

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

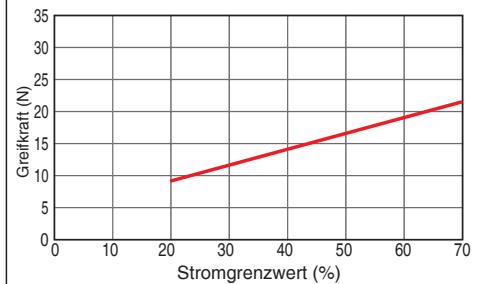
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



■ 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

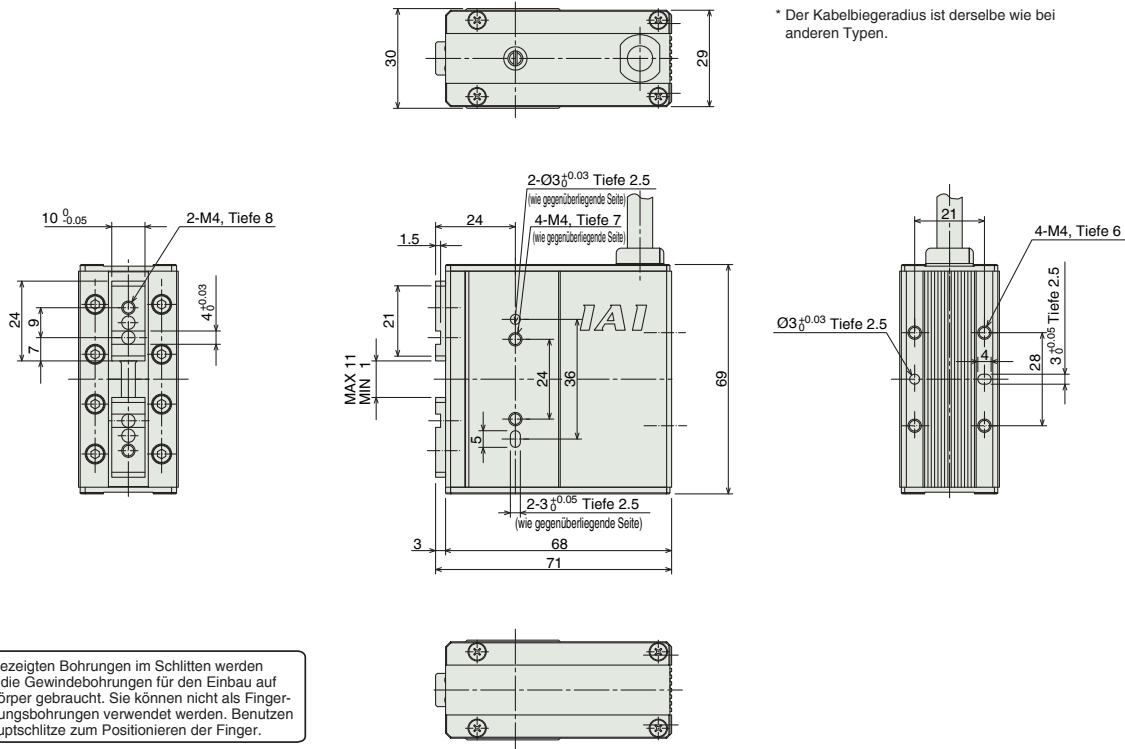
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Zahnriemen + Trapezspindel (Steigung 1,5)
Wiederholgenauigkeit	±0,01 mm
Spiel	0,15 mm oder weniger pro Seite (immer durch Federkraft vorgespannt)
Linearführung	Kreuzrollenführung
Zulässiges Lastmoment	Ma : 6.3N • m Mb : 6.3N • m Mc : 7.0N • m
Gewicht	0.36 kg
Zulässige 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

Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. 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 Hauptschlitzte zum Positionieren der Finger.

Gewicht (kg) 0.36

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-20PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24 V	2A max.		
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-20PI-NP-2-0						
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-20PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte				→ 305
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-20PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)				
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-20PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt					
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-20PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte				
Programmierungstyp		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte				→ 335

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	M : 5m	X □ □ : Spezifizierte Länge	R □ □ : Roboterkabel		

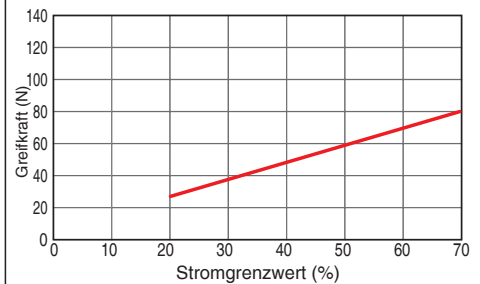
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



■ 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)

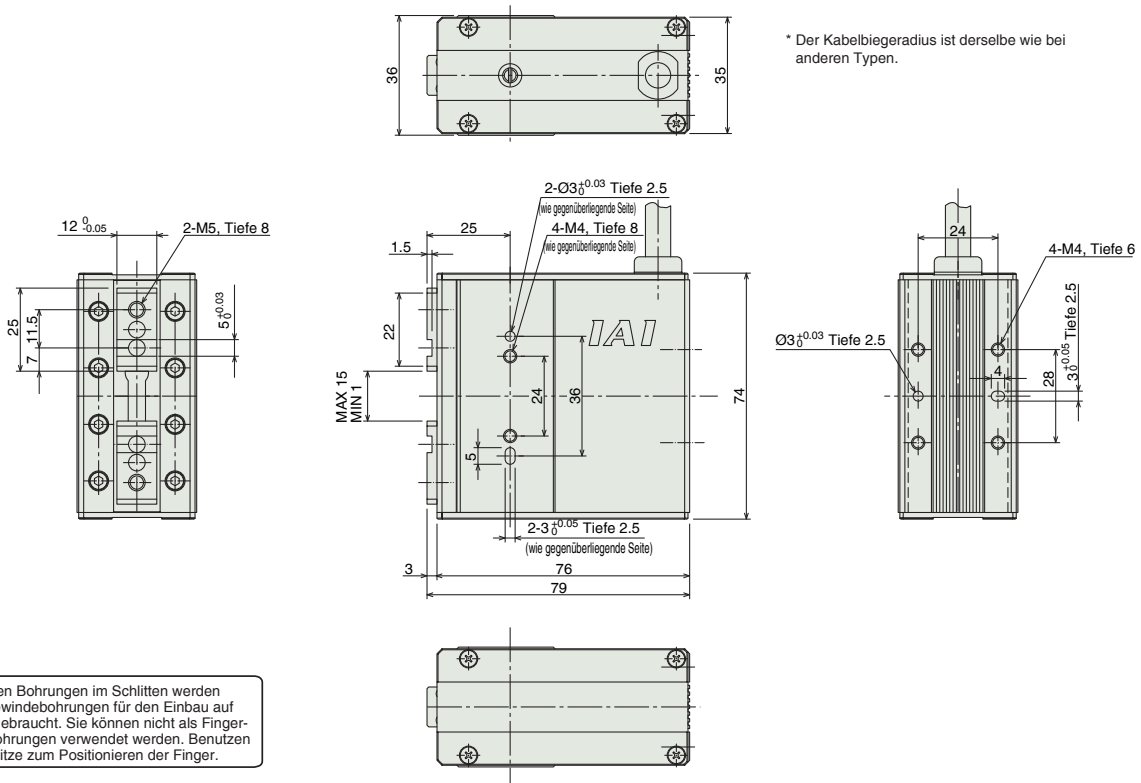
- Integrierte Steuerung
- Schritter-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt Typ
- Steuerungen
- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm
- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

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



* 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				
Programmierungstyp		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte				→ 335

RCP2-GR3LS

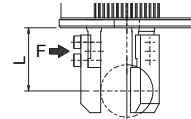
RoboCylinder, 3-Finger-Greifer, Hebeltyp, Achsbreite 62 mm, Schrittmotor

■ Modellspezifikationen		RCP2	GR3LS	I	28P	30	19	P1		
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□□ : Roboterkaabel			



■ 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.

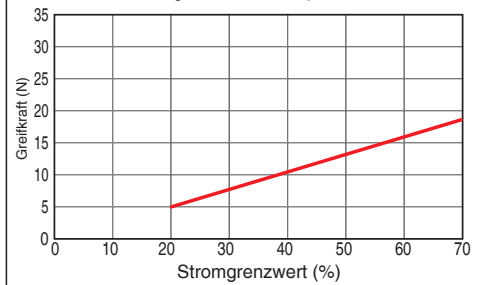
Berechnen Sie die tatsächliche Greifkraft mit den Formeln unten:

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)

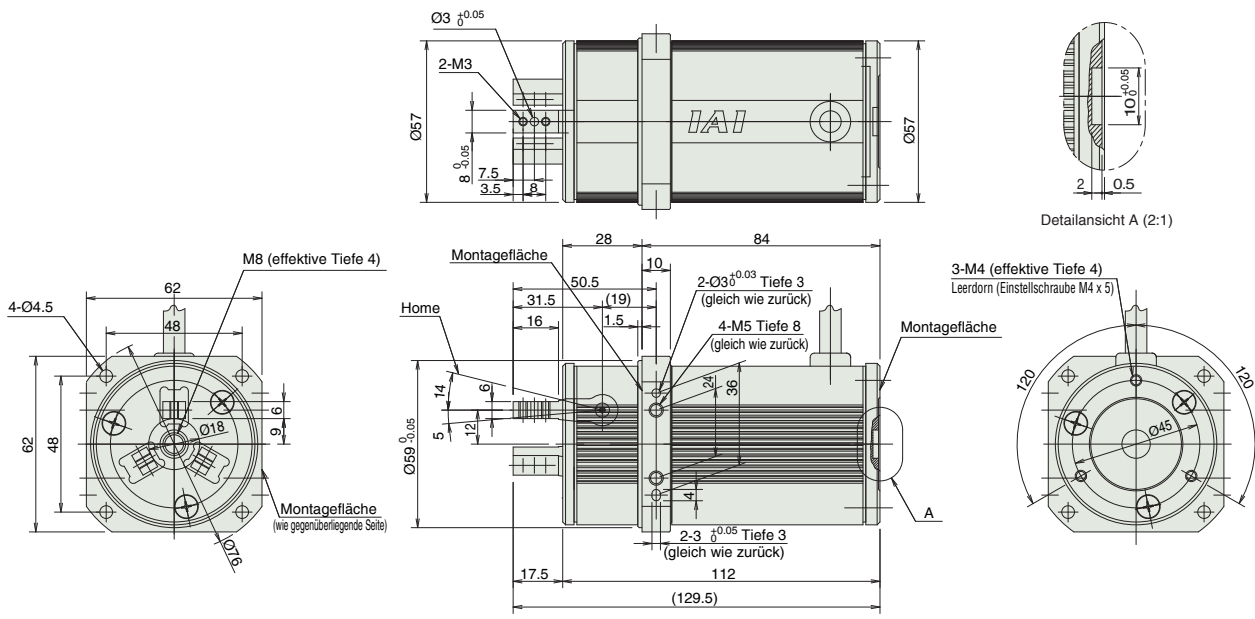
- Integrierte Steuerung
- Schrittentyp
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt Typ
- Steuerungen
- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

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



* 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

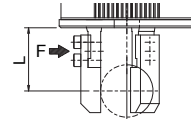
RoboCylinder, 3-Finger-Greifer, Hebeltyp, Achsbreite 80 mm, Schrittmotor

■ Modellspezifikationen		RCP2	GR3LM	I	42P	30	19	P1	<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.

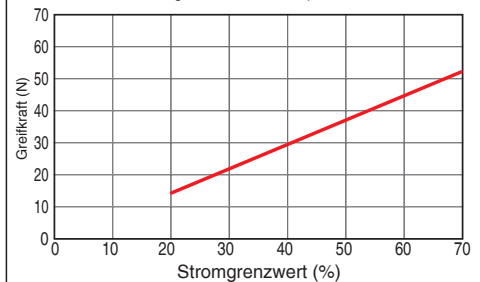
Berechnen Sie die tatsächliche Greifkraft mit den Formeln unten:

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
Auswahlpunkte

- (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 über dem 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)

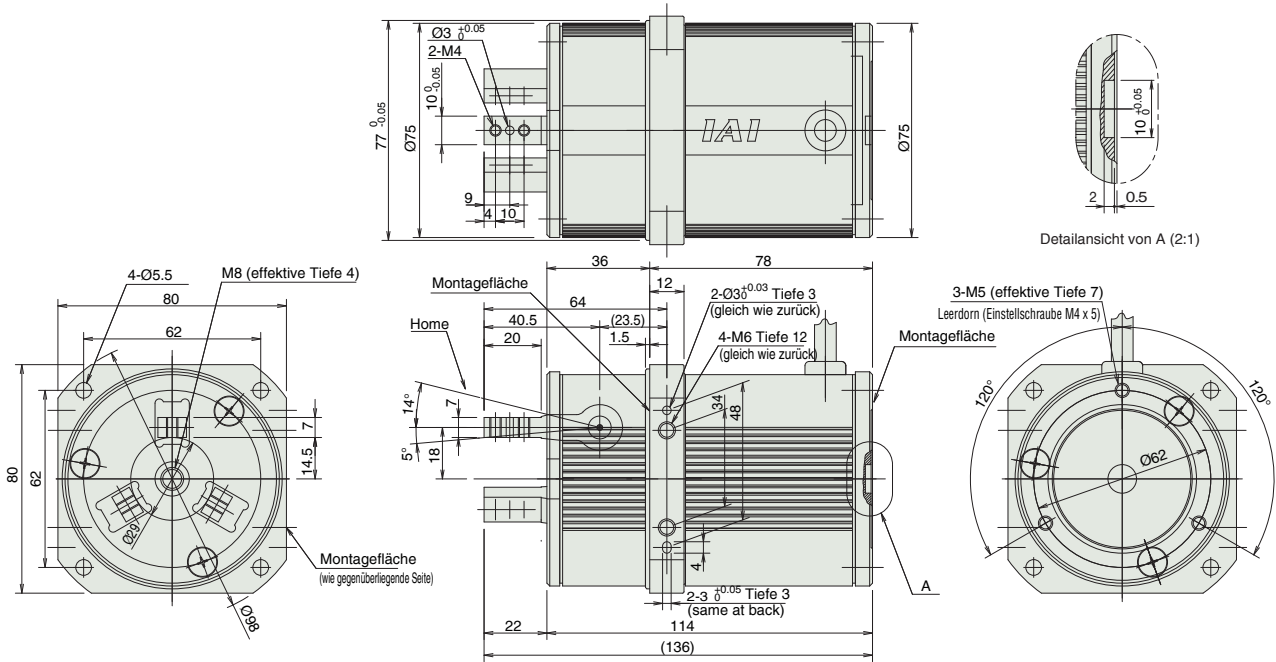
- Integrierte Steuerung
- Schrittentyp
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützt Typ
- Steuerungen
- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm
- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. 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

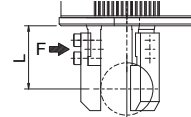
■ Modellspezifikationen **RCP2-GR3SS-I-28P-30-10-P1**

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



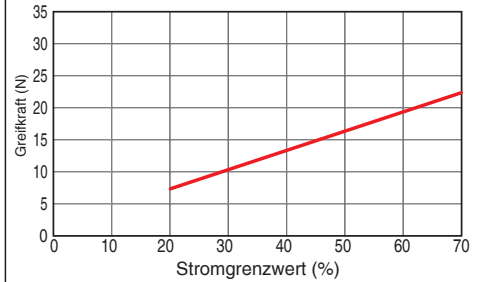
■ Korrelationsdiagramm Greifkraft und Stromgrenzwert

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)

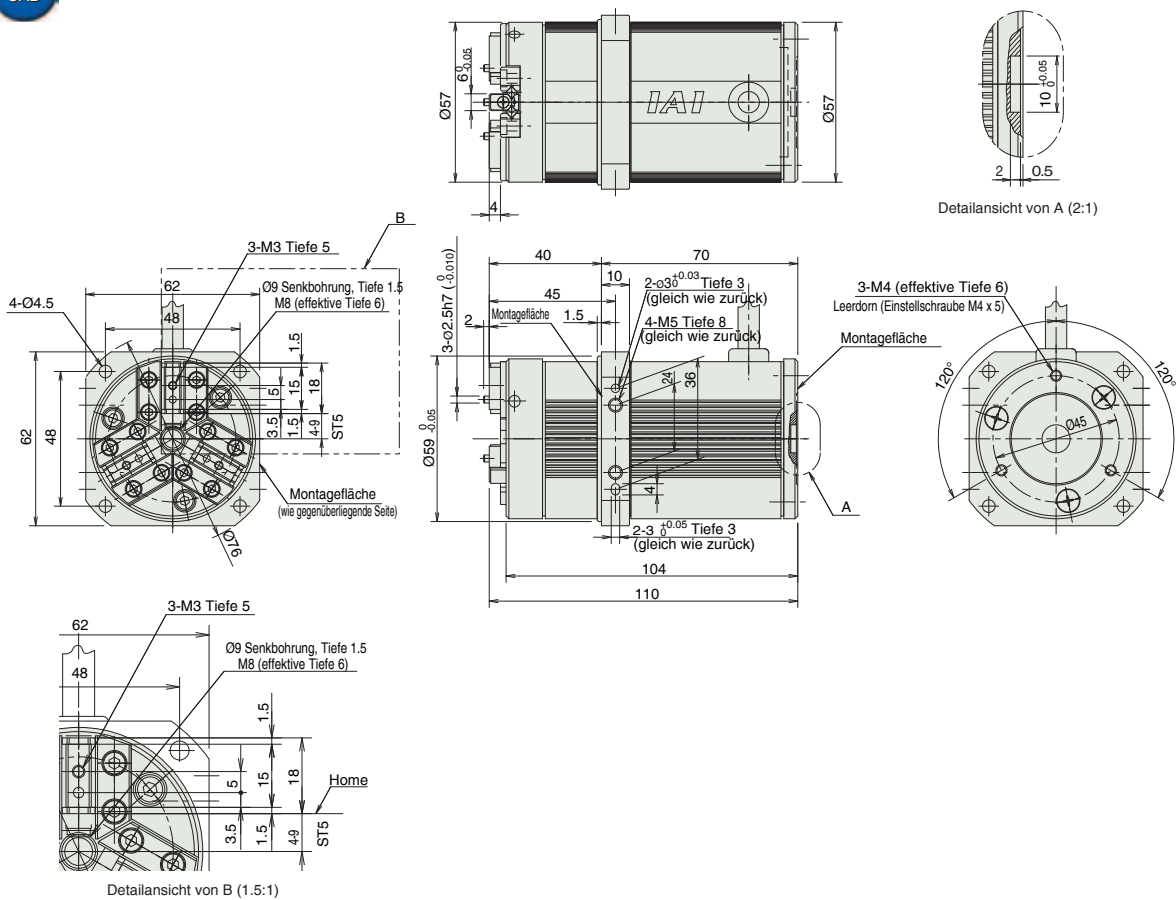
- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützte Typ
- Steuerungen
- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm
- Schrittmotor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

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



* 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

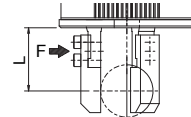
■ Modellspezifikationen **RCP2-GR3SM-I-42P-30-14-P1**

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Übersetzung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
I: Inkremental	42P: Schrittmotor	30: Übersetzung	14: 14mm	P1: PCON	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkabel	SB: Achsenhalterung FB: Montagefuß		



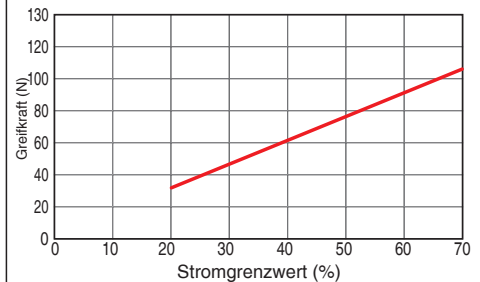
■ Korrelationsdiagramm Greifkraft und Stromgrenzwert

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-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)

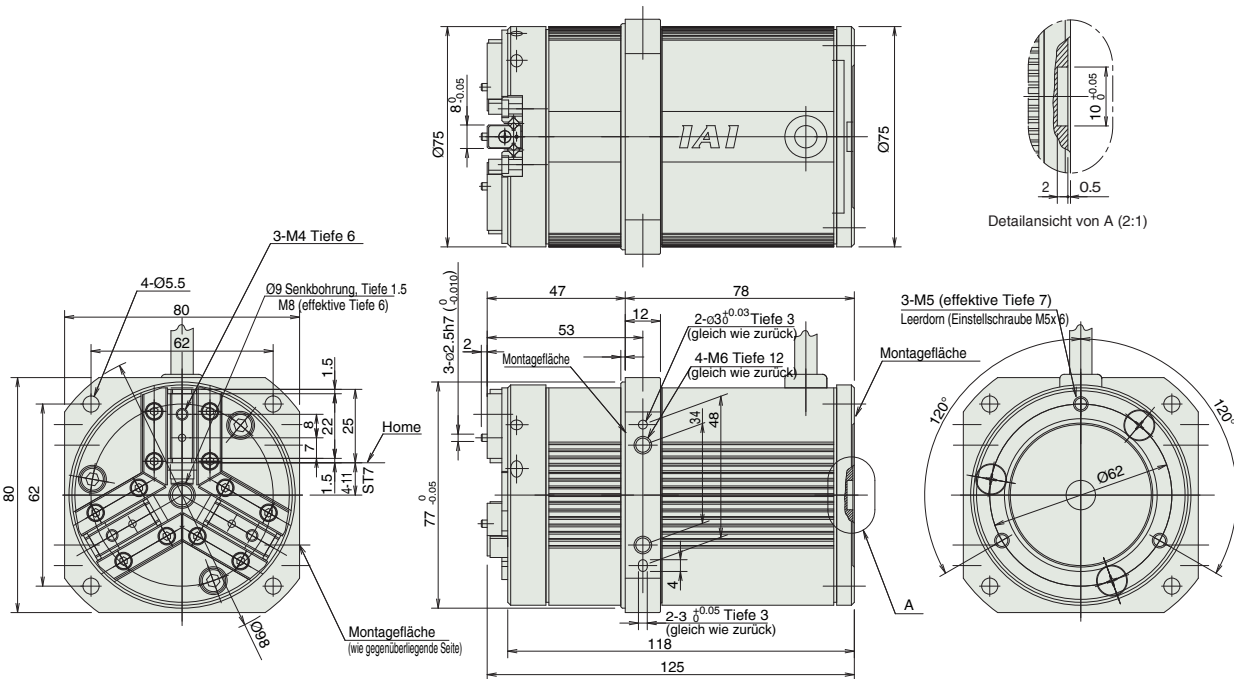
- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm-/Flach-Typ
- Greifer Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützte Typ
- Steuerungen
- 50 mm
- 62 mm
- 64 mm
- 68 mm
- 69 mm
- 74 mm
- 80 mm
- 88 mm
- 104-284 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w

Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. 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 Positionierungspunkten	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