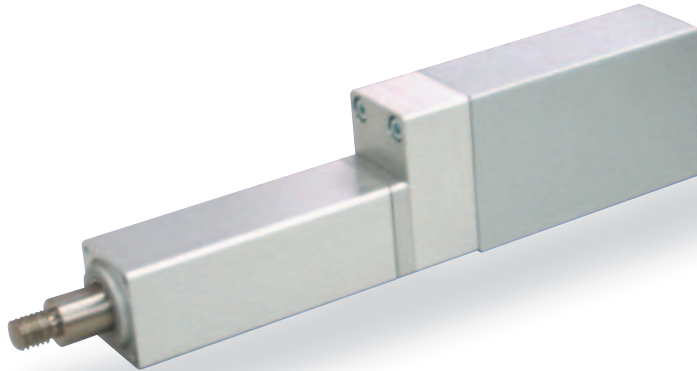


RCP2-RA2C

RoboCylinder Schubstangen- Ausführung, Achsbreite 25 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ Modellspezifikationen	RCP2	RA2C	I	20P			P1		
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
			I: Inkremental	20P: Schrittmotor	1: 1 mm	25: 25 mm	P1: PCON PSEL	N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	FL: Flansch FT: Montagefuß
			20□ Größe			100: 100 mm (Angabe in 25 mm-Schritten)			

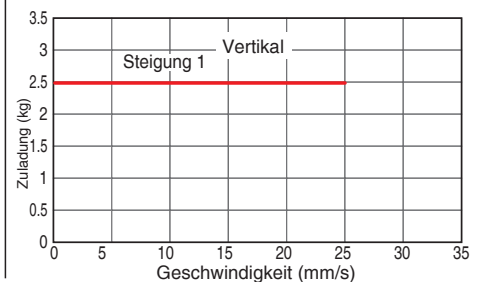
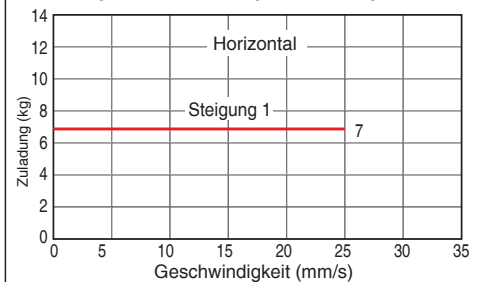
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,05 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

■ 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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Haltekraft (N) (Hinweis1)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA2C-I-20P-1-①-P1-②-③	1	7	2.5	100	25 ~ 100 (In 25 mm-Schritten)

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 1) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub	25 ~ 100 (In 25 mm-Schritten)
Steigung	
1	25

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384

Allgemeine Spezifikationen

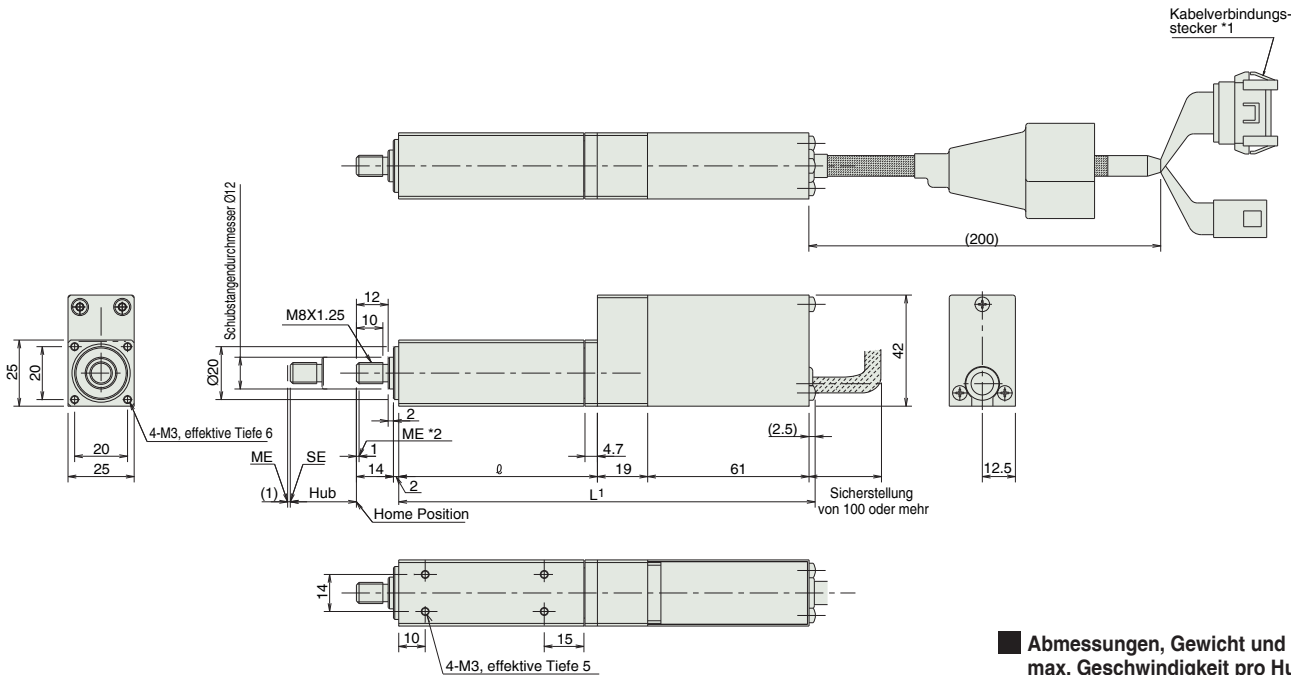
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø6 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø12 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±2,1°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist das RA2C-Modell nicht in der umgekehrten Referenzpunkt- Version lieferbar

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.
*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt

Hinweis
Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.



Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	25	50	75	100
l	75	100	125	150
l	157.5	182.5	207.5	232.5
Gewicht (kg)	0.4	0.5	0.6	0.7

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.

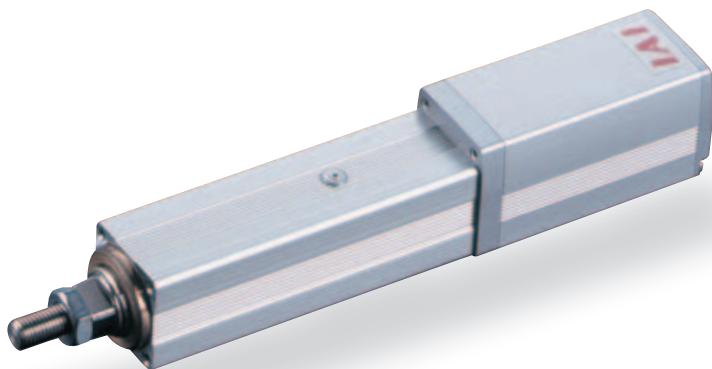
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-20PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-20PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-20PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leistungstreiber)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-20PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 335

RCP2-RA3C

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

■ Modellspezifikationen									
RCP2	RA3C	I	28P				P1		
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	28P: Schrittmotor	5: 5 mm	50: 50 mm	2.5: 2.5 mm	200: 200 mm	P1: PCON	N : Kein Kabel	FL: Flansch	
A: Absolut	28□ Größe				(Angabe in 50 mm-Schritten)	PSEL	P : 1 m	FT: Montagefuß	
							S : 3 m	NM: Umgekehrte Referenzposition	
							M : 5 m		
							X□□ : Spezifizierte Länge		
							R□□ : Roboterkaabel		

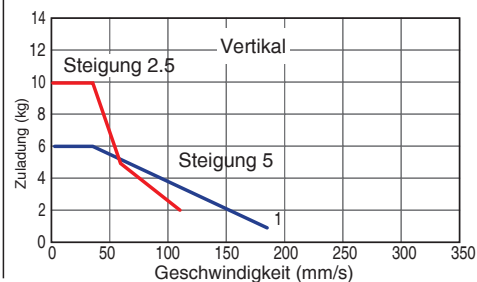
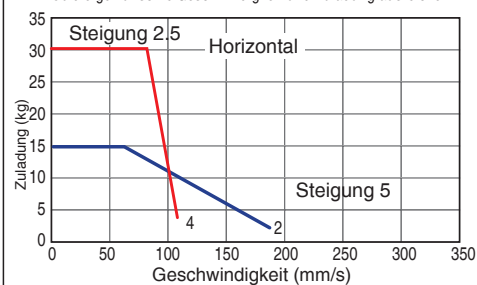
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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) Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

■ 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)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA3C-I-28P-5-①-P1-②-③	5	~15	~6	73.5	50 ~ 200
RCP2-RA3C-I-28P-2.5-①-P1-②-③	2.5	~30	~10	156.8	(In 50-mm Schritten)

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)
5	187
2.5	114

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø22 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,5°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

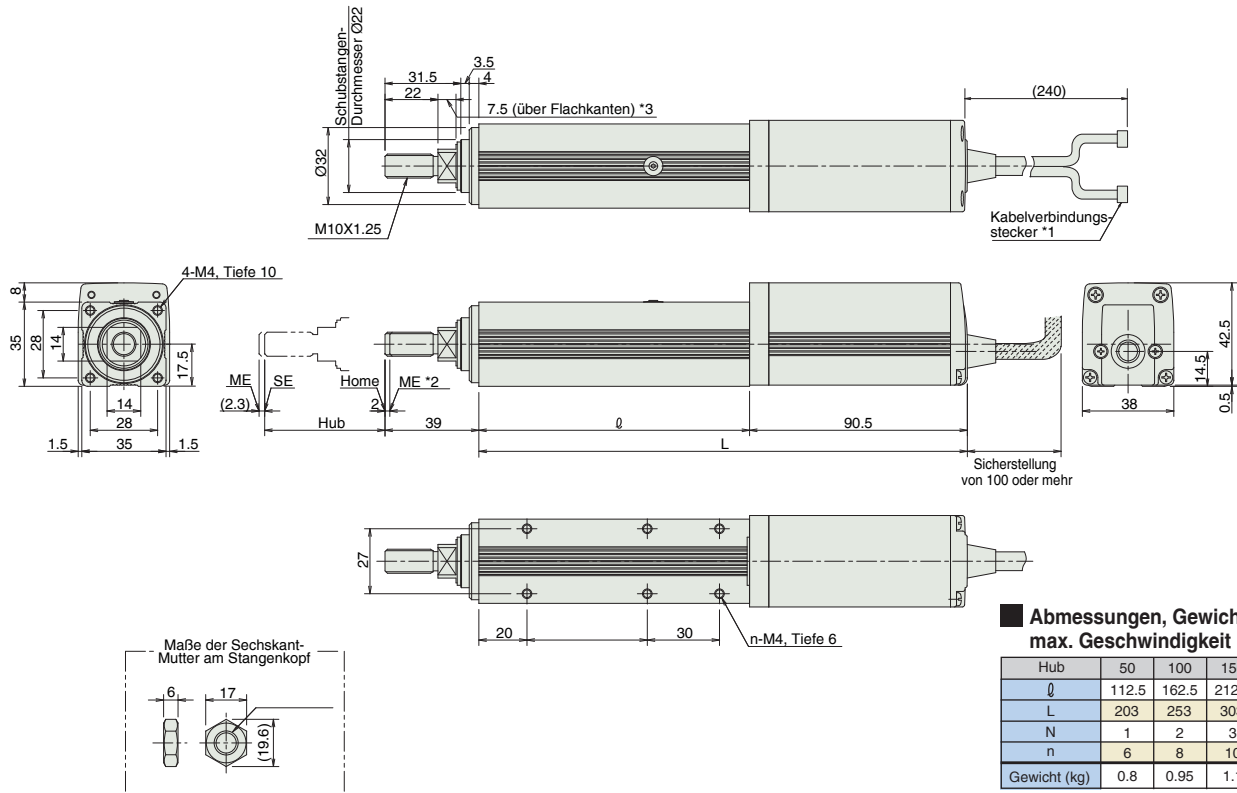
* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist das RA2C-Modell nicht in der umgekehrten Referenzpunkt- Version lieferbar

Hinweis

Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.

*1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.

*2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt



Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	50	100	150	200
Ø	112.5	162.5	212.5	262.5
L	203	253	303	353
N	1	2	3	4
n	6	8	10	12
Gewicht (kg)	0.8	0.95	1.1	1.25

Steuerung

Passende Steuerungen

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-28PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-28PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-28PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leistungstreiber)		PCON-PL-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leistungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-28PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 335

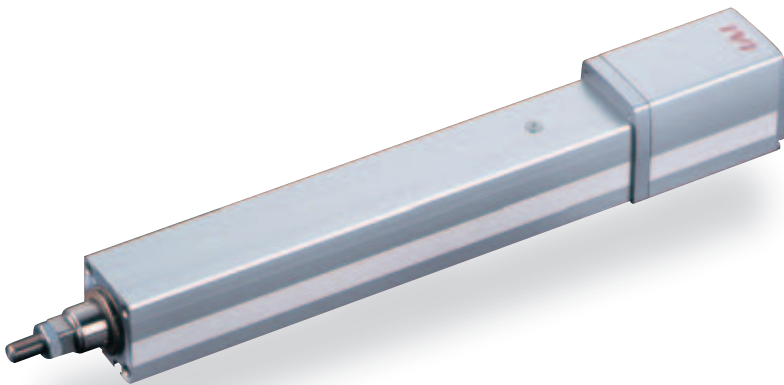
Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wasser-geschützt Typ
Steuerungen
25 mm
32 mm
35 mm
37 mm
45 mm
55 mm
64 mm
75 mm
100 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

RCP2-RA4C

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

■ Modellspezifikationen									
RCP2	RA4C	I	42P				P1		
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
		I: Inkremental A: Absolut	42P: Schrittmotor 42□ Größe	10: 10 mm 5: 5 mm 2.5: 2.5 mm	50: 50 mm 300: 300 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	P1: PCON PSEL	N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	B :Brems FL: Flansch FT: Montagefuß NM: Umgekehrte Referenzposition	

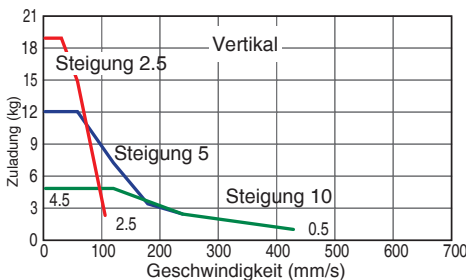
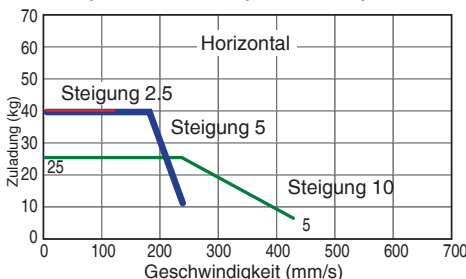
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) Wenn sich der Hub erhöht, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modellspezifikation unten zur Prüfung der maximalen Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub.
- (2) Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

■ 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 (Hinweis1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA4C-I-42P-10-①-P1-②-③	10	~25	~4.5	150	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RA4C-I-42P-5-①-P1-②-③	5	~40	~12	284	
RCP2-RA4C-I-42P-2.5-①-P1-②-③	2.5	40	~19	358	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub (mm)	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)	250 (mm)	300 (mm)
		458	458	350
10				
5		250	237	175
2.5		125 <114>	118 <114>	87

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

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

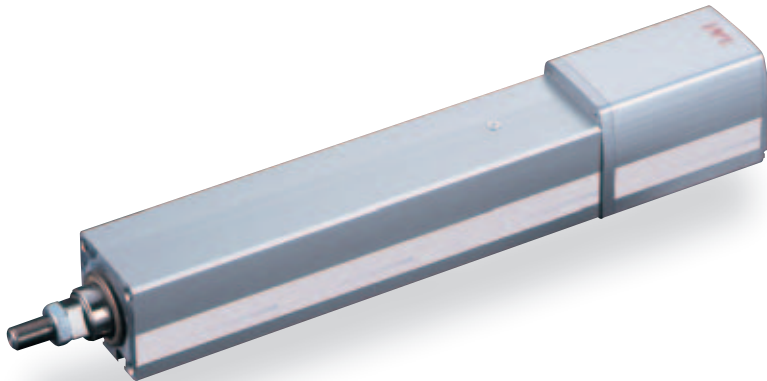
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø22 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,5°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

RCP2-RA6C

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

■ Modellspezifikationen									
RCP2	RA6C	I	56P				P1		
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	56P: Schrittmotor	16: 16 mm	8: 8 mm	50: 50 mm	P1: PCON	N : Kein Kabel	B : Bremse		
A: Absolut	56□ Größe	4: 4 mm	300: 300 mm	(Angabe in 50 mm-Schritten)	PSEL	P : 1 m	FL: Flansch		
						S : 3 m	FT: Montagefuß		
						M : 5 m	NM: Umgekehrte Referenzposition		
						X□□ : Spezifizierte Länge			
						R□□ : Roboterkaabel			

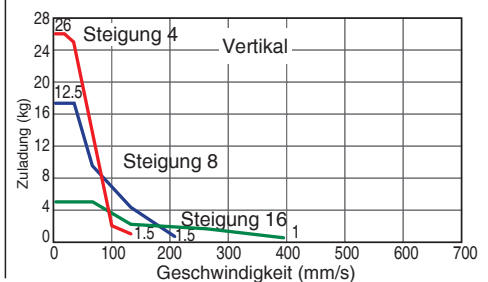
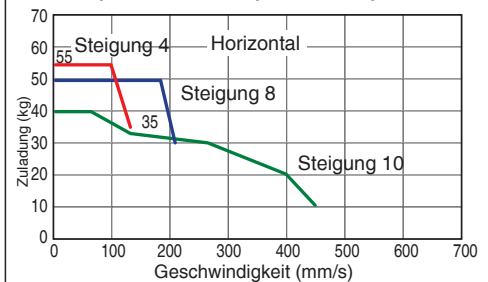
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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) Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

■ 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 (Hinweis1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA6C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~40	~5	240	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RA6C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~50	~17.5	470	
RCP2-RA6C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~55	~26	800	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
Steigung	
16	450<400>
8	210
4	130

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

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

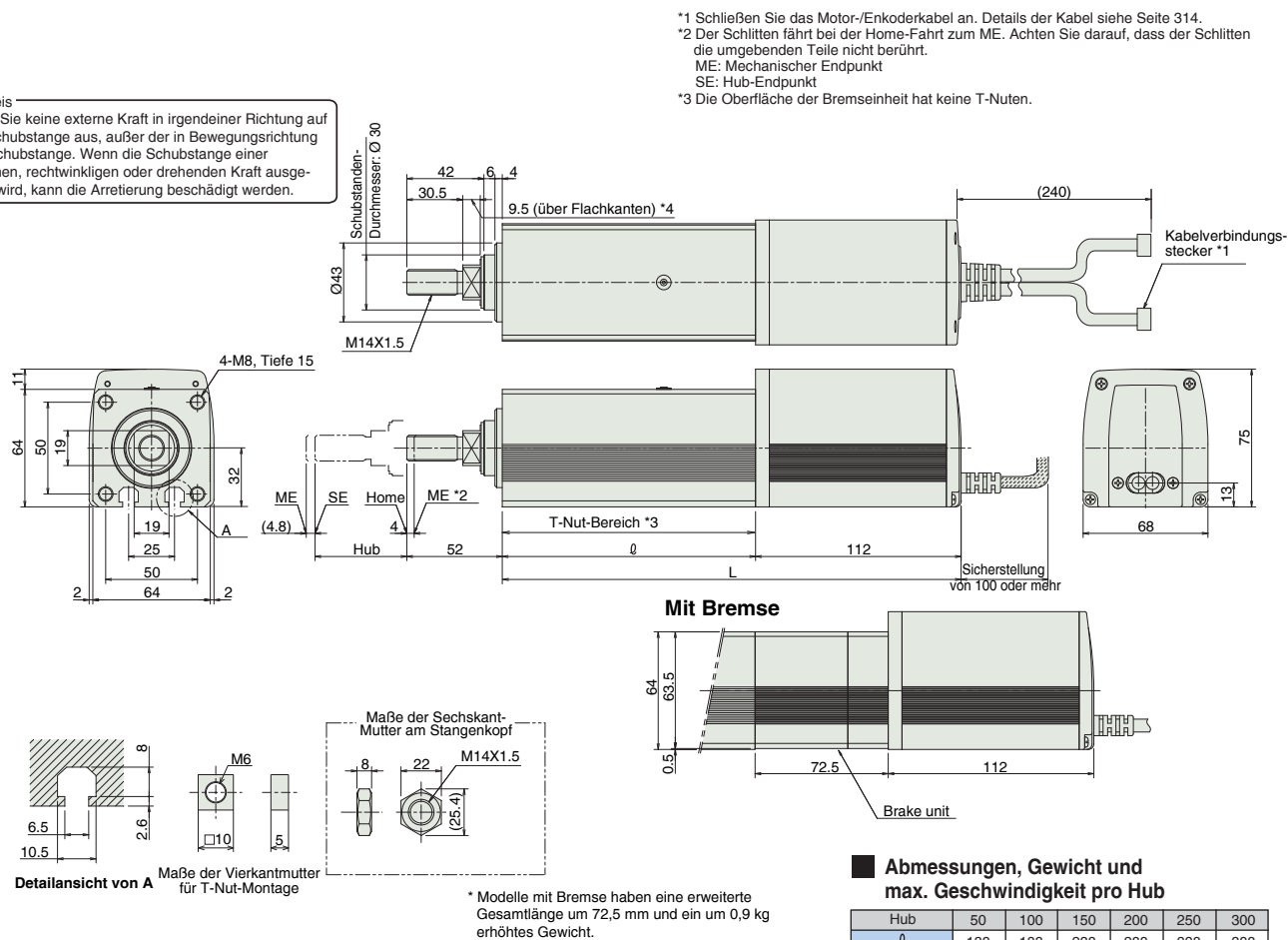
Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø30 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

Hinweis

Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.



Steuerung

Passende Steuerungen

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

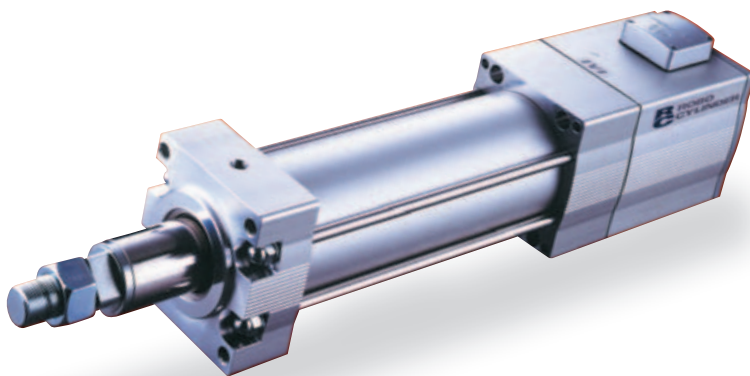
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-56PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-56PI-NP-2-0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

RCP2-RA10C

RoboCylinder Hochlast-Schubstangen-Ausführung,
Achsbreite 100 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

■ Modellspezifikationen RCP2-RA10C-I-86P- - - P2- - -									
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	86P: Schrittmotor	10: 10 mm	50: 50 mm	5: 5 mm	2.5: 2.5 mm	P2: PCON-CF	N : Kein Kabel	B: Bremse	
86□ Größe							P : 1 m	FL: Flansch	
							S : 3 m	FT: Montagefuß	
							M : 5 m		
							X□□: Spezifizierte Länge		
							R□□: Roboterkaabel		

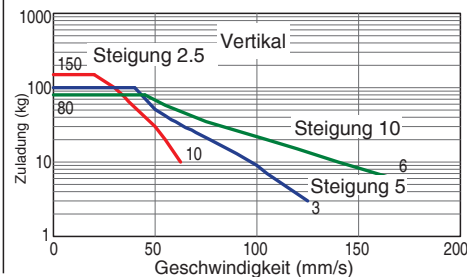
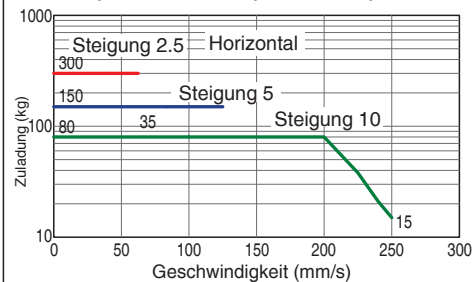
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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) Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,04 G (Steigung 10), 0,02 G (Steigung 5) oder 0,01 G (Steigung 2,5). Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

■ 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)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA10C-I-86P-10-①-P1-②-③	10	~80	~80	1500	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RA10C-I-86P-5-①-P1-②-③	5	150	~100	3000	
RCP2-RA10C-I-86P-2.5-①-P1-②-③	2.5	300	~150	6000	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
Steigung	
10	250<167>
5	125
2.5	63

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

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384

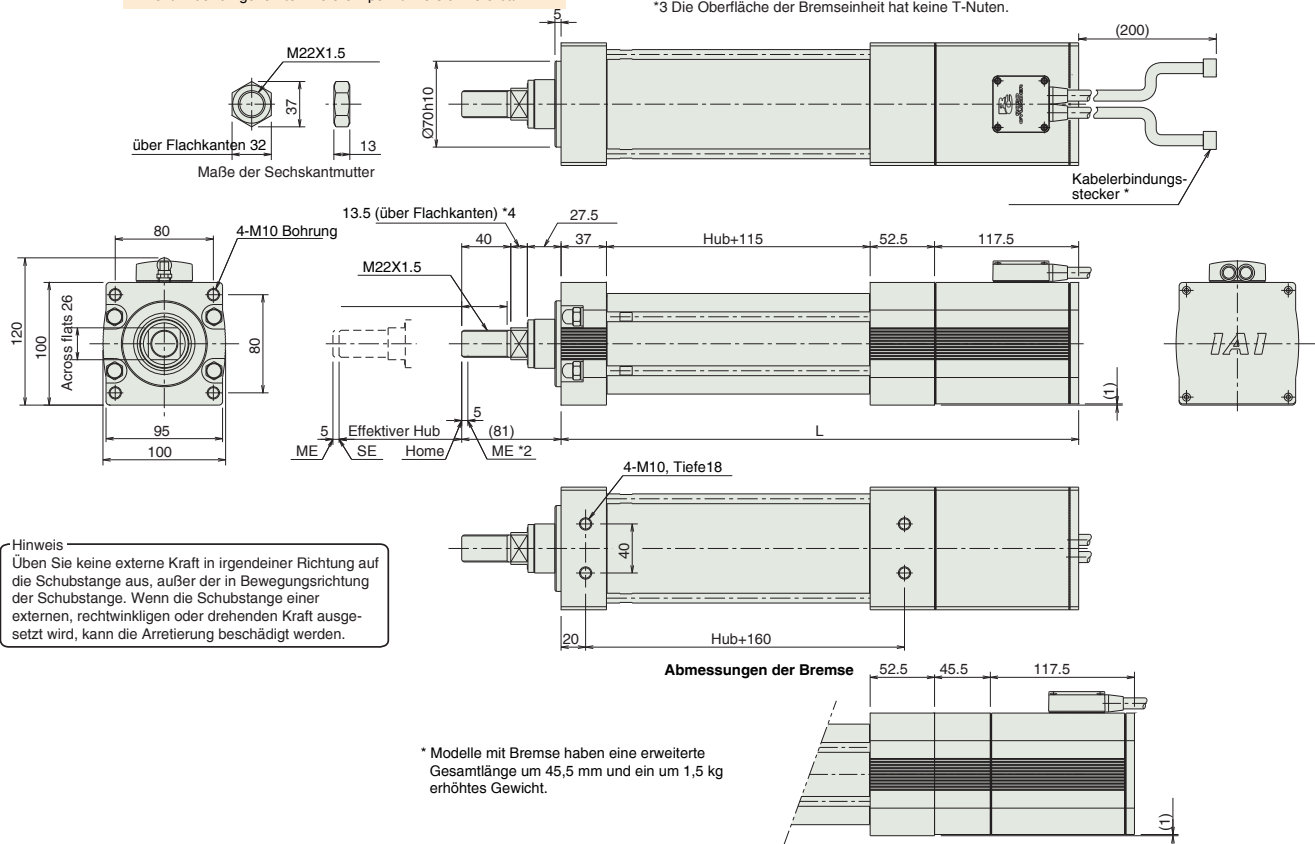
Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø40 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist das RA10C-Modell nicht in der umgekehrten Referenzpunkt- Version lieferbar

- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.
- *2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt
- *3 Die Oberfläche der Bremseinheit hat keine T-Nuten.



Hinweis
Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 45,5 mm und ein um 1,5 kg erhöhtes Gewicht.

Maximale Geschwindigkeit pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
L	372	422	472	522	572	622
Gewicht (kg)	9	9.5	10	10.5	11	11.5

Steuerung

Passende Steuerungen

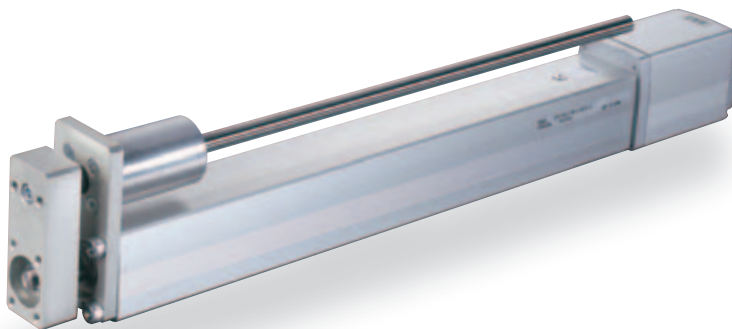
Kontaktieren Sie IAI für RCP2-RA10C kompatible Steuerungen.

RCP2-RGS4C

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

■ Modellspezifikationen RCP2-RGS4C-I-42P- - - P1- - -									
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	42P: Schrittmotor	10: 10 mm	50: 50 mm	5: 5 mm	300: 300 mm	P1: PCON	N: Kein Kabel	B: Bremse	
A: Absolut	42□ Größe	2.5: 2.5 mm	?		(Angabe in 50 mm-Schritten)	PSEL	P: 1 m	FT: Montagefuß	
							S: 3 m	NM: Umgekehrte Referenzposition	
							M: 5 m		
							X□□: Spezifizierte Länge		
							R□□: Roboterkaabel		

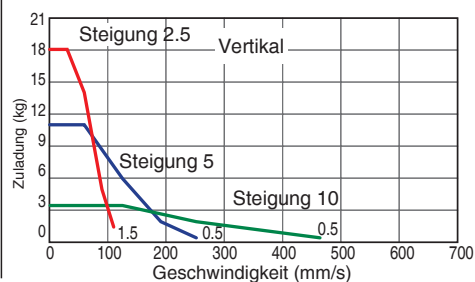
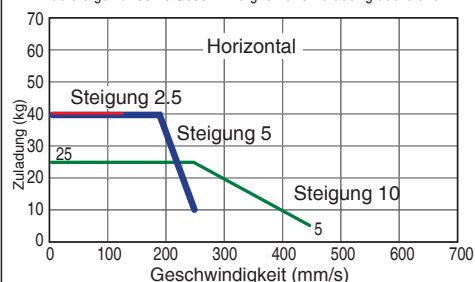
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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) Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Für das von der Achse ohne externe Führung unterstützte Gewicht siehe S. 413 (Technische Referenz).

■ Korrelations- Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

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



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RGS4C-I-42P-10-①-P1-②-③	10	~25	~3.5	150	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RGS4C-I-42P-5-①-P1-②-③	5	~40	~11	284	
RCP2-RGS4C-I-42P-2.5-①-P1-②-③	2.5	40	~18	358	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)	250 (mm)	300 (mm)
Steigung			
10	458	458	350
5	250	237	175
2.5	125 <114>	118 <114>	87

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

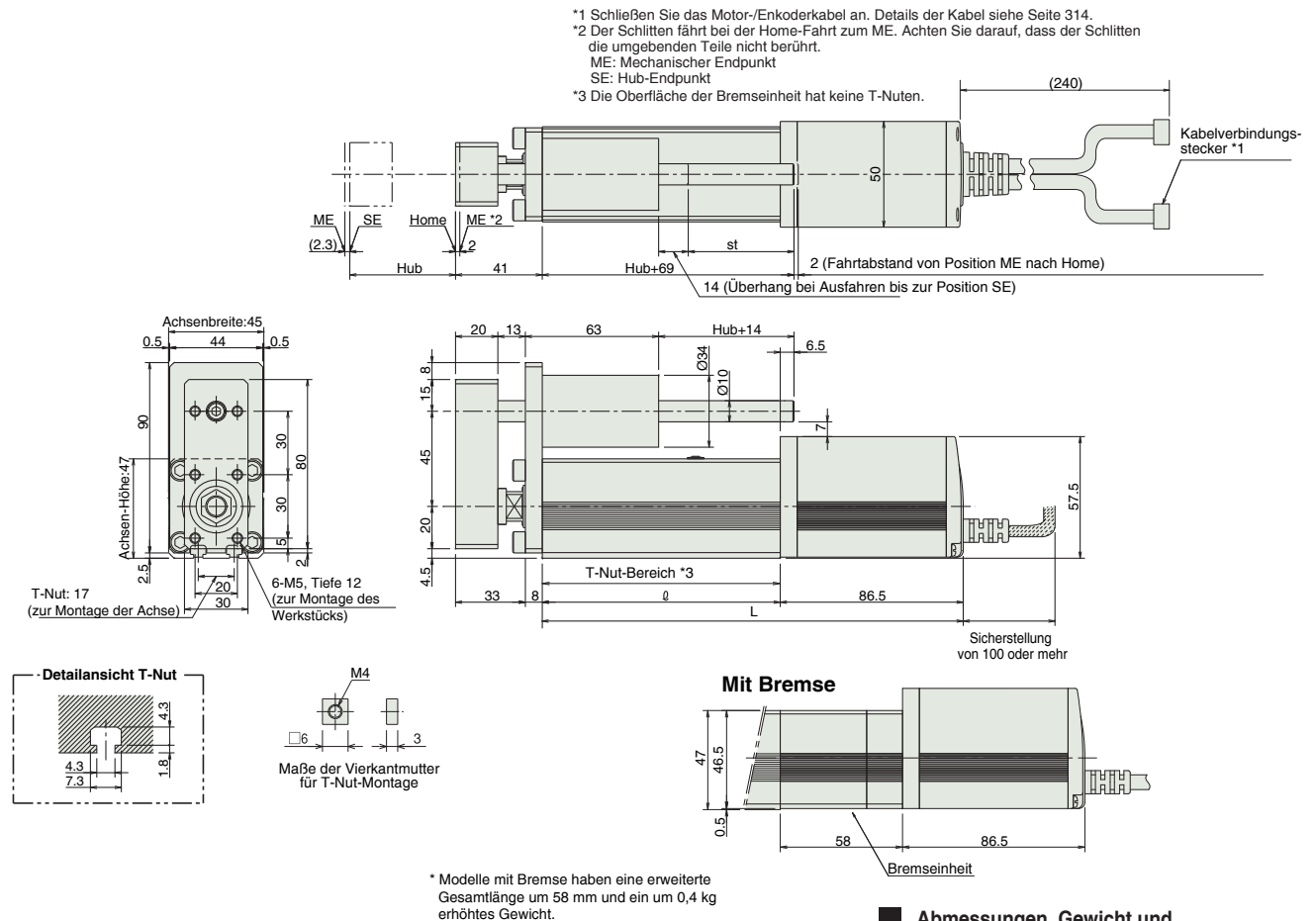
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø22mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,5°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen



Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
Ø	112,5	162,5	212,5	262,5	312,5	362,5
L	199	249	299	349	399	449
Gewicht (kg)	1.8	2.1	2.4	2.7	2.9	3.2

Steuerung

Passende Steuerungen

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

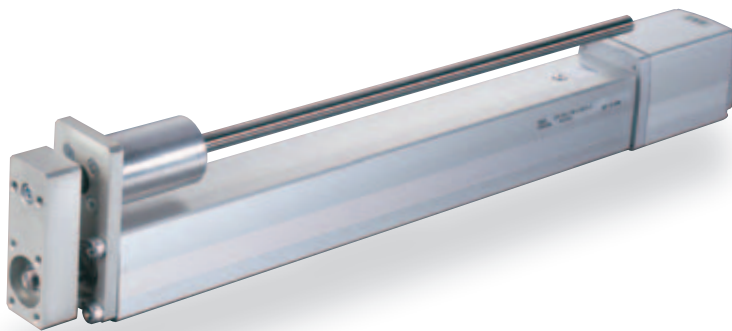
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0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

RCP2-RGS6C

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

■ Modellspezifikationen RCP2-RGS6C-I-56P									
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	56P: Schrittmotor	16: 16 mm	8: 8 mm	50: 50 mm	P1: PCON	N: Kein Kabel	B: Bremse		
A: Absolut	56□ Größe	8: 8 mm	4: 4 mm	?	PSEL	P: 1 m	FT: Montagefuß		
						S: 3 m	NM: Umgekehrte Referenzposition		
						M: 5 m			
						X□□: Spezifizierte Länge			
						R□□: Roboterkaabel			

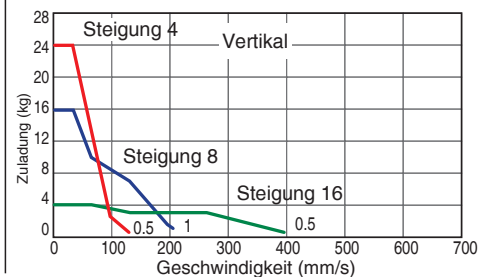
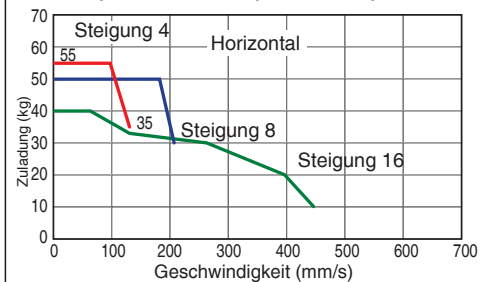
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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) Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Für das von der Achse ohne externe Führung unterstützte Gewicht siehe S. 413 (Technische Referenz).

■ Korrelations- Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

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



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RGS6C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~40	~4	240	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RGS6C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	~50	~16	470	
RCP2-RGS6C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	~55	~24	800	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
Steigung	
16	450<400>
8	210
4	130

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

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

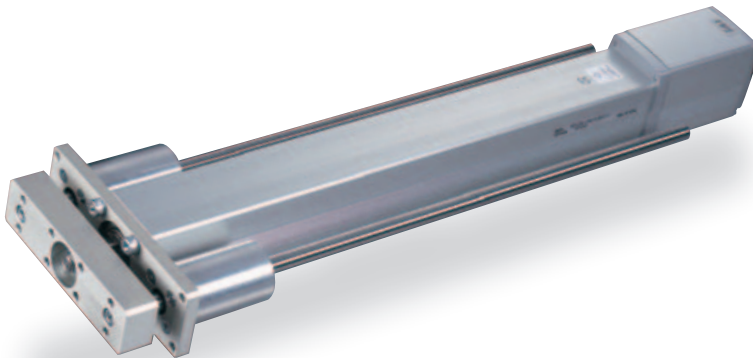
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Einzelführung Ø12mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø30mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,5°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

RCP2-RGD3C

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

■ Modellspezifikationen RCP2-RGD3C									
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	28P: Schrittmotor	5: 5 mm	50: 50 mm	2.5: 2.5 mm	200: 200 mm	P1: PCON	N: Kein Kabel	FT: Montagefuß	NM: Umgekehrte Referenzposition
A: Absolut	28□ Größe	2.5: 2.5 mm	?		(Angabe in 50 mm-Schritten)	PSEL	P: 1 m		
							S: 3 m		
							M: 5 m		
							X□□: Spezifizierte Länge		
							R□□: Roboter kabel		

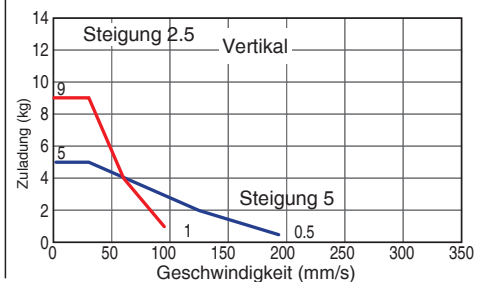
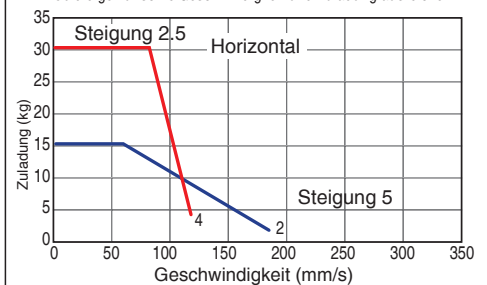
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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) Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Für das von der Achse ohne externe Führung unterstützte Gewicht siehe S. 413 (Technische Referenz).

■ Korrelations- Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

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



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RGD3C-I-28P-5-①-P1-②-③	5	~15	~5	73.5	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RGD3C-I-28P-2.5-①-P1-②-③	2.5	~30	~9	156.8	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen

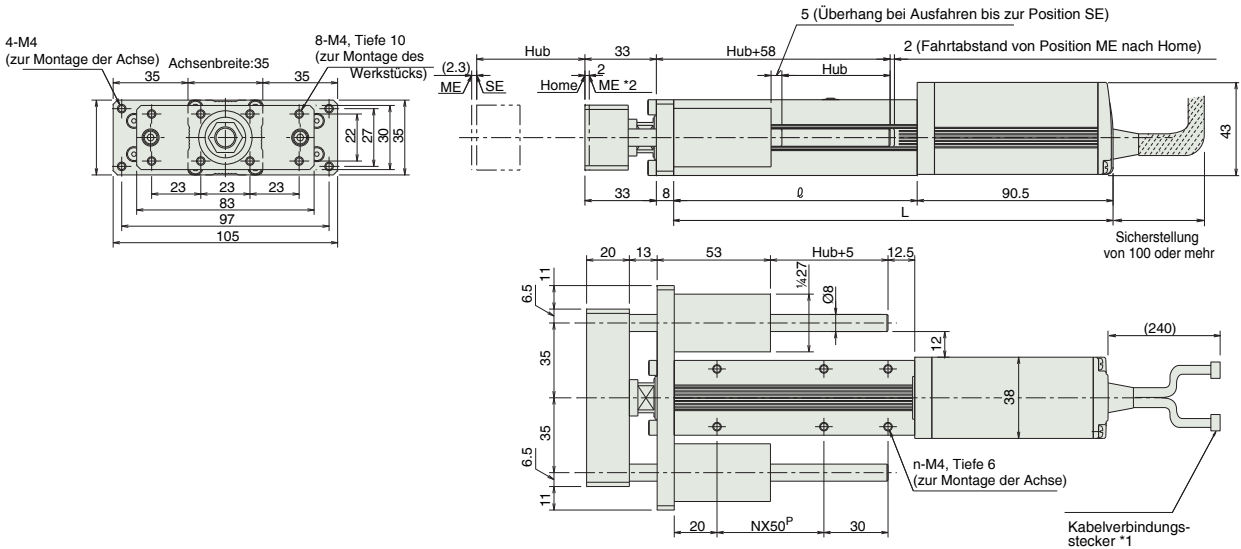
Name	Code	Seite
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø22mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,5°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

- *1 Schließen Sie das Motor-/Encoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.
- *2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt
- *3 Die Oberfläche der Bremseneinheit hat keine T-Nuten.



Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	50	100	150	200
Ø	112.5	162.5	212.5	262.5
L	203	253	303	353
N	1	2	3	4
n	6	8	10	12
Gewicht (kg)	1.1	1.3	1.4	1.6

Steuerung

Passende Steuerungen

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

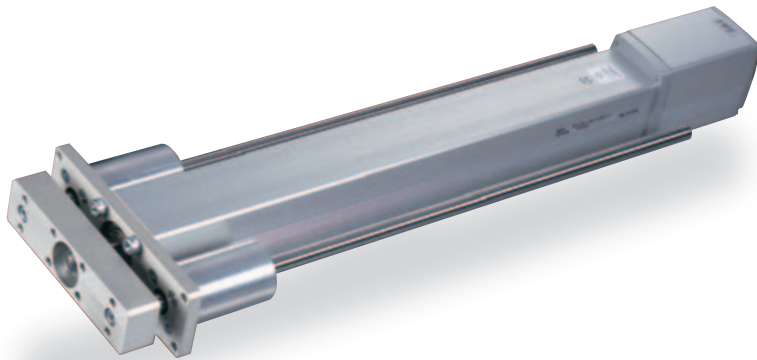
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-28PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-28PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-28PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leistungstreiber)		PCON-PL-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leistungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-28PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1500 Punkte			→ 335

RCP2-RGD4C

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

■ Modellspezifikationen RCP2-RGD4C									
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	42P: Schrittmotor	10: 10 mm	5: 5 mm	2.5: 2.5 mm	50: 50 mm	P1: PCON	N: Kein Kabel	B: Bremse	
A: Absolut	42□ Größe				?	PSEL	P: 1 m	FT: Montagefuß	
					300: 300 mm		S: 3 m	NM: Umgekehrte Referenzposition	
					(Angabe in 50 mm-Schritten)		M: 5 m		
							X□□: Spezifizierte Länge		
							R□□: Roboterkaabel		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

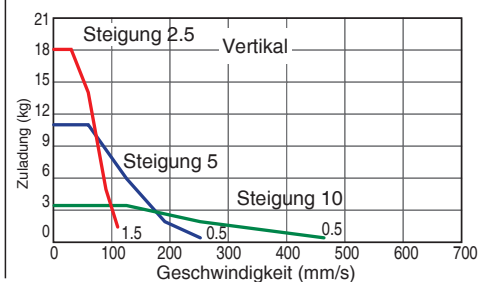
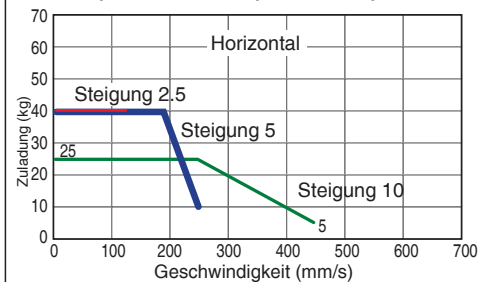


PUNKT
Auswahl-
punkte

- (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) Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Für das von der Achse ohne externe Führung unterstützte Gewicht siehe S. 413 (Technische Referenz).

■ Korrelations- Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

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



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

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

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub	50 ~ 200 (In 50-mm Schritten)	250 (mm)	300 (mm)
Steigung			
10	458	458	350
5	250	237	175
2.5	125 <114>	118 <114>	87

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

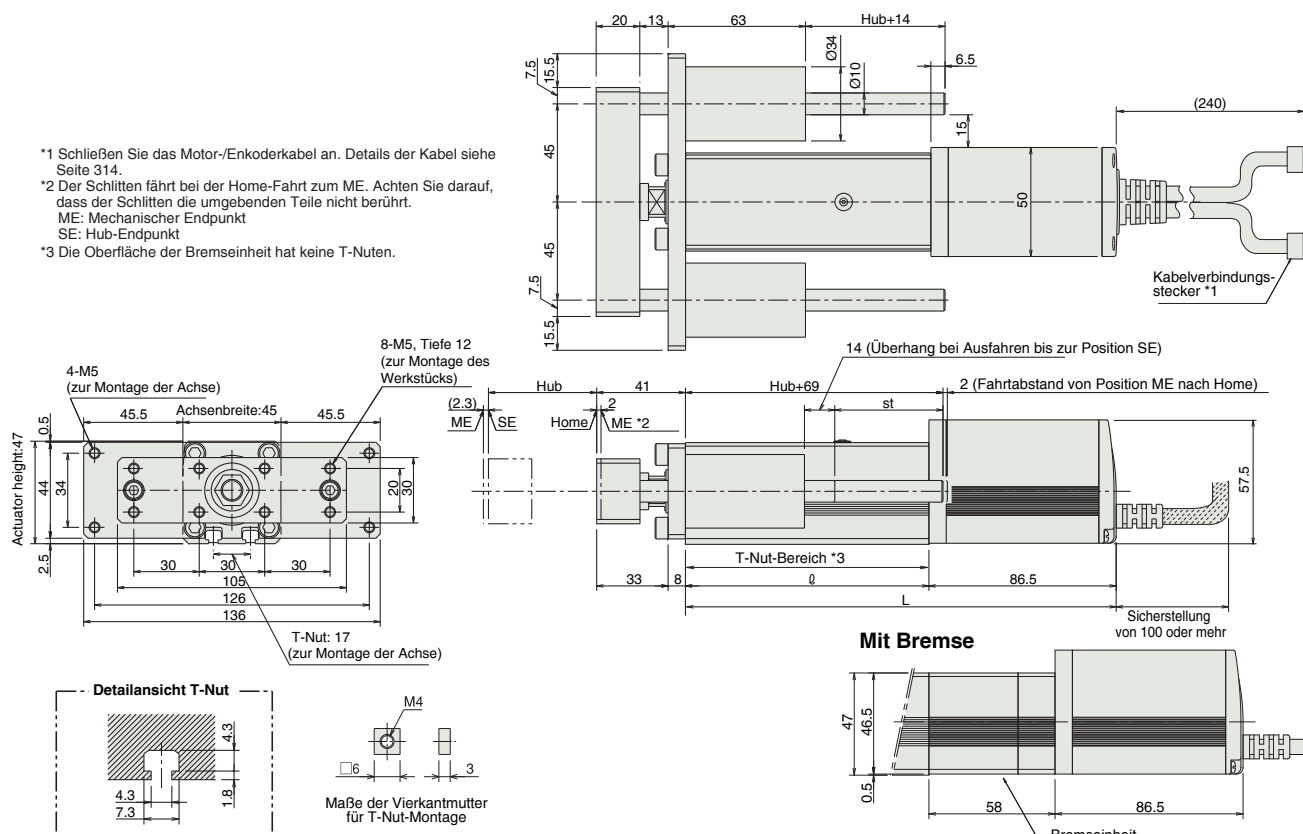
Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø22mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,5°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen



* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 58 mm und ein um 0,4 kg erhöhtes Gewicht.

Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
Ø	112.5	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5
L	199	249	299	349	399	449
Gewicht (kg)	2.2	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7

25 mm

32 mm

35 mm

37 mm

45 mm

55 mm

64 mm

75 mm

100 mm

Schritt-Motor

20w

30w

60w

100w

150w

Steuerung

Passende Steuerungen

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

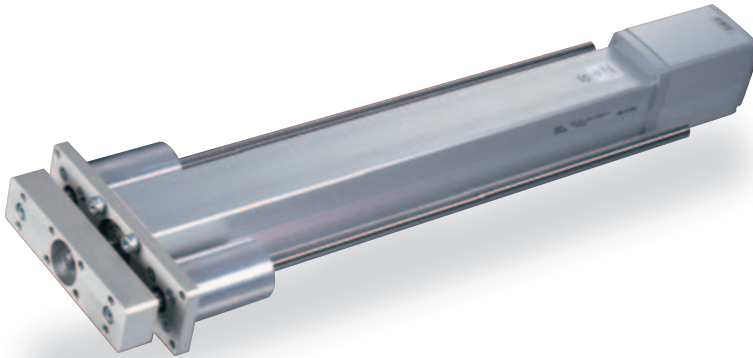
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0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

RCP2-RGD6C

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

■ Modellspezifikationen RCP2-RGD6C									
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	56P: Schrittmotor	16: 16 mm	8: 8 mm	50: 50 mm	P1: PCON	N: Kein Kabel	B: Bremse		
A: Absolut	56□ Größe	8: 8 mm	4: 4 mm	?	PSEL	P: 1 m	FT: Montagefuß		
						S: 3 m	NM: Umgekehrte Referenzposition		
						M: 5 m			
						X□□: Spezifizierte Länge			
						R□□: Roboterkaibel			

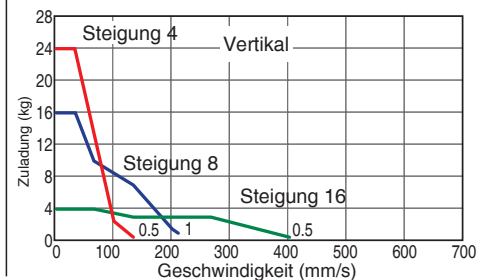
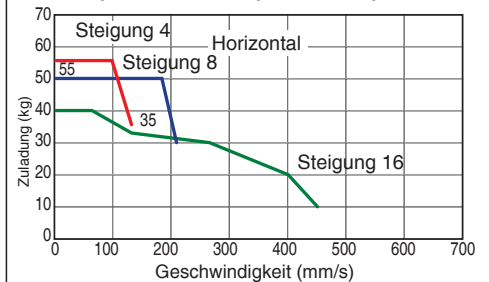
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (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) Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Für das von der Achse ohne externe Führung unterstützte Gewicht siehe S. 413 (Technische Referenz).

■ Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

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



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

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

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

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

■ Hub und maximale Geschwindigkeit

Hub	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
Steigung	
5	450<400>
2.5	210
4	130

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

Optionen

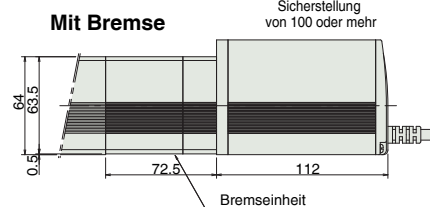
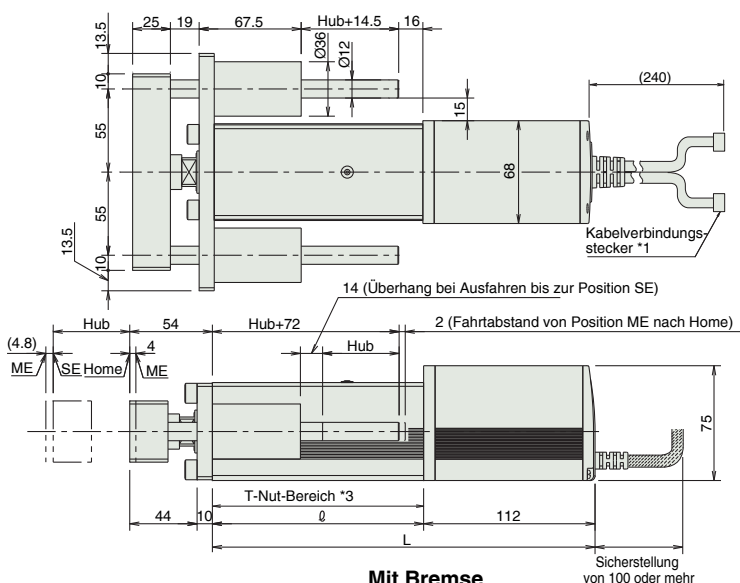
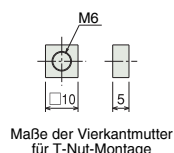
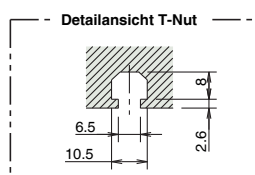
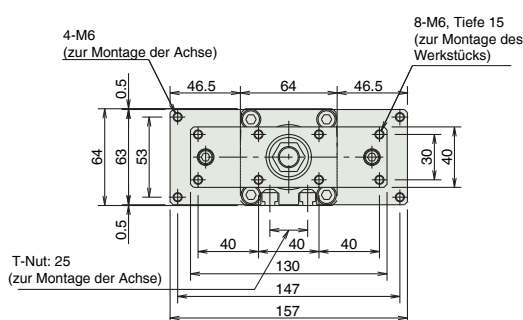
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Führung	Doppelführung Ø10mm
Schubstangen-Durchmesser	Ø22mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±0,05°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

Abmessungen

- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.
- *2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt
- *3 Die Oberfläche der Bremseneinheit hat keine T-Nuten.



Mit Bremse

Sicherstellung
von 100 oder mehr

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

Abmessungen, Gewicht und max. Geschwindigkeit pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
Q	138	188	238	288	338	388
L	250	300	350	400	450	500
Gewicht (kg)	4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3

Steuerung

Passende Steuerungen

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

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