

RCP2W-SA16C

RoboCylinder, wasserdichter Typ, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 158 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

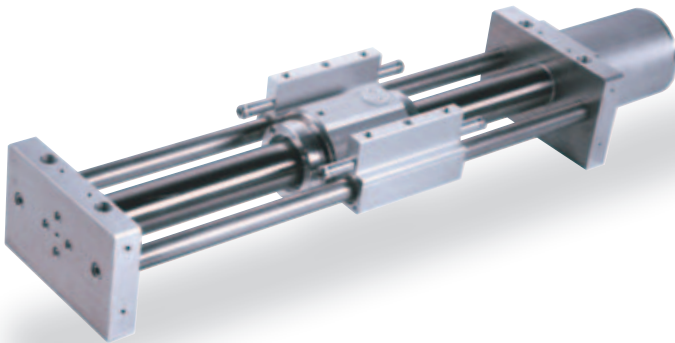
■ Modellspezifikationen **RCP2W** – **SA16C** – **I** – **86P** – – – **P2** – –

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

I: Inkremental 86P-Schrittmotor 86□size 8: 8mm 50:50mm P2: PCON-CF N : Kein Kabel CO : Mit Gehäuse
 S : 1m P : 3m NM : Umgekehrte Referenzposition
 M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel

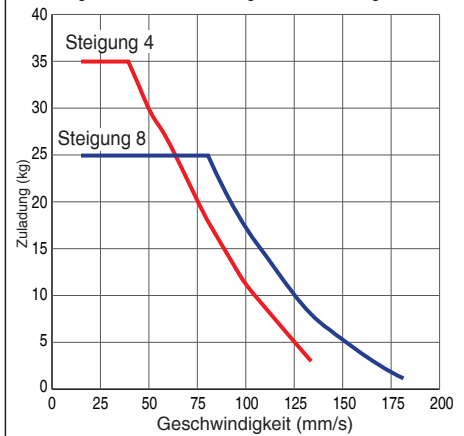
600:600mm (Angabe in 50 mm-Schritten)

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



■ Korrelationsdiagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

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



- PUNKT** Auswahlpunkte
- (1) Wenn der Hub ansteigt, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
 - (2) Bei der RCP2 Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, weil ein Schrittmotor eingesetzt wird. Prüfen Sie im Diagramm der Geschwindigkeit und Zuladung rechts, ob die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit ausreicht.
 - (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikationen

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

Modell	Steigung (mm)	Maximum Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)	
RCP2W-SA16C-I-86P-8-①-P2-②-③	8	~25	Nicht möglich	50 ~ 600 (Angabe in 50 mm Schritten)
RCP2W-SA16C-I-86P-4-①-P2-②-③	4	~35		

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub, maximale Geschwindigkeit

Hub / Steigung	50 ~ 600 (Angabe in 50 mm Schritten)
8	180
4	133

(Einheit: mm/s)

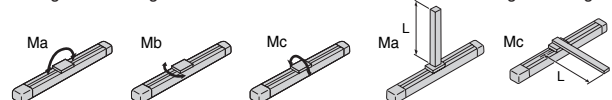
Optionen

Name	Code	Seite
Mit Gehäuse	CO	272
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.08 mm
Spiel	0.01 mm oder weniger
Linear-Führung	Ø20 schmierfreie direktgekoppelte Gleitführung
Zulässiges Ruhe-Lastmoment	20,0N • m
Zulässige Auskragung	Ma-Richtung: 200 mm oder weniger
Schutzklasse	IP 67
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments Zulässige Auskrragung



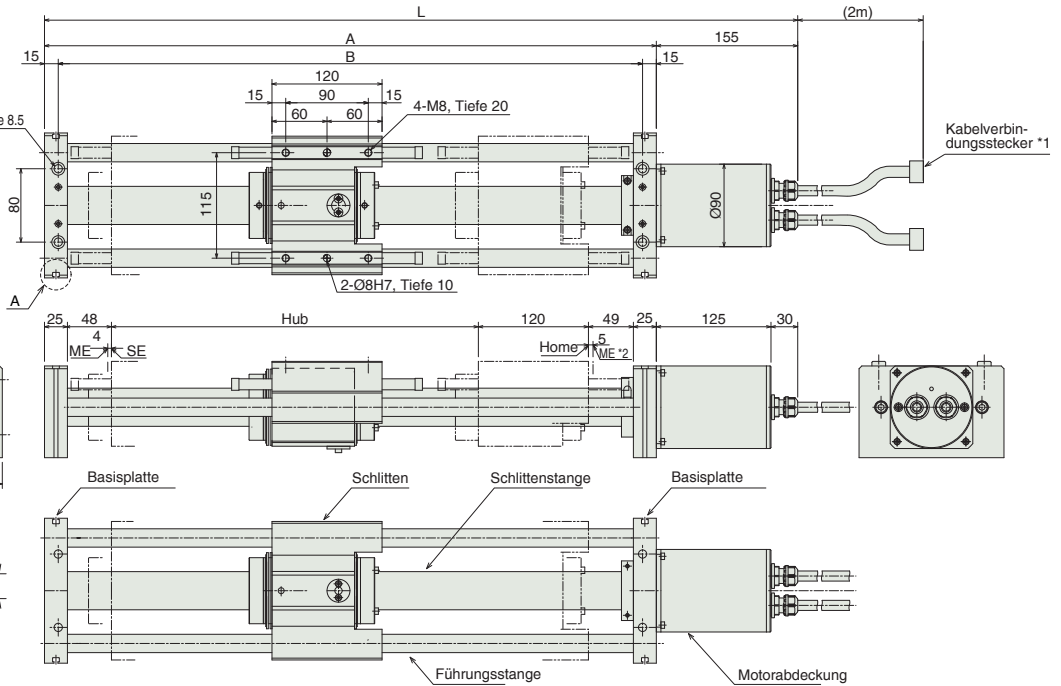
Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützte Typ
Steuerungen
32 mm
37 mm
45 mm
64 mm
100 mm
158 mm
Schrittmotor
20w
30w
60w
100w
150w

Abmessungen

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

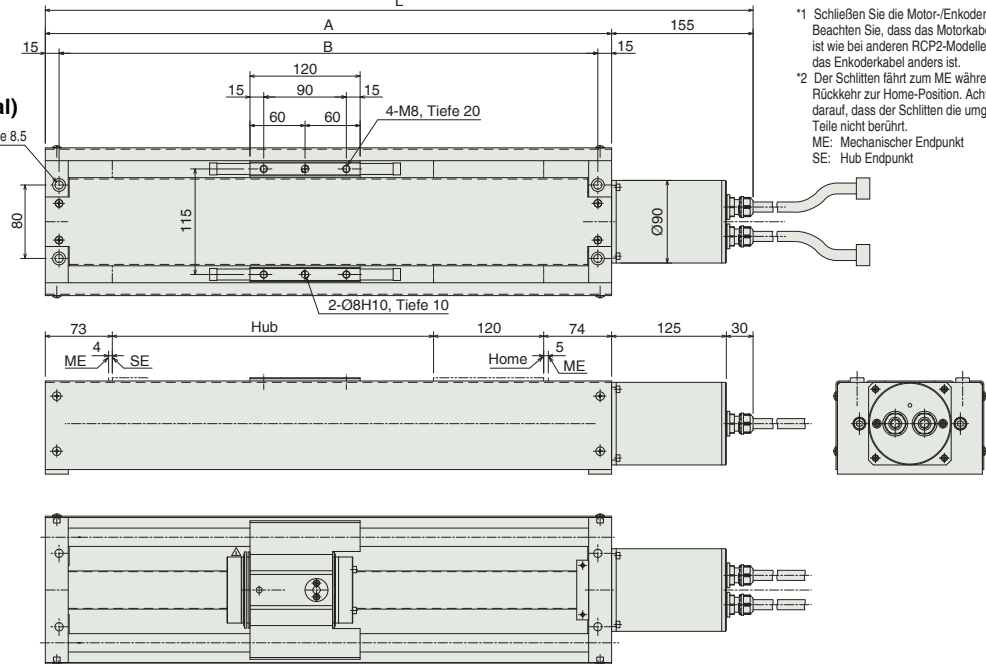


4-9 Bohrung, Ø14 Flachsenkung, Tiefe 8.5
 * Bei der Referenzpunktumkehr-Ausführung sind die Abmessungen an der Motorseite (Entfernung zum Referenzpunkt) und die auf der Gegenseite umgekehrt.
[Ohne Gehäuse]



[Mit Gehäuse] (optional)

4-9 Bohrung, Ø14 Flachsenkung, Tiefe 8.5
 *1 Schließen Sie die Motor-/Encoderkabel an. Beachten Sie, dass das Motorkabel dasselbe ist wie bei anderen RCP2-Modellen, aber das Encoderkabel anders ist.
 *2 Der Schlitten fährt zum ME während der Rückkehr zur Home-Position. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
 ME: Mechanischer Endpunkt
 SE: Hub Endpunkt



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885
B	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
Gewicht ohne Gehäuse (kg)	9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7	15.1
Gewicht mit Gehäuse (kg)	10.5	11.1	11.8	12.5	13.2	13.8	14.6	15.3	15.9	16.6	17.3	18.9

Steuerung

Passende Steuerungen

Kontakten Sie IAI wegen einer RCP2W-SA16C-kompatiblen Steuerung.

Integrierte Steuerung
 Schrittmotor-Typ
 Schlittenstangen-Typ
 Arm/Flach-Typ
 Greifer Rotation
 Reinraum-Typ
 Wasser-geschützt-Typ
 Steuerungen
 32 mm
 37 mm
 45 mm
 64 mm
 100 mm
 158 mm
 Schrittmotor
 20w
 30w
 60w
 100w
 150w