

RCA-RA3D

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

■ Modellspezifikationen **RCA - RA3D - I - 20** - - - **A1** - -

Baureihe — Typ — Enkoder-Typ — Motortyp — Steigung — Hub — Passende Steuerung — Kabellänge — Optionen

I: Inkremental 20: Servomotor 10: 10 mm 50:50 mm A1 : ACON N : Kein Kabel Siehe Optionen
 20 W 5: 5 mm ASEL P : 1m Tabelle unten.
 2.5: 2.5 mm ? M : 3m
 200:200 mm X□□ : Spezifizierte Länge
 (Angabe in 50 mm-Schritten) R□□ : Roboterkaabel

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



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

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

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

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen

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

Allgemeine Spezifikationen

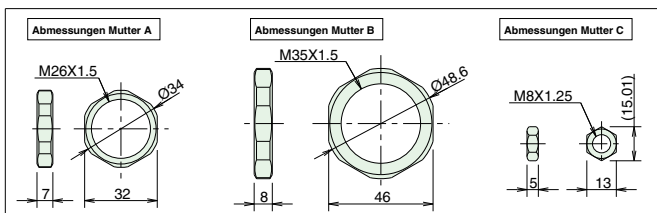
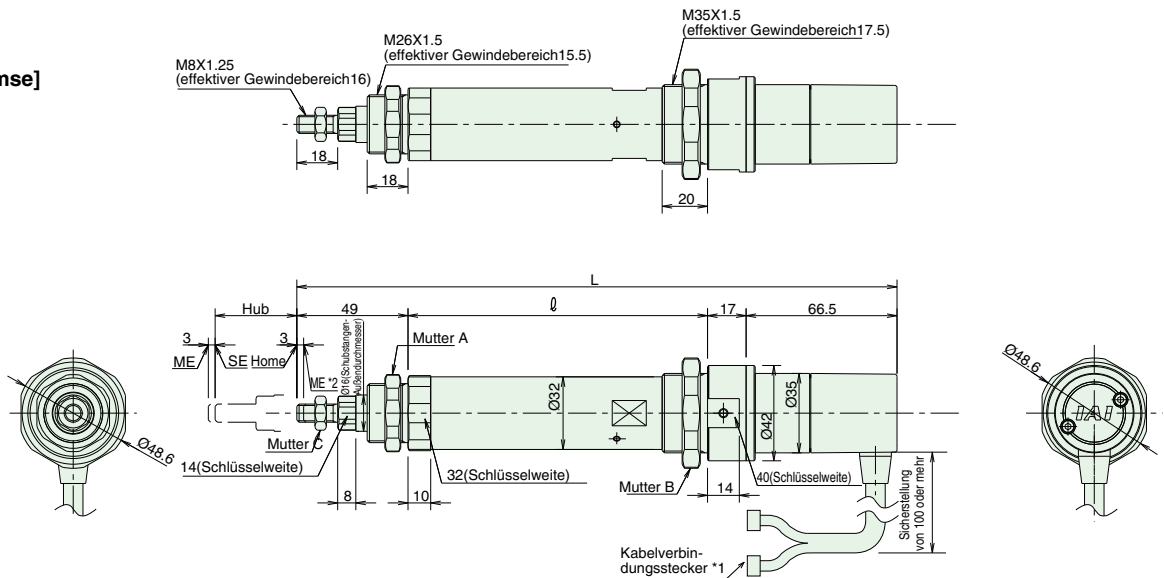
Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugellaufringspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium oberflächenbehandelt
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH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

Abmessungen

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



[Ohne Bremse]



Abmessungen und Gewicht pro Hub RCA-RA3D (ohne Bremse)

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

Das RCA-RA3D Modell ist nicht mit Bremse erhältlich.

Steuerung

Passende Steuerungen

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

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		ACON-C-205-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nominal: 1.7A, Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-205-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-205-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-205-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-205-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-205-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		ASEL-C-1-205-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte	→ 345		

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

- Integrierte Steuerung
- Schlitzen-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm/Flach Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt 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

RCA-RA4D

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

■ Modellspezifikationen **RCA – RA4D – I –** – – – **A1** – –

Baureihe — Typ — Encoder-Typ — Motortyp — Steigung — Hub — Passende Steuerung — Kabellänge — Optionen

I: Inkremental 20: Servomotor 12: 12 mm 50:50 mm A1 : ACON N : Kein Kabel Siehe Optionen
 A: Absolut 20 W 6: 6 mm ASEL P : 1m Tabelle unten.
 30: Servomotor 3: 3 mm ? M : 3m
 30 W 300:300 mm X□□ : Spezifizierte Länge
 (Angabe in 50 mm-Schritten) R□□ : Roboterkaabel

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



PUNKT Auswahlpunkte

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

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

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

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und maximale Geschwindigkeit

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

(Einheit: mm/s)

Optionen

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

Allgemeine Spezifikationen

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

Integrierte Steuerung
 Schrittmotor
 Schubstangen-Typ
 Arm-/Flach-Typ
 Greifer Rotation
 Reinraum-Typ
 Wassergeschützt
 Steuerungen
 25 mm
 32 mm
 35 mm
 37 mm
 45 mm
 55 mm
 64 mm
 75 mm
 100 mm
 150 mm

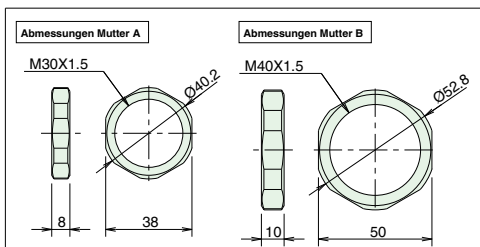
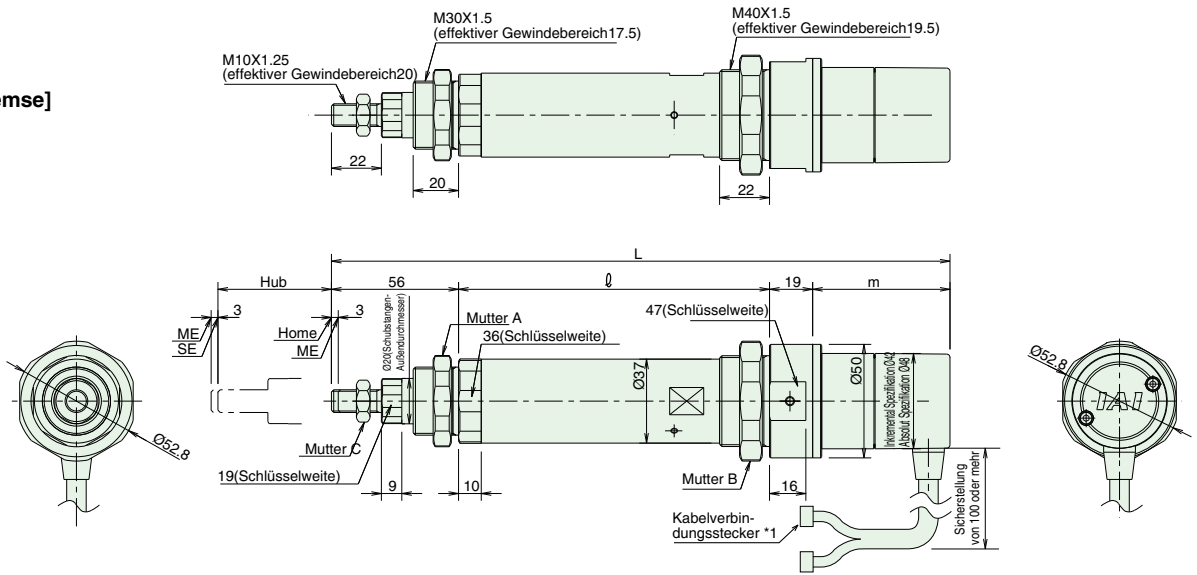
Abmessungen

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



[Ohne Bremse]

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



Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCA-RA4D (ohne Bremse)

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

Das RCA-RA4D Modell ist nicht mit Bremse erhältlich.

Steuerung

Passende Steuerungen

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

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

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

- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm/Flach-Typ
- Greifer-Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt-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