

- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützte Typ
- Steuerungen
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

RCA-SA6C

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

■ Modellspezifikationen **RCA** — **SA6C** — — **30** — — — — — — —

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
I: Inkremental A: Absolut	30: Servomotor 30W		20: 20 mm 12: 12 mm 6: 6 mm 3: 3 mm	50: 50 mm ?	A1: ACON ASEL RACON A3: AMEC ASEP	N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□: Spezifizierte Länge R□: Roboter-kabel	Optionen siehe Tabelle unten.	

* Absolut-Enkoder-Typ nur bei ASEL-Ansteuerung möglich. Ansonsten Modellziffer "I" bei Verwendung einer Absolut-Einheit.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite I-35 im vorderen Abschnitt.

Boost-Funktion für Höchstbeschleunigung

Energiesparend

(ausgeschlossen für Modelle mit 3 mm Steigung)



Technische Referenz Seite R-5

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) Die Zuladung beruht bei Standard-/Energiespar-Betrieb auf einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist), bei Boost-Betrieb auf einer Beschleunigung von 1 G. (Die max. Zuladung gilt auch bei niedrigeren Beschleunigungswerten.)

Modellspezifikation						
Steigung und Zuladung						
Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximale Zuladung		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCA-SA6C-①-30-20-②-③-④-⑤	30	20	3	0.5	14.5	50 ~ 600 (In 50 mm-Schritten)
RCA-SA6C-①-30-12-②-③-④-⑤		12	4	1.5	24.2	
RCA-SA6C-①-30-6-②-③-④-⑤		6	6	3	48.4	
RCA-SA6C-①-30-3-②-③-④-⑤		3	12	6	96.8	

Hub und maximale Geschwindigkeit					
Hub / Steigung	50 ~ 450	500	550	600	
	(In 50 mm-Schritten)	(mm)	(mm)	(mm)	(mm)
20	1300	1300	1160	990	
12	800	760	640	540	
6	400	380	320	270	
3	200	190	160	135	

Erklärung der Ziffern ① Enkoder-Typ ② Hub ③ Einsetzbare Steuerungen ④ Kabellänge ⑤ Optionen (Einheit: mm/s)

Kabellängen			
Typ	Kabelcode	Typ	Kabelcode
Standard	P (1 m)	Roboter-kabel	R01 (1 m) - R03 (3 m)
	S (3 m)		R04 (4 m) - R05 (5 m)
	M (5 m)		R06 (6 m) - R10 (10 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)		R11 (11 m) - R15 (15 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)		R16 (16 m) - R20 (20 m)
	X16 (16 m) - X20 (20 m)		

* Siehe Seite R-39 für Ersatzkabel.

Optionen		
Name	Code	Seite
Mit Bremse	B	R-25
Montagefuß	FT	R-29
Boost-Funktion	HA	R-32
Home-Sensor	HS	R-32
Energiespar-Funktion	LA	R-32
Umgekehrte Referenzposition	NM	R-33
Schlittenroller-Spezifikation	SR	R-36

* Die Boost-Funktion kann nicht für ein Modell mit Steigung 3 gewählt werden.
* Die Boost-Funktion kann nicht zusammen mit der Energiespar-Funktion gewählt werden.
* Die Boost-Funktion kann nicht zusammen mit der Schlittenroller-Spezifikation gewählt werden.

Allgemeine Spezifikationen	
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm (bei Steigung 20: ±0.03 mm)
Spiel	0.1 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Zuläss. dynam. Lastmoment (*)	Ma: 8,9 Nm, Mb: 12,7 Nm, Mc: 18,6 Nm
Zuläss. statisches Lastmoment	Ma: 38,3 Nm, Mb: 54,7 Nm, Mc: 81.0 Nm
Zulässige Auskrugung	Bis zu 220 mm
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

(*) Bei einer angenommenen Betriebsleistung von 5000 km.



