



24 VDC Servomotor

RCA

mit zugehörigen Steuerungen
ACON und ASEL

RCA Serie	Motor mit Kupplung	Aluminium-Rahmen	Breite 40mm	RCA-SA4C	49		
			Breite 52mm	RCA-SA5C	51		
			Breite 58mm	RCA-SA6C	53		
	Einbaumotor (direkt gekoppelt)	Aluminium-Rahmen	Breite 40mm	RCA-SA4D	55		
			Breite 52mm	RCA-SA5D	57		
			Breite 58mm	RCA-SA6D	59		
		Stahlrahmen	Breite 40mm	RCA-SS4D	61		
			Breite 52mm	RCA-SS5D	63		
			Breite 58mm	RCA-SS6D	65		
	Schlitten	Abgewinkelter Motor	Aluminium-Rahmen	Breite 40mm	RCA-SA4R	67	
Breite 52mm				RCA-SA5R	69		
Breite 58mm				RCA-SA6R	71		
RCA Serie	Standard	Motor mit Kupplung	ø 32mm	RCA-RA3C	125		
			ø 37mm	RCA-RA4C	127		
			ø 32mm	RCA-RA3D	129		
		Einbaumotor (direkt gekoppelt)	ø 37mm	RCA-RA4D	131		
			Abgewinkelter Motor	ø 32mm	RCA-RA3R	133	
				ø 37mm	RCA-RA4R	135	
	Einzelführung	Motor mit Kupplung		ø 32mm	RCA-RGS3C	137	
			ø 37mm	RCA-RGS4C	139		
			ø 32mm	RCA-RGS3D	141		
		Einbaumotor (direkt gekoppelt)	ø 37mm	RCA-RGS4D	143		
Schubstange			Doppelführung	Motor mit Kupplung	ø 32mm	RCA-RGD3C	145
					ø 37mm	RCA-RGD4C	147
	ø 32mm	RCA-RGD3D			149		
	Einbaumotor (direkt gekoppelt)	ø 37mm	RCA-RGD4D	151			
		Arm-Typ		Breite 40mm	RCA-A4R	189	
				Breite 52mm	RCA-A5R	191	
Breite 58mm	RCA-A6R			193			
Arm							
RCACR Serie	Motor mit Kupplung	Aluminium-Rahmen	Breite 40mm	RCACR-SA4C	243		
			Breite 52mm	RCACR-SA5C	245		
			Breite 58mm	RCACR-SA6C	247		
	Feinraum- geeignet	Einbaumotor (direkt gekoppelt)	Aluminium-Rahmen	Breite 52mm	RCACR-SA5D	249	
				Breite 58mm	RCACR-SA6D	251	
RCAW Serie	Schubstangen-Typ	Motor mit Kupplung	Breite 32mm	RCAW-RA3C	279		
		Einbaumotor (direkt gekoppelt)	Breite 32mm	RCAW-RA3D			
		Abgewinkelter Motor	Breite 32mm	RCAW-RA3R			
	Schubstangen-Typ	Motor mit Kupplung	Breite 37mm	RCAW-RA4C	281		
		Einbaumotor (direkt gekoppelt)	Breite 37mm	RCAW-RA4D			
		Abgewinkelter Motor	Breite 37mm	RCAW-RA4R			
Staub-Wasser- geschützt							

Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm/Flach-Typ
Greifertyp
Einbaum-Typ
Wasser-geschützter Typ
Steuereinheiten

40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm

Servo-Motor
20w
30w
60w
100w
150w



19(20) 103(104) 187(188)
229(230) 269(270)

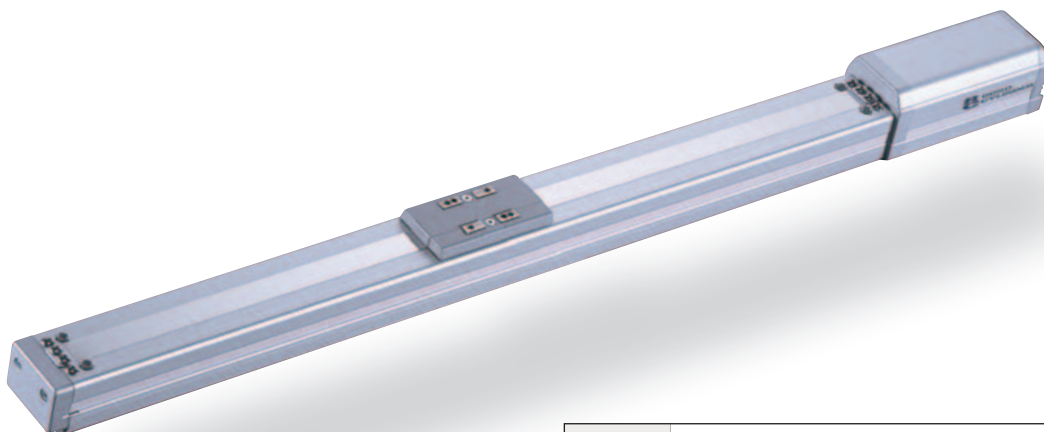
RCA mit 24 VDC Servomotor

RCA-SA4C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 24-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen									
RCA	SA4C		20				A1		
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motor-Typ	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W	10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	400: 400 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)			A1: ACON ASEL	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboter-Kabel	B: Bremse FT: Montagefuß HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation SS: Schlitten-Abstandshalter	

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) 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.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-SA4C-①-20-10-②-A1-③-④	20	10	4	1	19.6
RCA-SA4C-①-20-5-②-A1-③-④		5	6	2.5	39.2
RCA-SA4C-①-20-2.5-②-A1-③-④		2.5	8	4.5	78.4

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 400 (Angabe in 50 mm-Schritten)
10	665
5	330
2.5	165

(Einheit: mm/s)

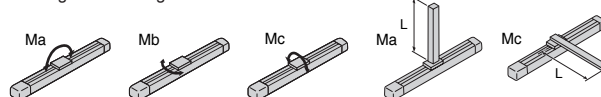
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	383
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388
Schlittenabstandshalter	SS	388

Allgemeine Spezifikationen

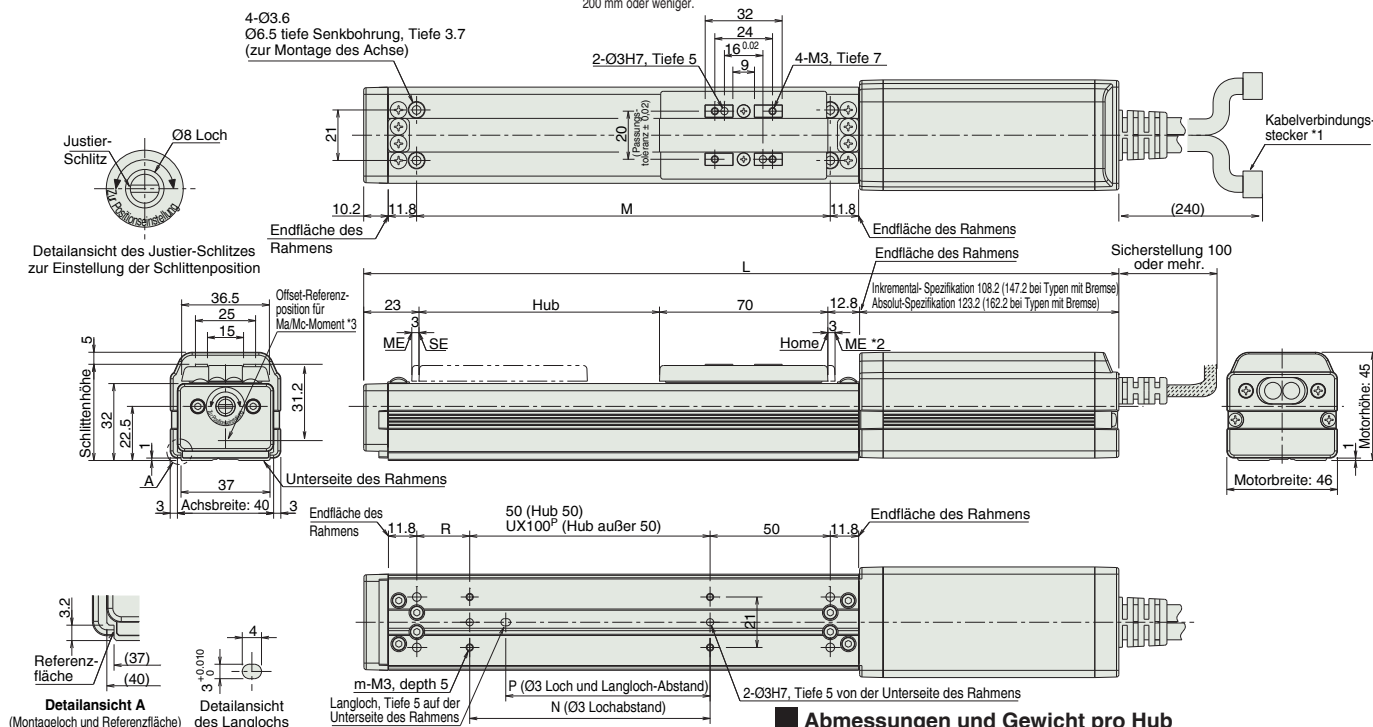
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7N • m Mb: 3.9N • m MC: 6.8N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments



Abmessungen

- *1 Schließen Sie das Motor-/Encoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
*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 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments
*4 Wenn die Achse nur an den dafür vorgesehenen Montagelöchern an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwinden, was abnormale Schlittenbewegungen verursacht oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub		50	100	150	200	250	300	350	400	
L	Inkremental	Ohne Bremse	264	314	364	414	464	514	564	614
		Mit Bremse	303	353	403	453	503	553	603	653
	Absolut	Ohne Bremse	279	329	379	429	479	529	579	629
		Mit Bremse	318	368	418	468	518	568	618	668
M		122	172	222	272	322	372	422	472	
N		50	100	100	200	200	300	300	400	
P		35	85	85	185	185	285	285	385	
R		22	22	72	22	72	22	72	22	
U		–	1	1	2	2	3	3	4	
m		4	4	4	6	6	8	8	10	
Gewicht (kg)		0.7	0.8	0.9	1	1.1	1.2	1.3	1.4	

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCA-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		ACON-C-20I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20 ① -NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 345

* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.
* ① bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

RCA-SA5C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen	RCA	SA5C	☐	20	☐	☐	A1	☐	☐
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
			I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50: 50 mm ?	A1: ACON ASEL	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboter-Kabel	B: Bremse FT: Montagefuß HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) 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.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-SA5C-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	4	1	16.7
RCA-SA5C-①-20-6-②-A1-③-④		6	6	2	33.3
RCA-SA5C-①-20-3-②-A1-③-④		3	12	4	65.7

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(Einheit: mm/s)

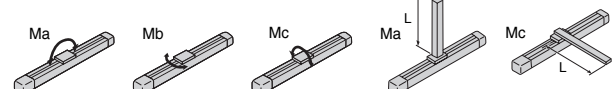
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	383
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

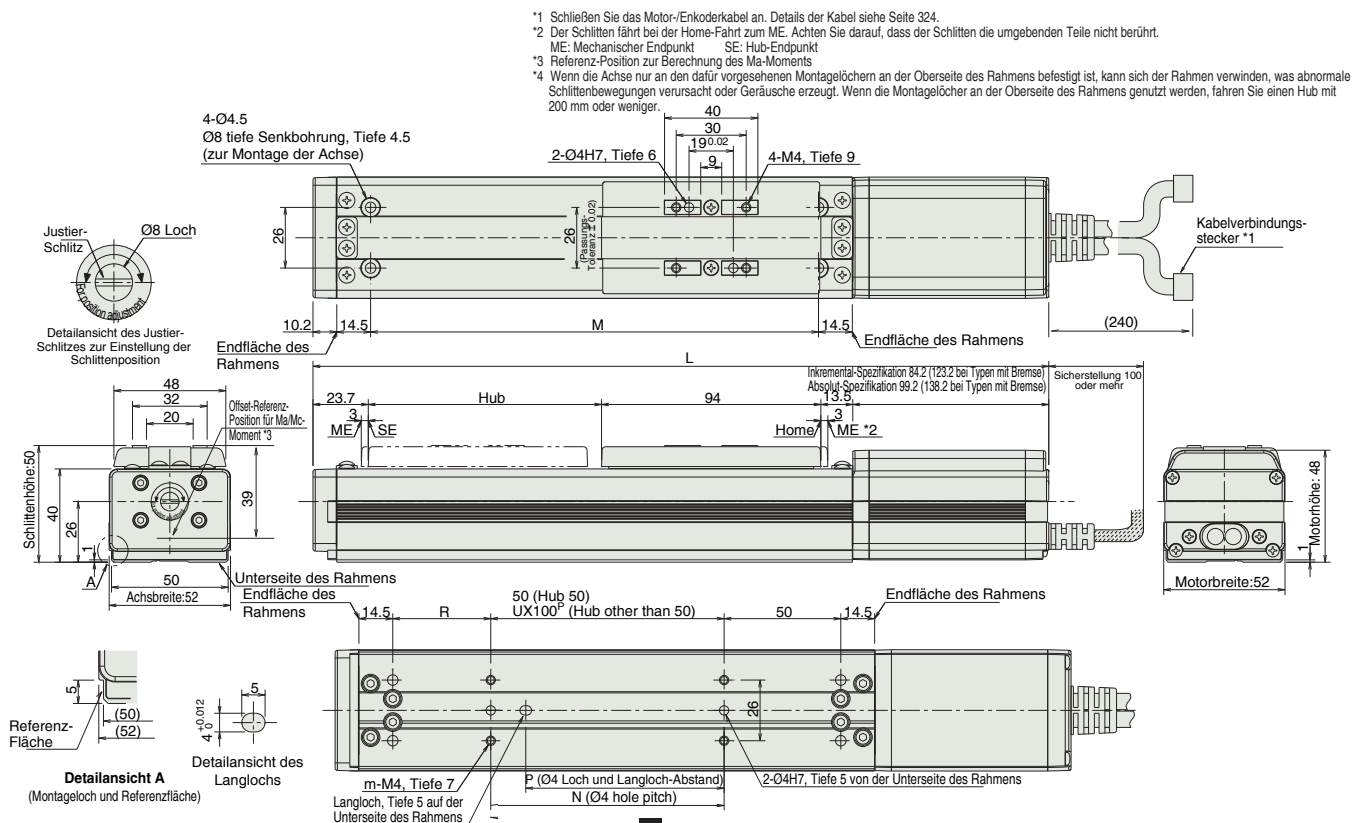
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7N • m Mb: 3.9N • m MC: 6.8N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments



Abmessungen



Abmessungen und Gewicht pro Hub

		Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	Inkremental	Ohne Bremse	265.4	315.4	365.4	415.4	465.4	515.4	565.4	615.4	665.4	715.4
		Mit Bremse	304.4	354.4	404.4	454.4	504.4	554.4	604.4	654.4	704.4	754.4
	Absolute	Ohne Bremse	280.4	330.4	380.4	430.4	480.4	530.4	580.4	630.4	680.4	730.4
		Mit Bremse	319.4	369.4	419.4	469.4	519.4	569.4	619.4	669.4	719.4	769.4
M			142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N			50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P			35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R			92	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U			-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m			4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
Gewicht (kg)			1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCA-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		ACON-C-20I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20 ① -NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 345

* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.
* ① bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

RCA-SA6C

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, 24-V Servomotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen	RCA	SA6C		30				A1		
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
			I: Inkremental A: Absolut	30: Servomotor 30 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50: 50 mm ?	A1: ACON ASEL	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboter-Kabel	B: Bremse FT: Montagefuß HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation	

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) 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.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-SA6C-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4	1.5	24.2
RCA-SA6C-①-30-6-②-A1-③-④		6	6	3	
RCA-SA6C-①-30-3-②-A1-③-④		3	12	6	

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
10	800	760	640	540
5	400	380	320	270
2.5	200	190	160	135

(Einheit: mm/s)

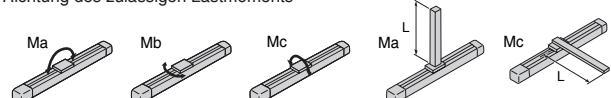
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	383
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

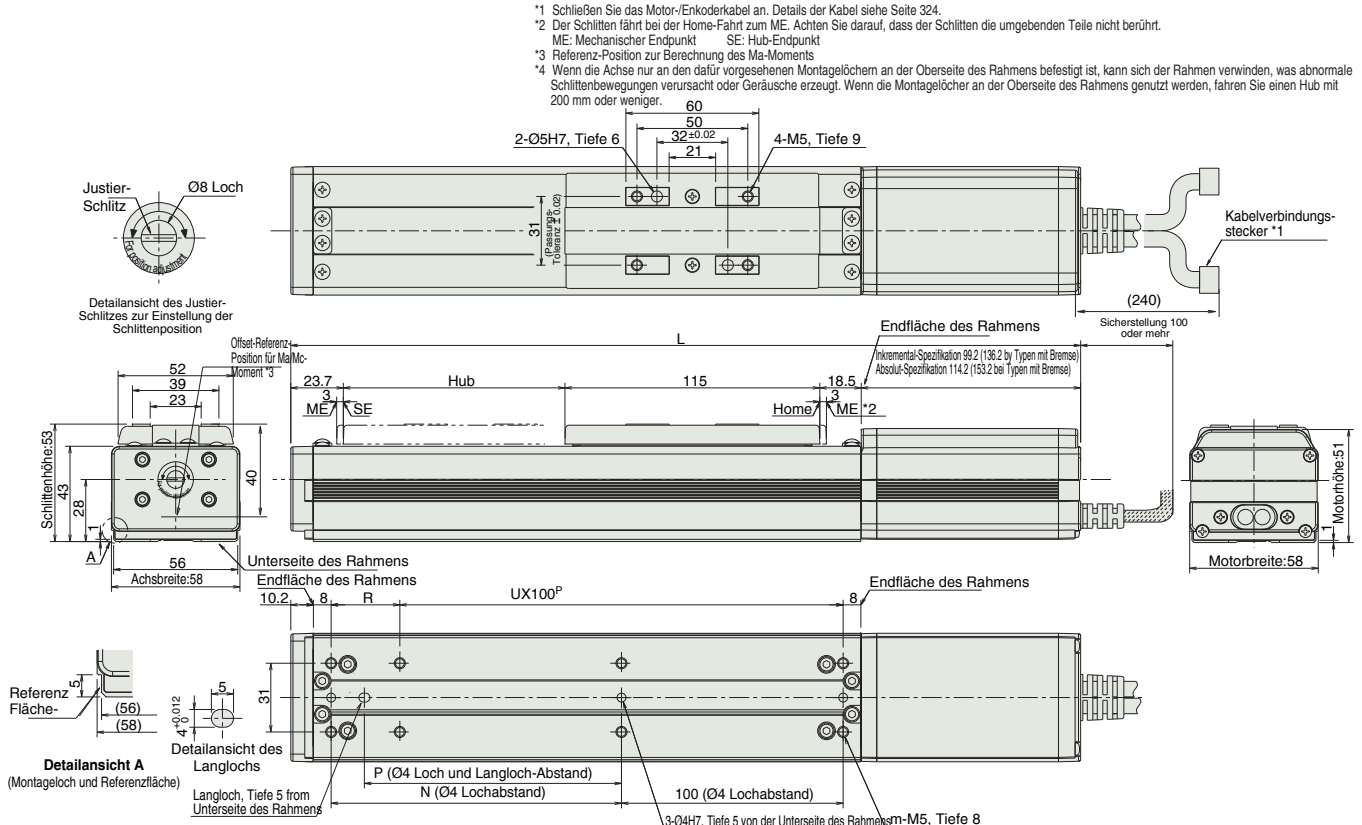
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9N • m Mb: 12.7N • m MC: 18.6N • m
Zulässige Auskrantung	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



Abmessungen



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
L	Inkremental	Ohne Bremse	306.4	356.4	406.4	456.4	506.4	556.4	606.4	656.4	706.4	756.4	806.4	856.4
		Mit Bremse	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	645.4	695.4	745.4	795.4	845.4	895.4
	Absolut	Ohne Bremse	321.4	371.4	421.4	471.4	521.4	571.4	621.4	671.4	721.4	771.4	821.4	871.4
		Mit Bremse	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	660.4	710.4	760.4	810.4	860.4	910.4
N		81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631	
P		66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616	
R		81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	
U		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
m		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Gewicht (kg)		1.4	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCA-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		ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-30I-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-30 ① -NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 345

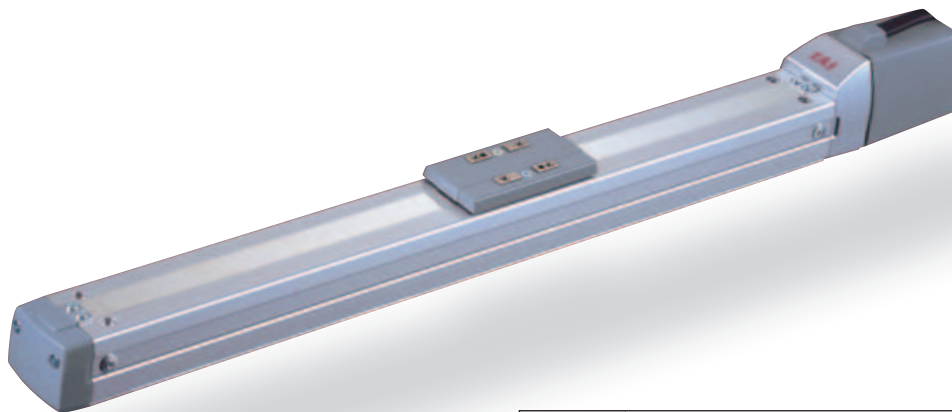
* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.
 * ① bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

RCA-SA4D

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 24-V Servomotor, Kupplungsloser-Einbaumotor

■ Modellspezifikationen									
RCA	SA4D		20				A1		
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W	10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm		300: 300 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)		A1: ACON ASEL	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkanal	BE: Brems Kabelausgang Ende BL: Brems Kabelausgang links BR: Brems Kabelausgang rechts FT: Montagefuß NM: Umgekehrte Referenzposition	

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) 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.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-SA4D-①-20-10-②-A1-③-④	20	10	4	1	19.6
RCA-SA4D-①-20-5-②-A1-③-④		5	6	2.5	39.2
RCA-SA4D-①-20-2.5-②-A1-③-④		2.5	8	4.5	78.4

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
10	665
5	330
2.5	165

(Einheit: mm/s)

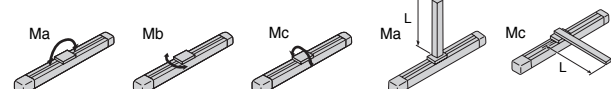
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Montagefuß	FT	383
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

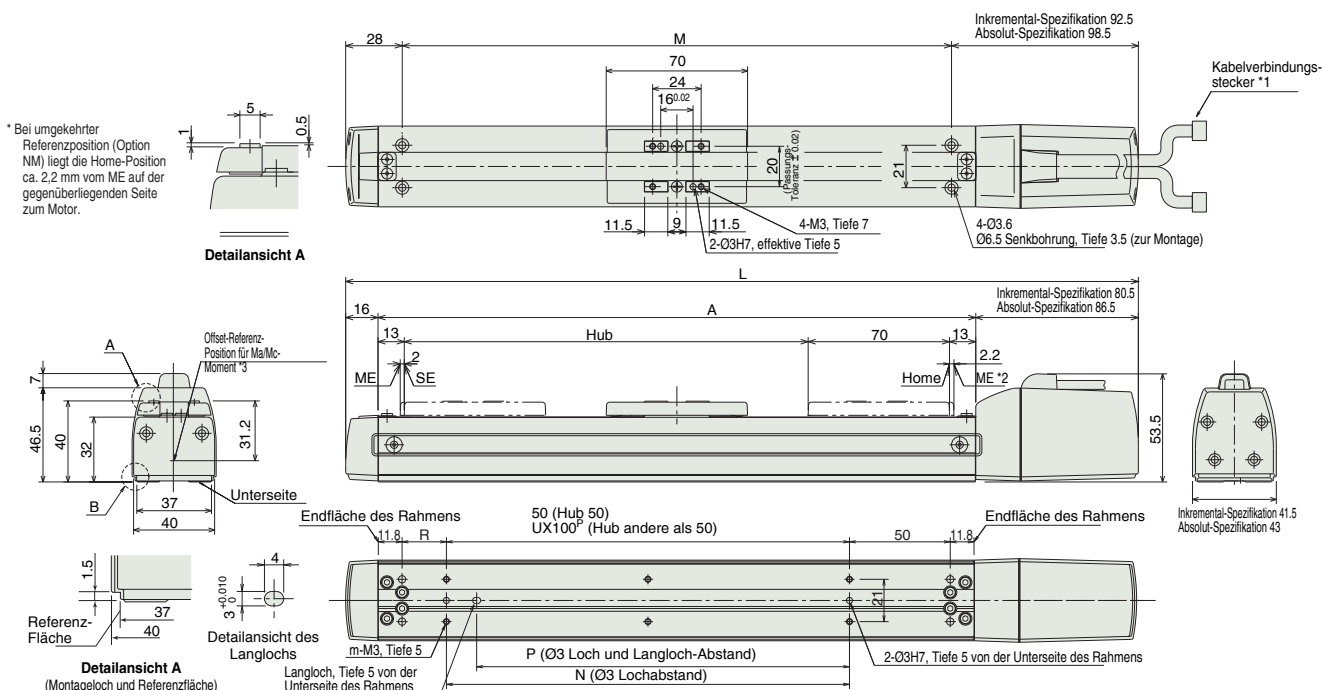
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7N • m Mb: 3.9N • m MC: 6.8N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

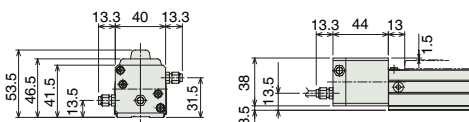
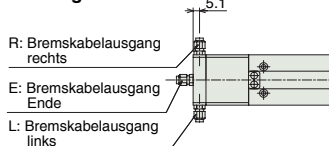
Richtung des zulässigen Lastmoments



Abmessungen



Abmessungen der Bremse



- *1 Schließen Sie das Motor-/Endkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
*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 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments
*4 Wenn die Achse nur an den dafür vorgesehenen Montagelöchern an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwinden, was abnormale Schlittenbewegungen verursacht oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

L	Hub	50	100	150	200	250	300
	Inkremental	242.5	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5
L	Hub	50	100	150	200	250	300
	Absolut	248.5	298.5	348.5	398.5	448.5	498.5
L	Hub	50	100	150	200	250	300
	A	146	196	246	296	346	396
L	Hub	50	100	150	200	250	300
	M	122	172	222	272	322	372
L	Hub	50	100	150	200	250	300
	N	50	100	100	200	200	300
L	Hub	50	100	150	200	250	300
	P	35	85	85	185	185	285
L	Hub	50	100	150	200	250	300
	R	22	22	72	22	72	22
L	Hub	50	100	150	200	250	300
	U	-	1	1	2	2	3
L	Hub	50	100	150	200	250	300
	m	4	4	4	6	6	8
L	Hub	50	100	150	200	250	300
	Gewicht(kg)	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCA-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		ACON-C-20I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmierungstyp		ASEL-C-1-20I①-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 345

* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.
* ① bezeichnet den Endkoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

RCA-SA5D

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, Kupplungsloser Einbaumotor

■ Modellspezifikationen	RCA	SA5D		20				A1		
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
			I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50: 50 mm ?	A1: ACON ASEL	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkaabel	BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts FT: Montagefuß NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation	

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) 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.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Hub (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-SA5D-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	4	1	16.7
RCA-SA5D-①-20-6-②-A1-③-④		6	8	2	33.3
RCA-SA5D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12	4	65.7

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(Einheit: mm/s)

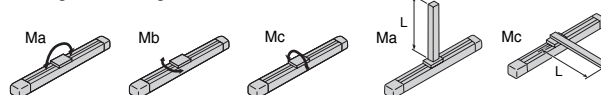
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Montagefuß	FT	383
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 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



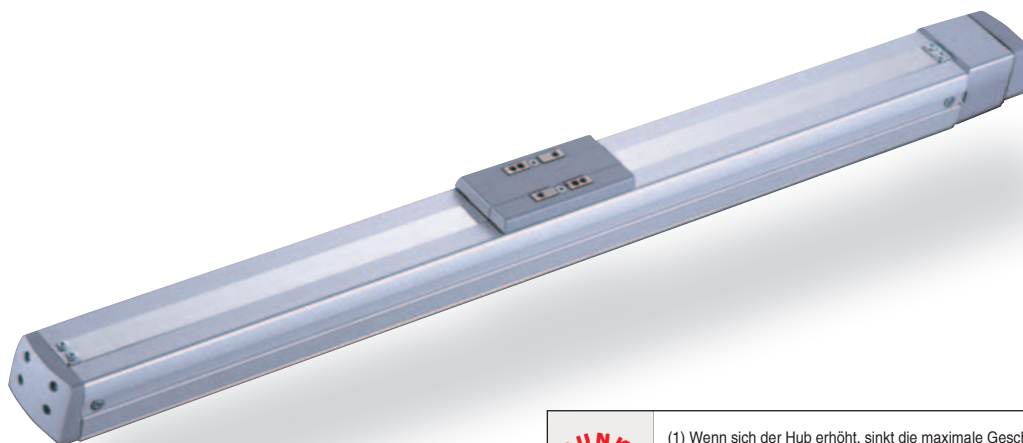
Zulässige Auskrägung

RCA-SA6D

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, kupplungsloser Einbaumotor

■ Modellspezifikationen	RCA	SA6D		30			A1		
Baureihe	Typ	— Enkoder-Typ —	Motortyp	Steigung	Hub	— Passende Steuerung —	Kabellänge	— Optionen	
I: Inkremental A: Absolut	30: Servomotor 30 W		12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50: 50 mm ? 600: 600 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	A1 : ACON ASEL	N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-kabel	BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts FT: Montagefuß NM: Umgekehrte Referenzposition		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) 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.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Hub (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-SA6D-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	6	1.5	24.2
RCA-SA6D-①-30-6-②-A1-③-④		6	12	3	48.4
RCA-SA6D-①-30-3-②-A1-③-④		3	18	6	96.8

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 450 (Set in 50-mm steps)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(Einheit: mm/s)

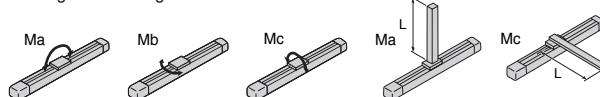
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Montagefuß	FT	383
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9 N • m Mb: 12.7 N • m MC: 18.6 N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 220 mm oder weniger, Mb/Mc: 220 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

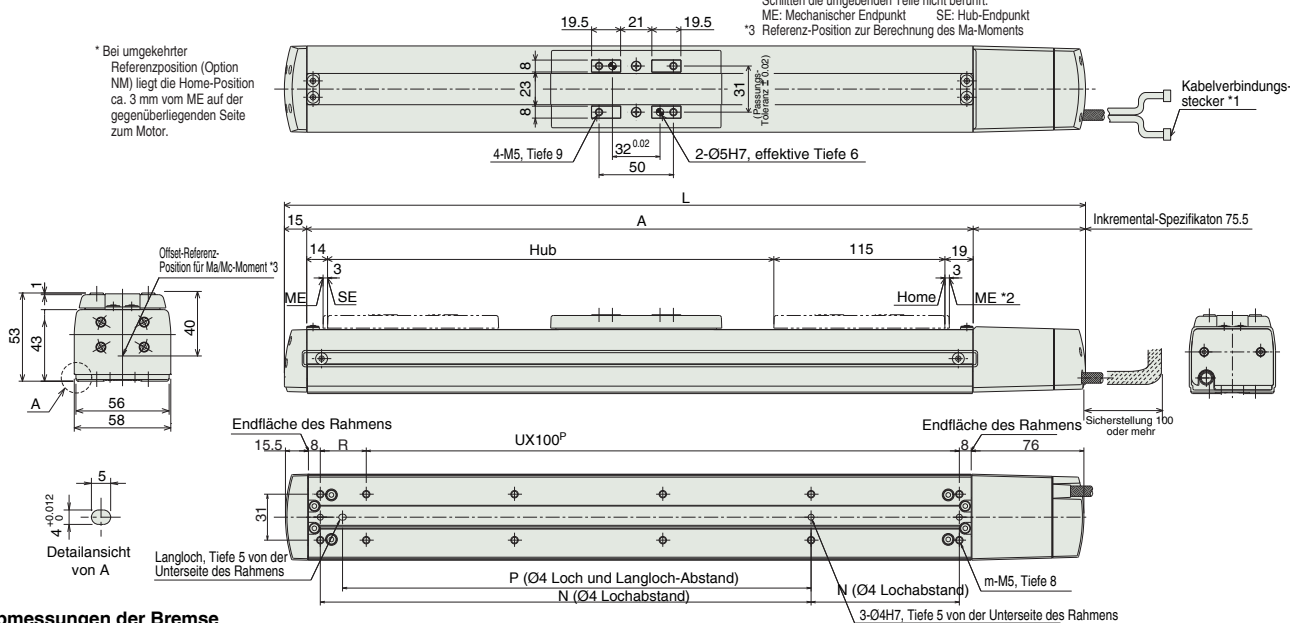
Richtung des zulässigen Lastmoments



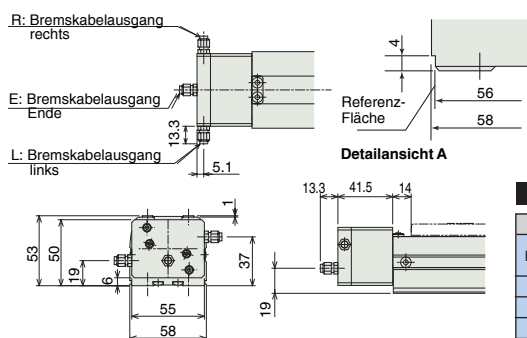
Abmessungen

* Bei umgekehrter Referenzposition (Option NM) liegt die Home-Position ca. 3 mm vom ME auf der gegenüberliegenden Seite zum Motor.

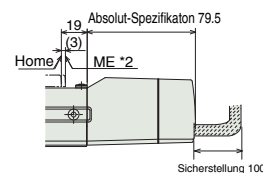
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
 *2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
 ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt
 *3 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments



Abmessungen der Bremse



* Modelle mit Bremse haben eine um 26.5 mm erweiterte Gesamtlänge (L) (39.8 mm bei endseitigem Bremskabelausgang) und ein um 0.3 kg höheres Gewicht.



Abmessungen und Gewicht pro Hub

L	Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
	Inkremental	288.5	348.5	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5
	absolut	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5
	A	198	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	748
	N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
	P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
	R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Gewicht (kg)	1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCA-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		ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leistungstreiber)		ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leistungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-30I-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-30 ① -NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 345

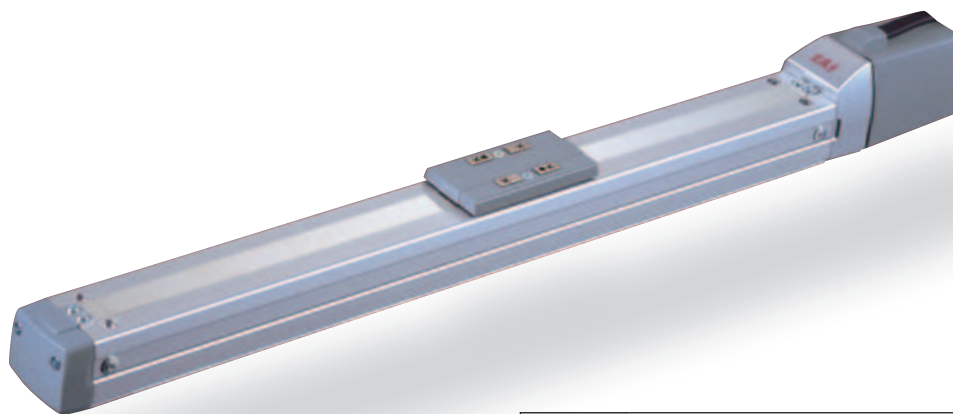
* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1- Achs-Spezifikation.
 * ① bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

RCA-SS4D

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 40 mm, 24-V Servomotor, kupplungsloser Einbaumotor

■ Modellspezifikationen	RCA	SS4D		20				A1			
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen		
			I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W	10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	50: 50 mm ?	A1: ACON ASEL	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboter-kabel	BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts NM: Umgekehrte Referenzposition		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) 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.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Hub (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCA-SS4D-I-20-10-①-A1-②-③	20	10	4	1	19.6
RCA-SS4D-I-20-5-①-A1-②-③		5	6	2.5	39.2
RCA-SS4D-I-20-2.5-①-A1-②-③		2.5	8	4.5	78.4

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
10	665
5	330
2.5	165

(Einheit: mm/s)

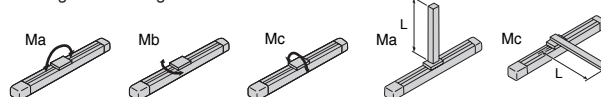
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

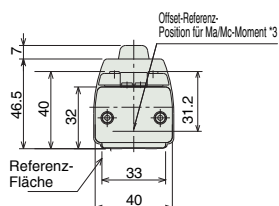
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø 8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7 N • m Mb: 3.9 • m MC: 6.8 N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

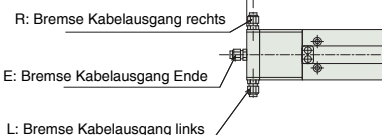


Abmessungen

* Bei umgekehrter Referenzposition (Option NM) liegt die Home-Position ca. 2,2 mm vom ME auf der gegenüberliegenden Seite zum Motor.



Abmessungen der Bremse



- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
- *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 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments

* Modelle mit Bremse haben eine um 32 mm erweiterte Gesamtlänge (L) (45,3 mm bei endseitigem Bremskabelaussgang) und ein um 0,2 kg höheres Gewicht.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
L	260	310	360	410	460	510
A	156	206	256	306	356	406
M	122	172	222	272	322	372
Gewicht (kg)	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCA-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		ACON-C-20I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leistungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 345

* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.

RCA-SS5D

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, kupplungsloser Einbaumotor

■ Modellspezifikationen									
RCA	SS5D		20				A1		
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	500: 500 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	50: 50 mm ?	A1: ACON ASEL	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboter-kabel	BE: Brems Kabelausgang Ende BL: Brems Kabelausgang links BR: Brems Kabelausgang rechts NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) 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.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Hub (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-SS5D-I-20-12-①-A1-②-③	20	12	4	1	16.7
RCA-SS5D-I-20-6-①-A1-②-③		6	8	2	33.3
RCA-SS5D-I-20-3-①-A1-②-③		3	12	4	65.7

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(Einheit: mm/s)

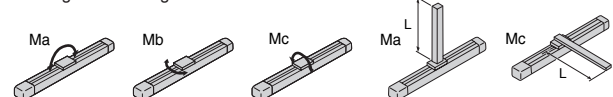
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

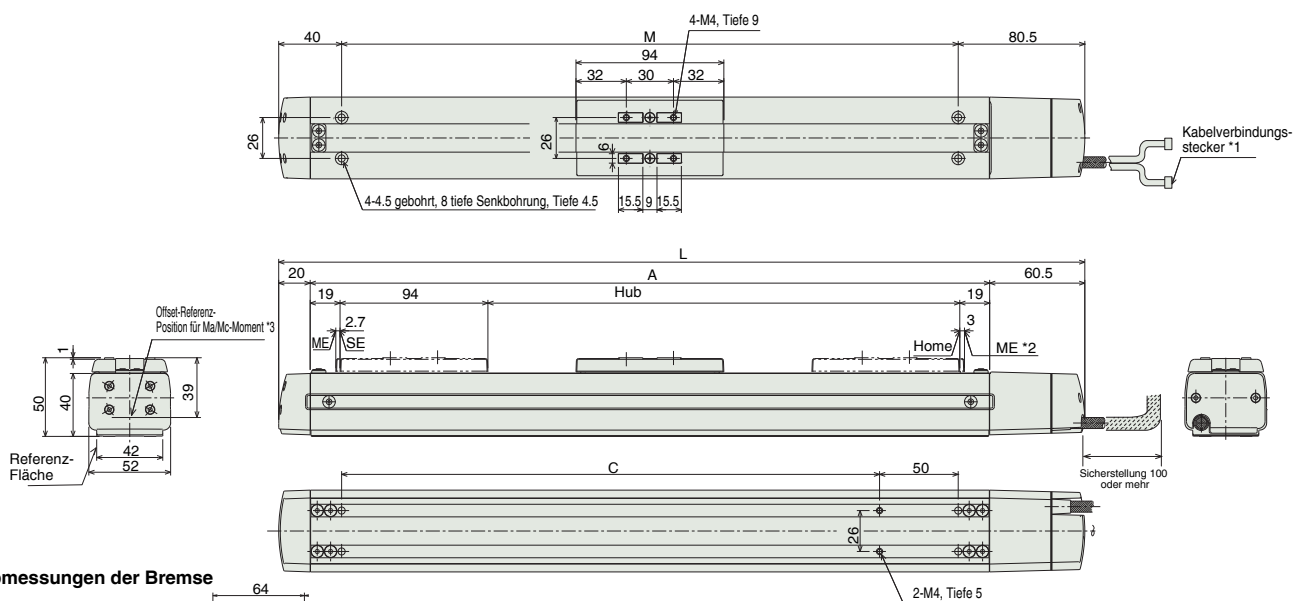
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb: 6.8N • m MC: 11.7N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 150 mm oder weniger, Mb/Mc: 150 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

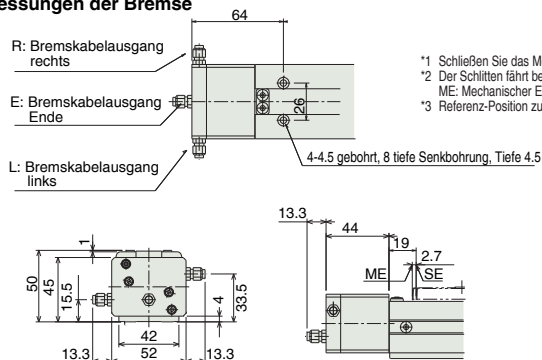
Richtung des zulässigen Lastmoments



Abmessungen



Abmessungen der Bremse



- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
*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 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments

* Modelle mit Bremse haben eine um 24 mm erweiterte Gesamtlänge (L) (37,3 mm bei einseitigem Bremskabelausgang) und ein um 0,3 kg höheres Gewicht.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5
A	182	232	282	332	382	432	482	532	582	632
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
C	92	142	192	242	292	342	392	442	492	542
Gewicht (kg)	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCA-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		ACON-C-20I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leistungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 345

* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1- Achs-Spezifikation.

RCA-SS6D

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 58 mm, 24-V Servomotor, kupplungsloser Einbaumotor

■ Modellspezifikationen	RCA	SS6D		30				A1			
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen		
			I: Inkremental A: Absolut	30: Servomotor 30 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50: 50 mm ?	A1: ACON ASEL	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboter-kabel	BE: Bremse Kabelausgang Ende BL: Bremse Kabelausgang links BR: Bremse Kabelausgang rechts NM: Umgekehrte Referenzposition SR: Schlittenroller-Spezifikation		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) 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.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Hub (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-SS6D-I-30-12-①-A1-②-③	30	12	6	1.5	24.2
RCA-SS6D-I-30-6-①-A1-②-③		6	12	3	48.4
RCA-SS6D-I-30-3-①-A1-②-③		3	18	6	96.8

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(Einheit: mm/s)

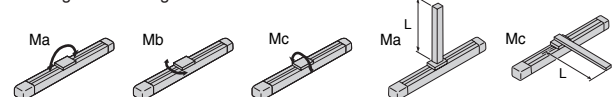
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse Kabelausgang Ende	BE	381
Bremse Kabelausgang links	BL	381
Bremse Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

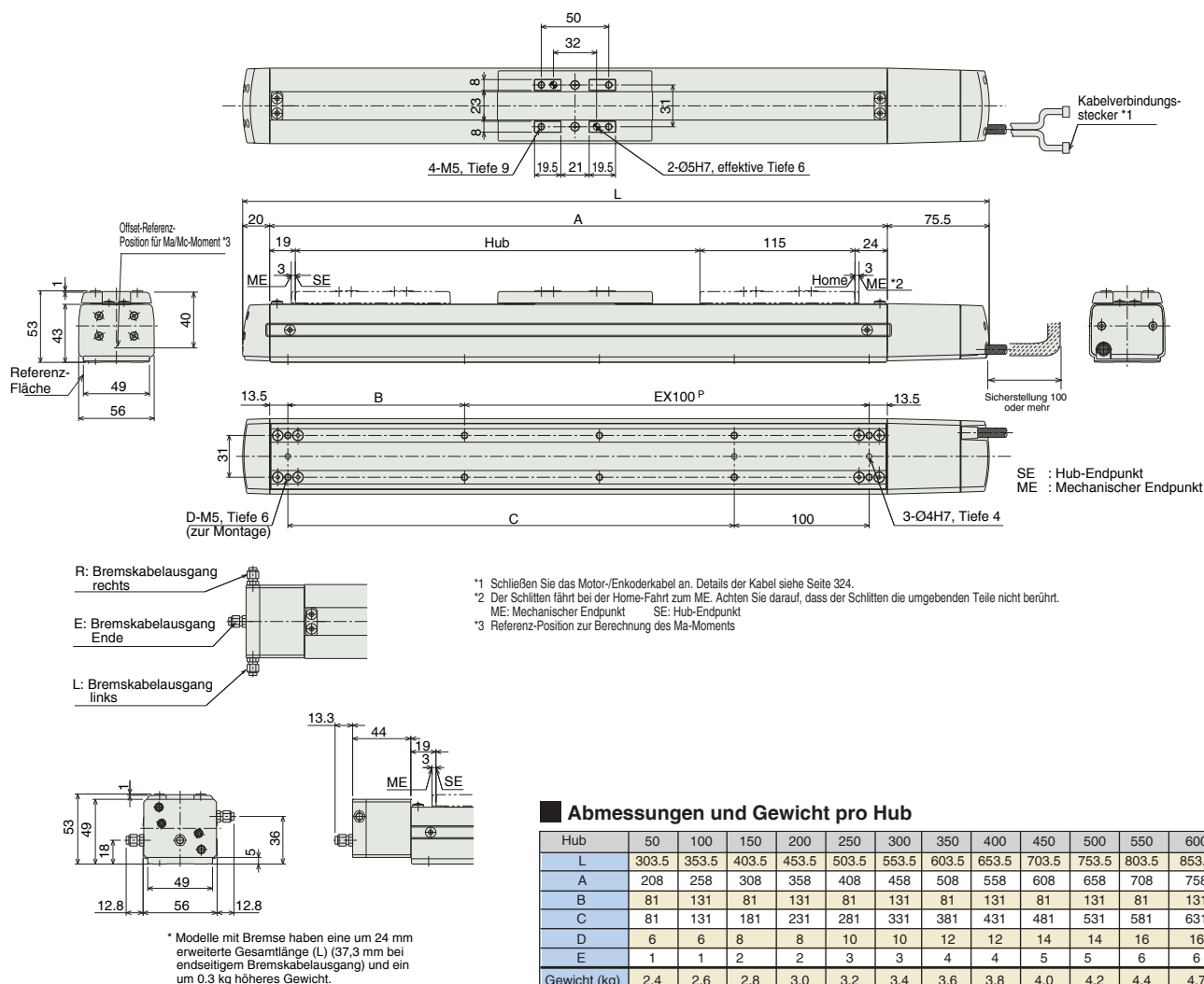
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9 N • m Mb: 12.7 N • m MC: 18.6 N • m
Zulässige Auskrägung	Ma: 220 mm oder weniger, Mb/Mc: 220 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments



Zulässige Auskrägung

Abmessungen



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	303.5	353.5	403.5	453.5	503.5	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5
A	208	258	308	358	408	458	508	558	608	658	708	758
B	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131
C	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
D	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
E	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
Gewicht (kg)	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.7

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCA-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		ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-30I-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-30-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 345

* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.

RCA-SA4R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 40 mm, 24-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen	RCA	SA4R		20			A1		
Baureihe	Typ	— Enkoder-Typ —	Motortyp	Steigung	Hub	— Passende Steuerung —	Kabellänge	— Optionen	
I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W		10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	50: 50 mm }	A1 : ACON ASEL	N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-Kabel	B: Bremse HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition R : Motor auf entgegengesetzter Seite SR: Schlittenroller-Spezifikation		
				400: 400 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)					

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) 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.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Hub (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-SA4R-①-20-10-②-A1-③-④	20	10	4	1	19.6
RCA-SA4R-①-20-5-②-A1-③-④		5	6	2.5	39.2
RCA-SA4R-①-20-2.5-②-A1-③-④		2.5	8	4.5	78.4

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 400 (In 50 mm-Schritten)
10	665
5	330
2.5	165

(Einheit: mm/s)

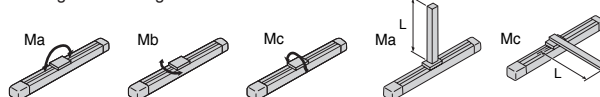
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388
Schlitten-Abstandshalter	SS	388

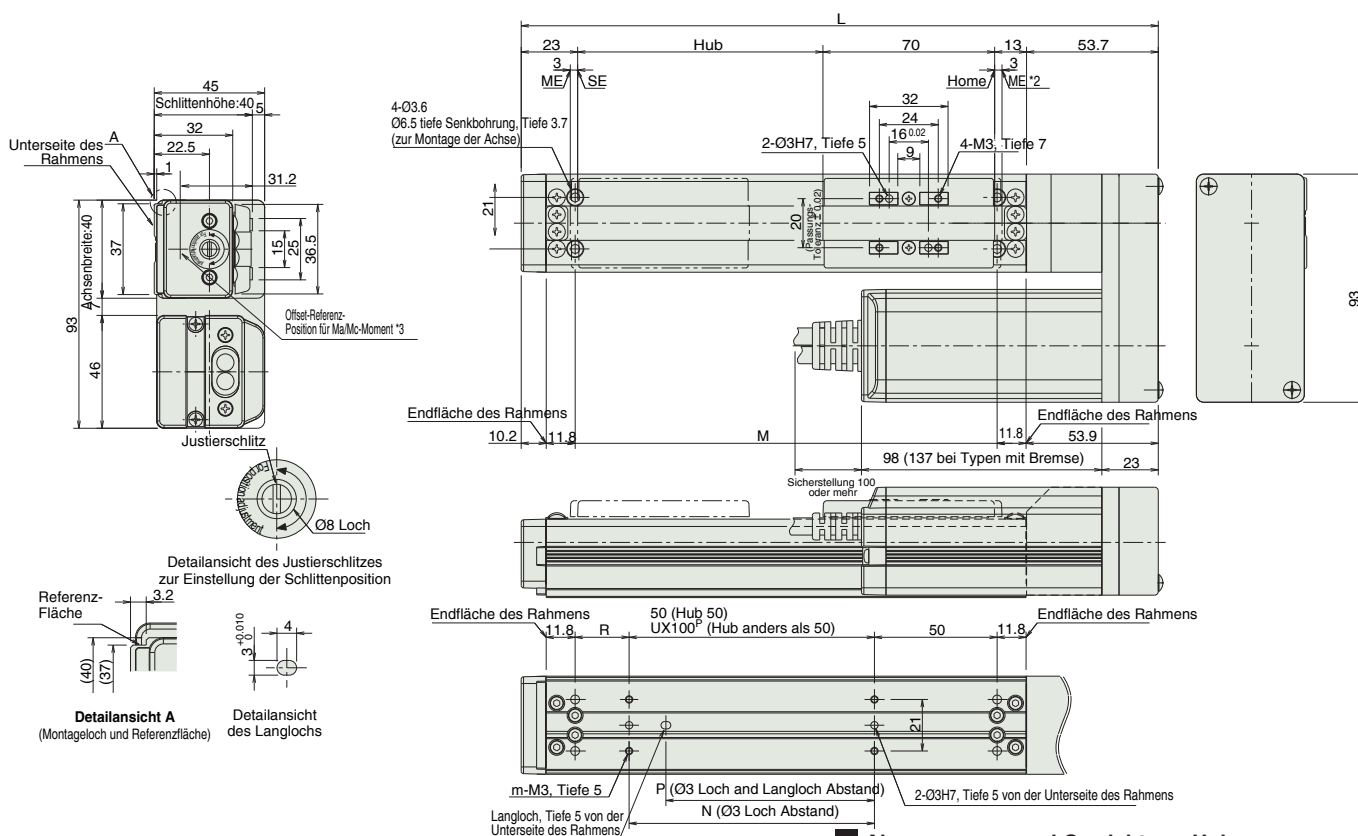
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø 8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 2.7 N • m Mb: 3.9 N • m MC: 6.8 N • m
Zulässige Auskrantung	Ma: 120 mm oder weniger, Mb/Mc: 120 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments



Abmessungen



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400
L	209.7	259.7	309.7	359.7	409.7	459.7	509.7	559.7
M	122	172	222	272	322	372	422	472
N	50	100	100	200	200	300	300	400
P	35	85	85	185	185	285	285	385
R	22	22	72	22	72	22	72	22
U	-	1	1	2	3	3	3	4
m	4	4	4	6	6	8	8	10
Gewicht (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

- ¹ Schließen Sie das Motor-/Encoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
² Der Schlitzen fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitzen die umgebenden Teile nicht berührt.
 ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt
³ Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments
⁴ Wenn die Achse nur an den dafür vorgesehenen Montagelöchern an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwinden, was abnormale Schlitzenbewegungen verursacht oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCA-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		ACON-C-20I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leistungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leistungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20 ① -NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 345

* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1- Achs-Spezifikation.
* ① bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

RCA-SA5R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

Modellspezifikationen	RCA	SA5R		20			A1		
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50:50 mm ?	500:500 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	A1: ACON ASEL	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkanal	B: Bremse HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition R: Motor auf entgegengesetzter Seite SR: Schlittenroller-Spezifikation		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) 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.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Hub (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-SA5R-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	4	1	16.7
RCA-SA5R-①-20-6-②-A1-③-④		6	8	2	33.3
RCA-SA5R-①-20-3-②-A1-③-④		3	12	4	65.7

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)
12	800	760
6	400	380
3	200	190

(Einheit: mm/s)

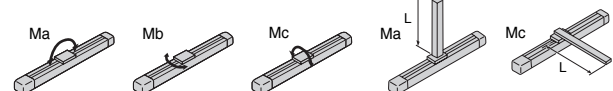
Optionen

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

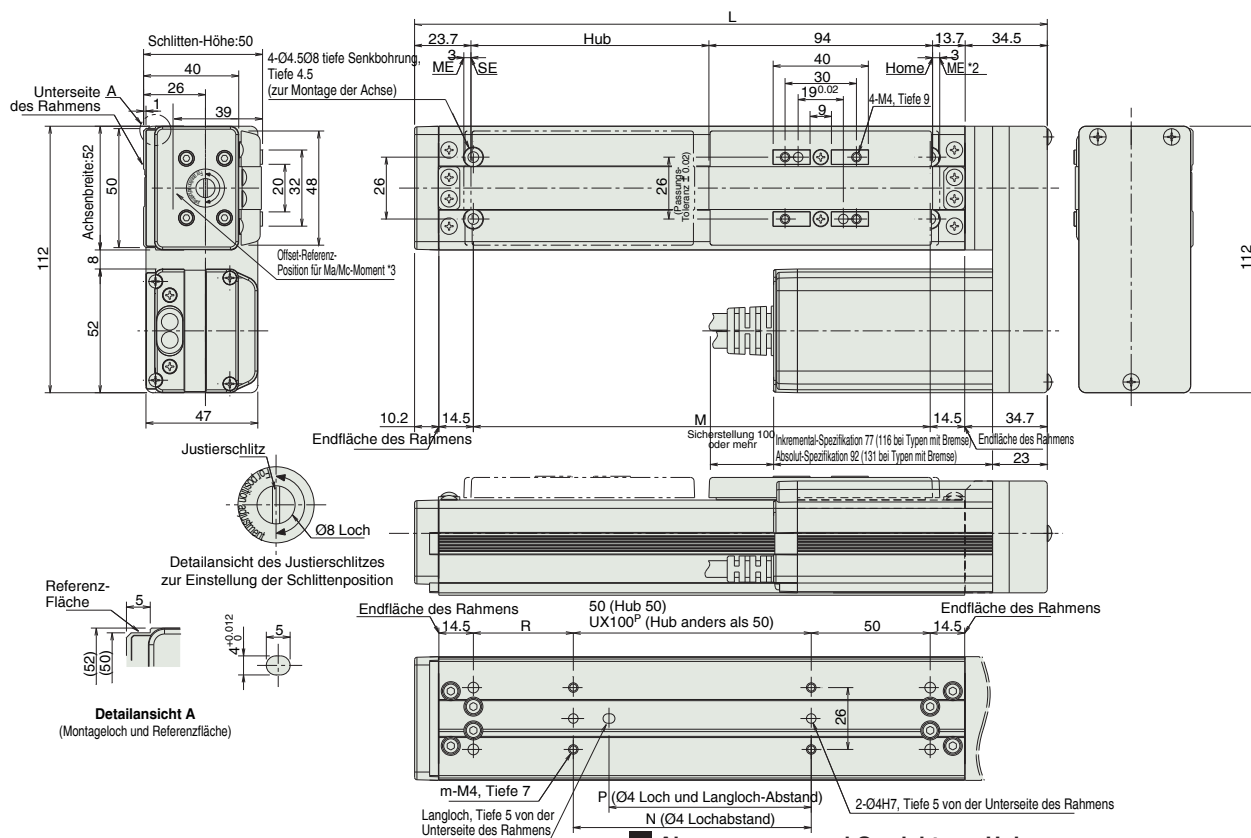
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 4.9N • m Mb: 6.8N • m MC: 11.7N • m
Zulässige Auskrantung	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



Abmessungen



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	215.9	265.9	315.9	365.9	415.9	465.9	515.9	565.9	615.9	665.9
M	142	192	242	292	342	392	442	492	542	592
N	50	100	100	200	200	300	300	400	400	500
P	35	85	85	185	185	285	285	385	385	485
R	42	42	92	42	92	42	92	42	92	42
U	-	1	1	2	2	3	3	4	4	5
m	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
Gewicht (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4

*1 Schließen Sie das Motor-/Encoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.

*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 Referenz-Position zur Berechnung des Ma/Mc-Moment

*4 Wenn die Achse nur an den dafür vorgesehenen Montagelöchern an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen winden, was abnormale Schlittenbewegungen verursacht oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCA-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		ACON-C-20I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20 ① -NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 345

* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.

*① bezeichnet den Encoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).

RCA-SA6R

RoboCylinder, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, 24-V Servomotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

Modellspezifikationen	RCA	SA6R		30				A1			
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen		
			I: Inkremental A: Absolut	30: Servomotor 30 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50: 50 mm ?	A1: ACON ASEL	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboter-Kabel	B: Bremse HS: Home-Sensor NM: Umgekehrte Referenzposition R: Motor auf entgegengesetzter Seite SR: Schlittenroller-Spezifikation		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) 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.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Hub (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-SA6R-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	6	1.5	24.2
RCA-SA6R-①-30-6-②-A1-③-④		6	12	3	48.4
RCA-SA6R-①-30-3-②-A1-③-④		3	18	6	96.8

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 450 (In 50 mm-Schritten)	500 (mm)	550 (mm)	600 (mm)
12	800	760	640	540
6	400	380	320	270
3	200	190	160	135

(Einheit: mm/s)

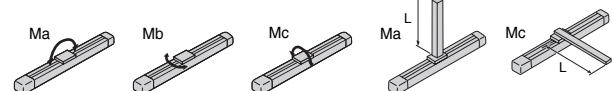
Optionen

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

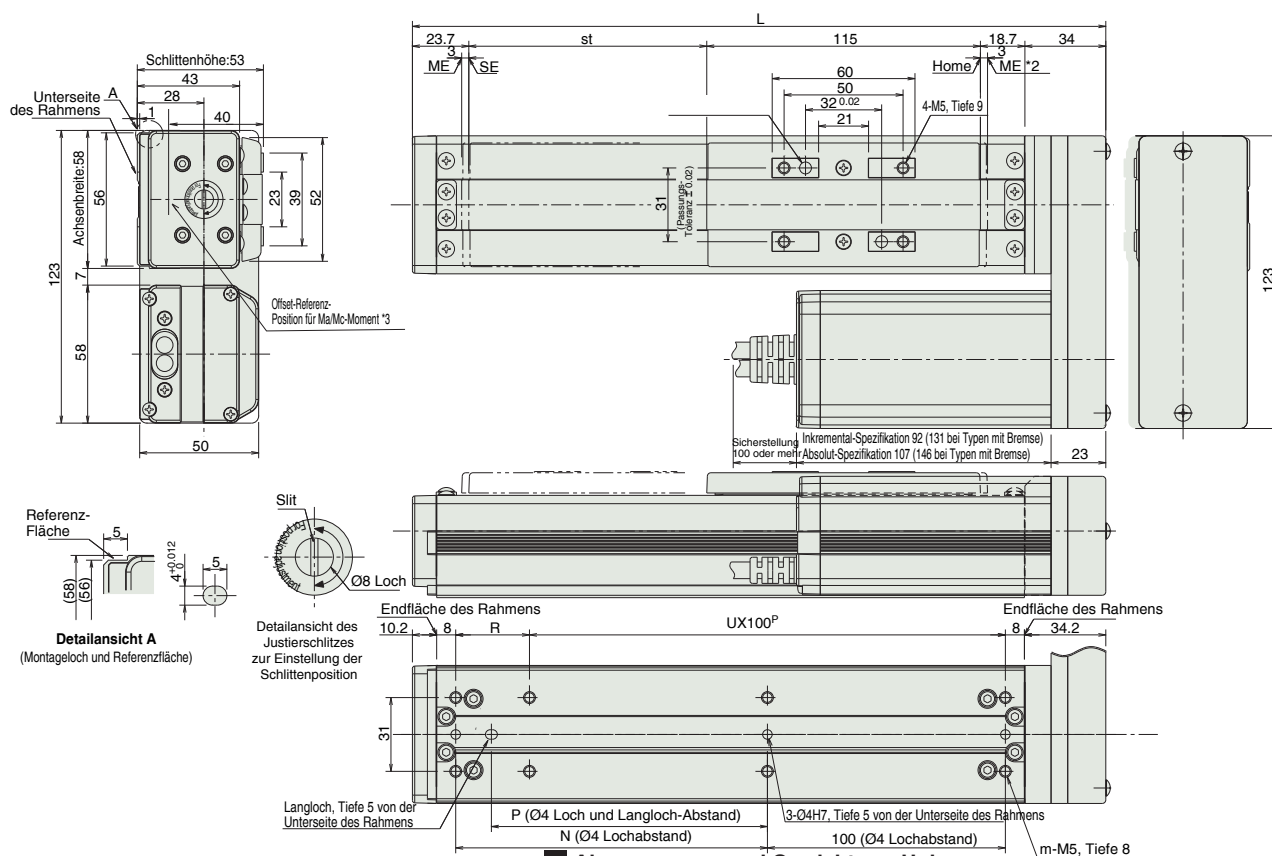
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9 N • m Mb: 12.7 N • m MC: 18.6 N • m
Zulässige Auskragung	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



Abmessungen



- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
 *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 Referenz-Position zur Berechnung des Ma-Moments
 *4 Wenn die Achse nur an den dafür vorgesehenen Montagelöchern an der Oberseite des Rahmens befestigt ist, kann sich der Rahmen verwinden, was abnormale Schlittenbewegungen verursacht oder Geräusche erzeugt. Wenn die Montagelöcher an der Oberseite des Rahmens genutzt werden, fahren Sie einen Hub mit 200 mm oder weniger.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	241.4	291.4	341.4	391.4	441.4	491.4	541.4	591.4	641.4	691.4	741.4	791.4
N	81	131	181	231	281	331	381	431	481	531	581	631
P	66	116	166	216	266	316	366	416	466	516	566	616
R	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31	81	31
U	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
m	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Gewicht (kg)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCA-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		ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.3A Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-30I-NP-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-30 ① -NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 345

* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.
 * ① bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkrement / A: Absolut).