

RCP2W-RA10C

RoboCylinder, spritzwassergeschützter Typ, Schubstangen-Ausführung, Achsbreite 100 mm, Schrittmotor, Kupplungs-Spezifikation

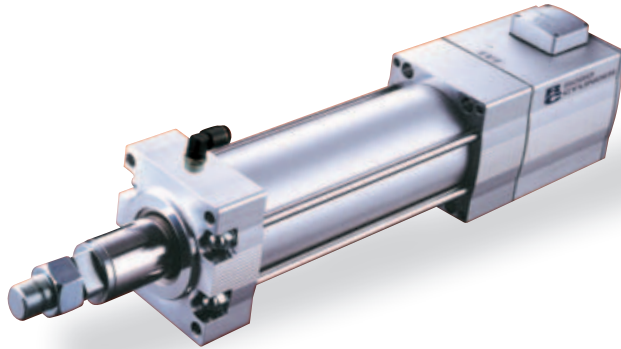
■ **Modellspezifikationen** **RCP2W** – **RA10C** – **I** – **86P** – – – **P2** – –

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

I: Inkremental 86P-Schrittmotor 10: 10mm 50:50mm 300:300mm
 86□size 5: 5mm 2.5:2.5mm (Angabe in 50 mm-Schritten)

P2: PCON-CF N : Kein Kabel B : Bremse
 P : 1m P : 1m FL : Flansch
 S : 3m S : 3m FT : Montagefuß
 M : 5m M : 5m NM : Umgekehrte
 X□□ : Spezifizierte Länge Referenzposition
 R□□ : Roboterkaabel

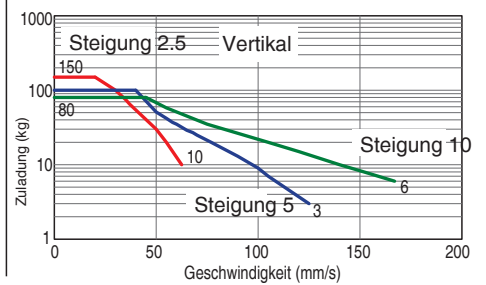
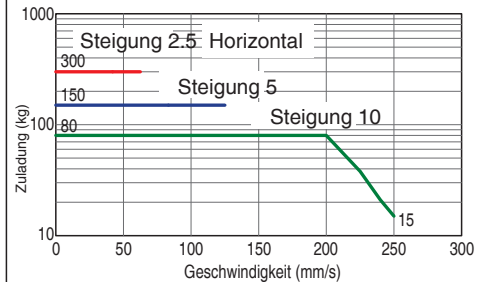
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- PUNKT**
Auswahlpunkte
- 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.
 - 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.
 - 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.

■ **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.



Modellspezifikationen

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

Modell	Steigung (mm)	Maximum Zuladung (Hinweis 1)		Haltekraft (N)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2W-RA10C-I-86P-10-①-P2-②-③	10	~80	~80	1500	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCP2W-RA10C-I-86P-5-①-P2-②-③	5	150	~100	3000	
RCP2W-RA10C-I-86P-2.5-①-P2-②-③	2.5	300	~150	6000	

■ **Hub, maximale Geschwindigkeit**

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

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Einheit: mm/s)

Optionen

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

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02mm
Spiel	0.05mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø40mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1.0°
Schutzklasse	IP54
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
Wassergeschützter Typ
Steuerungen
32 mm
37 mm
45 mm
64 mm
100 mm
158 mm
Schrittmotor
20w
30w
60w
100w
150w

