

# RCP2-GRS

RoboCylinder, 2-Finger-Greifer, Achsbreite 69 mm, Schrittmotor

■ Modellspezifikationen **RCP2** — **GRS** — **I** — **20P** — **1** — **10** — **P1** —  —

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

I: Inkremental 20P: Schrittmotor 1: Übersetzung 10: 10 mm P1: PCON N : Kein Kabel SB: Achsenhalterung  
 20□ Größe 1/1 (5 mm pro Seite) PSEL S : 3m FB: Montagefuß  
 M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkabel

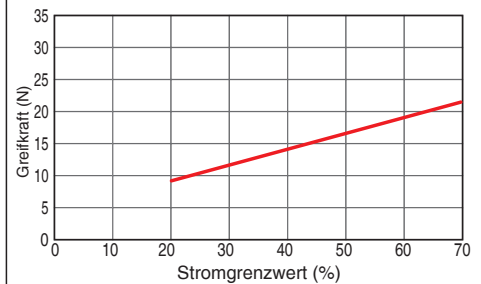
\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



### ■ Einstellung der Greifkraft

Abhängig von der erforderlichen Schubbewegung kann die Greifkraft (Haltekraft) beliebig innerhalb der Stromgrenzwerte von 20 bis 70 % an der Steuerung eingestellt werden.

\* Die Greifkraft im Diagramm unten bezeichnet die Summe der Greifkräfte beider Finger.



- (1) Die maximale Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit bezeichnet die Geschwindigkeit auf einer Seite. Die relative Geschwindigkeit ist doppelt so hoch.  
 (2) Die maximale Greifkraft ist die Summe der Greifkräfte beider Finger, wenn der Greifpunktabstand und der Überhang 0 ist. Das Zuladungsgewicht, das durch die Achse befördert werden kann, hängt vom Reibungsfaktor zwischen Finger und dem Werkstoff sowie von der Form der Zuladung ab. Das Zuladungsgewicht sollte normalerweise 1/10 bis 1/20 der Greifkraft nicht übersteigen. (Lassen Sie noch mehr Reserve, wenn die Achse beim Betrieb mit hoher Beschleunigung/Verzögerung arbeitet oder Schockbelastungen ausgesetzt ist.)

### Modellspezifikation

#### ■ Steigung und Zuladung

| Modell                     | Übersetzung (mm) | Max. Greifkraft (N) | Hub (mm) |
|----------------------------|------------------|---------------------|----------|
| RCP2-GRS-I-20P-1-10-P1-①-② | 1                | 21                  | 10       |

Erklärung der Ziffern ① Kabellänge ② Optionen

#### ■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

| Hub / Übersetzung | 100 (mm) |
|-------------------|----------|
| 1                 | 33.3     |

(Einheit: mm/s)

### Optionen

| Name            | Code | Seite |
|-----------------|------|-------|
| Achsenhalterung | SB   | 387   |
| Montagefuß      | FB   | 381   |

### Allgemeine Spezifikation

| Bezeichnung                        | Beschreibung  |
|------------------------------------|---|
| Antriebssystem                     | Zahnriemen + Trapezspindel (Steigung 1,5)                           |
| Wiederholgenauigkeit               | ±0,01 mm  |
| Spiel                              | 0,15 mm oder weniger pro Seite (immer durch Federkraft vorgespannt) |
| Linearführung                      | Kreuzrollenführung  |
| Zulässiges Lastmoment              | Ma : 6.3N • m Mb : 6.3N • m Mc : 7.0N • m                           |
| Gewicht                            | 0.36 kg   |
| Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit | 0~40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)                 |

- Integrierte Steuerung
- Schrittmotor
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt Typ
- Steuerungen
- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm
- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w



# RCP2-GRM

RoboCylinder, 2-Finger-Greifer, Achsbreite 74 mm, Schrittmotor

■ Modellspezifikationen **RCP2 - GRM - I - 28P - 1 - 14 - P1**

|                |                   |                  |           |             |                |                             |            |                      |
|----------------|-------------------|------------------|-----------|-------------|----------------|-----------------------------|------------|----------------------|
| Baureihe       | Typ               | Enkoder-Typ      | Motortyp  | Übersetzung | Hub            | Passende Steuerung          | Kabellänge | Optionen             |
| I: Inkremental | 28P: Schrittmotor | 1: Übersetzung   | 10: 10 mm | P1: PCON    | N : Kein Kabel | SB: Achsenhalterung         |            | FB: Montagefuß       |
| 28 □ Größe     | 1/1               | (7 mm pro Seite) | PSEL      | S : 3m      | M : 5m         | X □ □ : Spezifizierte Länge |            | R □ □ : Roboterkabel |

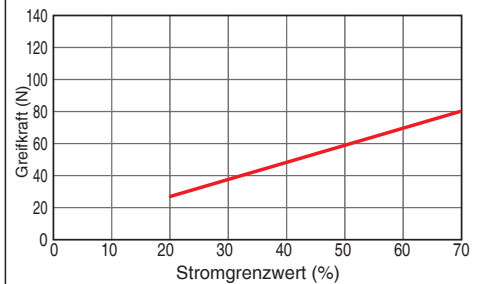
\* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



### ■ Einstellung der Greifkraft

Abhängig von der erforderlichen Schubbewegung kann die Greifkraft (Haltekraft) beliebig innerhalb der Stromgrenzwerte von 20 bis 70 % an der Steuerung eingestellt werden.

\* Die Greifkraft im Diagramm unten bezeichnet die Summe der Greifkräfte beider Finger.



**PUNKT**  
Auswahl-  
punkte

- (1) Die maximale Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit bezeichnet die Geschwindigkeit auf einer Seite. Die relative Geschwindigkeit ist doppelt so hoch.
- (2) Die maximale Greifkraft ist die Summe der Greifkräfte beider Finger, wenn der Greifpunktabstand und der Überhang 0 ist. Das Zuladungsgewicht, das durch die Achse befördert werden kann, hängt vom Reibungsfaktor zwischen Finger und dem Werkstoff sowie von der Form der Zuladung ab. Das Zuladungsgewicht sollte normalerweise 1/10 bis 1/20 der Greifkraft nicht übersteigen. (Lassen Sie noch mehr Reserve, wenn die Achse beim Betrieb mit hoher Beschleunigung/Verzögerung arbeitet oder Schockbelastungen ausgesetzt ist.)

### Modellspezifikation

#### ■ Steigung und Zuladung

| Modell                     | Übersetzung (mm) | Max. Greifkraft (N) | Hub (mm) |
|----------------------------|------------------|---------------------|----------|
| RCP2-GRM-I-28P-1-14-P1-①-② | 1                | 80                  | 14       |

Erklärung der Ziffern ① Kabellänge ② Optionen

#### ■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

| Hub / Übersetzung | 100 (mm) |
|-------------------|----------|
| 1                 | 36.7     |

(Einheit: mm/s)

### Optionen

| Name            | Code | Seite |
|-----------------|------|-------|
| Achsenhalterung | SB   | 387   |
| Montagefuß      | FB   | 381   |

### Allgemeine Spezifikation

| Bezeichnung                        | Beschreibung  |
|------------------------------------|---|
| Antriebssystem                     | Zahnriemen + Trapezspindel (Steigung 1,5)                           |
| Wiederholgenauigkeit               | ±0,01 mm  |
| Spiel                              | 0,15 mm oder weniger pro Seite (immer durch Federkraft vorgespannt) |
| Linearführung                      | Kreuzrollenführung  |
| Zulässiges Lastmoment              | Ma : 6.3N • m Mb : 6.3N • m Mc : 8.3N • m                           |
| Gewicht                            | 0.5 kg  |
| Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit | 0~40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)                 |

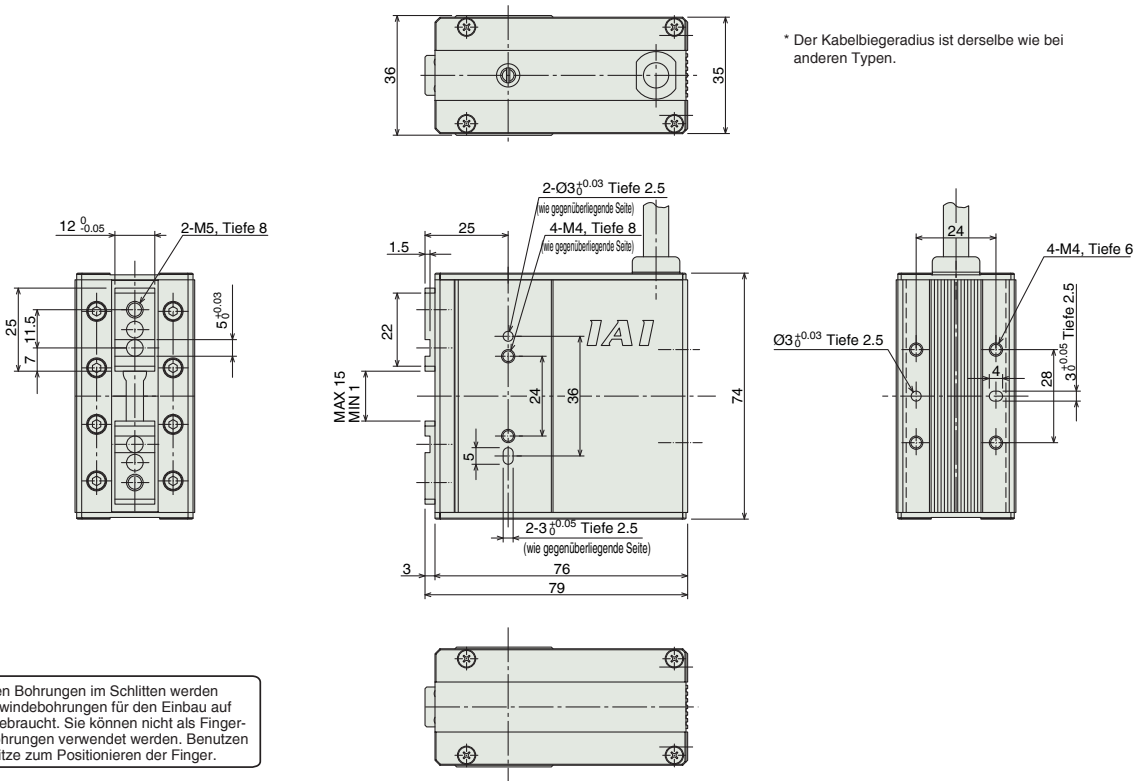
- Integrierte Steuerung
- Schritter-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt Typ
- Steuerungen
- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm
- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



\* Die Home-Position des Schlittens ist auf der offenen Seite.



\* Der Kabelbiegeradius ist derselbe wie bei anderen Typen.

**Hinweis**  
Die oben gezeigten Bohrungen im Schlitten werden anders als die Gewindebohrungen für den Einbau auf den Achskörper gebraucht. Sie können nicht als Finger-Positionierungsbohrungen verwendet werden. Benutzen Sie die Hauptschlitz zum Positionieren der Finger.

Gewicht (kg) 0.5

Steuerung

Passende Steuerungen

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

| Bezeichnung   | Außenansicht | Modell               | Merkmale  | Maximale Anzahl von Positionierpunkten | Eingangsspannung | Stromverbrauch | Referenzseite |       |
|---|--------------|----------------------|---|--|------------------|----------------|---------------|-------|
| Positioniertyp  |              | PCON-C-28PI-NP-2-0   | Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten                   | 512 Punkte                             | DC24 V           | 2A max.        |               |       |
| 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                               |                  |                |               | → 305 |
| Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber) |              | PCON-PL-28PI-NP-2-0  | Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber 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             | 1.500 Punkte                           |                  |                |               | → 335 |

# RCP2-GR3LS

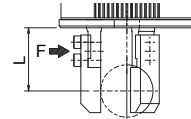
RoboCylinder, 3-Finger-Greifer, Hebeltyp, Achsbreite 62 mm, Schrittmotor

|                         |     |                |                   |                 |            |                    |                           |                     |                          |                          |
|-------------------------|-----|----------------|-------------------|-----------------|------------|--------------------|---------------------------|---------------------|--------------------------|--------------------------|
| ■ Modellspezifikationen |     | <b>RCP2</b>    | <b>GR3LS</b>      | <b>I</b>        | <b>28P</b> | <b>30</b>          | <b>19</b>                 | <b>P1</b>           | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| Baureihe                | Typ | Enkoder-Typ    | Motortyp          | Übersetzung     | Hub        | Passende Steuerung | Kabellänge                | Optionen            |                          |                          |
|                         |     | I: Inkremental | 28P: Schrittmotor | 30: Übersetzung | 19: 19°    | P1: PCON           | N : Kein Kabel            | SB: Achsenhalterung |                          |                          |
|                         |     | 28□ Größe      |                   | 1/30            |            | PSEL               | P : 1m                    | FB: Montagefuß      |                          |                          |
|                         |     |                |                   |                 |            |                    | S : 3m                    |                     |                          |                          |
|                         |     |                |                   |                 |            |                    | M : 5m                    |                     |                          |                          |
|                         |     |                |                   |                 |            |                    | X□□ : Spezifizierte Länge |                     |                          |                          |
|                         |     |                |                   |                 |            |                    | R□□ : Roboter-kabel       |                     |                          |                          |



## ■ Korrelationsdiagramm Greifkraft und Stromgrenzwert

Hebeltyp (GR3LS/ GRSLM)



\* Die Werte in der Grafik unten zeigen Greifkräfte bei einem Greifpunkt von 10 mm. Die tatsächliche Greifkraft nimmt in umgekehrtem Verhältnis zum Abstand des Öffnen/Schließen-Drehpunkts ab.

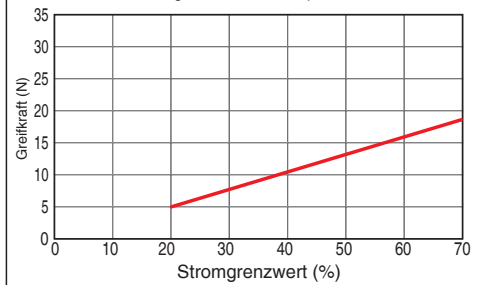
Berechnen Sie die tatsächliche Greifkraft mit den Formeln unten:

**Effektive Greifkraft (S type) =  $P \times 24 / (L + 14)$**

**Effektive Greifkraft (M type) =  $P \times 28.5 / (L + 18.5)$**

P = Greifkraft aus der Grafik

L = Abstand der Fingerfläche zum Greifpunkt



**PUNKT**  
Auswahl-  
punkte

- (1) Die maximale Öffnen/Schließen- Geschwindigkeit bezeichnet die Geschwindigkeit auf einer Seite. Die relative Geschwindigkeit ist doppelt so hoch.
- (2) Die maximale Greifkraft ist die Summe der Greifkräfte aller Finger, wenn der Greifpunktabstand 10 und der Überhang 0 ist, Siehe Erklärung rechts, wenn Sie das Gewicht eines Werkstücks festlegen, das physisch bewegt werden soll.

### Modellspezifikation

#### ■ Steigung und Zuladung

| Modell                        | Übersetzung (mm) | Max. Greifkraft (N) | Hub (°) |
|-------------------------------|------------------|---------------------|---------|
| RCP2-GR3LS-I-28P-30-19-P1-①-② | 30               | 18                  | 19      |

Erklärung der Ziffern ① Kabellänge ② Optionen

#### ■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

| Hub / Übersetzung | 19 (°) |
|-------------------|--------|
| 30                | 200    |

(Einheit: °/s)

### Optionen

| Name            | Code | Seite |
|-----------------|------|-------|
| Achsenhalterung | SB   | 387   |
| Montagefuß      | FB   | 381   |

### Allgemeine Spezifikation

| Bezeichnung                        | Beschreibung   |
|------------------------------------|--|
| Antriebssystem                     | Schneckengetriebe + Schneckenradgetriebe                       |
| Wiederholgenauigkeit               | ±0,01°   |
| Spiel                              | 1° oder weniger pro Seite (immer durch Federkraft vorgespannt) |
| Gewicht                            | 0,6 kg   |
| Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit | 0-40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)            |

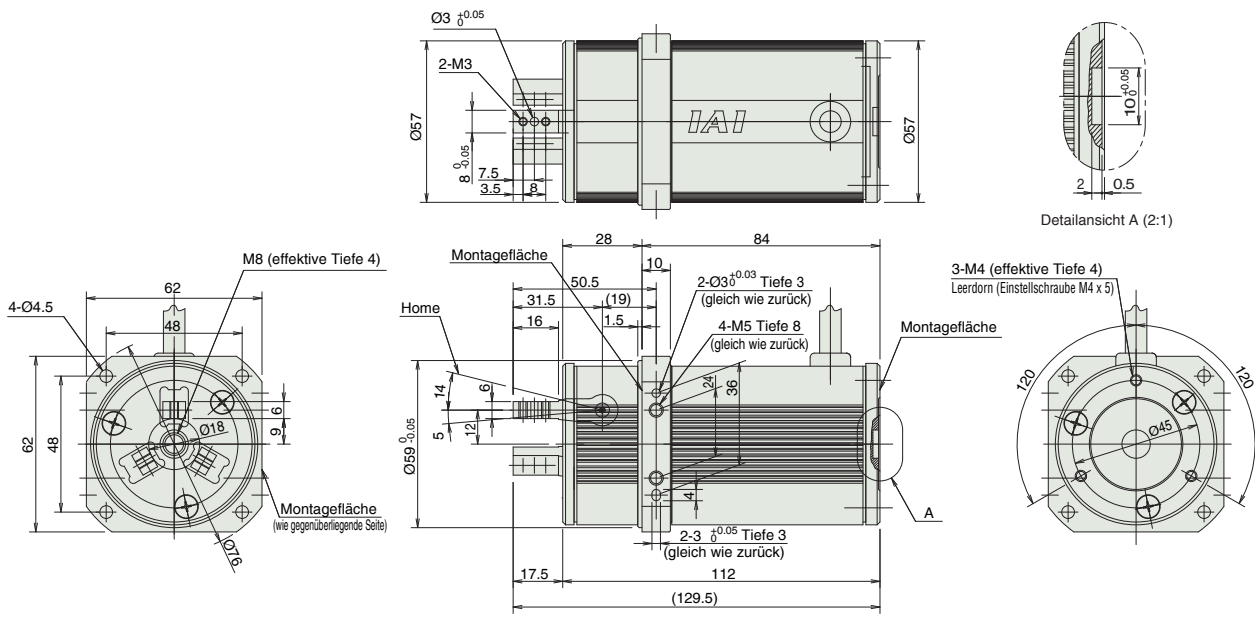
- Integrierte Steuerung
- Schrittentyp
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt Typ
- Steuerungen
- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



\* Während der Rückkehr in die Home- Position kehren die Finger entlang eines Weges zurück, der um 1° außerhalb des kürzesten Weges liegt. Achten Sie darauf, dass die Finger die umgebenden Teile nicht berühren.



Gewicht (kg) 0.6

Steuerung

Passende Steuerungen

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

| Bezeichnung   | Außenansicht | Modell               | Merkmale  | Maximale Anzahl von Positionierpunkten | Eingangsspannung | Stromverbrauch | Referenzseite |       |
|---|--------------|----------------------|---|--|------------------|----------------|---------------|-------|
| Positioniertyp  |              | PCON-C-28PI-NP-2-0   | Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten                   | 512 Punkte                             | DC24 V           | 2A max.        |               |       |
| 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                               |                  |                |               | → 305 |
| Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber) |              | PCON-PL-28PI-NP-2-0  | Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber 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             | 1.500 Punkte                           |                  |                |               | → 335 |

# RCP2-GR3LM

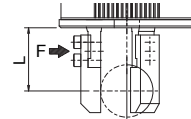
RoboCylinder, 3-Finger-Greifer, Hebeltyp, Achsbreite 80 mm, Schrittmotor

|                         |     |                |                   |                 |            |                    |                           |                     |                          |                          |
|-------------------------|-----|----------------|-------------------|-----------------|------------|--------------------|---------------------------|---------------------|--------------------------|--------------------------|
| ■ Modellspezifikationen |     | <b>RCP2</b>    | <b>GR3LM</b>      | <b>I</b>        | <b>42P</b> | <b>30</b>          | <b>19</b>                 | <b>P1</b>           | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| Baureihe                | Typ | Enkoder-Typ    | Motortyp          | Übersetzung     | Hub        | Passende Steuerung | Kabellänge                | Optionen            |                          |                          |
|                         |     | I: Inkremental | 42P: Schrittmotor | 30: Übersetzung | 19: 19°    | P1: PCON           | N : Kein Kabel            | SB: Achsenhalterung |                          |                          |
|                         |     | 42□ Größe      |                   | 1/30            |            | PSEL               | P : 1m                    | FB: Montagefuß      |                          |                          |
|                         |     |                |                   |                 |            |                    | S : 3m                    |                     |                          |                          |
|                         |     |                |                   |                 |            |                    | M : 5m                    |                     |                          |                          |
|                         |     |                |                   |                 |            |                    | X□□ : Spezifizierte Länge |                     |                          |                          |
|                         |     |                |                   |                 |            |                    | R□□ : Roboter-kabel       |                     |                          |                          |



## ■ Korrelationsdiagramm Greifkraft und Stromgrenzwert

Hebeltyp (GR3LS/ GRSLM)



\* Die Werte in der Grafik unten zeigen Greifkräfte bei einem Greifpunkt von 10 mm. Die tatsächliche Greifkraft nimmt in umgekehrtem Verhältnis zum Abstand des Öffnen/Schließen-Drehpunkts ab.

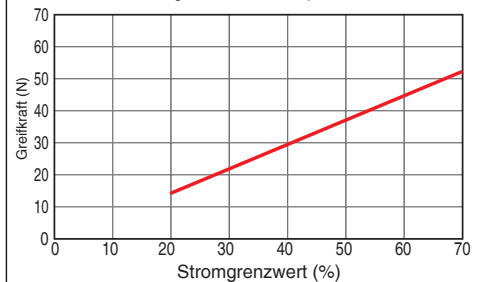
Berechnen Sie die tatsächliche Greifkraft mit den Formeln unten:

**Effektive Greifkraft (S type) =  $P \times 24 / (L + 14)$**

**Effektive Greifkraft (M type) =  $P \times 28.5 / (L + 18.5)$**

P = Greifkraft aus der Grafik

L = Abstand der Fingerfläche zum Greifpunkt



**PUNKT**  
Auswahl-  
punkte

- (1) Die maximale Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit bezeichnet die Geschwindigkeit auf einer Seite. Die relative Geschwindigkeit ist doppelt so hoch.
- (2) Die maximale Greifkraft ist die Summe der Greifkräfte aller Finger, wenn der Greifpunkt 10 mm und der Überhang 0 ist, Siehe Erklärung rechts, wenn Sie das Gewicht eines Werkstücks festlegen, das physisch bewegt werden soll.

### Modellspezifikation

#### ■ Steigung und Zuladung

| Modell                        | Übersetzung (mm) | Max. Greifkraft (N) | Hub (°) |
|-------------------------------|------------------|---------------------|---------|
| RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-P1-①-② | 30               | 51                  | 19      |

Erklärung der Ziffern ① Kabellänge ② Optionen

#### ■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

| Hub Übersetzung | 19 (°) |
|-----------------|--------|
| 30              | 200    |

(Einheit: °/s)

### Optionen

| Name            | Code | Seite |
|-----------------|------|-------|
| Achsenhalterung | SB   | 387   |
| Montagefuß      | FB   | 381   |

### Allgemeine Spezifikation

| Bezeichnung                        | Beschreibung   |
|------------------------------------|--|
| Antriebssystem                     | Schneckengetriebe + Schneckenradgetriebe                       |
| Wiederholgenauigkeit               | ±0,01°   |
| Spiel                              | 1° oder weniger pro Seite (immer durch Federkraft vorgespannt) |
| Gewicht                            | 1,1 kg   |
| Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit | 0-40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)            |

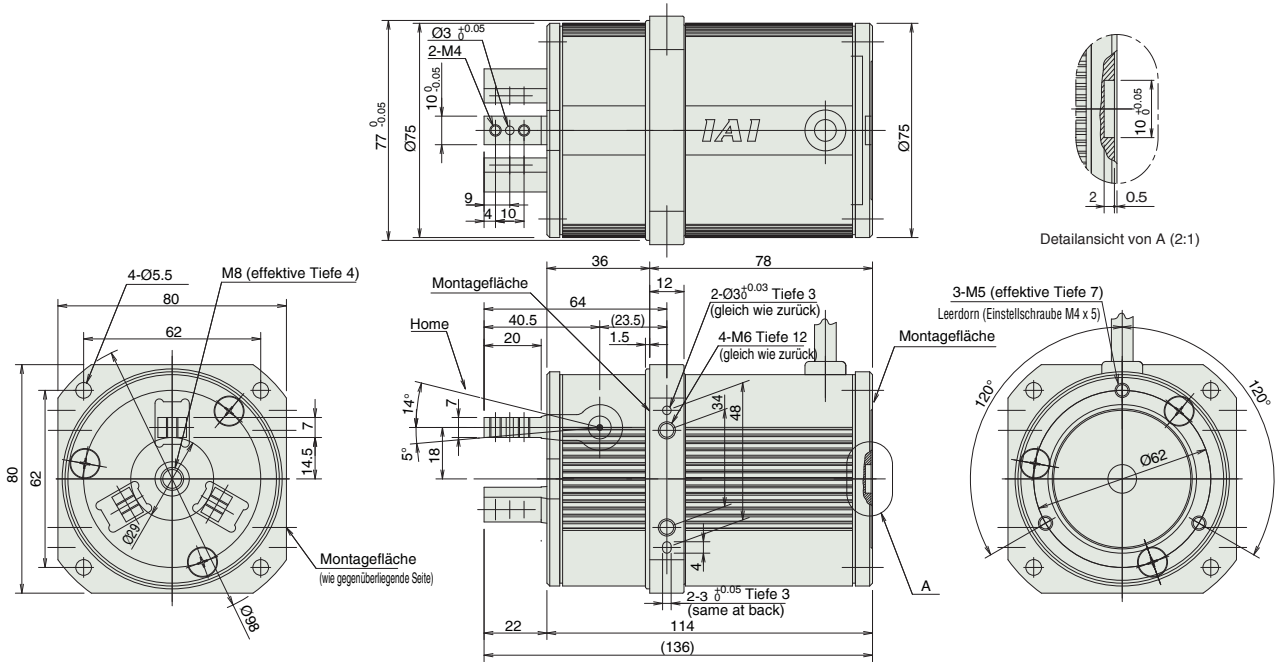
Integrierte Steuerung  
Schlitten-Typ  
Schubstangen-Typ  
Arm-/Flach-Typ  
Greifer Rotation  
Reinraum-Typ  
Wassergeschützt Typ  
Steuerungen  
50 mm  
62 mm  
64 mm  
68 mm  
69 mm  
74 mm  
80 mm  
88 mm  
104-284 mm  
Schritt-Motor  
20w  
30w  
60w  
100w  
150w

Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



\* Während der Rückkehr in die Home- Position kehren die Finger entlang eines Weges zurück, der um 1° außerhalb des kürzesten Weges liegt. Achten Sie darauf, dass die Finger die umgebenden Teile nicht berühren.



Gewicht (kg) 1.1

Steuerung

Passende Steuerungen

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

| Bezeichnung   | Außenansicht | Modell               | Merkmale  | Maximale Anzahl von Positionierpunkten | Eingangsspannung | Stromverbrauch | Referenzseite |       |
|---|--------------|----------------------|---|--|------------------|----------------|---------------|-------|
| Positioniertyp  |              | PCON-C-42PI-NP-2-0   | Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten                       | 512 Punkte                             | DC24 V           | 2A max.        |               |       |
| 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                               |                  |                |               | → 305 |
| 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             | 1.500 Punkte                           |                  |                |               | → 335 |

# RCP2-GR3SS

RoboCylinder, 3-Finger-Greifer, Schlittentyp, Achsbreite 52 mm, Schrittmotor

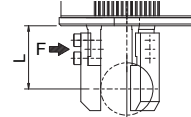
■ Modellspezifikationen **RCP2-GR3SS-I-28P-30-10-P1**

|                |                   |                 |          |             |  |                                       |            |          |
|----------------|-------------------|-----------------|----------|-------------|--|---------------------------------------|------------|----------|
| Baureihe       | Typ               | Enkoder-Typ     | Motortyp | Übersetzung | Hub  | Passende Steuerung                    | Kabellänge | Optionen |
| I: Inkremental | 28P: Schrittmotor | 30: Übersetzung | 10: 10mm | P1: PCON    | N : Kein Kabel<br>P : 1m<br>S : 3m<br>M : 5m<br>X□□ : Spezifizierte Länge<br>R□□ : Roboterkaabel | SB: Achsenhalterung<br>FB: Montagefuß |            |          |



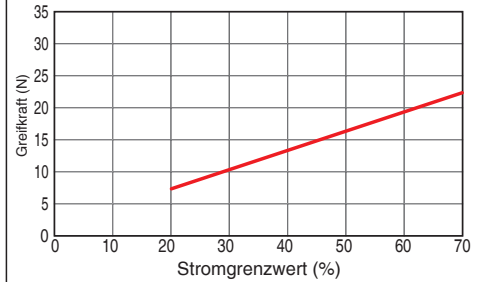
## ■ Korrelationsdiagramm Greifkraft und Stromgrenzwert

Schlittentyp (GR3SS/ GRSSM)



\* Halten Sie einen maximalen Abstand (L) ein von der Anbringungsfläche der Finger bis zum Greifpunkt.

GR3SS → 50mm max.  
GR3SM → 80mm max.



**PUNKT**  
Auswahl-  
punkte

- (1) Die maximale Öffnen/Schließen- Geschwindigkeit bezeichnet die Geschwindigkeit auf einer Seite. Die relative Geschwindigkeit ist doppelt so hoch.
- (2) Die maximale Greifkraft ist die Summe der Greifkräfte aller Finger, wenn der Greifpunktabstand 10 und der Überhang 0 ist, Siehe Erklärung rechts, wenn Sie das Gewicht eines Werkstücks festlegen, das physisch bewegt werden soll.

### Modellspezifikation

#### ■ Steigung und Zuladung

| Modell                        | Übersetzung (mm) | Max. Greifkraft (N) | Hub (mm) |
|-------------------------------|------------------|---------------------|----------|
| RCP2-GR3SS-I-28P-30-10-P1-①-② | 30               | 22                  | 10       |

Erklärung der Ziffern ① Kabellänge ② Optionen

#### ■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

| Hub / Übersetzung | 10 (mm) |
|-------------------|---------|
| 30                | 40      |

(Einheit: mm/s)

### Optionen

| Name            | Code | Seite |
|-----------------|------|-------|
| Achsenhalterung | SB   | 387   |
| Montagefuß      | FB   | 381   |

### Allgemeine Spezifikation

| Bezeichnung                        | Beschreibung   |
|------------------------------------|--|
| Antriebssystem                     | Schneckengetriebe + Schneckenradgetriebe                           |
| Wiederholgenauigkeit               | ±0,01 mm   |
| Spiel                              | 0,3 mm oder weniger pro Seite (immer durch Federkraft vorgespannt) |
| Linearführung                      | Kreuzrollenführung   |
| Zulässiges Lastmoment              | Ma : 3.8N • m Mb : 3.8N • m Mc : 3.0N • m                          |
| Gewicht                            | 0.6 kg   |
| Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit | 0-40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)                |

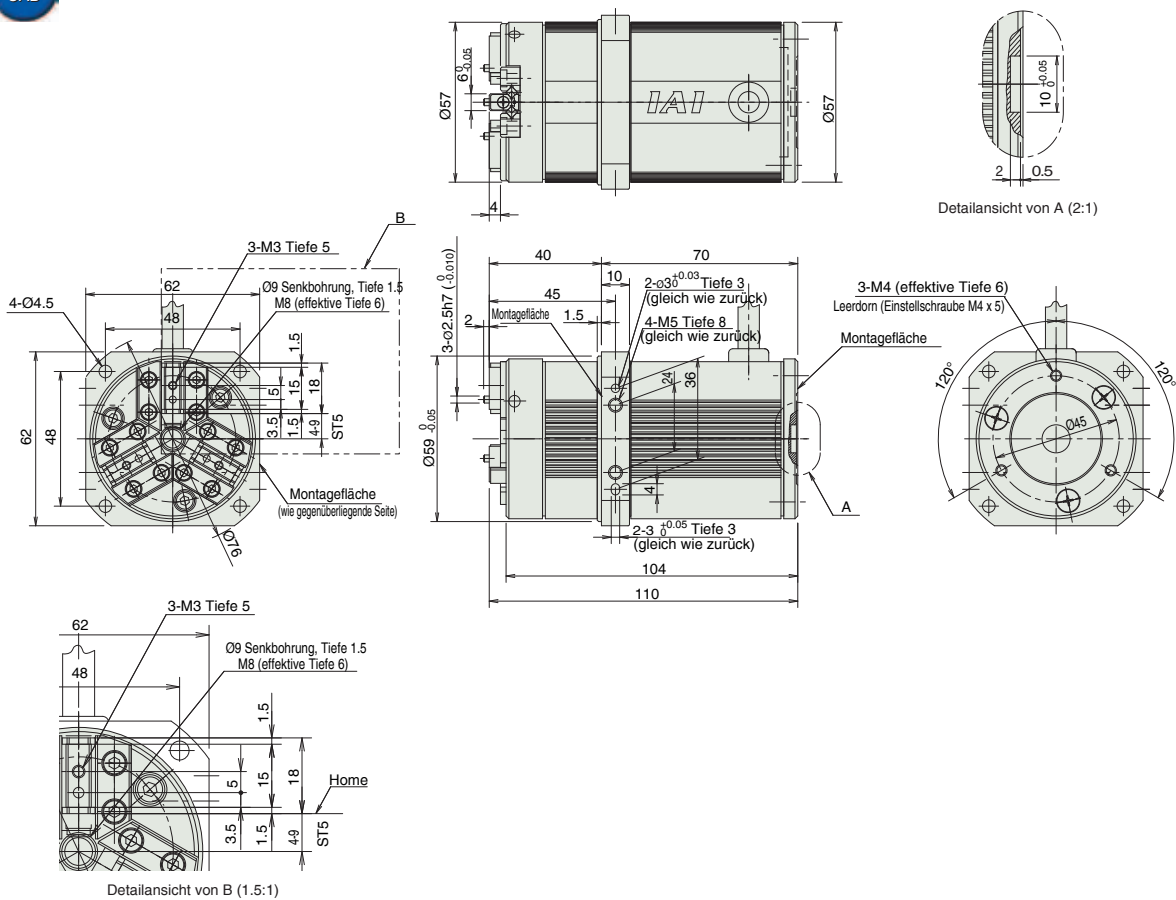
- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützte Typ
- Steuerungen
- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm
- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



\* Während der Rückkehr in die Home- Position kehren die Finger entlang eines Weges zurück, der um 0,5° außerhalb des kürzesten Weges liegt. Achten Sie darauf, dass die Finger die umgebenden Teile nicht berühren.



Gewicht (kg) 0.6

Steuerung

Passende Steuerungen

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

| Bezeichnung   | Außenansicht | Modell               | Merkmale  | Maximale Anzahl von Positionierpunkten | Eingangsspannung | Stromverbrauch | Referenzseite |       |
|---|--------------|----------------------|---|--|------------------|----------------|---------------|-------|
| Positioniertyp  |              | PCON-C-28PI-NP-2-0   | Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten                   | 512 Punkte                             | DC24 V           | 2A max.        |               |       |
| 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                               |                  |                |               | → 305 |
| Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber) |              | PCON-PL-28PI-NP-2-0  | Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber 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             | 1.500 Punkte                           |                  |                |               | → 335 |

# RCP2-GR3SM

RoboCylinder, 3-Finger-Greifer, Schlittentyp, Achsbreite 80 mm, Schrittmotor

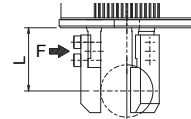
■ Modellspezifikationen **RCP2-GR3SM-I-42P-30-14-P1**

|                |                   |                  |          |             |  |                                       |            |          |
|----------------|-------------------|------------------|----------|-------------|--|---------------------------------------|------------|----------|
| Baureihe       | Typ               | Enkoder-Typ      | Motortyp | Übersetzung | Hub  | Passende Steuerung                    | Kabellänge | Optionen |
| I: Inkremental | 42P: Schrittmotor | 30: Übersetzung  | 14: 14mm | P1: PCON    | N : Kein Kabel<br>P : 1m<br>S : 3m<br>M : 5m<br>X□□ : Spezifizierte Länge<br>R□□ : Roboterkaabel | SB: Achsenhalterung<br>FB: Montagefuß |            |          |
| 42□ Größe      | 1/30              | (7 mm pro Seite) |          |             |  |                                       |            |          |



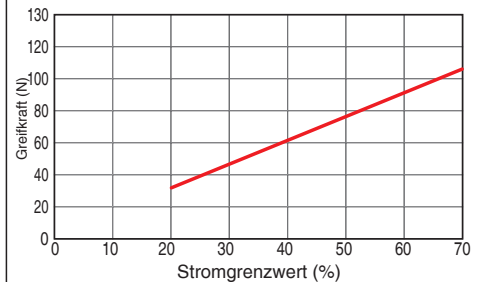
## ■ Korrelationsdiagramm Greifkraft und Stromgrenzwert

Schlittentyp (GR3SS/ GRSSM)



\* Halten Sie einen maximalen Abstand (L) ein von der Anbringungsfläche der Finger bis zum Greifpunkt.

GR3SS → 50mm max.  
GR3SM → 80mm max.



**PUNKT**  
Auswahl-  
punkte

- (1) Die maximale Öffnen/Schließen- Geschwindigkeit bezeichnet die Geschwindigkeit auf einer Seite. Die relative Geschwindigkeit ist doppelt so hoch.
- (2) Die maximale Greifkraft ist die Summe der Greifkräfte aller Finger, wenn der Greifpunktabstand 10 und der Überhang 0 ist, Siehe Erklärung rechts, wenn Sie das Gewicht eines Werkstücks festlegen, das physisch bewegt werden soll.

### Modellspezifikation

#### ■ Steigung und Zuladung

| Modell                        | Übersetzung (mm) | Max. Greifkraft (N) | Hub (mm) |
|-------------------------------|------------------|---------------------|----------|
| RCP2-GR3SM-I-42P-30-14-P1-①-② | 30               | 102                 | 14       |

Erklärung der Ziffern ① Kabellänge ② Optionen

#### ■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

| Hub / Übersetzung | 14 (mm) |
|-------------------|---------|
| 30                | 50      |

(Einheit: mm/s)

### Optionen

| Name            | Code | Seite |
|-----------------|------|-------|
| Achsenhalterung | SB   | 387   |
| Montagefuß      | FB   | 381   |

### Allgemeine Spezifikation

| Bezeichnung                        | Beschreibung   |
|------------------------------------|--|
| Antriebssystem                     | Schneckengetriebe + Schneckenradgetriebe                           |
| Wiederholgenauigkeit               | ±0,01 mm   |
| Spiel                              | 0,3 mm oder weniger pro Seite (immer durch Federkraft vorgespannt) |
| Linearführung                      | Kreuzrollenführung   |
| Zulässiges Lastmoment              | Ma : 6.3N • m Mb : 6.3N • m Mc : 5.7N • m                          |
| Gewicht                            | 1.2 kg   |
| Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit | 0-40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)                |

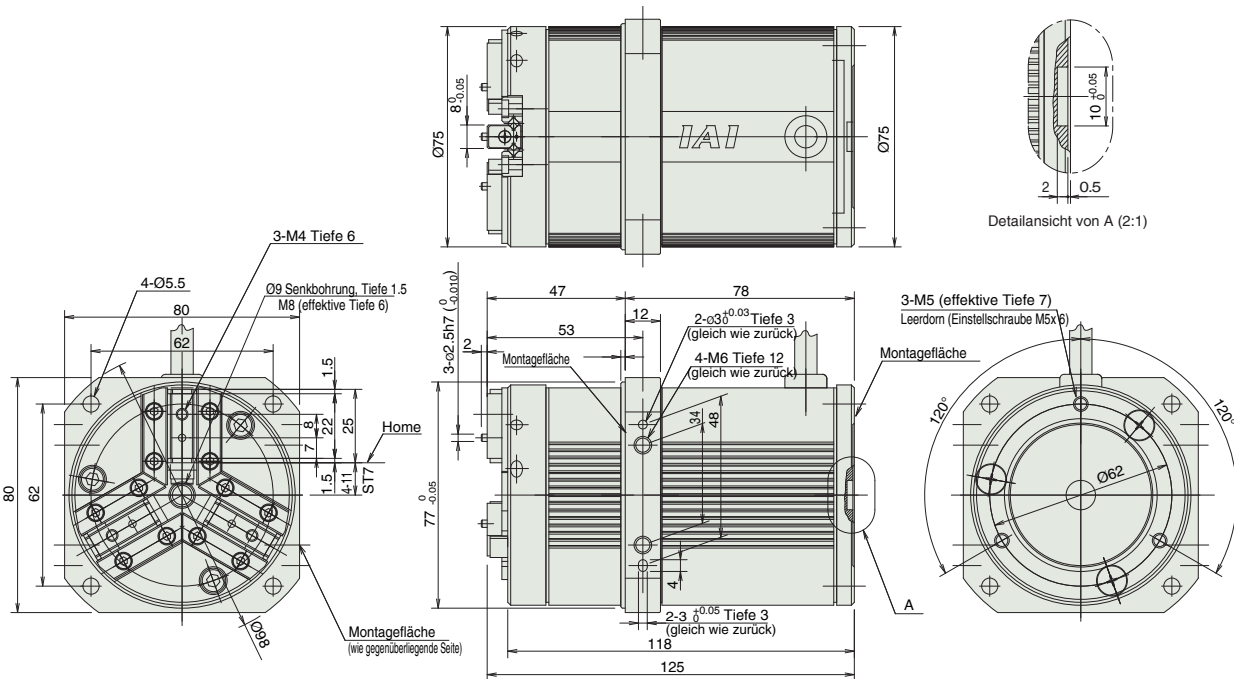
- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützte Typ
- Steuerungen
- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm
- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



\* Während der Rückkehr in die Home- Position kehren die Finger entlang eines Weges zurück, der um 0,5° außerhalb des kürzesten Weges liegt. Achten Sie darauf, dass die Finger die umgebenden Teile nicht berühren.



Gewicht (kg) 1.2

Steuerung

Passende Steuerungen

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

| Bezeichnung   | Außenansicht | Modell               | Merkmale  | Maximale Anzahl von Positionierpunkten | Eingangsspannung | Stromverbrauch | Referenzseite |       |
|---|--------------|----------------------|---|--|------------------|----------------|---------------|-------|
| Positioniertyp  |              | PCON-C-42PI-NP-2-0   | Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten                       | 512 Punkte                             | DC24 V           | 2A max.        |               |       |
| 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                               |                  |                |               | → 305 |
| 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             | 1.500 Punkte                           |                  |                |               | → 335 |