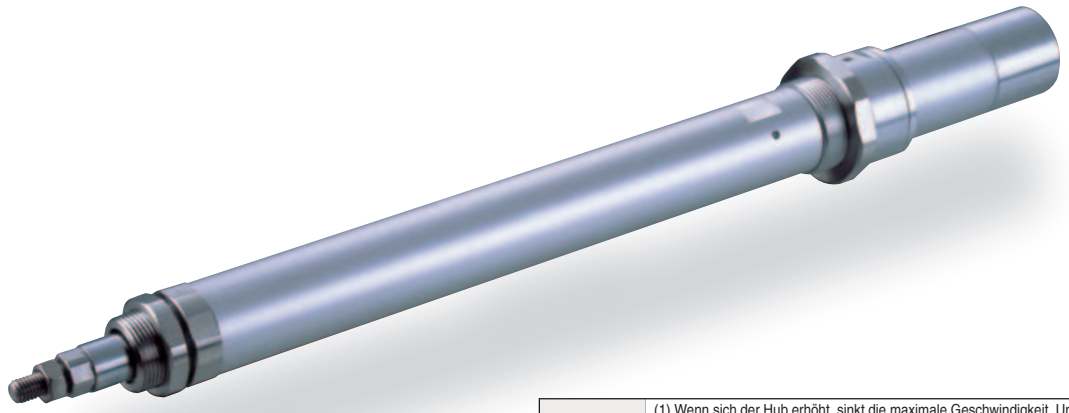
RCA-RA3C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø32 mm, 24-V Servomotor, Kupplungspezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	RA3C	I	20	☐	☐	A1	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ I: Inkremental	Motortyp 20: Servomotor 20 W	Steigung 10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	Hub 50:50 mm ~ 200:200 mm (Angabe in 50 mm- Schritten)	Passende Steuerung A1 : ACON ASEL	Kabellänge N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahl-punkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei-stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RA3C- I -20-10- ① - A1- ② - ③	20	10	4.0	1.5	36.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RA3C- I -20-5- ① - A1- ② - ③		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3C- I -20-2.5- ① - A1- ② - ③		2.5	18.0	6.5	144.8	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
10	500
5	250
2.5	125

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Flansch	FL	382
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Vordere Fußhalterung	TRF	388
Hintere Fußhalterung	TRR	389

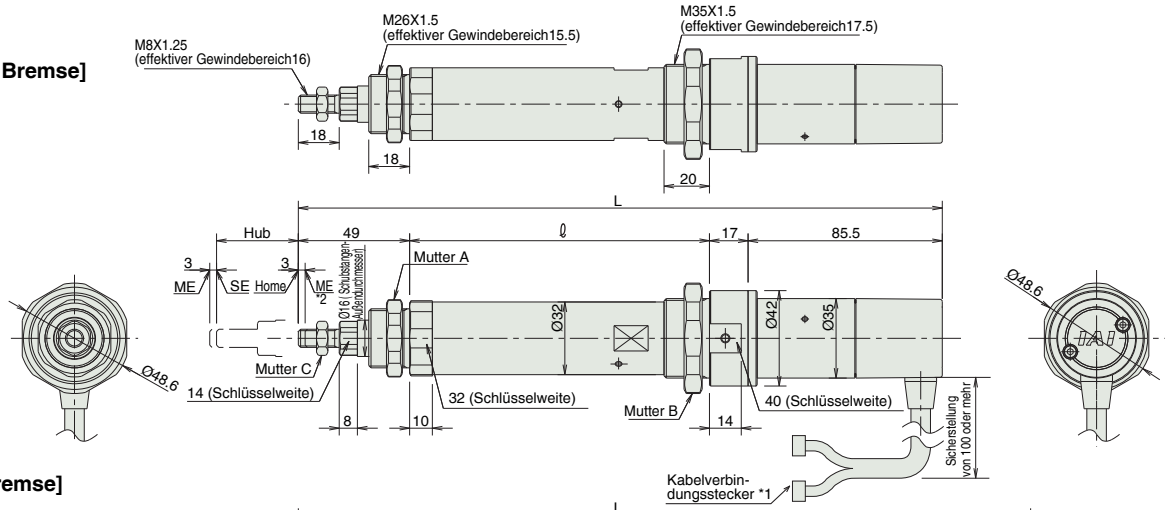
Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminum oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

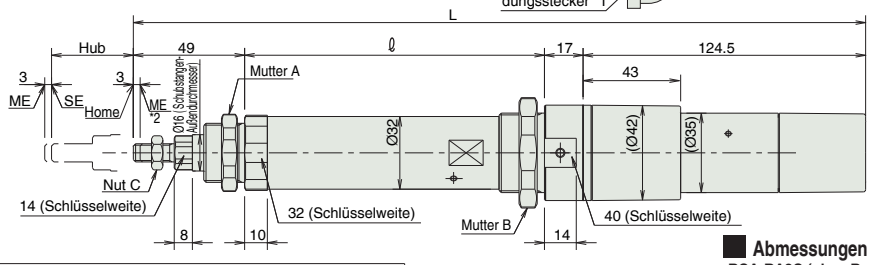
Abmessungen

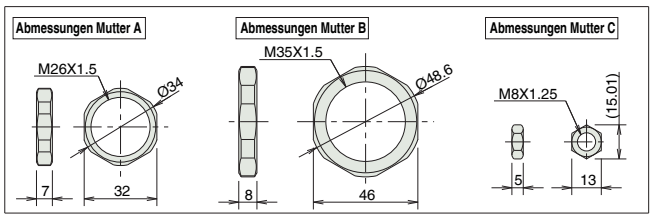
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

[Ohne Bremse]



[Mit Bremse]





Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RA3C (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200
L	283.5	333.5	383.5	433.5
ℓ	132	182	232	282
Gewicht (kg)	0.7	0.8	0.9	1.0

RCA-RA3C (mit Bremse)

Hub	50	100	150	200
L	322.5	372.5	422.5	472.5
ℓ	132	182	232	282
Gewicht (kg)	0.9	1.0	1.1	1.2

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-20S-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.7A, Spitze: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheits-kategorie erfüllt		ACON-CG-20S-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20S-NP-2-0	Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differen-tiellen Leitungs-treiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikations-typ		ACON-SE-20S-0-0	Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Programm-steuerungstyp		ASEL-C-1-20S -NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

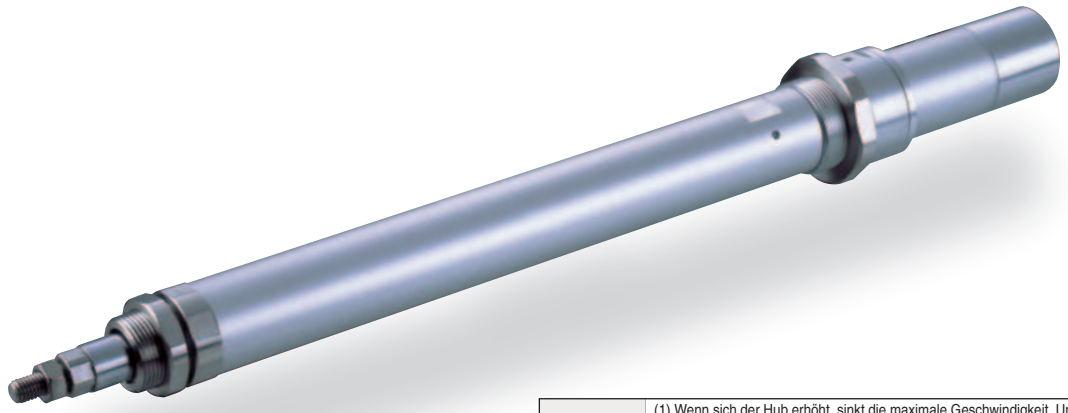
RCA-RA4C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 24-V Servomotor, Kupplungspezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	–	RA4C	–	I	–	☐	–	☐	–	☐	–	A1	–	☐	–	☐
Baureihe		Typ		Enkoder-Typ		Motortyp		Steigung		Hub		Passende Steuerung		Kabellänge		Optionen
				I: Inkremental A: Absolut		20: Servomotor 20 W 30: Servomotor 30 W		12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm		50:50 mm ~ 300:300 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)		A1 : ACON ASEL		N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel		Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RA4C-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	1.0	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RA4C-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4C-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4C-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4C-①-30-6-②-A1-③-④		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4C-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.5	113.1	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Flansch	FL	382
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Vordere Fußhalterung	TRF	388
Hintere Fußhalterung	TRR	389

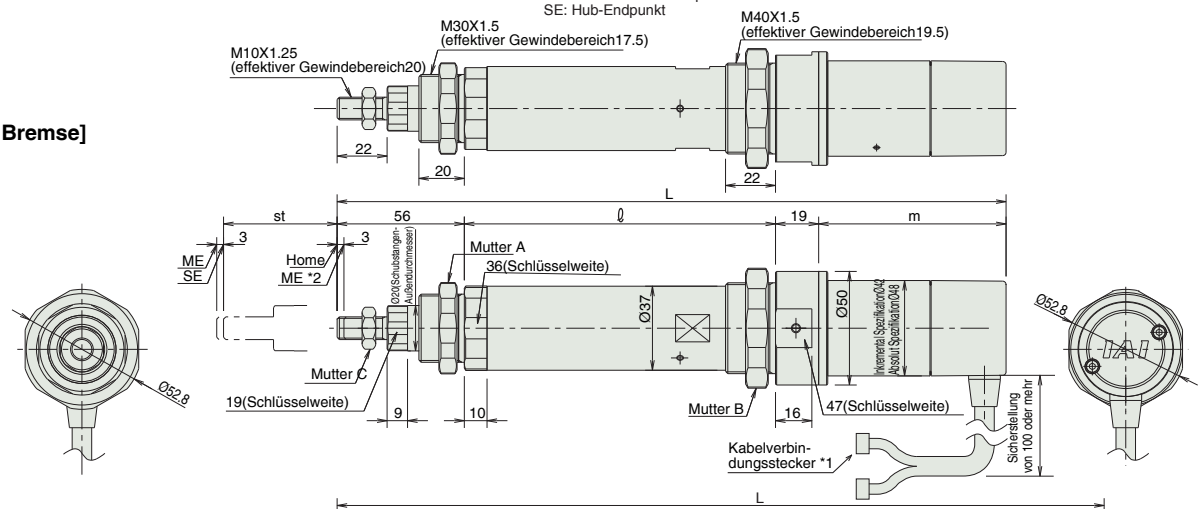
Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

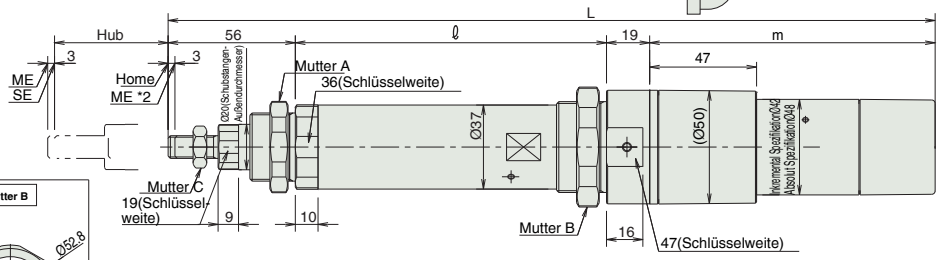
Abmessungen

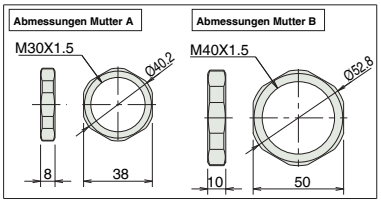
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

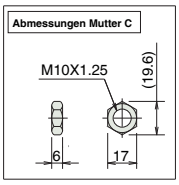
[Ohne Bremse]



[Mit Bremse]







Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RA4C (ohne Bremse)

Hub			50	100	150	200	250	300
L	20W	Inkremental	279.5	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5
		Absolut	292.5	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5
	30W	Inkremental	294.5	344.5	394.5	444.5	494.5	544.5
		Absolut	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
ℓ			137	187	237	287	337	387
m	20W	Inkremental	67.5					
		Absolut	80.5					
	30W	Inkremental	82.5					
		Absolut	95.5					
Gewicht (kg)			1.1	1.2	1.4	1.5	1.7	1.8

RCA-RA4C (mit Bremse)

Hub			50	100	150	200	250	300
L	20W	Inkremental	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5
		Absolut	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5
	30W	Inkremental	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5	587.5
		Absolut	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5
ℓ			137	187	237	287	337	387
m	20W	Inkremental	110.5					
		Absolut	123.5					
	30W	Inkremental	125.5					
		Absolut	138.5					
Gewicht (kg)			1.3	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0

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 ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	DC24V	20W Rating: 1.3A, Peak: 5.1A 30W Rating: 1.3A, Peak: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheits-kategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0 ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differen-tiellen Leitungs-treiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikations-typ		ACON-SE-20I-0-0 ACON-SE-30I-0-0	Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Programm-steuerungstyp		ASEL-C-1-20①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

RCA-RA3D

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø32 mm, 24-V Servomotor, Einbaumotor-(direkt gekoppelt)-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	RA3D	I	20	☐	☐	A1	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ I: Inkremental	Motortyp 20: Servomotor 20 W	Steigung 10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	Hub 50:50 mm ~ 200:200 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	Passende Steuerung A1 : ACON ASEL	Kabellänge N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt, außer in Bewegungsrichtung.
(4) Beachten Sie, daß für die Einbaumotor-Spezifikation keine Bremse erhältlich ist.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RA3D- I -20-10- ① - A1- ② - ③	20	10	4.0	1.5	36.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RA3D- I -20-5- ① - A1- ② - ③		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3D- I -20-2.5- ① - A1- ② - ③		2.5	18.0	6.5	144.8	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
10	500
5	250
2.5	125

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Montagefuß	FT	384
Flansch	FL	382
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Vordere Fußhalterung	TRF	388
Hintere Fußhalterung	TRR	389

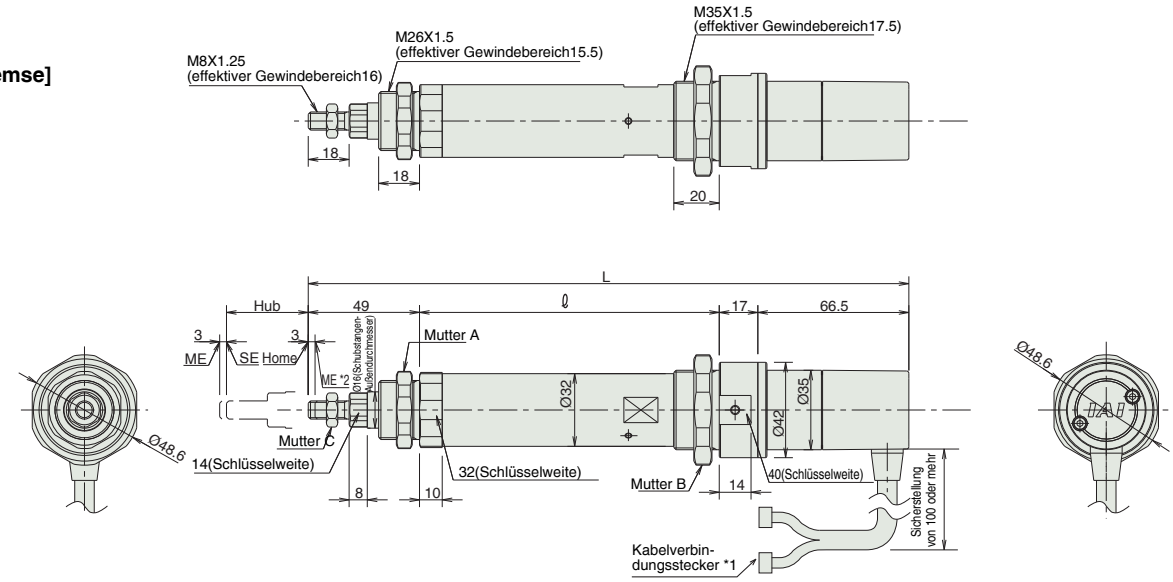
Allgemeine Spezifikationen

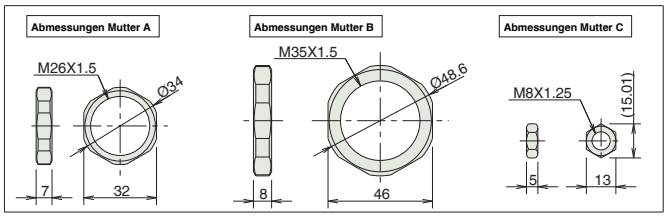
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

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

[Ohne Bremse]





Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RA3D (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200
L	264.5	314.5	364.5	414.5
ℓ	132	182	232	282
Gewicht (kg)	0.7	0.8	0.9	1.0

Das RCA-RA3D Modell ist nicht mit Bremse erhältlich.

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-20S-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.7A, Spitze: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheits-kategorie erfüllt		ACON-CG-20S-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20S-NP-2-0	Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differen-tiellen Leitungs-treiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikations-typ		ACON-SE-20S-0-0	Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Programm-steuerungstyp		ASEL-C-1-20S-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

RCA-RA4D

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 24-V Servomotor, Einbaumotor- (direkt gekoppelt-) Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	RA4D	I	☐	☐	☐	A1	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W 30: Servormotor 30 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50:50 mm ~ 300:300 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	A1 : ACON ASEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

PUNKT Auswahl-punkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei-stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RA4D-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	1.0	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RA4D-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4D-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4D-①-30-6-②-A1-③-④		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4D-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.5	113.1	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Montagefuß	FT	384
Flansch	FL	382
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Vordere Fußhalterung	TRF	388
Hintere Fußhalterung	TRR	389

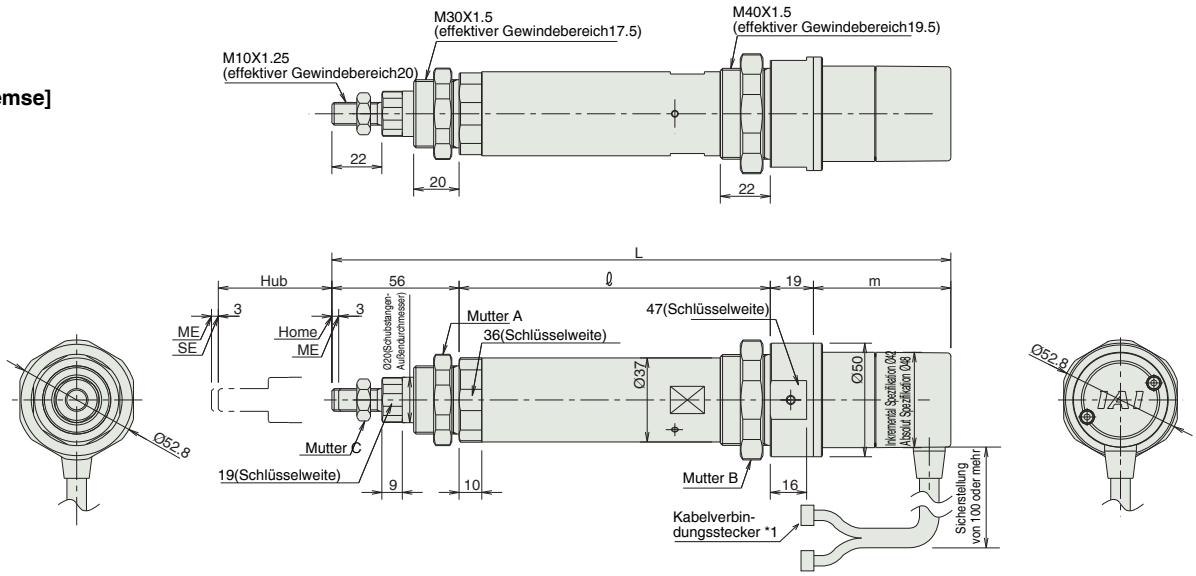
Allgemeine Spezifikationen

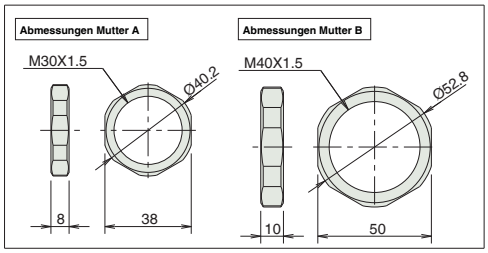
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

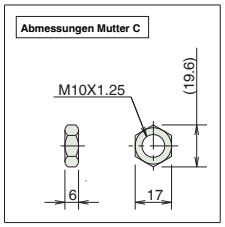
Abmessungen

*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

[Ohne Bremse]







Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RA4D (ohne Bremse)

Hub			50	100	150	200	250	300
L	20W	Inkremental	257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5
		Absolut	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
	30W	Inkremental	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
		Absolut	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
ℓ			137	187	237	287	337	387
m	20W	Inkremental	45.5					
		Absolut	58.5					
	30W	Inkremental	60.5					
		Absolut	73.5					
Gewicht (kg)			1.1	1.2	1.3	1.5	1.6	1.8

Das RCA-RA4D Modell ist nicht mit Bremse erhältlich.

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 ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	DC24V	20W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A 30W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheits-kategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0 ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differen-tiellen Leitungs-treiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikations-typ		ACON-SE-20I-0-0 ACON-SE-30I-0-0	Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Programm-steuerungstyp		ASEL-C-1-20①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

RCA-RA3R

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø32 mm, 24-V Servomotor, abgewinkelter Motor

■ Modellspezifikationen

RCA	RA3R	I	20	☐	☐	A1	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ I: Inkremental	Motortyp 20: Servomotor 20 W	Steigung 10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	Hub 50:50 mm ~ 200:200 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	Passende Steuerung A1 : ACON ASEL	Kabellänge N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RA3R- I -20-10- ① - A1- ② - ③	20	10	4.0	1.5	36.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RA3R- I -20-5- ① - A1- ② - ③		5	9.0	3.0	72.4	
RCA-RA3R- I -20-2.5- ① - A1- ② - ③		2.5	18.0	6.5	144.8	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
10	500
5	250
2.5	125

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Rückseitige Montageplatte	RP	387
Montagefuß	FT	384
Flansch	FL	382
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Vordere Fußhalterung	TRF	388
Hintere Fußhalterung	TRR	389

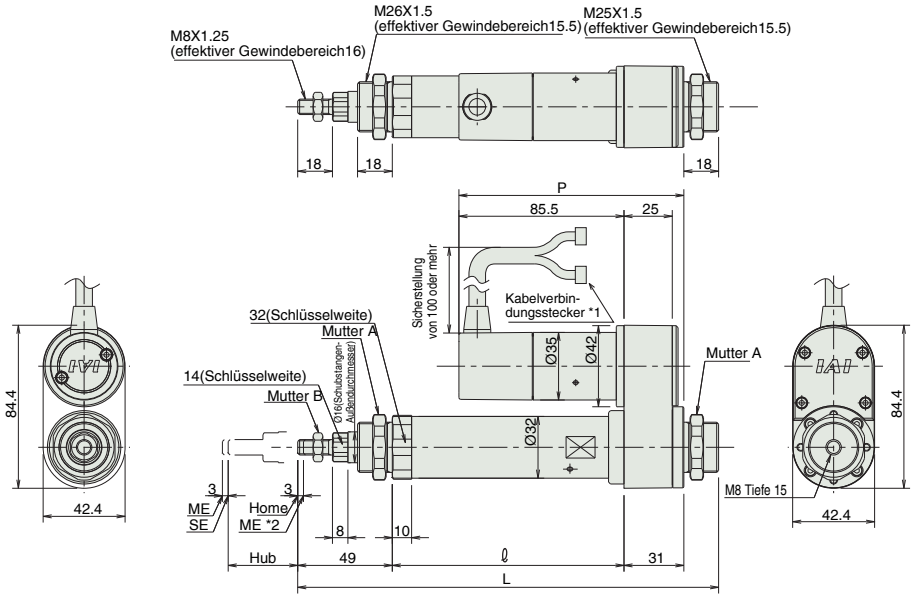
Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

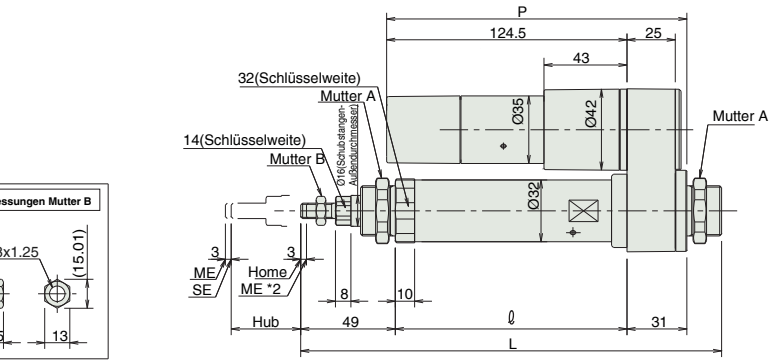
Abmessungen

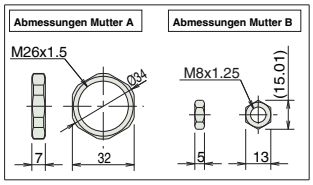
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

[Ohne Bremse]



[Mit Bremse]





Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RA3R (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	116.5			
Gewicht (kg)	0.8	0.9	1.0	1.1

RCA-RA3R (mit Bremse)

Hub	50	100	150	200
L	218	268	318	368
ℓ	120	170	220	270
P	155.5			
Gewicht (kg)	1.0	1.1	1.2	1.3

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-20S-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.7A, Spitze: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheits-kategorie erfüllt		ACON-CG-20S-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20S-NP-2-0	Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differen-tiellen Leitungs-treiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikations-typ		ACON-SE-20S-0-0	Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Programm-steuerungstyp		ASEL-C-1-20S-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

RCA-RA4R

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 24-V Servomotor, abgewinkelter Motor

■ Modellspezifikationen

RCA	RA4R	I	☐	☐	☐	A1	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ I: Inkremental A: Absolut	Motortyp 20: Servomotor 20 W 30: Servomotor 30 W	Steigung 12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	Hub 50:50 mm ~ 300:300 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	Passende Steuerung A1 : ACON ASEL	Kabellänge N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externe Kraft auf die Schubstange einwirkt aus irgendeiner anderen als der Bewegungsrichtung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RA4R-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	1.0	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RA4R-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	2.0	37.7	
RCA-RA4R-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	4.0	75.4	
RCA-RA4R-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCA-RA4R-①-30-6-②-A1-③-④		6	9.0	3.0	56.6	
RCA-RA4R-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.5	113.1	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen

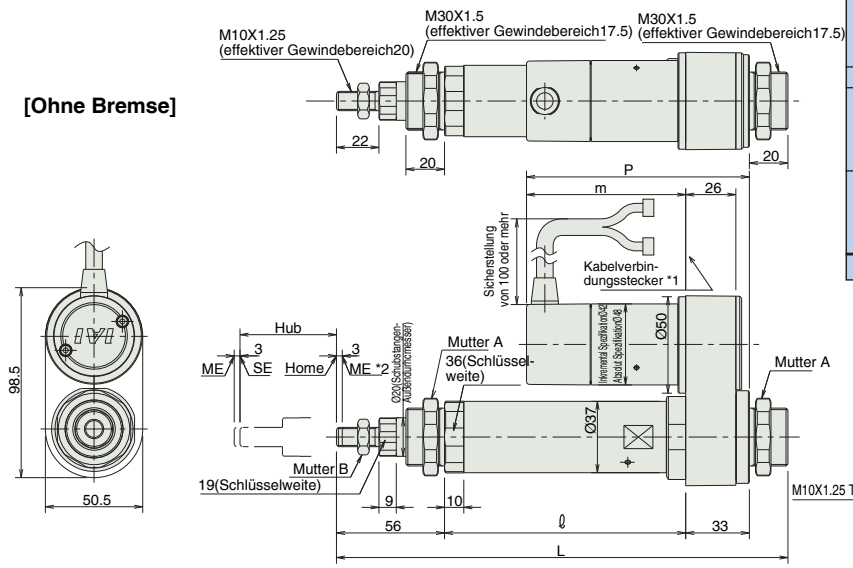
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Rückseitige Montageplatte	RP	387
Montagefuß	FT	384
Flansch	FL	382
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Vordere Fußhalterung	TRF	388
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

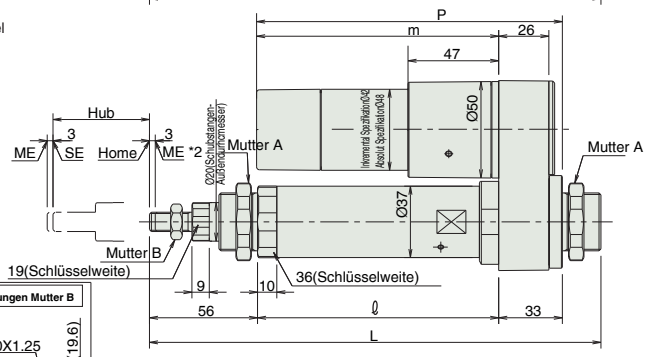
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

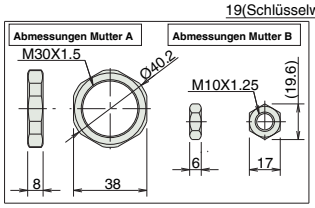
Abmessungen

[Ohne 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





Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RA4R (ohne Bremse)

Hub			50	100	150	200	250	300
L	20W	Inkremental	234	284	334	384	434	484
		Absolut	234	284	334	384	434	484
	30W	Inkremental	234	284	334	384	434	484
		Absolut	234	284	334	384	434	484
ℓ			125	175	225	275	325	375
m	20W	Inkremental	67.5					
		Absolut	80.5					
	30W	Inkremental	82.5					
		Absolut	95.5					
P	20W	Inkremental	100.5					
		Absolut	113.5					
	30W	Inkremental	115.5					
		Absolut	128.5					
Gewicht (kg)			1.2	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0

RCA-RA4R (mit Bremse)

Hub			50	100	150	200	250	300
L	20W	Inkremental	234	284	334	384	434	484
		Absolut	234	284	334	384	434	484
	30W	Inkremental	234	284	334	384	434	484
		Absolut	234	284	334	384	434	484
ℓ			125	175	225	275	325	375
m	20W	Inkremental	110.5					
		Absolut	123.5					
	30W	Inkremental	125.5					
		Absolut	138.5					
P	20W	Inkremental	143.5					
		Absolut	156.5					
	30W	Inkremental	158.5					
		Absolut	171.5					
Gewicht (kg)			1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	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 ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	20W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A 30W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0 ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-0-0 ACON-SE-30I-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

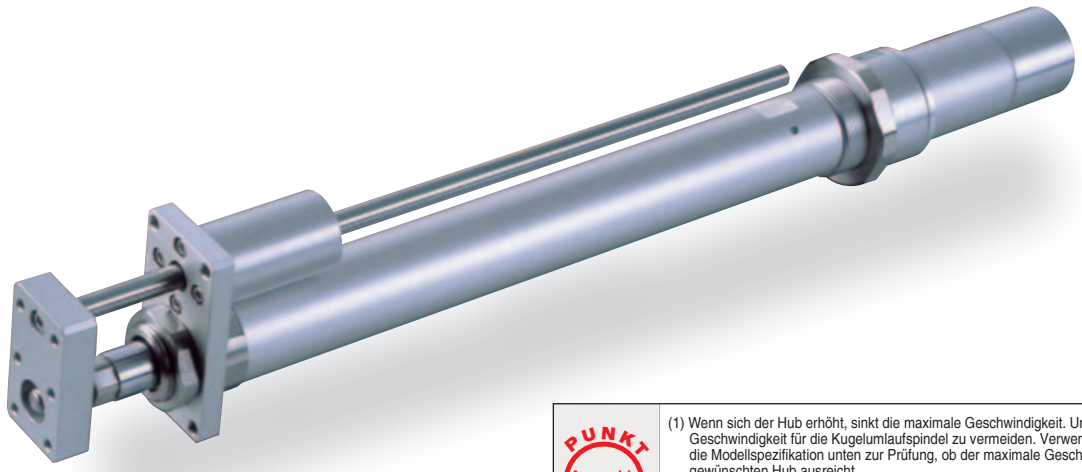
RCA-RGS3C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø32 mm, 24-V Servomotor, Kupplungspezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	RGS3C	I	20	☐	☐	A1	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ I: Inkremental	Motortyp 20: Servomotor 20 W	Steigung 10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	Hub 50:50 mm ~ 200:200 mm (Angabe in 50 mm- Schritten)	Passende Steuerung A1 : ACON ASEL	Kabellänge N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RGS3C- I -20-10- ① - A1- ② - ③	20	10	4.0	1.2	36.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RGS3C- I -20-5- ① - A1- ② - ③		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3C- I -20-2.5- ① - A1- ② - ③		2.5	18.0	6.2	144.8	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
10	500
5	250
2.5	125

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

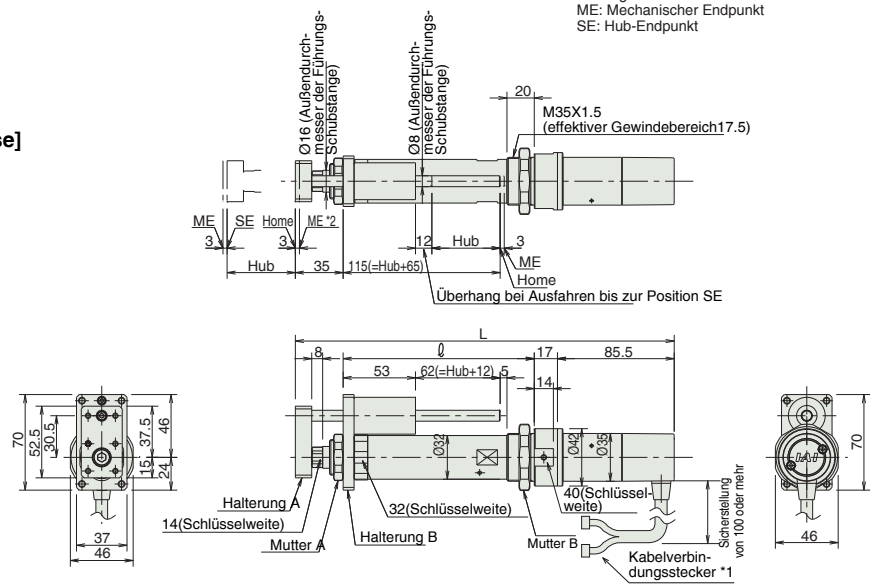
Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø8mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

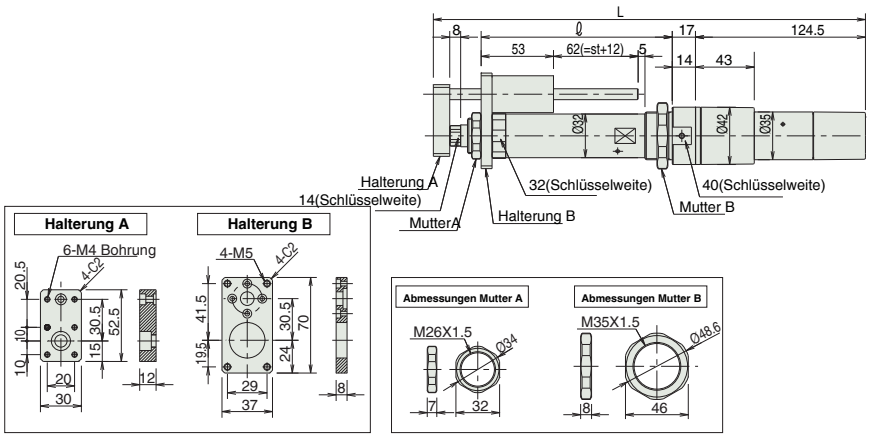
Abmessungen

*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

[Ohne Bremse]



[Mit Bremse]



Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RGS3C (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
ℓ	140	190	240	290
Gewicht (kg)	0.9	1.1	1.2	1.3

RCA-RGS3C (mit Bremse)

Hub	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
ℓ	140	190	240	290
Gewicht (kg)	1.1	1.3	1.4	1.5

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-20S-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.7A, Spitze: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheits-kategorie erfüllt		ACON-CG-20S-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20S-NP-2-0	Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differen-tiellen Leitungs-treiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikations-typ		ACON-SE-20S-0-0	Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Programm-steuerungstyp		ASEL-C-1-20S-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

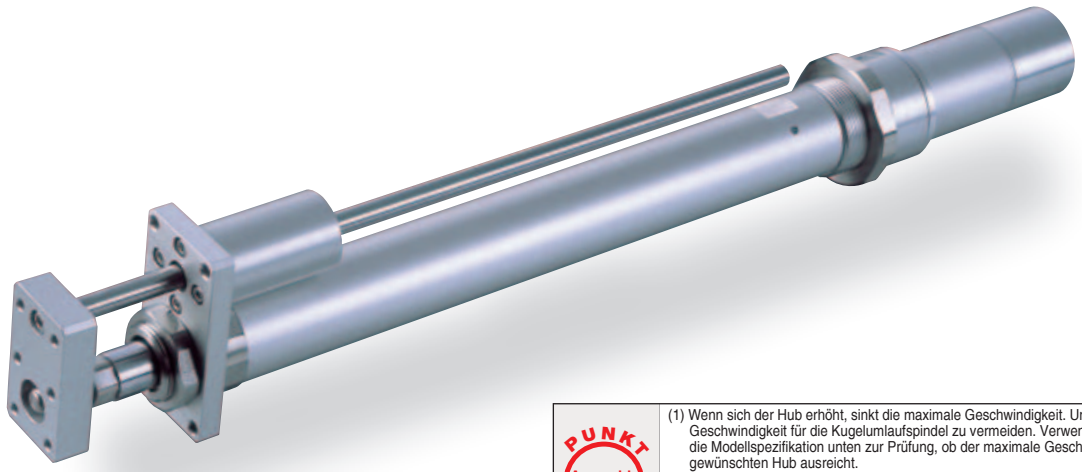
RCA-RGS4C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 24-V Servomotor, Kupplungspezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	RGS4C	I	☐	☐	☐	A1	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental A: Absolut	20: Servomotor 20 W 30: Servomotor 30 W	12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50:50 mm ~ 300:300 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	A1 : ACON ASEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RGS4C-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RGS4C-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4C-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGS4C-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGS4C-①-30-6-②-A1-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4C-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen

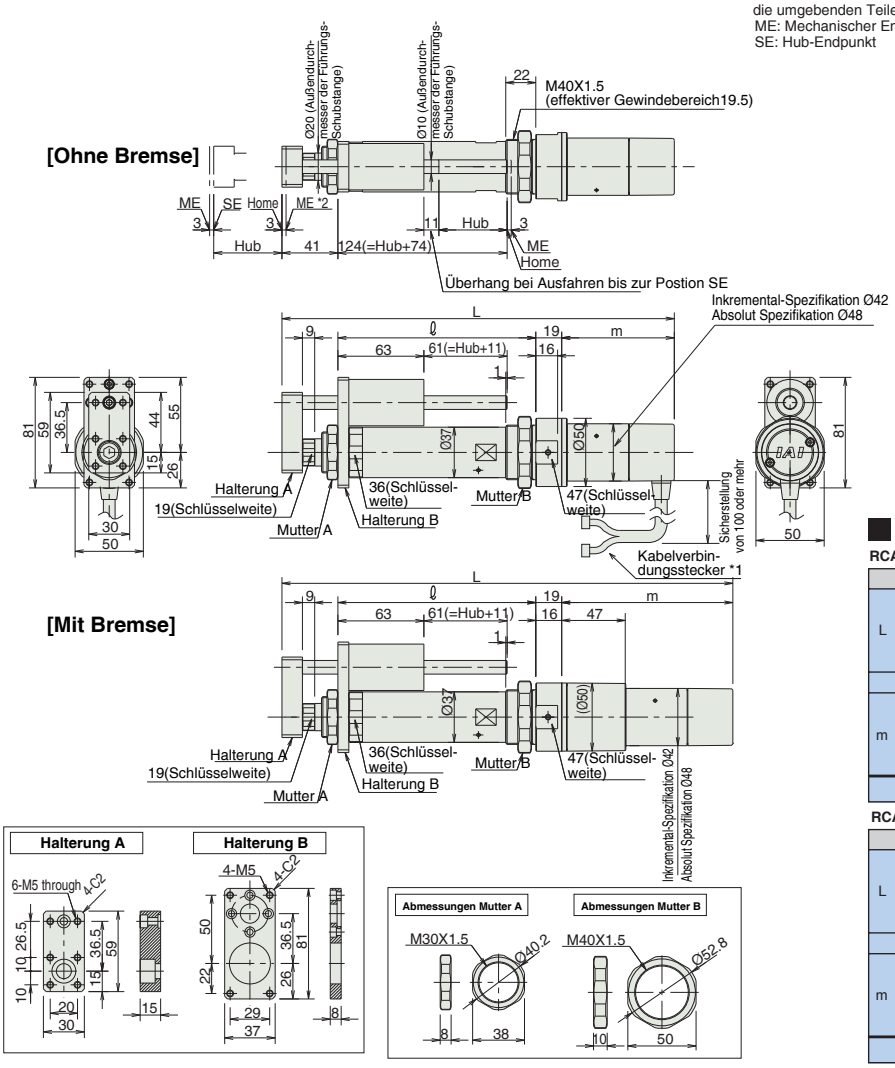
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

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



Dimensions and Gewicht by Hub

RCA-RGS4C (ohne Bremse)

Hub			50	100	150	200	250	300
L	20W	Inkremental	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
		Absolut	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	Inkremental	287.5	337.5	3875	437.5	487.5	537.5
		Absolut	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	Inkremental	67.5					
		Absolut	80.5					
	30W	Inkremental	82.5					
		Absolut	95.5					
Gewicht (kg)			1.5	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4

RCA-RGS4C (mit Bremse)

Hub			50	100	150	200	250	300
L	20W	Inkremental	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
		Absolut	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	Inkremental	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5
		Absolut	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	Inkremental	110.5					
		Absolut	123.5					
	30W	Inkremental	125.5					
		Absolut	138.5					
Gewicht (kg)			1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6

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 ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	DC24V	20W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A 30W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheits-kategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0 ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differen-tiellen Leitungs-treiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikations-typ		ACON-SE-20I-0-0 ACON-SE-30I-0-0	Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Programm-steuerungstyp		ASEL-C-1-20①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

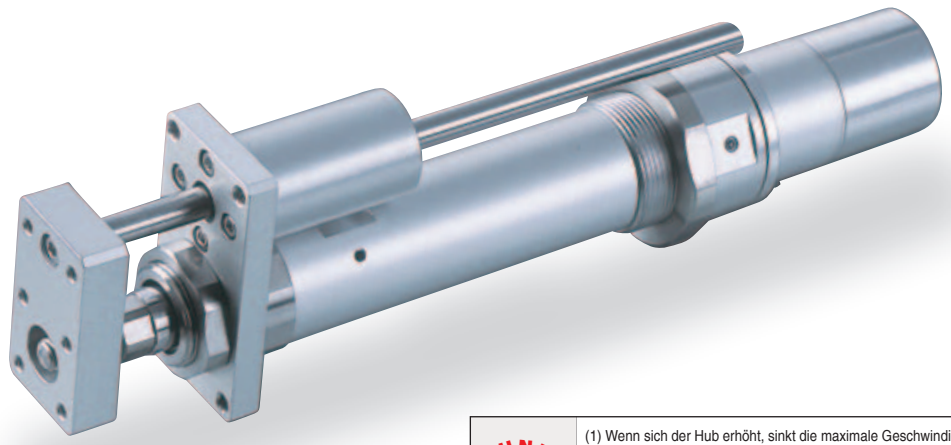
RCA-RGS3D

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø32 mm, 24-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	RGS3D	I	20	☐	☐	A1	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ I: Inkremental	Motortyp 20: Servomotor 20 W	Steigung 10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	Hub 50:50 mm ~ 200:200 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	Passende Steuerung A1 : ACON ASEL	Kabellänge N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RGS3D- I -20-10- ① - A1- ② - ③	20	10	4.0	1.2	36.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RGS3D- I -20-5- ① - A1- ② - ③		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGS3D- I -20-2.5- ① - A1- ② - ③		2.5	18.0	6.2	144.8	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
10	500
5	250
2.5	125

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

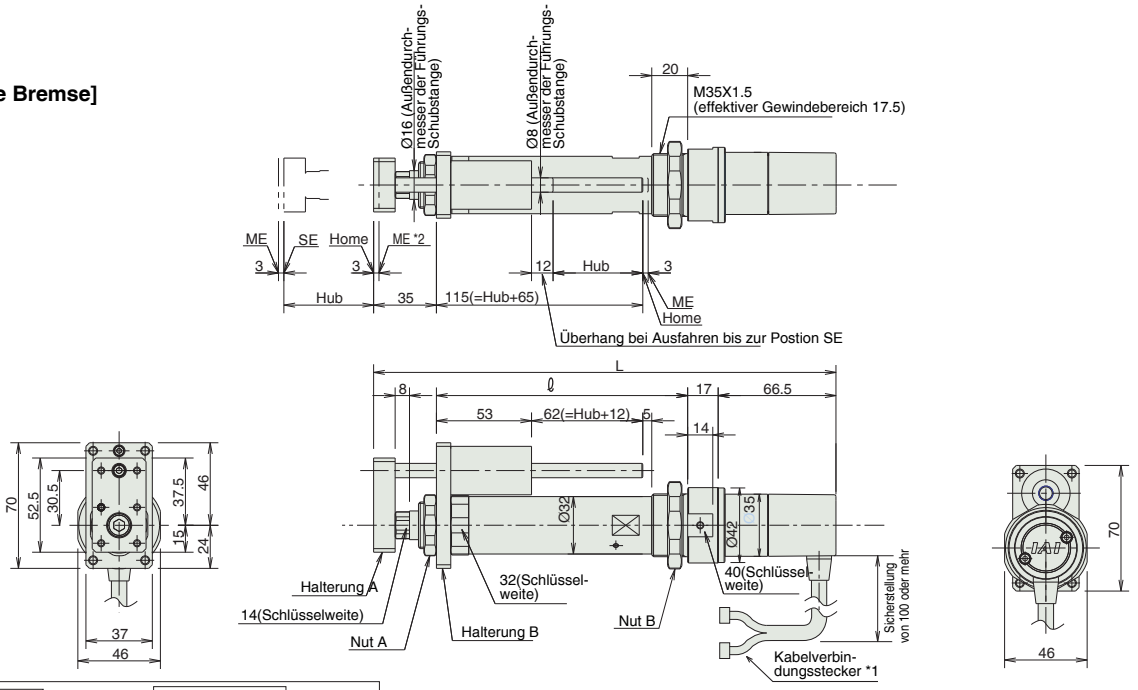
Allgemeine Spezifikationen

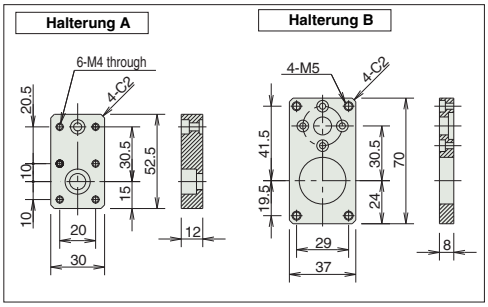
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø8mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

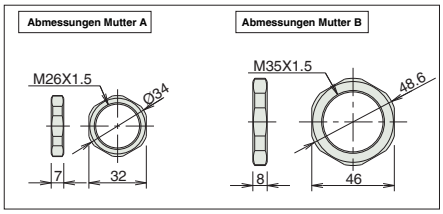
Abmessungen

*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

[Ohne Bremse]







Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RGS3D (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
ℓ	140	190	240	290
Gewicht (kg)	0.9	1.1	1.2	1.3

Das RCA-RGS3D Modell ist nicht mit Bremse erhältlich.

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-20S-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.7A, Spitze: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20S-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20S-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20S-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20S-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

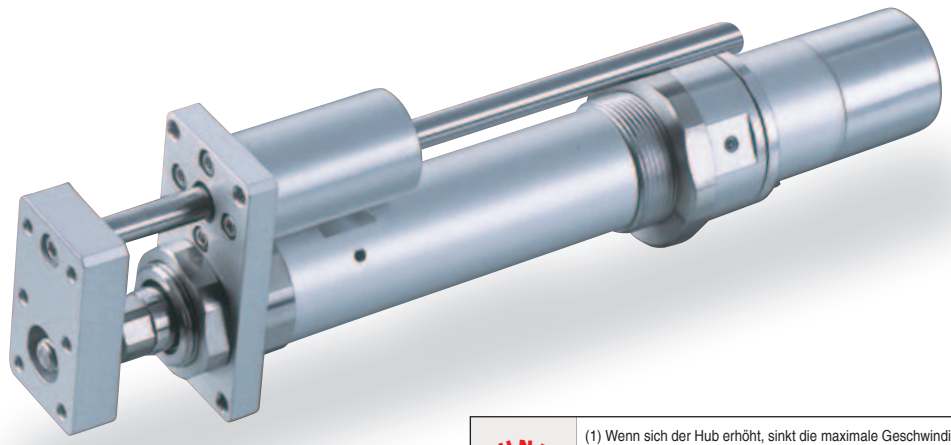
RCA-RGS4D

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Einzelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 24-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	RGS4D	I	20	☐	☐	A1	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ I: Inkremental A: Absolut	Motortyp 20: Servomotor 20 W 3ß: Servomotor 30 W	Steigung 12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	Hub 50:50 mm ~ 300:300 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	Passende Steuerung A1 : ACON ASEL	Kabellänge N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RGS4D-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RGS4D-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGS4D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGS4D-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGS4D-①-30-6-②-A1-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGS4D-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

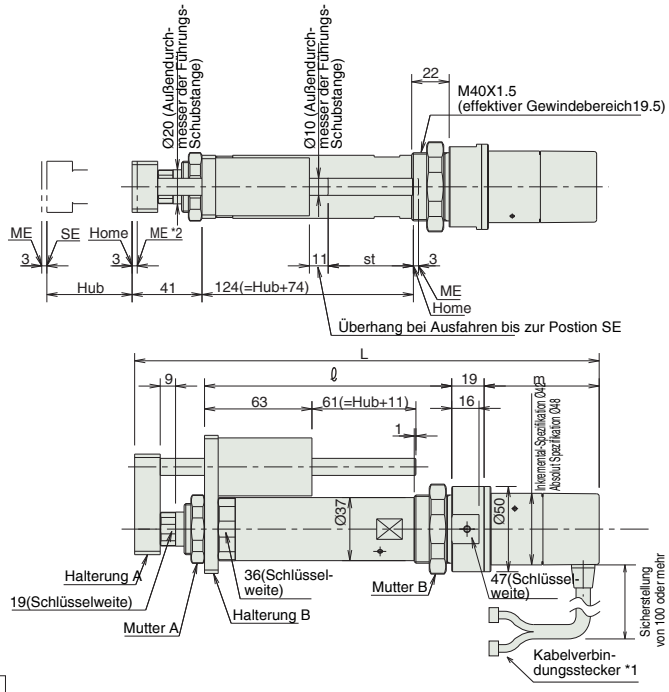
Allgemeine Spezifikationen

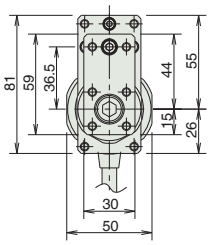
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

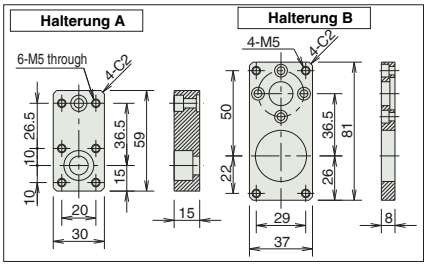
Abmessungen

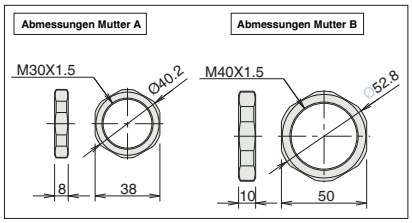
[Ohne Bremse]

*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









Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RGS4D (ohne Bremse)

Hub			50	100	150	200	250	300
L	20W	Inkremental	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
		Absolut	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	Inkremental	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
		Absolut	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	Inkremental	45.5					
		Absolut	58.5					
	30W	Inkremental	60.5					
		Absolut	73.5					
Gewicht (kg)			1.3	1.5	1.7	1.9	2.1	2.3

Das RCA-RGS4D Modell ist nicht mit Bremse erhältlich.

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 ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	DC24V	20W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A 30W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheits-kategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0 ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differen-tiellen Leitungs-treiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikations-typ		ACON-SE-20-0-0 ACON-SE-30I-0-0	Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Programm-steuerungstyp		ASEL-C-1-20①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

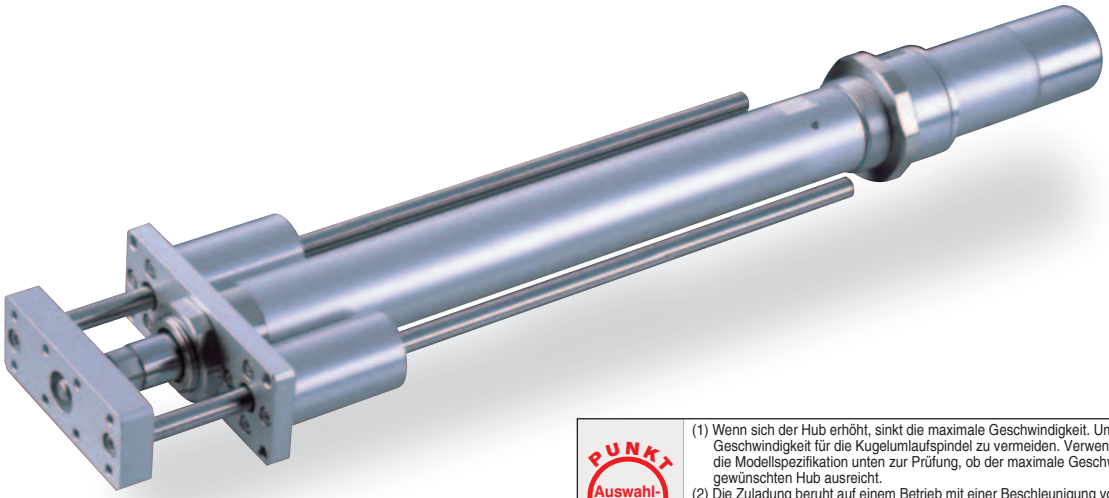
RCA-RGD3C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsdurchmesser Ø32 mm, 24-V Servomotor, Kupplungspezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	RGD3C	I	20	☐	☐	A1	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ I: Inkremental	Motortyp 20: Servomotor 20 W	Steigung 10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	Hub 50:50 mm ~ 200:200 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	Passende Steuerung A1 : ACON ASEL	Kabellänge N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RGD3C- I -20-10-① - A1- ② - ③	20	10	4.0	1.2	36.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RGD3C- I -20-5-① - A1- ② - ③		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGD3C- I -20-2.5-① - A1- ② - ③		2.5	18.0	6.2	144.8	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
10	500
5	250
2.5	125

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

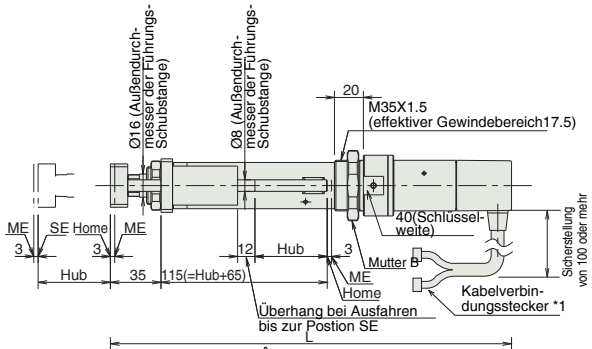
Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø8mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

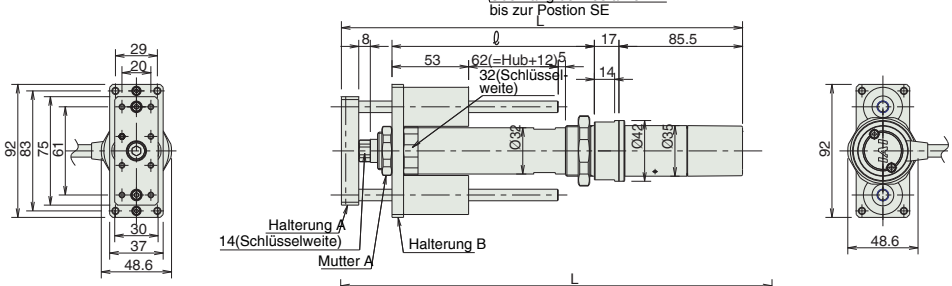
Abmessungen

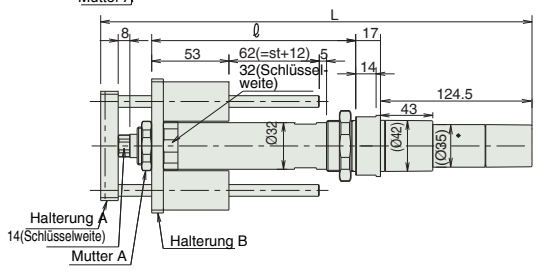
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

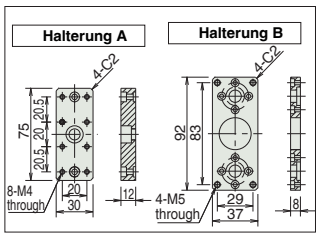
[Ohne Bremse]

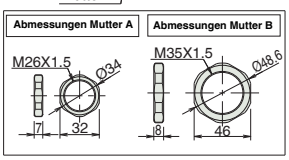


[Mit Bremse]









Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RGD3C (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200
L	277.5	327.5	377.5	427.5
ℓ	140	190	240	290
Gewicht (kg)	1.1	1.2	1.4	1.5

RCA-RGD3C (mit Bremse)

Hub	50	100	150	200
L	316.5	366.5	416.5	466.5
	140	190	240	290
Gewicht (kg)	1.3	1.4	1.6	1.7

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-20S-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.7A, Spitze: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheits-kategorie erfüllt		ACON-CG-20S-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20S-NP-2-0	Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differen-tiellen Leitungs-treiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikations-typ		ACON-SE-20IS-0-0	Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Programm-steuerungstyp		ASEL-C-1-20S-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

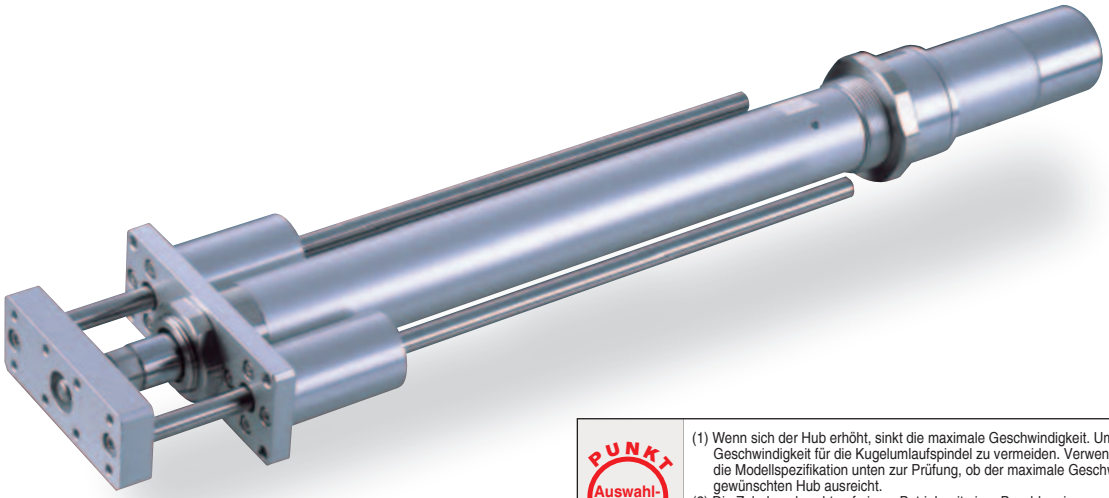
RCA-RGD4C

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 24-V Servomotor, Kupplungspezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	RGD4C	I	20	☐	☐	A1	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ I: Inkremental A: Absolut	Motortyp 20: Servomotor 20 W 30: Servomotor 30 W	Steigung 12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	Hub 50:50 mm ~ 300:300 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	Passende Steuerung A1 : ACON ASEL	Kabellänge N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RGD4C-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RGD4C-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4C-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4C-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4C-①-30-6-②-A1-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4C-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

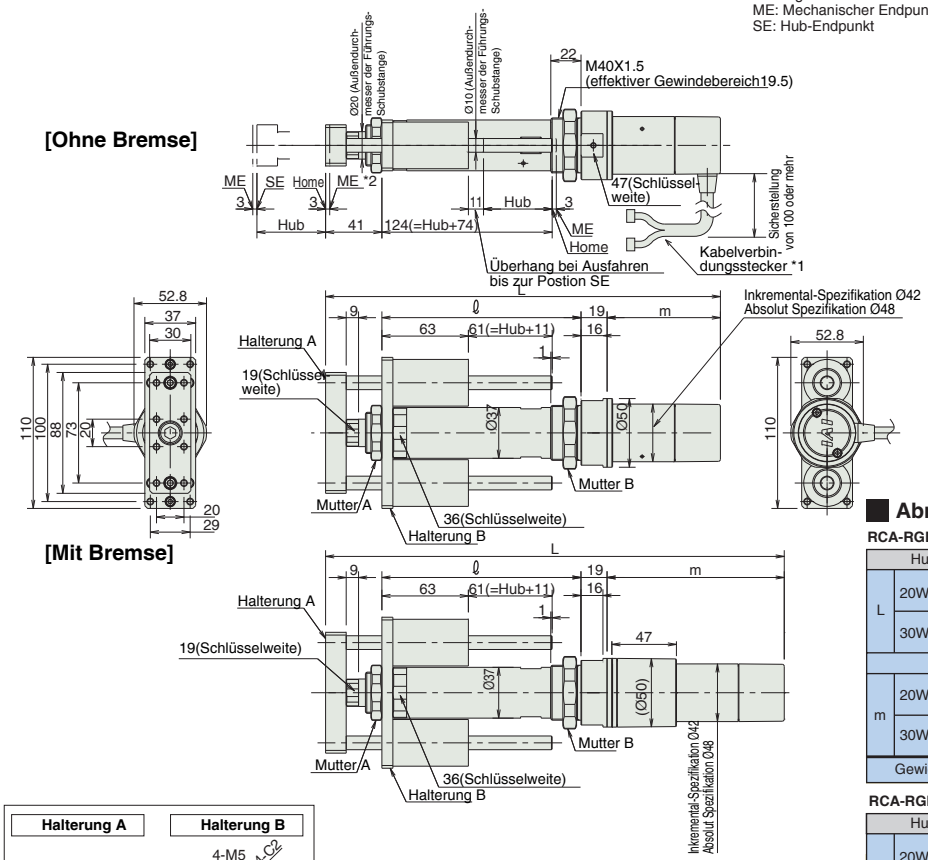
Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

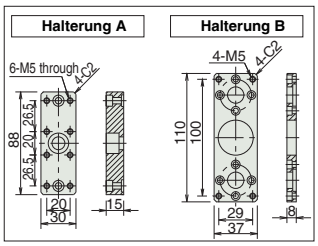
Abmessungen

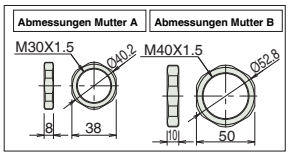
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

[Ohne Bremse]



[Mit Bremse]





Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RGD4C (ohne Bremse)

		Hub	50	100	150	200	250	300
L	20W	Inkremental	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5
		Absolut	285.5	335.5	385.5	435.5	485.5	535.5
	30W	Inkremental	287.5	337.5	387.5	437.5	487.5	537.5
		Absolut	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	Inkremental	67.5					
		Absolut	80.5					
	30W	Inkremental	82.5					
		Absolut	95.5					
Gewicht (kg)			1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8

RCA-RGD4C (mit Bremse)

		Hub	50	100	150	200	250	300
L	20W	Inkremental	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5	565.5
		Absolut	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5	578.5
	30W	Inkremental	330.5	380.5	430.5	4807.5	530.5	580.5
		Absolut	343.5	393.5	443.5	493.5	543.5	593.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	Inkremental	110.5					
		Absolut	123.5					
	30W	Inkremental	125.5					
		Absolut	138.5					
Gewicht (kg)			2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0

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 ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	20W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A 30W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0 ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-0-0 ACON-SE-30I-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

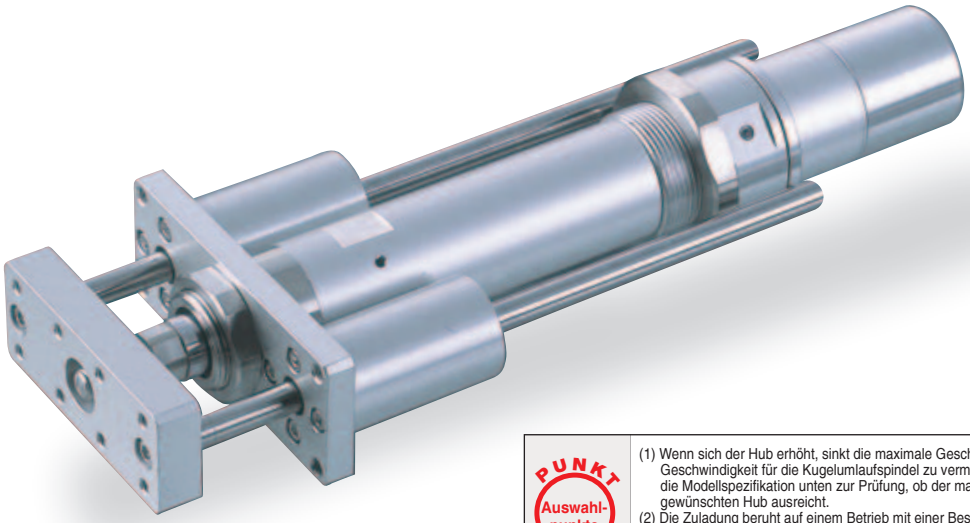
RCA-RGD3D

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsdurchmesser Ø32 mm, 24-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	RGD3D	I	20	☐	☐	A1	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ I: Inkremental	Motortyp 20: Servomotor 20 W	Steigung 10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	Hub 50:50 mm ~ 200:200 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	Passende Steuerung A1 : ACON ASEL	Kabellänge N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RGD3D- I -20-10-① - A1- ② - ③	20	10	4.0	1.2	36.2	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RGD3D- I -20-5-① - A1- ② - ③		5	9.0	2.7	72.4	
RCA-RGD3D- I -20-2.5-① - A1- ② - ③		2.5	18.0	6.2	144.8	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung \ Hub	50 ~ 200 (Angabe in 50 mm- Schritten)
10	500
5	250
2.5	125

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

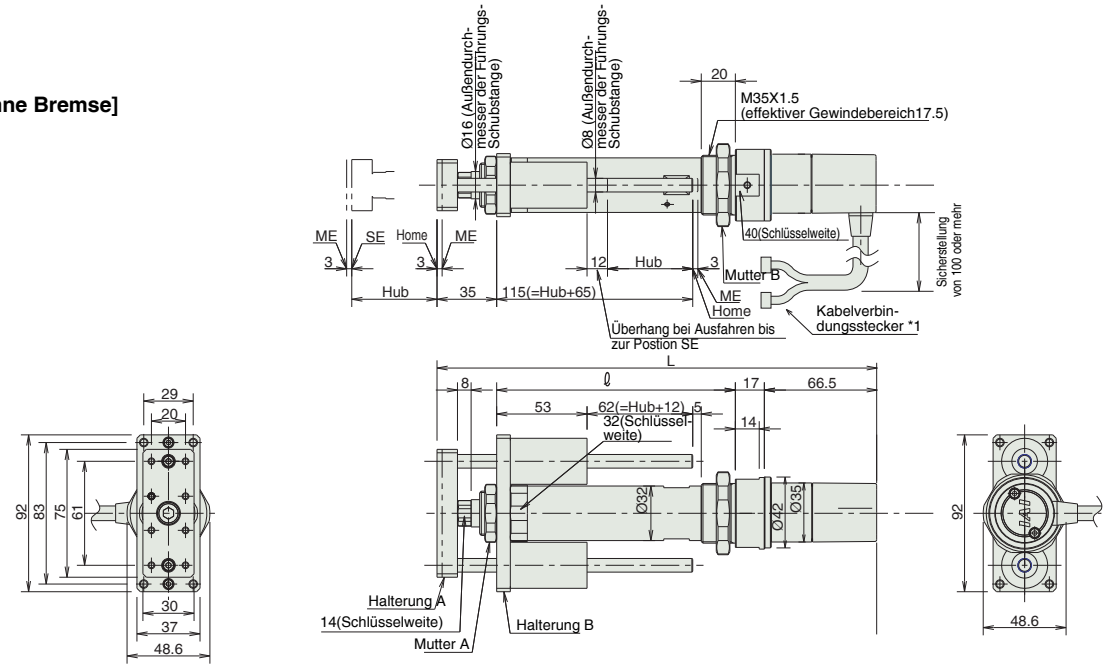
Allgemeine Spezifikationen

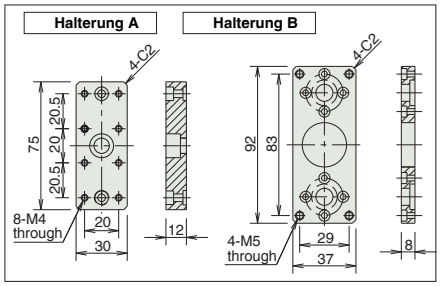
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø8mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

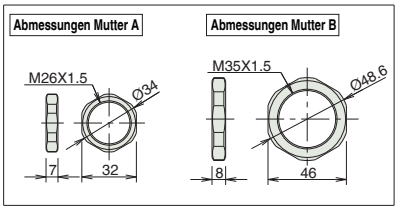
Abmessungen

*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

[Ohne Bremse]







Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RGD3D (ohne Bremse)

Hub	50	100	150	200
L	258.5	308.5	358.5	408.5
ℓ	140	190	240	290
Gewicht (kg)	1.1	1.2	1.4	1.5

Das RCA-RGD3D Modell ist nicht mit Bremse erhältlich.

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-20S-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.7A, Spitze: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20S-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20S-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20S-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20S-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-20S-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.

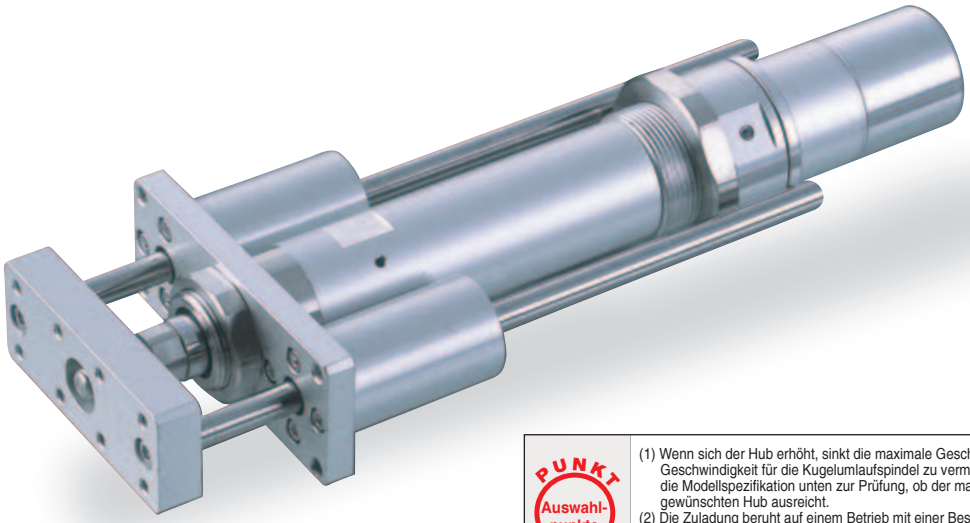
RCA-RGD4D

RoboCylinder, Schubstangen-Ausführung mit Doppelführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 24-V Servomotor, Einbaumotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen

RCA	RGD4D	I	20	☐	☐	A1	☐	☐
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ I: Inkremental A: Absolut	Motortyp 20: Servomotor 20 W 30: Servomotor 30 W	Steigung 12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	Hub 50:50 mm ~ 300:300 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	Passende Steuerung A1 : ACON ASEL	Kabellänge N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	Optionen Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahl-punkte

(1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit. Um eine kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung, ob der maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
(2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
(3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorlei-stung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung Horizontal (kg)	Maximale Zuladung Vertikal (kg)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCA-RGD4D-①-20-12-②-A1-③-④	20	12	3.0	0.5	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm- Schritten)
RCA-RGD4D-①-20-6-②-A1-③-④		6	6.0	1.5	37.7	
RCA-RGD4D-①-20-3-②-A1-③-④		3	12.0	3.5	75.4	
RCA-RGD4D-①-30-12-②-A1-③-④	30	12	4.0	1.0	28.3	
RCA-RGD4D-①-30-6-②-A1-③-④		6	9.0	2.5	56.6	
RCA-RGD4D-①-30-3-②-A1-③-④		3	18.0	6.0	113.1	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Hintere Fußhalterung	TRR	389

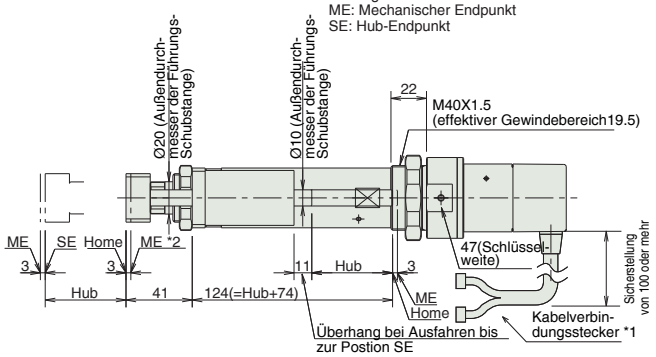
Allgemeine Spezifikationen

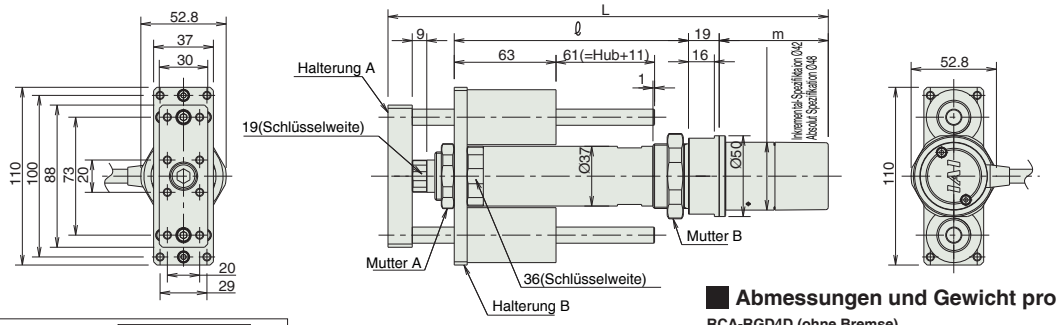
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
ZulässigeTemperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

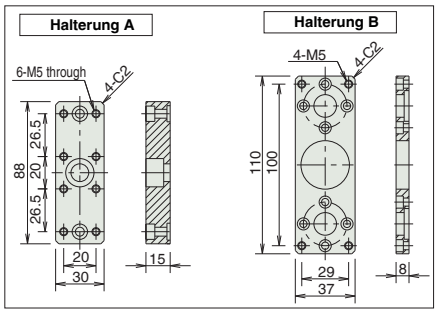
Abmessungen

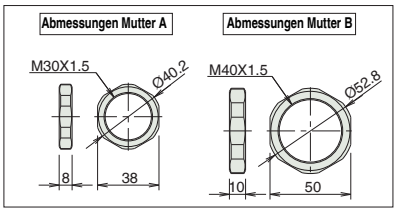
*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

[Ohne Bremse]









Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RGD4D (ohne Bremse)

Hub			50	100	150	200	250	300
L	20W	Inkremental	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5
		Absolut	263.5	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5
	30W	Inkremental	265.5	315.5	365.5	415.5	465.5	515.5
		Absolut	278.5	328.5	378.5	428.5	478.5	528.5
ℓ			145	195	245	295	345	395
m	20W	Inkremental	45.5					
		Absolut	58.5					
	30W	Inkremental	60.5					
		Absolut	73.5					
Gewicht (kg)			1.6	1.8	2.1	2.3	2.5	2.7

Das RCA-RGD4D Modell ist nicht mit Bremse erhältlich.

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 ACON-C-30I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungs-punkten	512 Punkte	DC24V	20W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A 30W Nominal: 1.3A, Spitze: 5.1A	→315
Positioniertyp, der die Sicherheits-kategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0 ACON-CG-30I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0 ACON-CY-30I-NP-2-0	Gleiche Steuerungs-vorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0 ACON-PL-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differen-tiellen Leitungs-treiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0 ACON-PO-30I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikations-typ		ACON-SE-20I-0-0 ACON-SE-30I-0-0	Passender serieller Kommunikations-typ	64 Punkte			
Programm-steuerungstyp		ASEL-C-1-20①-NP-2-0 ASEL-C-1-30①-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→345

* Die ASEL Modellbezeichnung steht für eine 1-Achs Spezifikation.