

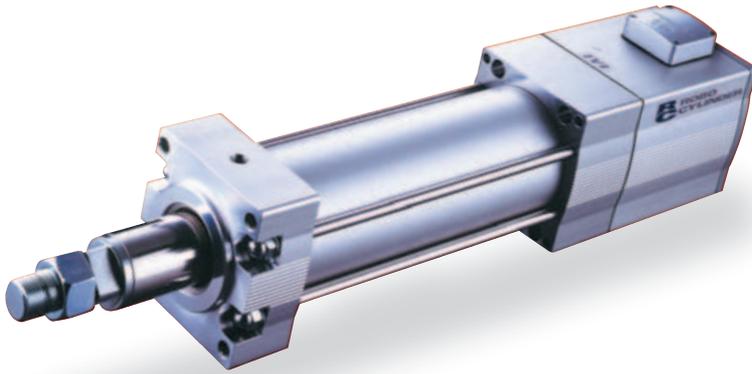
RCP2-RA10C

RoboCylinder Hochlast-Schubstangen-Ausführung, Achsbreite 100 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

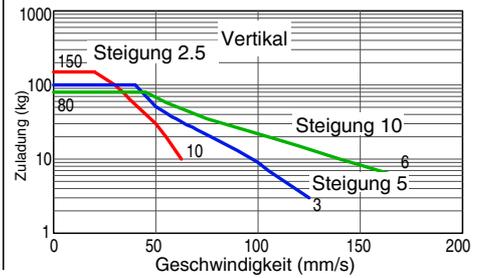
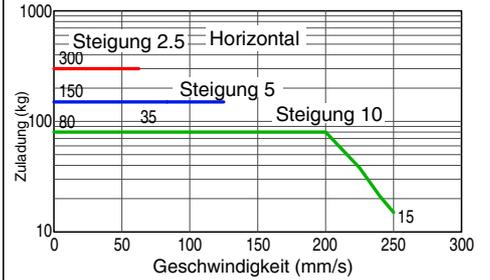
■ **Modellspezifikationen RCP2-RA10C-I-86P**

Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
I: Inkremental	86P: Schrittmotor	10: 10 mm	5: 5 mm	2.5: 2.5 mm	300: 300 mm (Angabe in 50 mm-Schritten)	P2: PCON-CF	N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge R□□ : Roboterkaabel	B: Bremse FL: Flansch FT: Montagefuß

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



■ **Korrelations-Diagramm von Geschwindigkeit und Zuladung**
Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die untere Tabelle zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



- 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.
- Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie das Korrelations-Diagramm rechts für Geschwindigkeit und Zuladung, um die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit zu prüfen.
- Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,04 G (Steigung 10), 0,02 G (Steigung 5) oder 0,01 G (Steigung 2,5). Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

Modellspezifikation

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

Modell	Steigung (mm)	Maximale Zuladung (Hinweis 1)		Haltekraft (N) (Hinweis 2)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2-RA10C-I-86P-10-①-P1-②-③	10	~80	~80	1500	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
RCP2-RA10C-I-86P-5-①-P1-②-③	5	150	~100	3000	
RCP2-RA10C-I-86P-2.5-①-P1-②-③	2.5	300	~150	6000	

■ **Hub und maximale Geschwindigkeit**

Hub / Steigung	50 ~ 300 (In 50-mm Schritten)
10	250 < 167 >
5	125
2.5	63

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

Wert in <> gilt, wenn die Achse vertikal verwendet wird. (Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384

Allgemeine Spezifikationen

Artikel	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0,05 mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø40 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1,0°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85% RH oder weniger (nicht kondensierend)

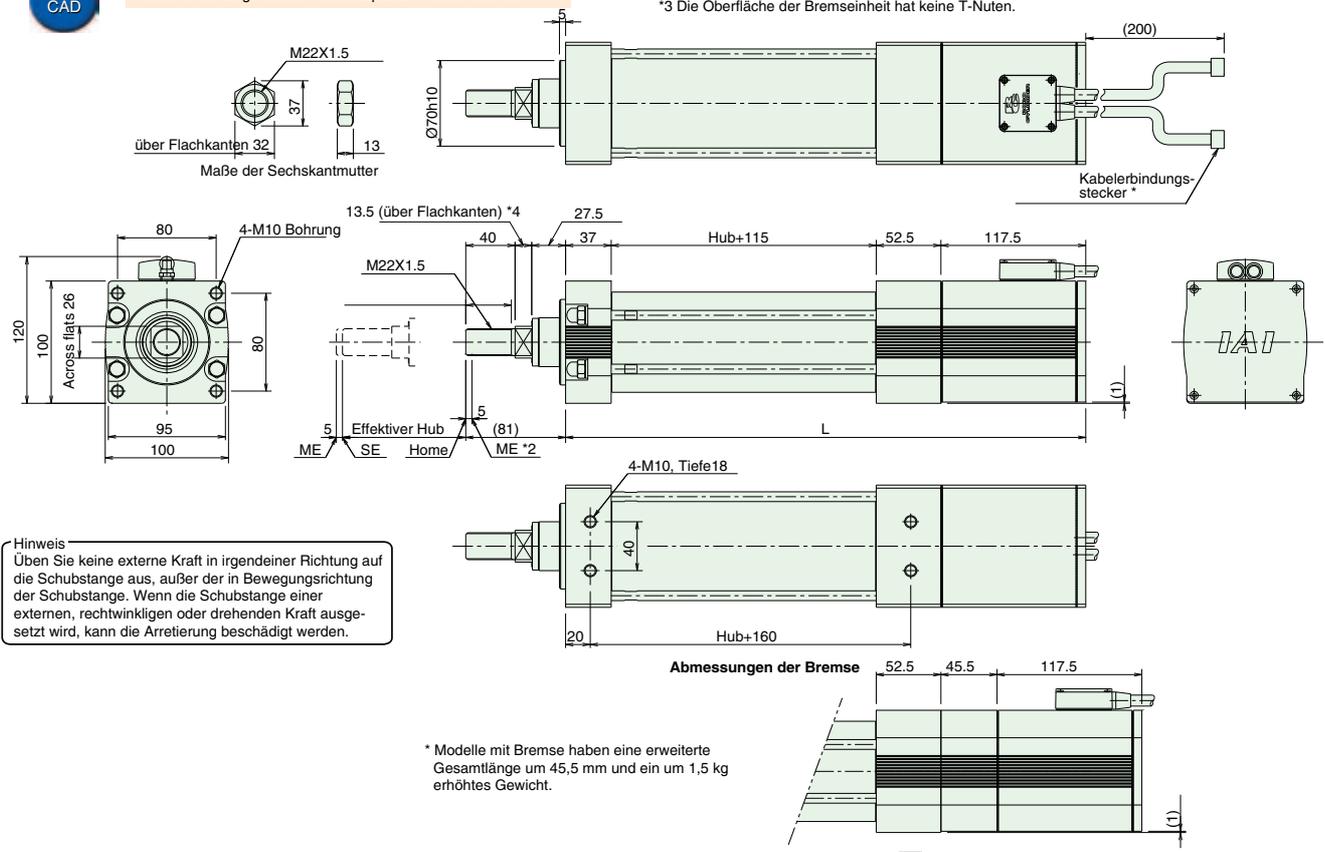
Abmessungen

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



* Wegen der strukturellen Beschränkungen ist das RA10C-Modell nicht in der umgekehrten Referenzpunkt- Version lieferbar

- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.
- *2 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt
- *3 Die Oberfläche der Bremsenheit hat keine T-Nuten.



Hinweis
Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 45,5 mm und ein um 1,5 kg erhöhtes Gewicht.

Maximale Geschwindigkeit pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300
L	372	422	472	522	572	622
Gewicht (kg)	9	9.5	10	10.5	11	11.5

Steuerung

Passende Steuerungen

Kontaktieren Sie IAI für RCP2-RA10C kompatible Steuerungen.

- Integrierte Steuerung
- Schlitten-Typ
- Schubstangen-Typ
- Arm/Flach-Typ
- Gleiter Rotation
- Reinraum-Typ
- Wassergestützte Typ
- Steuerungen
- 25 mm
- 32 mm
- 35 mm
- 37 mm
- 45 mm
- 55 mm
- 64 mm
- 75 mm
- 100 mm
- Schritt-Motor
- 20w
- 30w
- 60w
- 100w
- 150w