



24 VDC Schrittmotor RCP2

mit zugehörigen Steuerungen
PCON und PSEL

ROBO CYLINDER

RCP2 <i>Serie</i> Schlitten	Motor mit Kupplung	Aluminium-Rahmen	Breite 52mm	RCP2-SA5C	21
			Breite 58mm	RCP2-SA6C	23
			Breite 73mm	RCP2-SA7C	25
		Stahl-Rahmen	Breite 60mm	RCP2-SS7C	27
			Breite 80mm	RCP2-SS8C	29
	Abgewinkelter Motor	Hochgeschwindigkeits-Typ	Breite 80mm	RCP2-HS8C	31
			Breite 52mm	RCP2-SA5R	33
			Breite 58mm	RCP2-SA6R	35
		Stahl-Rahmen	Breite 73mm	RCP2-SA7R	37
			Breite 60mm	RCP2-SS7R	39
		Hochgeschwindigkeits-Typ	Breite 80mm	RCP2-SS8R	41
			Breite 80mm	RCP2-HS8R	43
RCP2 <i>Serie</i> Schubstange	Standard	Motor mit Kupplung	Breite 58mm	RCP2-BA6/BA6U	45
			Breite 68mm	RCP2-BA7/BA7U	47
	Einzelführung	Motor mit Kupplung	Breite 25mm	RCP2-RA2C	105
			Breite 35mm	RCP2-RA3C	107
			Breite 45mm	RCP2-RA4C	109
	Doppelführung	Motor mit Kupplung	Breite 64mm	RCP2-RA6C	111
			Breite 100mm	RCP2-RA10C	113
			Breite 45mm	RCP2-RGS4C	115
			Breite 64mm	RCP2-RGS6C	117
			Breite 35mm	RCP2-RGD3C	119
RCP2 <i>Serie</i> Greifer	2-Finger-Greifer	Hebel-Typ	Breite 45mm	RCP2-RGD4C	121
			Breite 64mm	RCP2-RGD6C	123
			Breite 60mm	RCP2-GRS	205
			Breite 74mm	RCP2-GRM	207
			Breite 62mm	RCP2-GR3LS	209
	3-Finger-Greifer	Schlitten-Typ	Breite 80mm	RCP2-GR3LM	211
			Breite 62mm	RCP2-GR3SS	213
			Breite 80mm	RCP2-GR3SM	215
	RCP2 <i>Serie</i> Rotations-achse	Vertikaltyp	Breite 60mm	RCP2-RTBL	219
			Breite 74mm	RCP2-RTCL	221
RCP2CR <i>Serie</i> Reinraum-geeignet	Motor mit Kupplung	Aluminium-Rahmen	Breite 52mm	RCP2CR-SA5C	231
			Breite 58mm	RCP2CR-SA6C	233
			Breite 73mm	RCP2CR-SA7C	235
		Stahl-Rahmen	Breite 60mm	RCP2CR-SS7C	237
			Breite 80mm	RCP2CR-SS8C	239
	Hochgeschwindigkeits-Typ	Motor mit Kupplung	Breite 80mm	RCP2CR-HS8C	241
			Breite 160mm	RCP2W-SA16C	271
			Breite 45mm	RCP2W-RA4C	273
			Breite 64mm	RCP2W-RA6C	275
			Breite 100mm	RCP2W-RA10C	277
RCP2W <i>Serie</i> Staub-/Wasser-geschützt	Schlitten-Typ	Motor mit Kupplung	Breite 160mm	RCP2W-SA16C	271
			Breite 45mm	RCP2W-RA4C	273
			Breite 64mm	RCP2W-RA6C	275
			Breite 100mm	RCP2W-RA10C	277
	Schubstangen-Typ	Motor mit Kupplung	Breite 160mm	RCP2W-SA16C	271
			Breite 45mm	RCP2W-RA4C	273
			Breite 64mm	RCP2W-RA6C	275
			Breite 100mm	RCP2W-RA10C	277
			Breite 160mm	RCP2W-SA16C	271

Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm/Flach-Typ
Greifer
Reinraum-Typ
Wasser-geschützter Typ
Steuerungen

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



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

19(20) 103(104) 203(204)
229(230) 269(270)

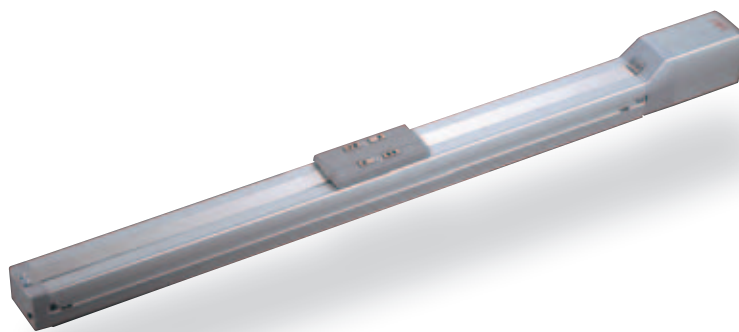
RCP2 mit 24 VDC Schrittmotor

RCP2-SA5C

RoboCylinder Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ Modellspezifikationen RCP2 – SA5C – I – 42P – – – P1 – – 									
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	42P: Schrittmotor	12: 12 mm	50: 50 mm	6: 6 mm	?	P1: PCON	N : Kein Kabel	BE : Bremse: Kabelausgang am Ende	
A: Absolut	42 □ Größe	3: 3 mm	500: 500 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)			PSEL	P : 1m	BL : Bremse: Kabelausgang links	
							S : 3m	BR : Bremse: Kabelausgang rechts	
							M : 5m	NM : Umgekehrte Referenzposition	
							X□□ : Spezifizierte Länge	SR : Schlittenroller-Spezifikation	
							R□□ : Roboter-Kabel		

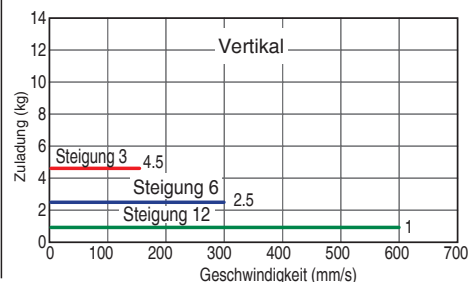
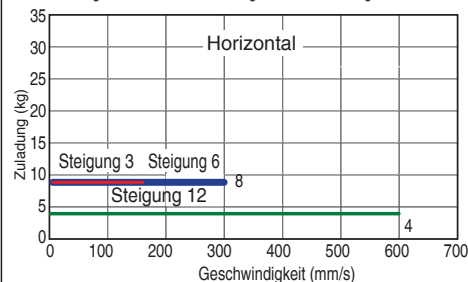
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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 RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)
RCP2-SA5C-I-42P-12- 1 -P1- 2 - 3	12	4	1
RCP2-SA5C-I-42P-6- 1 -P1- 2 - 3	6	8	2.5
RCP2-SA5C-I-42P-3- 1 -P1- 2 - 3	3	8	4.5

Erklärung der Ziffern 1 Hub 2 Kabellänge 3 Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub	50 ~ 500 (Eingabe in 50 mm-Schritten)
Steigung	
12	600
6	300
3	150

(Einheit: mm/s)

Optionen

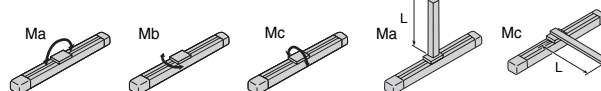
Name	Code	Seite
Bremse: Kabelausgang am Ende	BE	381
Bremse: Kabelausgang links	BL	381
Bremse: Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: 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

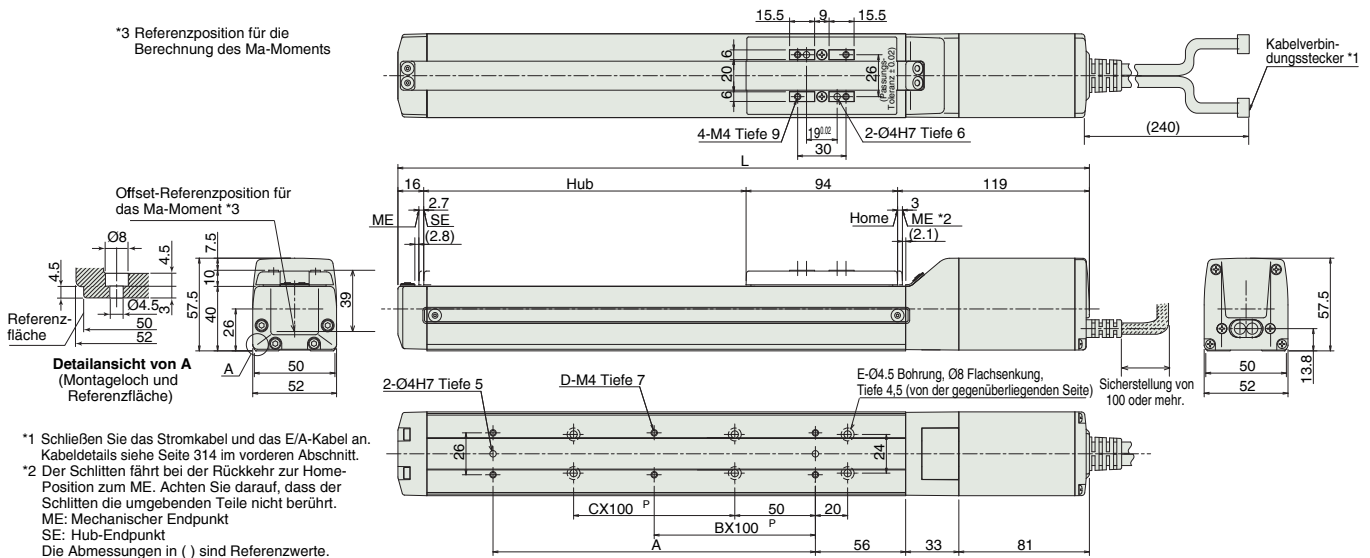
Zulässige Auskrantung



Abmessungen

* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

*3 Referenzposition für die Berechnung des Ma-Moments



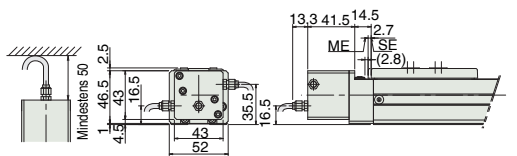
- *1 Schließen Sie das Stromkabel und das E/A-Kabel an. Kabeldetails siehe Seite 314 im vorderen Abschnitt.
 *2 Der Schlitten fährt bei der Rückkehr zur Home-Position zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
 ME: Mechanischer Endpunkt
 SE: Hub-Endpunkt
 Die Abmessungen in () sind Referenzwerte.

Abmessungen der Bremse

BR: Bremse: Kabelausgang: Rechts

BR: Bremse: Kabelausgang: Ende

BL: Bremse: Kabelausgang: Links



* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 40 mm (oder 53,3 mm bei Kabelausgang: Ende) und ein um 0,4 kg erhöhtes Gewicht.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	279	329	379	429	479	529	579	629	679	729
A	73	100	100	200	200	300	300	400	400	500
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
D	4	4	4	6	6	8	8	10	10	12
E	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
Gewicht (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCP2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

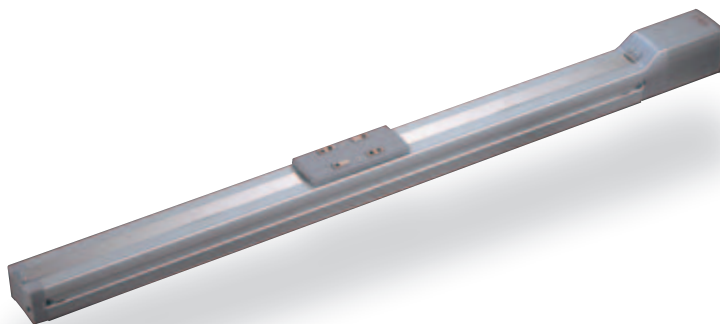
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmierungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 335

RCP2-SA6C

RoboCylinder Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ Modellspezifikationen RCP2 – SA6C – I – 42P – – – P1 – – 									
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	42P: Schrittmotor	12: 12 mm	50: 50 mm	6: 6 mm	3: 3 mm	P1: PCON	N : Kein Kabel	BE : Bremse Kabelausgang am Ende	
A: Absolut	42 □ Größe					PSEL	P : 1m	BL : Bremse Kabelausgang links	
							S : 3m	BR : Bremse Kabelausgang rechts	
							M : 5m	NM : Umgekehrte Referenzposition	
							X□□ : Spezifizierte Länge	SR : Schlittenroller-Spezifikation	
							R□□ : Roboter-Kabel		

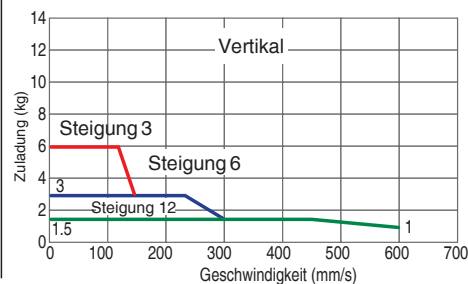
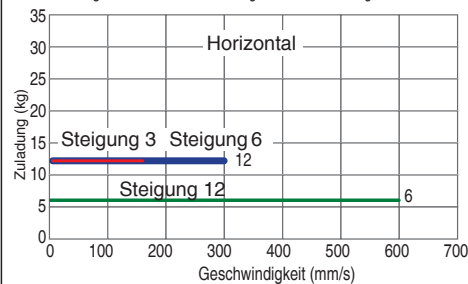
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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 RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SA6C-I-42P-12- 1 -P1- 2 - 3	12	6	1,5	50 ~ 600 (in 50 mm-Schritten)
RCP2-SA6C-I-42P-6- 1 -P1- 2 - 3	6	12	3	
RCP2-SA6C-I-42P-3- 1 -P1- 2 - 3	3	12	6	

Erklärung der Ziffern 1 Hub 2 Kabellänge 3 Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 550 (in 50 mm-Schritten)	600 (mm)
	600	540
6	300	270
3	150	135

(Einheit: mm/s)

Optionen

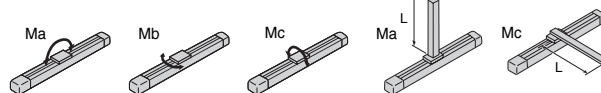
Name	Code	Seite
Bremse: Kabelausgang am Ende	BE	381
Bremse: Kabelausgang links	BL	381
Bremse: Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: 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

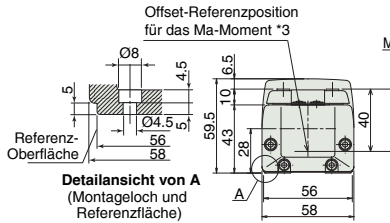
Zulässige Auskrantung



Abmessungen

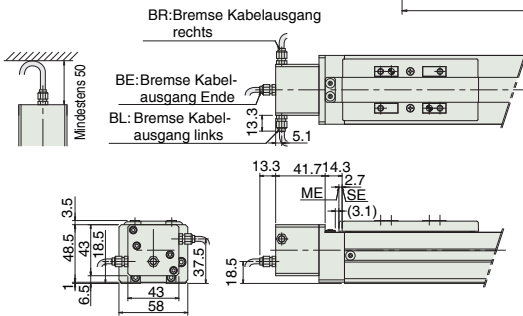
* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

*3 Referenzposition für die Berechnung des Ma-Moments



- *1 Schließen Sie das Stromkabel und das E/A-Kabel an. Kabeldetails siehe Seite 314 im vorderen Abschnitt.
 *2 Der Schlitten fährt bei der Rückkehr zur Home-Position zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
 ME: Mechanischer Endpunkt
 SE: Hub-Endpunkt
 Die Abmessungen in () sind Referenzwerte.

Abmessungen der Bremse



* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 43 mm (oder 56,3 mm bei Kabelausgang: Ende) und ein um 0,6 kg erhöhtes Gewicht.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
A	0	100	100	200	200	300	300	400	400	500	500	600
B	0	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
C	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
D	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
E	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
F	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Gewicht (kg)	1.8	2.0	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCP2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

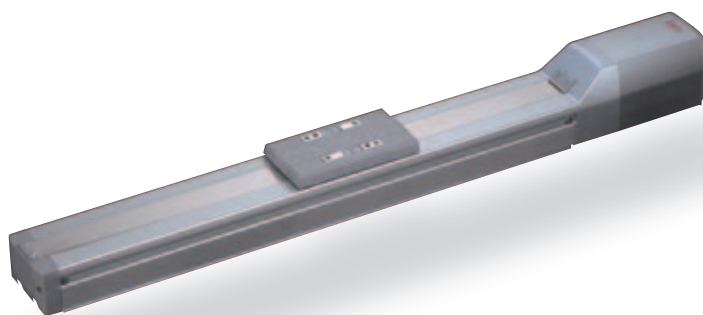
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 335

RCP2-SA7C

RoboCylinder Schlitten-Ausführung, Achsbreite 73 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ Modellspezifikationen	RCP2	SA7C	I	56P				P1		
	Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
			I: Inkremental A: Absolut	56P: Schrittmotor 56 □ Größe	16: 16 mm 8: 8 mm 4: 4 mm	100:100 mm ?	P1: PCON PSEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X □ □ : Spezifizierte Länge R □ □ : Roboter-kabel	BE : Bremse Kabelausgang am Ende BL : Bremse Kabelausgang links BR : Bremse Kabelausgang rechts NM : Umgekehrte Referenzposition SR : Schlittenroller-Spezifikation	

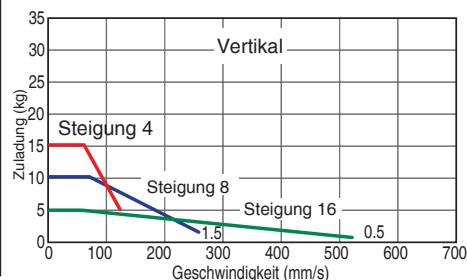
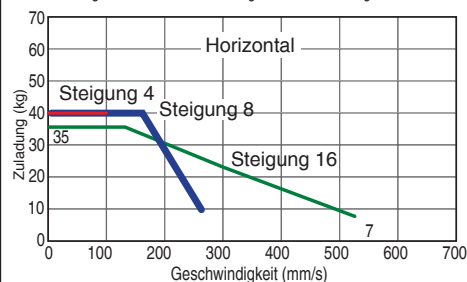
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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 RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 4 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SA7C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~ 35	~ 5	50 ~ 800 (in 100 mm-Schritten)
RCP2-SA7C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~ 40	~ 10	
RCP2-SA7C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	40	~ 15	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	100 ~ 700 (in 100 mm-Schritten)		800 (mm)
	100	200	
16	533		480
8	266		240
4	133		120

(Einheit: mm/s)

Optionen

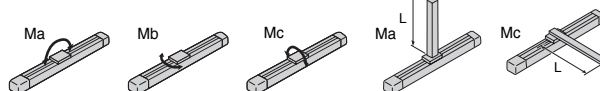
Name	Code	Seite
Bremse: Kabelausgang am Ende	BE	381
Bremse: Kabelausgang links	BL	381
Bremse: Kabelausgang rechts	BR	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 13.9N•m Mb: 19.9N•m Mc: 38.3N•m
Zulässige Auskrantung	Ma: 230 mm oder weniger, Mb/Mc: 230 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrantung



RCP2-SS7C

RoboCylinder Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen,
Achsbreite 60 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

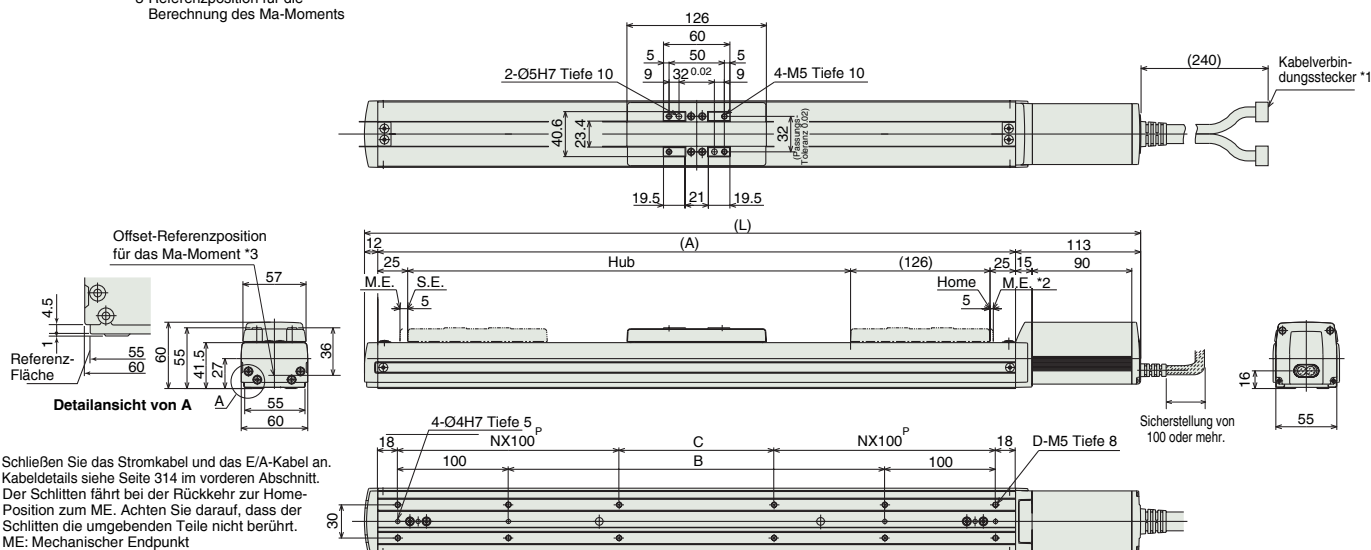
■ Modellspezifikationen									
RCP2	SS7C	I	42P			P1			
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	42P: Schrittmotor	12: 12 mm	100: 100 mm	P1 : PCON	N : Kein Kabel	B : Bremse			
A: Absolut	42 □ Größe	6: 6 mm	?	PSEL	P : 1m				
		3: 3 mm			S : 3m				
					M : 5m				
					X□□ : Spezifizierte Länge	NM : Umgekehrte Referenzposition			
					(Angabe in 100 mm-Schritten)	R□□ : Roboterkabel	SR : Schlittenroller-Spezifikation		

1. Details der Modellspezifikationen siehe Seite 24 im unteren Abschnitt

Abmessungen

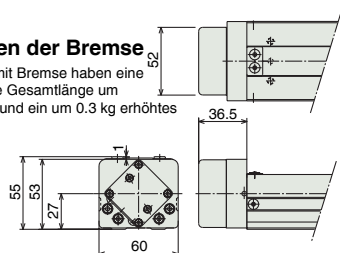
* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

*3 Referenzposition für die Berechnung des Ma-Moments



Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 24.5 mm und ein um 0.3 kg erhöhtes Gewicht.



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600
L	401	501	601	701	801	901
A	276	376	476	576	676	776
B	40	140	240	340	440	540
C	40	140	40	140	40	140
D	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
Gewicht (kg)	3.4	4.0	4.7	5.4	6.1	6.7

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCP2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 335

RCP2-SS8C

RoboCylinder Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 80 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ Modellspezifikationen									
RCP2	SS8C	I	56P			P1			
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	56P: Schrittmotor	20: 20 mm	100: 100 mm	P1: PCON	N: Kein Kabel	B: Bremse			
A: Absolut	56□ Größe	10: 10 mm	5: 5 mm	PSEL	P: 1m	S: 3m	M: 5m		
				1000: 1000 mm	X□□: Spezifizierte Länge	NM: Umgekehrte Referenzposition			
				(Angabe in 100 mm-Schritten)	R□□: Roboter-Kabel	SR: Schlittenroller-Spezifikation			

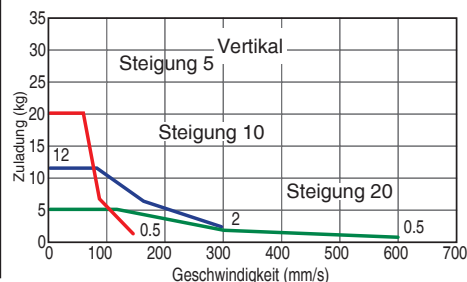
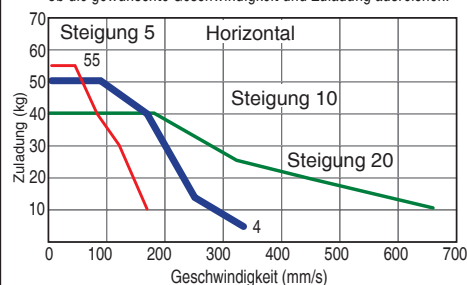
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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 RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 5 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SS8C-I-56P-20-①-P1-②-③	20	~40	~5	100 ~ 1000 (in 100 mm-Schritten)
RCP2-SS8C-I-56P-10-①-P1-②-③	10	~50	~12	
RCP2-SS8C-I-56P-5-①-P1-②-③	5	~55	~20	

Explanation of numbers ① Stroke ② Cable length ③ Options

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	100 ~ 800 (in 100 mm-Schritten)	900 (mm)	1000 (mm)
20	666 <600>	625 <600>	515
10	333 <300>	310 <300>	255
5	165 <150>	155 <150>	125

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

Optionen

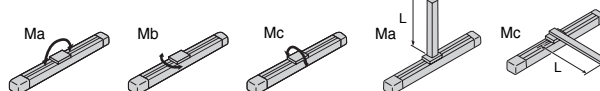
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø16 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 36.3N•m Mb: 36.3N•m Mc: 77.4N•m
Zulässige Auskrantung	Ma: 450 mm oder weniger, Mb/Mc: 450 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrantung

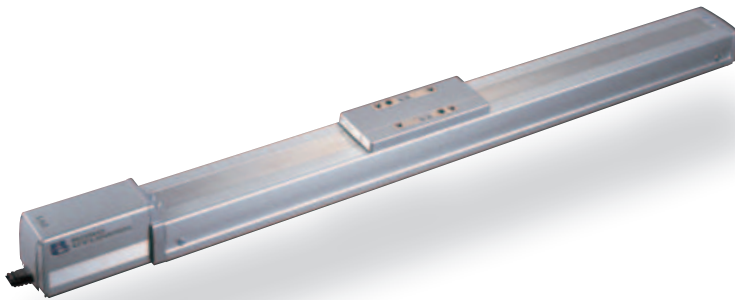


RCP2-HS8C

RoboCylinder Hochgeschwindigkeits-Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 80 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ Modellspezifikationen									
RCP2	HS8C	I	86P				P2		
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
		I: Inkremental A: Absolut	86P: Schrittmotor 86 □ Größe	30: 30 mm	100: 100 mm 1000: 1000 mm (Angabe in 100 mm-Schritten)	P2: PCON-CF	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X □ □ : Spezifizierte Länge R □ □ : Roboter-Kabel	B : Bremse NM : Umgekehrte Referenzposition SR : Schlittenroller-Spezifikation	

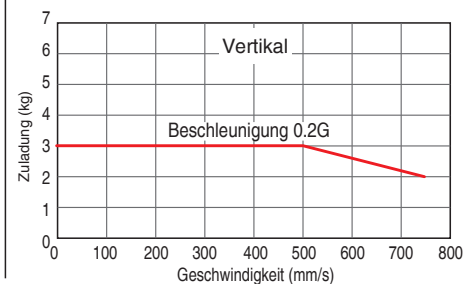
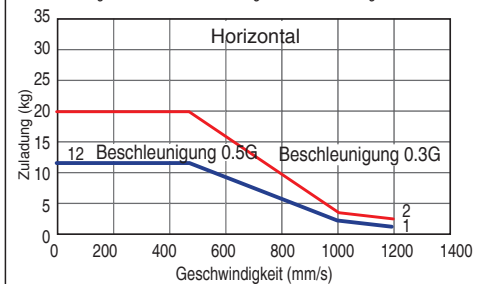
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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 RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (0,2 G, vertikal). Die max. Beschleunigung beträgt 0,5 G bei horizontaler und 0,2 G bei vertikaler Anwendung.

■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-HS8C-I-86P-30-①-P2-②-③	30	~20	~3	100 ~ 1000 (in 100 mm-Schritten)

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	100 ~ 800 (in 100 mm-Schritten)	900 (mm)	1000 (mm)
	1200 <750>	1000 <750>	800 <750>

(Einheit: mm/s)

Optionen

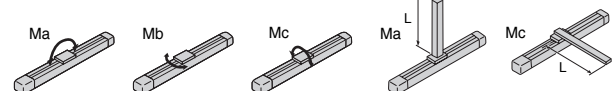
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø16 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 36.3N•m Mb: 36.3N•m Mc: 77.4N•m
Zulässige Auskrägung	Ma: 450 mm oder weniger, Mb/Mc: 450 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrägung



RCP2-SA5R

RoboCylinder Schlitten-Ausführung, Achsbreite 52 mm, Schrittmotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen RCP2 – SA5R – I – 42P – ☐ – ☐ – P1 – ☐ – ☐									
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	42P: Schrittmotor	12: 12 mm	50: 50 mm	6: 6 mm	3: 3 mm	P1: PCON	N : Kein Kabel	B : Bremse	
A: Absolut	42 □ Größe				500: 500 mm (Angabe in 100 mm-Schritten)	PSEL	P : 1m	NM : Umgekehrte Referenzposition	
							S : 3m	R : Motor auf entgegengesetzter Seite	
							M : 5m	SR : Schlittenroller-Spezifikation	
							X□□ : Spezifizierte Länge		
							R□□ : Roboter-kabel		

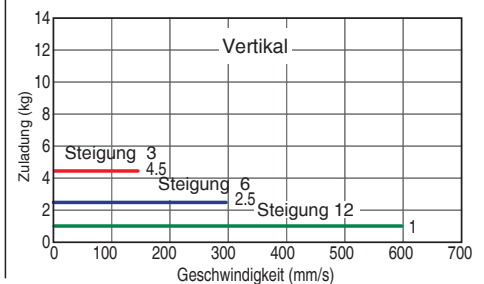
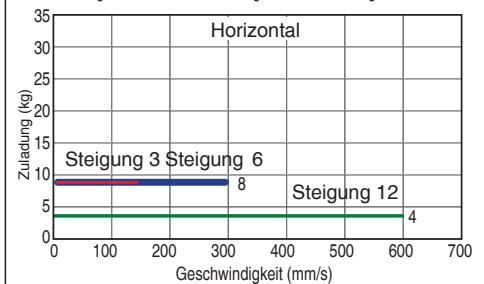
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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 RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)
RCP2-SA5R-I-42P-12- ☐ -P1- ☐ - ☐	12	4	1
RCP2-SA5R-I-42P-6- ☐ -P1- ☐ - ☐	6	8	2.5
RCP2-SA5R-I-42P-3- ☐ -P1- ☐ - ☐	3	8	4.5

Erklärung der Ziffern ☐ Hub ☐ Kabellänge ☐ Optionen

■ Hub and Maximum Speed

Hub Steigung	50 ~ 500 (in 50 mm-Schritten)
12	600
6	300
3	150

(Einheit: mm/s)

Optionen

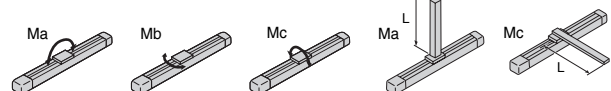
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.01 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)

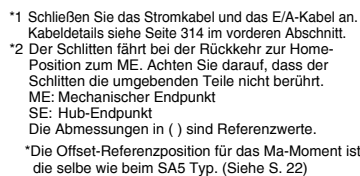
Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrägung



Abmessungen

* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.



Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wasser-geschützt Typ
Steuerungen
40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

RCP2-SA6R

RoboCylinder Schlitten-Ausführung, Achsbreite 58 mm, Schrittmotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen										RCP2	—	SA6R	—	I	—	42P	—		—		—	P1	—		—	
Baureihe		Typ		Encoder-Typ		Motortyp		Steigung		Hub		Passende Steuerung		Kabellänge		Optionen										
I: Inkremental A: Absolut		42P: Schrittmotor 42 □ Größe		12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm		50: 50 mm 600: 600 mm (Angabe in 100 mm-Schritten)		P1: PCON PSEL		N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-kabel		B : Bremse NM : Umgekehrte Referenzposition R : Motor auf entgegengesetzter Seite SR : Schlittenroller-Spezifikation														

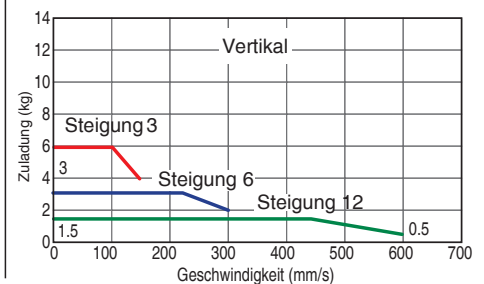
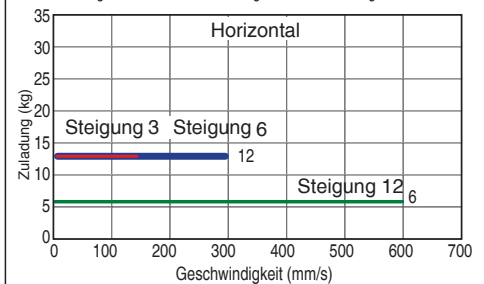
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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 RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SA6R-I-42P-12- 1 -P1- 2 - 3	12	6	~1.5	50 ~ 600 (in 50 mm-Schritten)
RCP2-SA6R-I-42P-6- 1 -P1- 2 - 3	6	12	~3	
RCP2-SA6R-I-42P-3- 1 -P1- 2 - 3	3	12	~6	

Erklärung der Ziffern 1 Hub 2 Kabellänge 3 Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 550 (in 50 mm-Schritten)	600 (mm)
	12	600
6	300	270
3	150	135

(Einheit: mm/s)

Optionen

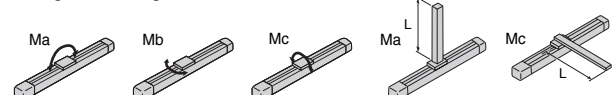
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.01 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9N•m Mb: 12.7N•m Mc: 18.6N•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



Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wasser-geschützt Typ
Steuerungen
40 mm
52 mm
58 mm
60 mm
68 mm
73 mm
80 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

RCP2-SA7R

RoboCylinder Schlitten-Ausführung, Achsbreite 73 mm, Schrittmotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen RCP2 – SA7R – I – 56P – P1 									
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental A: Absolut	56P: Schrittmotor 56 □ Größe	16: 16 mm 8: 8 mm 4: 4 mm	100:100mm ?	800:800mm (Angabe in 100 mm-Schritten)	P1: PCON PSEL	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboter-kabel	B : Bremse NM : Umgekehrte Referenzposition R : Motor auf entgegengesetzter Seite SR : Schlittenroller-Spezifikation		

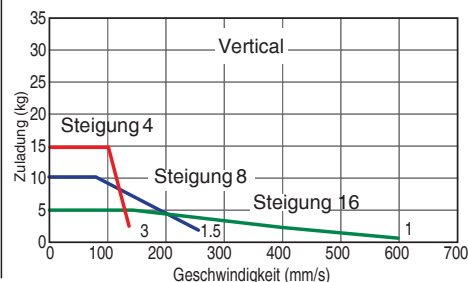
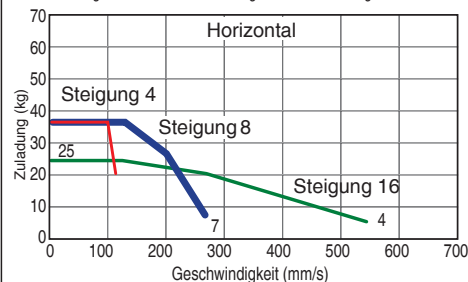
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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 RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 4 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SA7R-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~25	~5	100 ~ 800 (in 100 mm-Schritten)
RCP2-SA7R-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~35	~10	
RCP2-SA7R-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~35	~15	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	100 ~ 700 (in 100 mm-Schritten)	800 (mm)
	12	480 <400>
6	266	240
3	133	120

(Einheit: mm/s)

Optionen

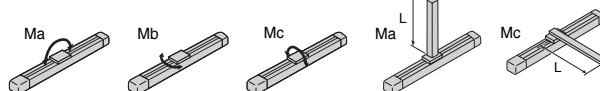
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.01 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 13.9N•m Mb: 19.9N•m Mc: 38.3N•m
Zulässige Auskrägung	Ma: 230 mm oder weniger, Mb/Mc: 230 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrägung



RCP2-SS7R

RoboCylinder Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 60 mm, Schrittmotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen RCP2 – SS7R – I – 42P – ☐ – ☐ – P1 – ☐ – ☐									
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	42P: Schrittmotor	12: 12 mm	100: 100 mm	6: 6 mm	?	P1: PCON	N : Kein Kabel	B : Bremse	
A: Absolut	42 □ Größe	3: 3 mm	600: 600 mm (Angabe in 100 mm-Schritten)			PSEL	P : 1 m	NM : Umgekehrte Referenzposition	
							S : 3 m	R : Motor auf entgegengesetzter Seite	
							M : 5 m	SR : Schlittenroller-Spezifikation	
							X □ □ : Spezifizierte Länge		
							R □ □ : Roboter-kabel		

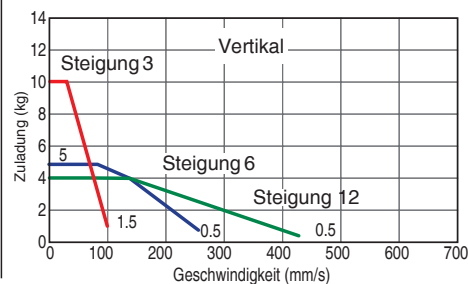
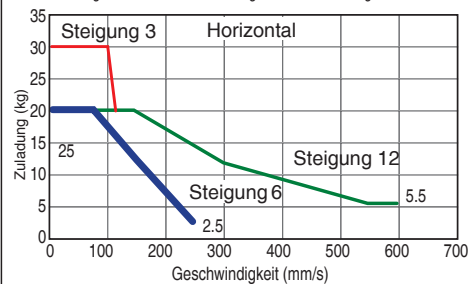
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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 RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SS7R-I-42P-12-①-P1-②-③	12	~20	~4	100 ~ 600 (in 100 mm-Schritten)
RCP2-SS7R-I-42P-6-①-P1-②-③	6	~20	~5	
RCP2-SS7R-I-42P-3-①-P1-②-③	3	~30	~10	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	100 ~ 500 (in 100 mm-Schritten)	600 (mm)
	600 <440>	470 <400>
12		
6	250	230
3	105	105

(Einheit: mm/s)

Optionen

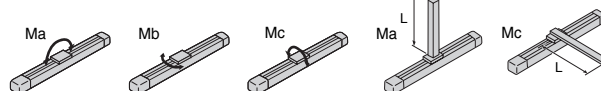
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 14.7N•m Mb: 14.7N•m Mc: 33.3N•m
Zulässige Auskrantung	Ma: 300 mm oder weniger, Mb/Mc: 300 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

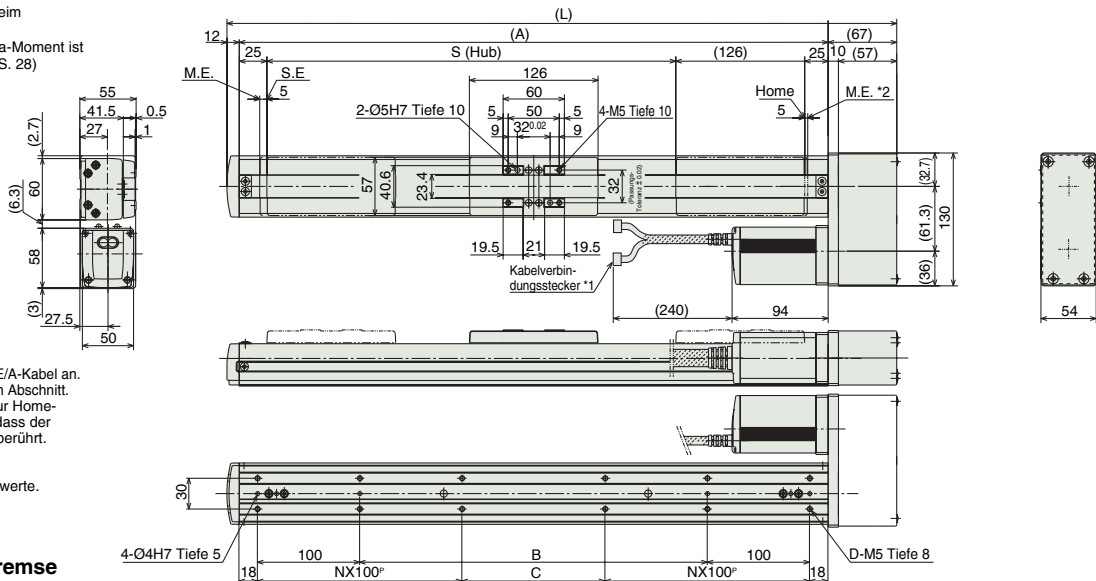
Zulässige Auskrantung



Abmessungen

* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

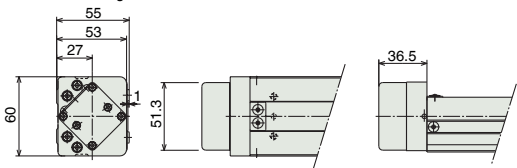
*Die Referenzfläche ist die selbe wie beim SS7C Typ. (Siehe S. 28)
*Die Offset-Referenzposition für das Ma-Moment ist dieselbe wie beim SS7C Typ. (Siehe S. 28)



*1 Schließen Sie das Stromkabel und das E/A-Kabel an. Kabeldetails siehe Seite 314 im vorderen Abschnitt.
*2 Der Schlitten fährt bei der Rückkehr zur Home-Position zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpoint
Die Abmessungen in () sind Referenzwerte.

Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 24.5 mm und ein um 0.3 kg erhöhtes Gewicht.



* Das Bremskabel ist durch das Achsgehäuse geführt und mit an den Motorstecker angeschlossen.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600
L	355	455	555	655	755	855
A	276	376	476	576	676	776
B	40	140	240	340	440	540
C	40	140	40	140	40	140
D	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
Gewicht (kg)	4.1	4.7	5.4	6.1	6.7	7.4

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCP2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 335

RCP2-SS8R

RoboCylinder Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 80 mm, Schrittmotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen										RCP2	—	SS8R	—	I	—	56P	—		—		—	P1	—		—	
Baureihe		Typ		— Encoder-Typ —		Motortyp		Steigung		Hub		— Passende Steuerung —		Kabellänge		Optionen										
I: Inkremental		56P: Schrittmotor		20: 20 mm		100:100mm		P1 : PCON		N : Kein Kabel		B : Bremse														
A: Absolut		56□ Größe		10: 10 mm		}		PSEL		P : 1m		NM : Umgekehrte Referenzposition														
				5: 5 mm						S : 3m		R : Motor auf entgegengesetzter Seite														
										M : 5m		SR : Schlittenroller- Spezifikation														
						1000:1000mm (Angabe in 100 mm- Schritten)				X□□ : Spezifizierte Länge																
										R□□ : Roboter-kabel																

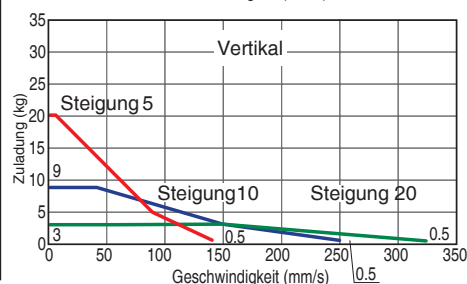
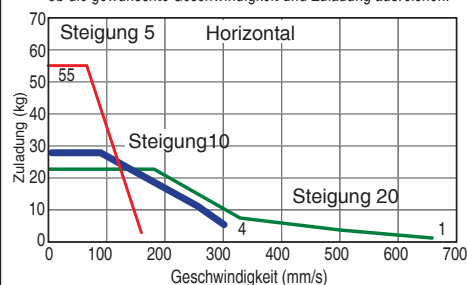
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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 RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 5 ist oder die Achse vertikal arbeitet). Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-SS8R-I-56P-20-①-P1-②-③	20	~23	~3	100 ~ 1000 (in 100 mm-Schritten)
RCP2-SS8R-I-56P-10-①-P1-②-③	10	~28	~9	
RCP2-SS8R-I-56P-5-①-P1-②-③	5	~55	~20	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	100 ~ 800 (in 100 mm-Schritten)	900 (mm)	1000 (mm)
	600 <333>	600 <333>	515 <333>
12			
6	300 <250>	300 <250>	225
3	160 <140>	155 <140>	125

(Einheit: mm/s)

Optionen

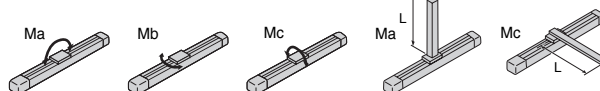
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Motor auf entgegengesetzter Seite	R	387
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø16 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 36.3N•m Mb: 36.3N•m Mc: 77.4N•m
Zulässige Auskrantung	Ma: 450 mm oder weniger, Mb/Mc: 450 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrantung

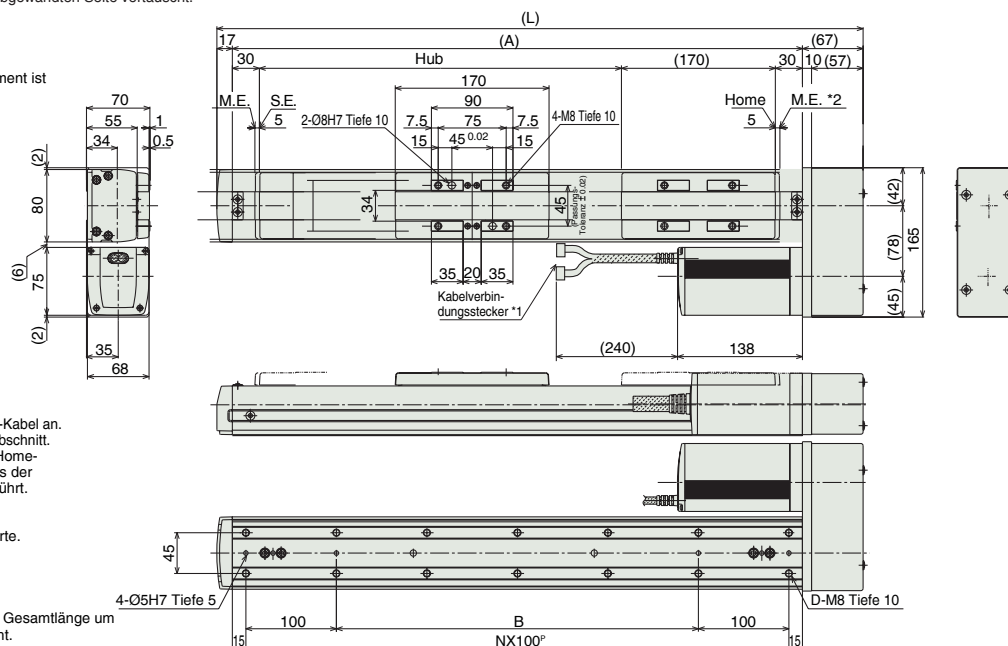


Abmessungen

* Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Angaben an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die der motorabgewandten Seite vertauscht.

*Die Referenzfläche ist die selbe wie beim SS8C Typ. (Siehe S. 30)

*Die Offset-Referenzposition für das Ma-Moment ist dieselbe wie beim SS8C Typ. (Siehe S. 30)

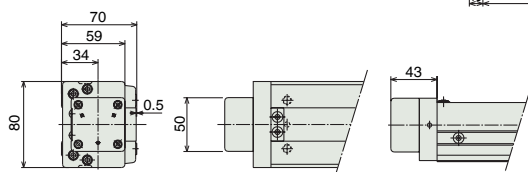


*1 Schließen Sie das Stromkabel und das E/A-Kabel an. Kabeldetails siehe Seite 314 im vorderen Abschnitt.

*2 Der Schlitten fährt bei der Rückkehr zur Home-Position zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt. ME: Mechanischer Endpunkt SE: Hub-Endpunkt Die Abmessungen in () sind Referenzwerte.

Abmessungen der Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 26 mm und ein um 0.4 kg erhöhtes Gewicht.



* Das Bremskabel ist durch das Achsgehäuse geführt und mit an den Motorstecker angeschlossen.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	414	514	614	714	814	914	1014	1114	1214	1314
A	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
B	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
Gewicht (kg)	7.9	9.0	10	11.1	12.1	13.2	14.3	15.3	16.4	17.4

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCP2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-56PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-56PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-56PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 335

RCP2-HS8R

RoboCylinder Hochgeschwindigkeits-Schlitten-Ausführung mit Stahlrahmen, Achsbreite 80 mm, Schrittmotor, Bauform mit abgewinkeltem Motor

■ Modellspezifikationen									
RCP2	HS8R	I	86P				P2		
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
		I: Inkremental A: Absolut	86P: Schrittmotor 86 □ Größe	30: 30 mm	100: 100 mm 1000: 1000 mm (Angabe in 100 mm-Schritten)	P2: PCON-CF	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X □ □ : Spezifizierte Länge R □ □ : Roboter-kabel	B : Bremse NM : Umgekehrte Referenzposition SR : Schlittenroller-Spezifikation	

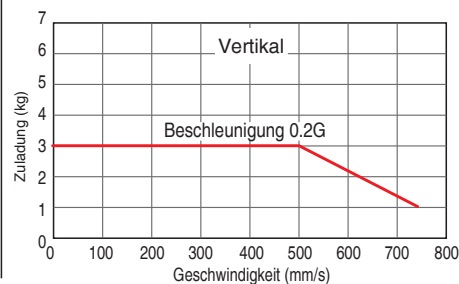
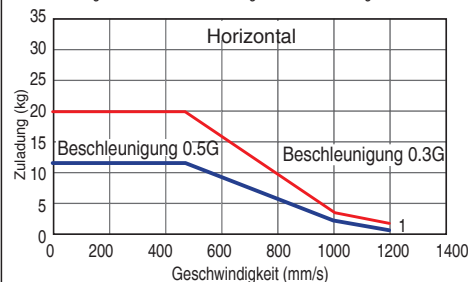
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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 RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (3) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Achse vertikal arbeitet). Die maximale Beschleunigung beträgt 0,5 G bei horizontaler und 0,2 G bei vertikaler Anwendung.

■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-HS8R-I-86P-30-①-P1-②-③	30	~20	~3	100 ~ 1000 (in 100 mm-Schritten)

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	100 ~ 800 (in 100 mm-Schritten)	900 (mm)	1000 (mm)
	1200 <750>	1000 <750>	800 <750>

(Einheit: mm/s)

Optionen

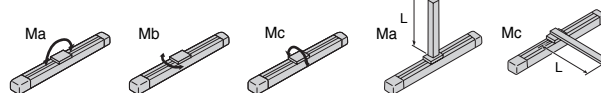
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schlittenroller-Spezifikation	SR	388

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø16 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Stahl, speziallegiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 36.3N•m Mb: 36.3N•m Mc: 77.4N•m
Zulässige Auskrantung	Ma: 450 mm oder weniger, Mb/Mc: 450 mm oder weniger
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrantung

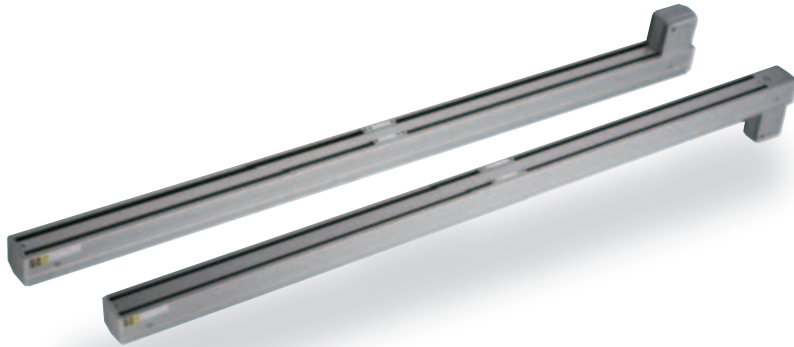


RCP2-BA6/BA6U

RoboCylinder Zahnriemen-Ausführung, Achsbreite 58 mm, Schrittmotor, Motor oben/unten

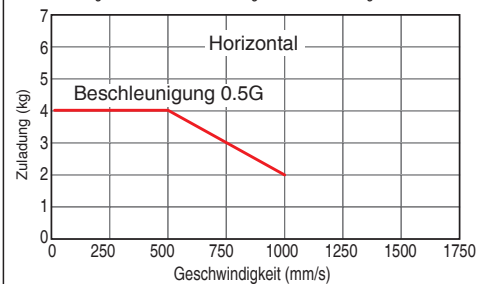
■ Modellspezifikationen	RCP2	—		—	I	—	42P	—	54	—		—	P1	—		—	
	Baureihe	—	Typ	—	Encoder-Typ	—	Motortyp	—	Steigung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen
	BA6: Belt type with motor at top	—	I: Inkremental	—	42P: Schrittmotor	—	54: 54 mm	—	50: 50 mm	—	P1: PCON	—	N: : Kein Kabel	—	NM: : Umgekehrte Referenzposition	—	
	BA6U: Belt type with motor at bottom	—	A: Absolut	—	42 □ Größe	—	ca. 54 mm	—	?	—	PSEL	—	P: : 1m	—		—	
		—		—		—		—		—		—	S: : 3m	—		—	
		—		—		—		—		—		—	M: : 5m	—		—	
		—		—		—		—		—		—	X□□: Spezifizierte Länge	—		—	
		—		—		—		—		—		—	R□□: Roboter-kabel	—		—	

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



(Die Achse kann nicht vertikal verwendet werden.)



- (1) Die RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,5 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Motor Installation Richtung	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-BA6-I-42P-54-①-P1-②-③	Oben	ca. 54mm	~4	nicht möglich	500 ~ 1000 (in 50 mm-Schritten)
RCP2-BA6U-I-42P-54-①-P1-②-③	Unten				

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 1000 (in 50 mm-Schritten)
ca. 54mm	1000

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Einheit: mm/s)

Optionen

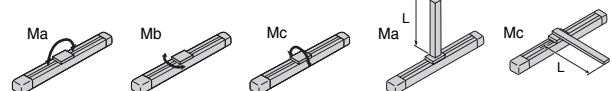
Name	Code	Seite
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Zahnriemen
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm
Spiel	0.01 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 8.9N•m Mb: 12.7N•m Mc: 18.6N•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)

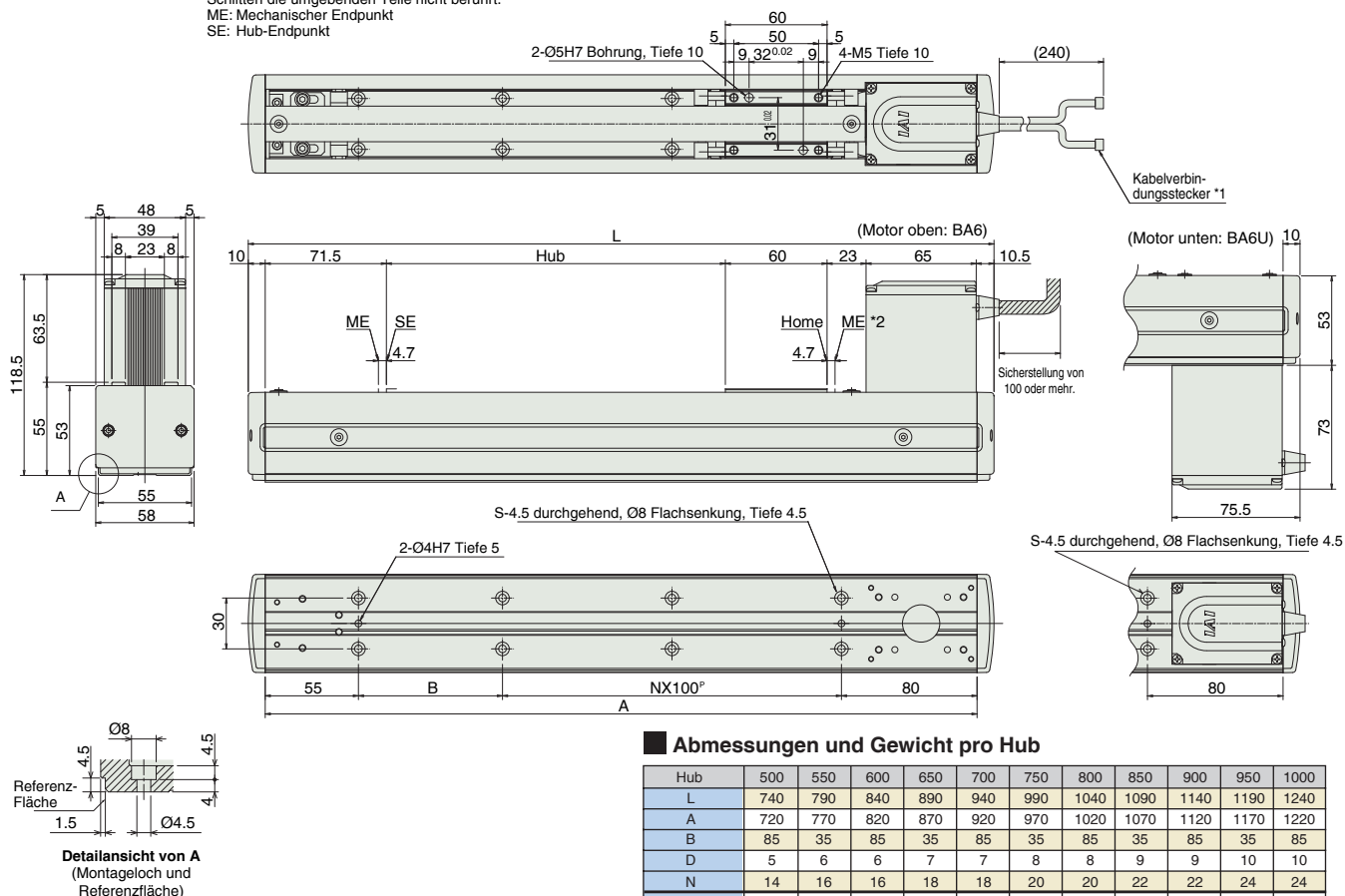
Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrägung



Abmessungen

- *1 Schließen Sie das Stromkabel und das E/A-Kabel an.
Kabeldetails siehe Seite 314 im vorderen Abschnitt.
*2 Der Schlitten fährt bei der Rückkehr zur Home-
Position zum ME. Achten Sie darauf, dass der
Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCP2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

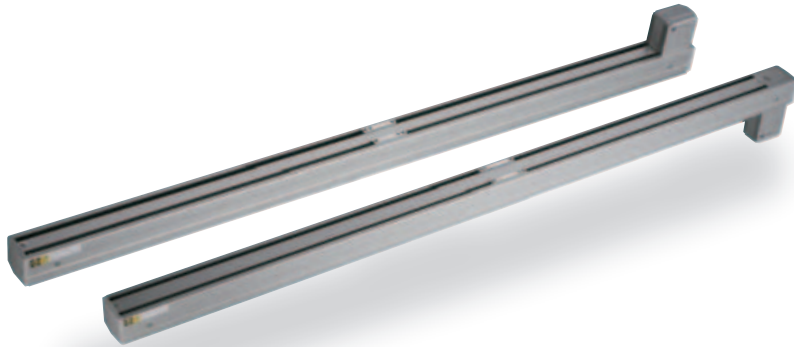
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 335

RCP2-BA7/BA7U

RoboCylinder Zahnriemen-Ausführung, Achsbreite 68 mm, Schrittmotor, Motor oben/unten

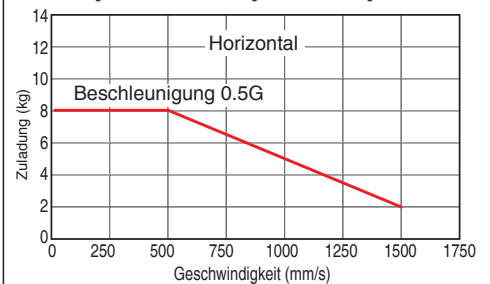
■ Modellspezifikationen	RCP2	—		—	I	—	42P	—	54	—		—	P1	—		—	
	Baureihe	—	Typ	—	Encoder-Typ	—	Motortyp	—	Steigung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen
	BA7: Belt type with motor at top	—	I: Inkremental	—	42P: Schrittmotor	—	54: 54 mm	—	600: 600mm	—	P1: PCON	—	N: : Kein Kabel	—	NM: : Umgekehrte Referenzposition		
	BA7U: Belt type with motor at bottom	—	A: Absolut	—	42 □ Größe	—	1200: 1200mm	—	?	—	PSEL	—	P: : 1m	—			
		—		—		—	(Angabe in 100 mm-Schritten)	—		—		—	S: : 3m	—			
		—		—		—		—		—		—	M: : 5m	—			
		—		—		—		—		—		—	X□□: Spezifizierte Länge	—			
		—		—		—		—		—		—	R□□: Roboter-kabel	—			

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



(Die Achse kann nicht vertikal verwendet werden.)



- (1) Die RCP2-Serie verwendet einen Schrittmotor, so dass die Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das rechte Korrelations-Diagramm der Geschwindigkeit und der Zuladung zur Prüfung, ob die Zuladung mit der gewünschten Geschwindigkeit korrespondiert.
- (2) Die Zuladung beruht auf einem Betrieb mit einer Beschleunigung von 0,5 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Modell	Motor Installation Richtung	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-BA7-I-42P-54-①-P1-②-③	Top	ca. 54mm	~8	Nicht möglich	600 ~ 1200 (in 50 mm-Schritten)
RCP2-BA7U-I-42P-54-①-P1-②-③	Bottom				

Hub	600 ~ 1200 (in 50 mm-Schritten)
Steigung	ca. 54mm

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Einheit: mm/s)

Optionen

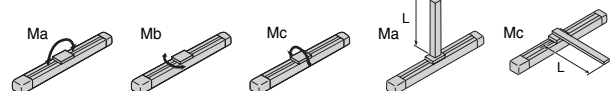
Name	Code	Seite
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Zahnriemen
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm
Spiel	0.01 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zulässiges Lastmoment	Ma: 13.8N•m Mb: 19.7N•m Mc: 29.0N•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)

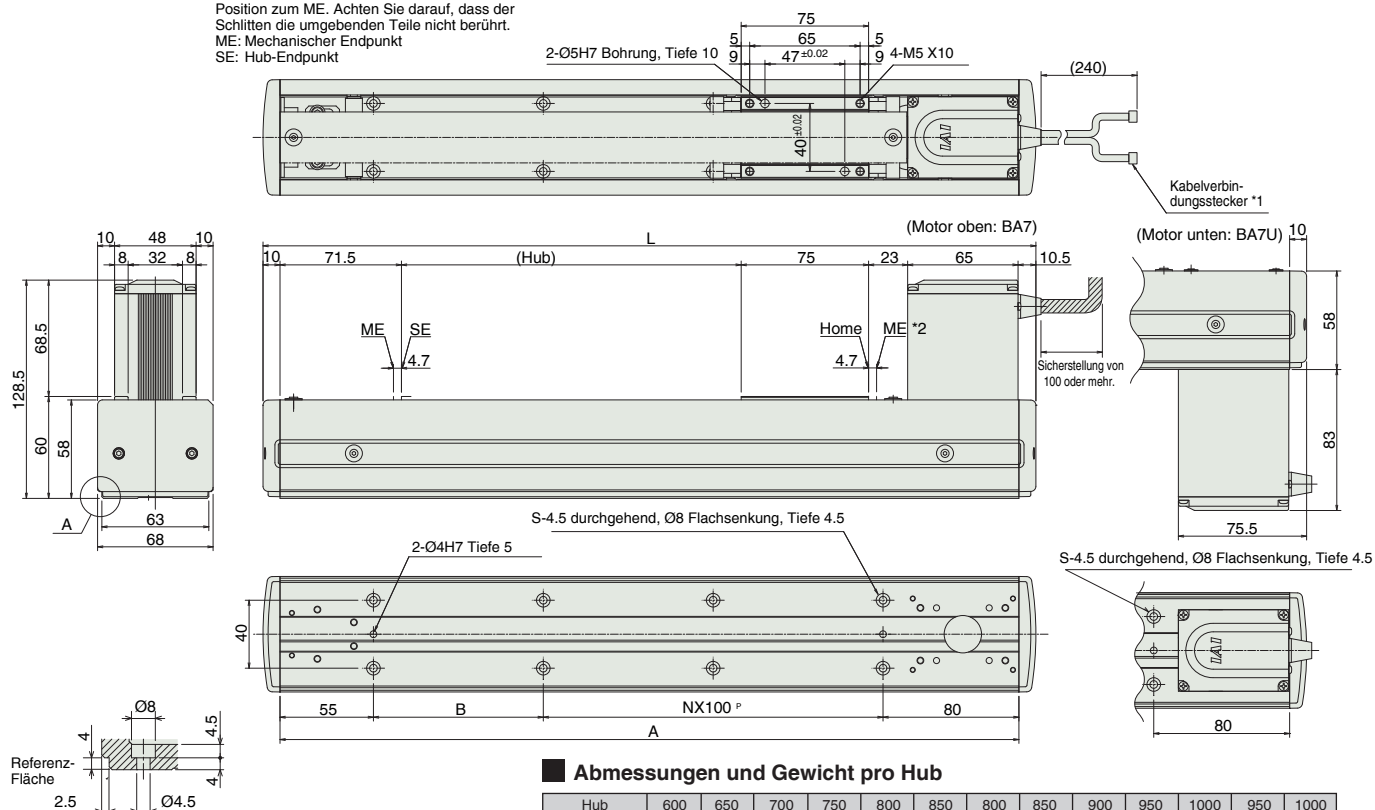
Richtung des zulässigen Lastmoments

Zulässige Auskrägung



Abmessungen

- *1 Schließen Sie das Stromkabel und das E/A-Kabel an.
Kabeldetails siehe Seite 314 im vorderen Abschnitt.
*2 Der Schlitten fährt bei der Rückkehr zur Home-Position zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Detailansicht von A
(Montageloch und Referenzfläche)

Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	600	650	700	750	800	850	800	850	900	950	1000	950	1000
L	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455
A	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435
B	100	50	100	05	100	50	100	50	100	50	100	50	100
D	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
Gewicht (kg)	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.4	4.6	4.7	4.9	5.0	5.2	5.3

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCP2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Linearantrieb)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Linienantrieb unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 335