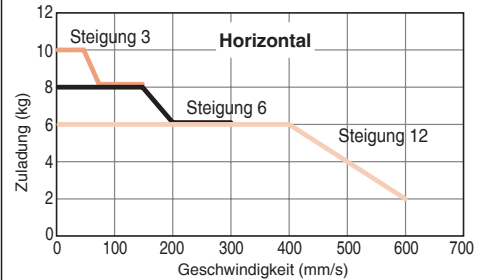
RoboCylinder, Tischschlitten-Ausführung, Achsbreite 75 mm, Schrittmotor, Kupplungsspezifikation

■ Modell-spezifikationen	RCP3 – TA7C	I	42P			P1		
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motor Typ	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental	42P: Schrittmotor 42□ Größe	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	25: 25 mm bis 200: 200 mm (Angabe in 25 mm-Schritten)	P1: PCON PSEL	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□: Spezifizierte Länge	B: Mit Bremse NM: Umgekehrte Referenzposition

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 6.



■ **Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung**
Bei der RCP3-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie die Diagramme unten zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



- (1) Die RCP3-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie die Korrelations-Diagramme rechts zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (2) Die maximale Geschwindigkeit ist für horizontale und vertikale Anwendungen unterschiedlich.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist und die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Haltekraft (N)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP3-TA7C-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~6	~1	47	25- 200 (Angabe in 25-mm Schritten)
RCP3-TA7C-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~8	~2	95	
RCP3-TA7C-I-42P-3-①-P1-②-③	3	~10	~4	189	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub (mm)	25- 200 (In 25 mm-Schritten)
12	600	600 <580>*
6	300	300
3	150	150

* Werte in < > für vertikale Anwendung (Einheit: mm/s)

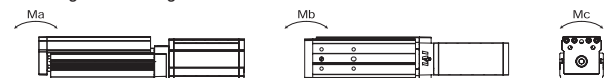
Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standard (Roboter-kabel)	P (1 m)
	S (3 m)
	M (5 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)
	X16 (16 m) - X20 (20m)

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.05 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 9.91 Nm, Mb: 14.13 Nm, Mc: 28.65 Nm
Zulässige Auskrägung	-
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)
Lebensdauer	5.000 km

Richtung des zulässigen Lastmoments



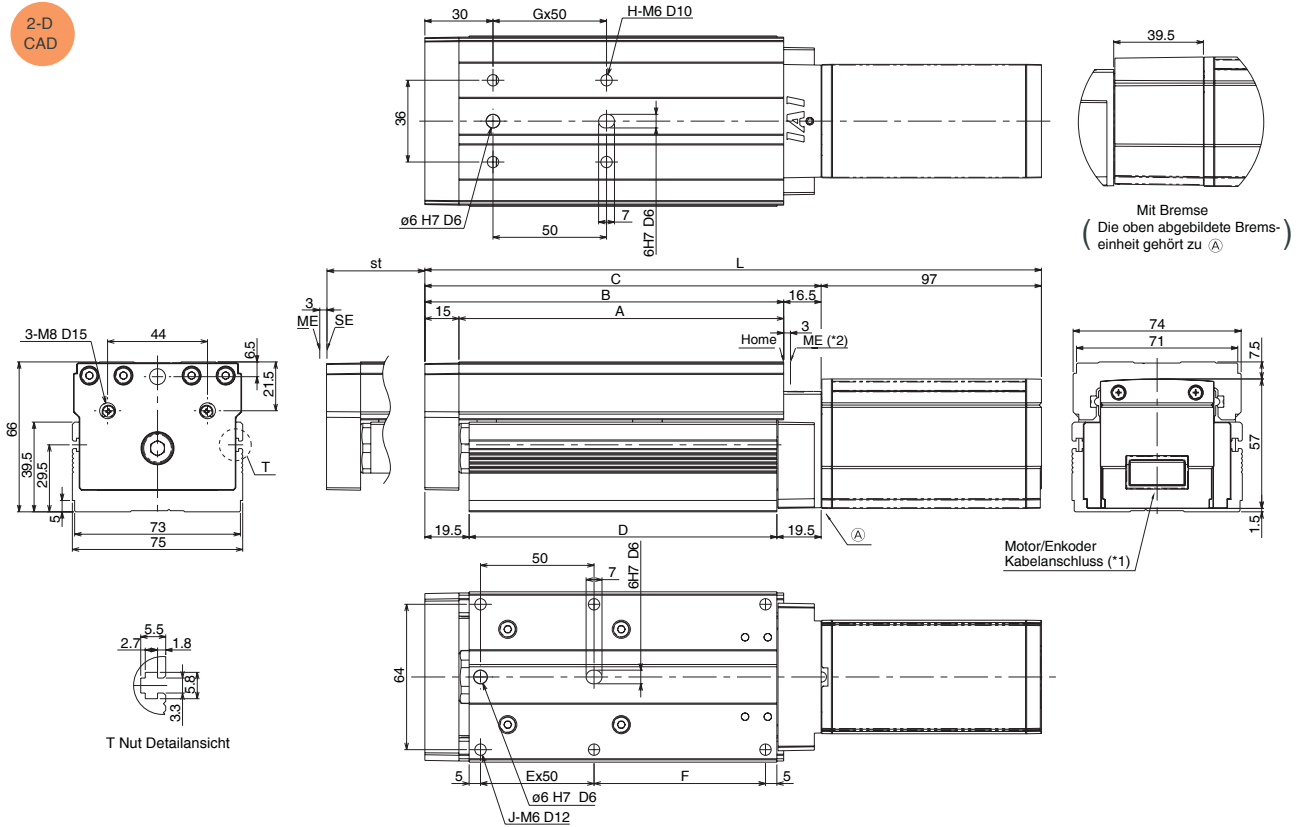
Optionen

Option	Code
Mit Bremse	B
Umgekehrte Referenzposition	NM

Abmessungen

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

2-D CAD



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	L	Hub							
		25	50	75	100	125	150	175	200
Ohne Bremse		246.5	271.5	296.5	321.5	346.5	371.5	396.5	421.5
	Mit Bremse	286	311	336	361	386	411	436	461
A		118	143	168	193	218	243	268	293
B		133	158	183	208	233	258	283	308
C		149.5	174.5	199.5	224.5	249.5	274.5	299.5	324.5
D		110.5	135.5	160.5	185.5	210.5	235.5	260.5	285.5
E		1	1	2	2	3	3	4	4
F		50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5	50.5	75.5
G		1	1	2	2	3	3	4	4
H		4	4	6	6	8	8	10	10
J		6	6	8	8	10	10	12	12
Gewicht (kg)		2.1	2.3	2.5	2.8	3	3.2	3.4	3.6

- (*1) Das Motor/Enkoder-Kabel ist ein gemischtadriges Kabel (siehe S. 46)
- (*2) Der Schlitten fährt bei Rückkehr zur Home-Position zum Punkt ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

Steuerung

Passende Steuerungen

Die RCP3-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512	DC24 V	2 A max.	41
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie 2 erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder	3			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Linearantrieb)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, unterstützt einen differentiellen Linienantrieb	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, unterstützt einen offenen Kollektor				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-N-0-0	Speziell für serielle Kommunikation	64			
Netzwerkmodul-Typ		RPCON-42P	Speziell für Feldbus-Netzwerke	768			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500			