

# Zahnriemen-Ausführung **RCP2**-BA6/BA7

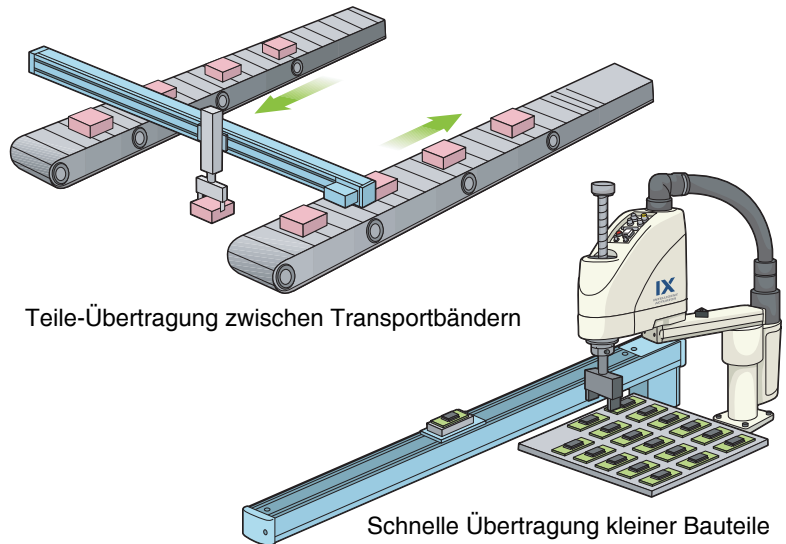
Vorstellung eines kostengünstigen, Zahnriemen-  
getriebenen RoboCylinders, der mit einer  
Höchstgeschwindigkeit von 1.500 mm/s  
arbeitet. Ideal für die schnelle  
Bewegung leichter  
Zuladungen.



## Eigenschaften

- Der Riemen-Antrieb ermöglicht schnelle Übertragungen bei Geschwindigkeiten bis zu 1.500 mm/s selbst bei langem Hubweg, sodass der RCP2-BA6/BA7 die Zykluszeit Ihres Arbeitsvorganges wirksam reduziert.
- Der Motor kann oben oder unten eingebaut werden, was Ihnen größeren Spielraum bei der Aufbauplanung erlaubt.
- Der RCP2-BA6/BA7 kann entweder mit absolutem oder inkrementalem Encoder eingesetzt werden.

## Anwendungsbeispiele



## Typenschlüssel

**Achse**

**RCP2 – BA6 – A – PM – 54 – 1000 – P1 – M – NM**

<b>Baureihe</b> RCP2	<b>Typ</b> BA6: Schlittenbreite 58 mm (Motor oben) BA6U: Schlittenbreite 58 mm (Motor unten) BA7: Schlittenbreite 68 mm (Motor oben) BA7U: Schlittenbreite 68 mm (Motor unten)	<b>Encoder Typ</b> A: Absolut I: Inkremental	<b>Motor</b> PM: Pulsmotor	<b>Steigung</b> Entspricht Steig. 54mm	<b>Hub (mm)</b> 500 ~ 1000 (BA6) 600 ~ 1200 (BA7)	<b>Steuerung</b> P1: RCP2-C RCP2-CG	<b>Kabellänge</b> N: ohne Kabel S: 3m M: 5m X□□ : Gewünschte Länge angeben R□□ : Roboter-kabel	<b>Option</b> NM: Umgekehrter Referenzpunkt
-------------------------	--	--	-------------------------------	---	---	---	---	--

**Steuerung**

**RCP2 – C – BA6 – A – PM – 0 – P**

<b>Baureihe</b> RCP2	<b>Typ</b> C: Internes Abschaltrelais CG: nur Anschluss für externes Abschaltrelais	<b>Achsstyp</b> Eingabe des (Antriebstyps) - (Drehgebertyps) - (Motortyps)	<b>E/A-Signalgebung</b> (kein Buchstabe)*: NPN P: PNP * Dieses Feld kann freigelassen werden, außer wenn Sie PNP-Beschaltung wünschen	<b>Versorgung</b> 0: DC24V
-------------------------	---	---	--	-------------------------------

# RCP2-BA6

RoboCylinder Schlitten-Zahnriemen-Ausführung,  
Schlittenbreite 58 mm, Schrittmotor, Motor oben

# RCP2-BA6U

RoboCylinder Schlitten-Zahnriemen Ausführung,  
Schlittenbreite 58 mm, Schrittmotor, Motor unten

Typ / Schlitten (58mm breit)

Hub / 500 ~ 1000mm

Zuladung / 4 kg (horizontal)

Modellbezeichnung Baureihe Typ Enkoder-Typ Motor Steig. Hub Steuerung Kabellänge Option  
(Beispiel): RCP2 — BA6 — A — PM — 54 — 1000 — P1 — S — NM



## Technische Daten der Modelle

\* Die Höchstgeschwindigkeit der RCP2-Baureihe ist abhängig von der Zuladung auf dem Schlitten. Das Verhältnis zwischen Geschwindigkeit und Zuladung können Sie auf der Rückseite ablesen.

Modell	Enkoder-Typ	Motor	Steigung (mm)	Hub (in 50mm-Schritten) (mm)	Geschwindigkeit (mm/s)	Zuladung (kg) (Anm. 1)		Motor-Position
						Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-BA6-①-PM-54-②-P1-③-④	A: Absolut	Schrittmotor	Entspricht 54	500 ~ 1000	100 ~ 1000	4 ~ 2	—	Oben
RCP2-BA6U-①-PM-54-②-P1-③-④	I: Inkremental	Schrittmotor	Entspricht 54	500 ~ 1000	100 ~ 1000	4 ~ 2	—	Unten

\* In den Modellbezeichnungen geben ① den Enkoder-Typ, ② den Hub, ③ die Kabellänge und ④ die wählbaren Optionen an.

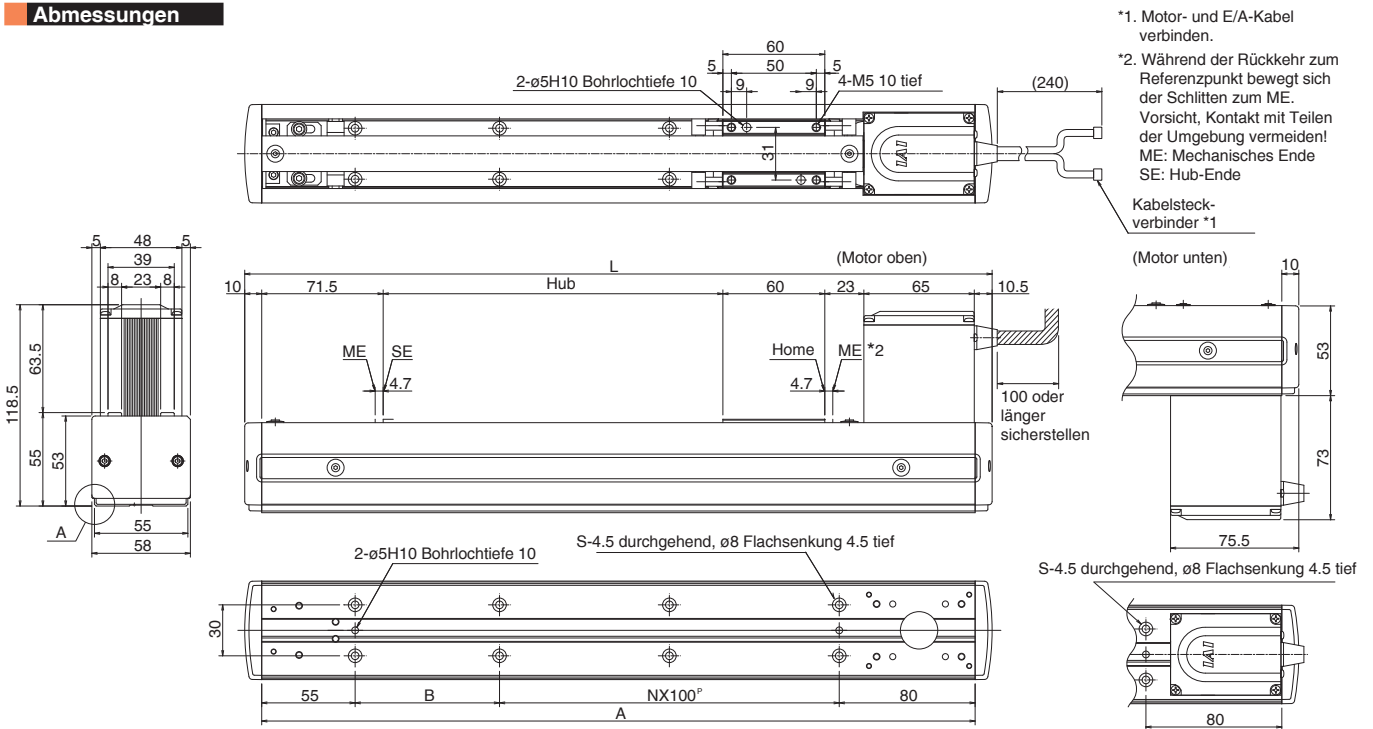
## Option

Bezeichnung	Code	RCP2-Katalog
Alternative Referenzposition	NM	Seite 33

## Gemeinsame Technische Daten

Antriebssystem	Zahnriemen
Wiederholgenauigkeit	±0.1mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Linearführung	Im Grundrahmen integriert
Zulässiges Lastmoment (Anm.2)	Ma: 8.9Nm Mb: 12.7Nm Mc: 18.6Nm
Zulässige Auskragung	Ma, Mb, Mc: 150mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium hell eloxiert
Kabellänge (Anm.3)	N: Kein Kabel, P: 1m, S: 3m, M: 5m, X□□: Längenspezifikation, R□□: Roboter kabel
Betriebstemperatur, Feuchtigkeit	0 ~ 40°, 85% rel. LF oder niedriger (nicht-kondens.)

## Abmessungen



## Abmessungen und Gewicht zu Hub

Hub	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
A	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220
B	85	35	85	35	85	35	85	35	85	35	85
N	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
S	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
Gewicht(kg)	2.8	2.9	3.0	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	3.9	4.1

## Technische Daten der Steuerungen

Steuerung	Max. Anzahl ansteuerbarer Achsen	Pasender Enkoder-Typ	Betriebsart	Spannungsversorgung
RCP2-C	1 Achse	Absolut/Inkremental	Positionierbetrieb	DC24V
RCP2-CG	1 Achse	Absolut/Inkremental	Positionierbetrieb	DC24V



(Anm. 1) Basiert auf einer Beschleunigung von 0,5 G. Aufgrund des Aufbaus dieses Produktes werden vertikale Positionieranwendungen nicht unterstützt.  
(Anm. 2) Basiert auf einer Lebensdauer von 5.000 km  
(Anm. 3) Die maximale Kabellänge beträgt 15 m für die Absolut-Ausführung und 20 m für die Inkremental-Ausführung. Geben Sie die gewünschte Länge in Metern an (z.B. X08 = 8 m).

# RCP2-BA7

RoboCylinder Schlitten-Zahnriemen-Ausführung,  
Schlittenbreite 68 mm, Schrittmotor, Motor oben

# RCP2-BA7U

RoboCylinder Schlitten-Zahnriemen Ausführung,  
Schlittenbreite 68 mm, Schrittmotor, Motor unten

Typ / Schlitten (68mm breit)

Hub / 600 ~ 1200mm

Zuladung / 8 kg (horizontal)

Modellbezeichnung Baureihe Typ Enkoder-Typ Motor Steig. Hub Steuerung Kabellänge Option  
(Beispiel): RCP2 — BA7 — A — PM — 54 — 1200 — P1 — S — NM



## Technische Daten der Modelle

\* Die Höchstgeschwindigkeit der RCP2-Baureihe ist abhängig von der Zuladung auf dem Schlitten. Das Verhältnis zwischen Geschwindigkeit und Zuladung können Sie auf der Rückseite ablesen.

Modell	Enkoder-Typ	Motor	Steigung (mm)	Hub (in 50mm-Schritten) (mm)	Geschwindigkeit (mm/s)	Zuladung (kg) (Anm. 1)		Motor-Position
						Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2-BA7-①-PM-54-②-P1-③-④	A: Absolut	Schrittmotor	Entspricht 54	600 ~ 1200	100 ~ 1500	8 ~ 2	—	Oben
RCP2-BA7U-①-PM-54-②-P1-③-④	I: Inkremental	Schrittmotor	Entspricht 54	600 ~ 1200	100 ~ 1500	8 ~ 2	—	Unten

\* In den Modellbezeichnungen geben ① den Enkoder-Typ, ② den Hub, ③ die Kabellänge und ④ die wählbaren Optionen an.

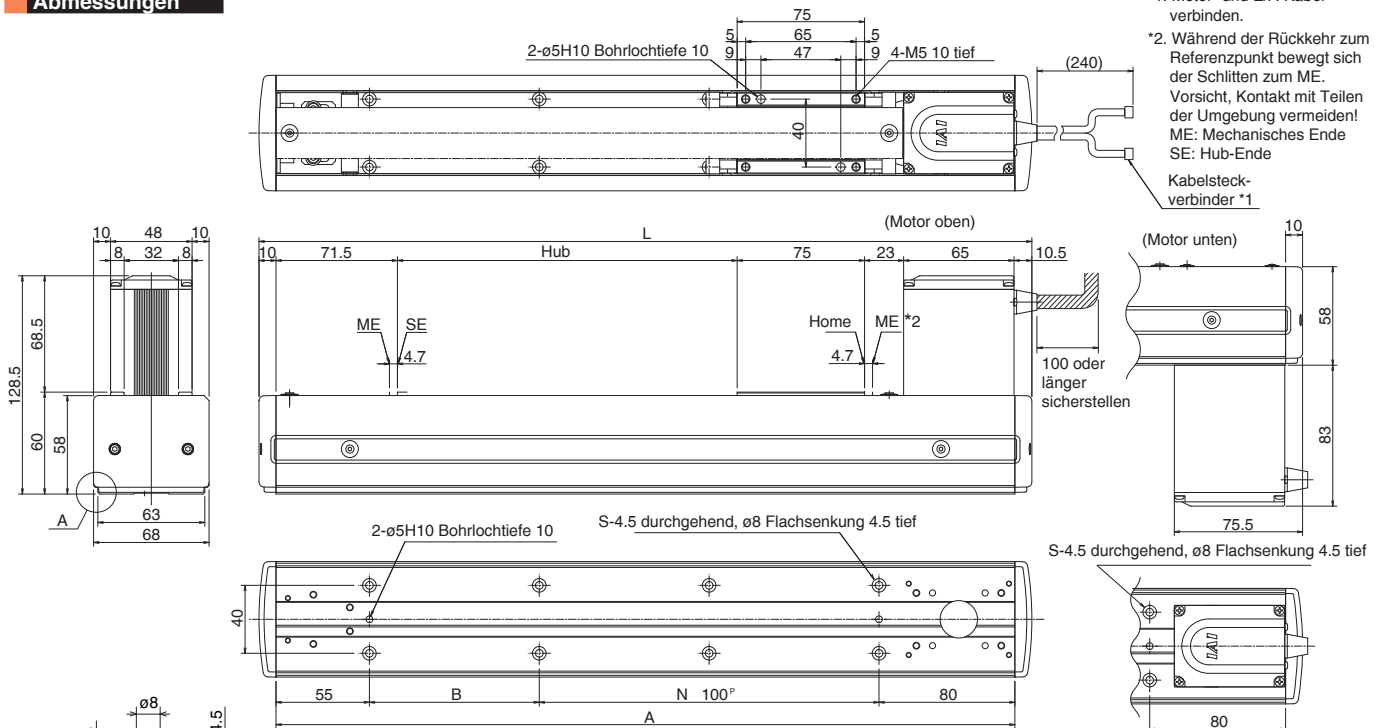
## Option

Bezeichnung	Code	RCP2-Katalog
Alternative Referenzposition	NM	Seite 33

## Gemeinsame Technische Daten

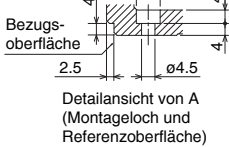
Antriebssystem	Zahnriemen
Wiederholgenauigkeit	±0.1mm
Spiel	0.1 mm oder weniger
Linearführung	Im Grundrahmen integriert
Zulässiges Lastmoment (Anm.2)	Ma: 13.8Nm Mb: 19.7Nm Mc: 29.0Nm
Zulässige Auskragung	Ma, Mb, Mc: 150mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium hell eloxiert
Kabellänge (Anm.3)	N: Kein Kabel, P: 1m, S: 3m, M: 5m, □□: Längenspezifikation, R□□: Roboterkaabel
Betriebstemperatur, Feuchtigkeit	0 ~ 40°, 85% rel. LF oder niedriger (nicht-kondens.)

## Abmessungen



## Abmessungen und Gewicht zu Hub

Hub	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
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	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
N	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
S	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



## Technische Daten der Steuerungen

Steuerung	Max. Anzahl ansteuerbarer Achsen	Pasender Enkoder-Typ	Betriebsart	Spannungsversorgung
RCP2-C	1 Achse	Absolut/Inkremental	Positionierbetrieb	DC24V
RCP2-CG	1 Achse			

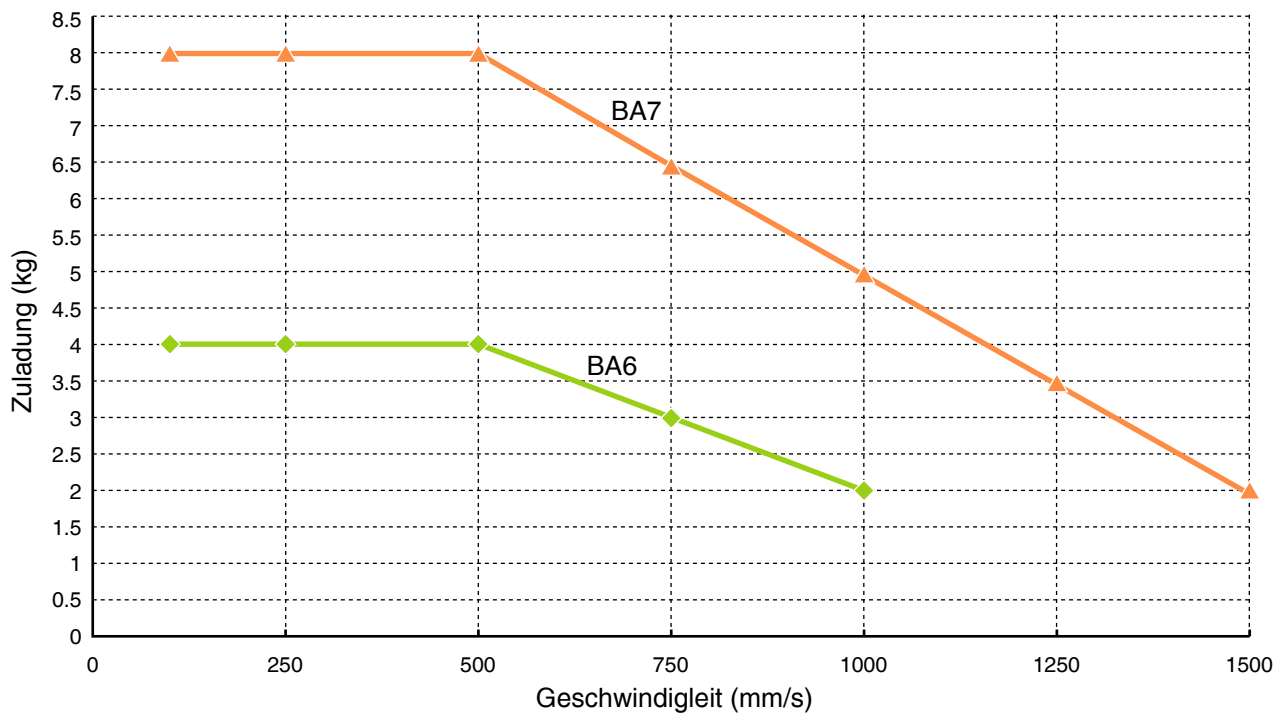


(Anm. 1) Basiert auf einer Beschleunigung von 0.5 G. Aufgrund des Aufbaus dieses Produktes werden vertikale Positionieranwendungen nicht unterstützt.

(Anm. 2) Basiert auf einer Lebensdauer von 5.000 km

(Anm. 3) Die maximale Kabellänge beträgt 15 m für die Absolut-Ausführung und 20 m für die Inkremental-Ausführung. Geben Sie die gewünschte Länge in Metern an (z.B. X08 = 8 m).

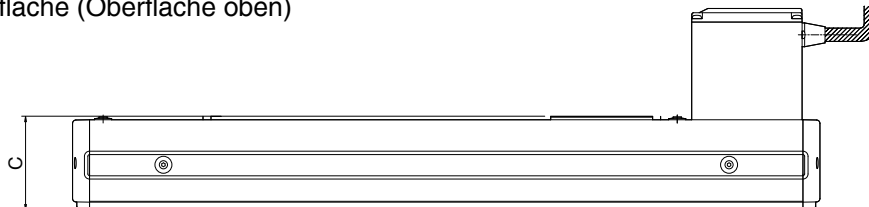
## Diagramm: Zusammenhang zwischen Geschwindigkeit zu Zuladung



## Antriebsgenauigkeit

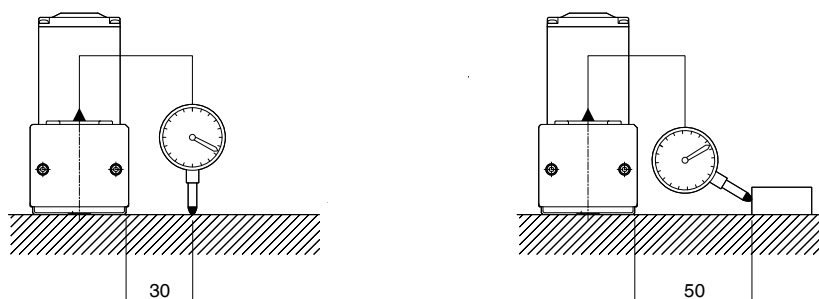
Parallelität C der Montageoberfläche des Antriebs (Basisgrundfläche) und der Nutzlastoberfläche (Oberfläche oben)

±0.1 mm oder weniger / m



Parallelität im Fall einer Rahmeninstallation (wenn auf ebener Oberfläche befestigt \*1)

±0.1 mm oder weniger / m



\*1) Ebenheit 0.05 mm oder geringer

Obige Werte wurden bei 20°C gemessen