

RCP2-RTBL

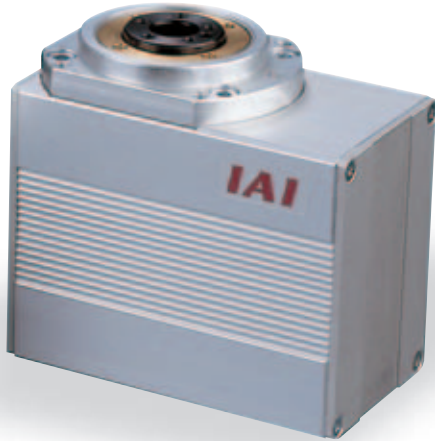
RoboCylinder, Vertikale Rotationsachse, Achsbreite 50 mm, Schrittmotor

■ Modellspezifikationen **RCP2** — **RTBL** — **I** — **28P** — **360** — **P1** — **—** — **—**

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

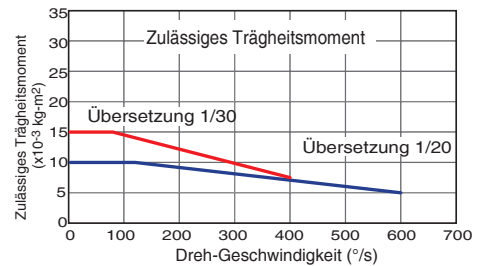
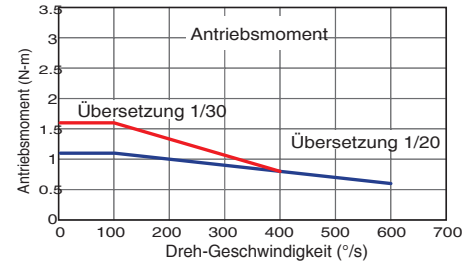
I: Inkremental 28P: Schrittmotor 20: Übersetzung 360: 360° P1: PCON N : Kein Kabel SA: Achsenadapter
 28□ Größe 1/20 PSEL P : 1m TA: Adapterplatte
 30: Übersetzung M : 3m NM: Umgekehrte
 1/30 X□□: Spezifizierte Länge Referenzposition
 R□□: Roboterlabel

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



■ Korrelationsdiagramm Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2 Serie sinkt die maximale Geschwindigkeit, wenn der Hub ansteigt wegen der Charakteristik des Schrittmotors, der in der Achse eingesetzt wird. Verwenden Sie die Tabelle unten zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



- (1) Das Antriebsmoment sinkt, wenn die Dreh- Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie die Grafik des Antriebsmoments rechts zur Bestimmung, ob die erforderliche Betriebs- Geschwindigkeit erreicht werden kann.
- (2) Das zulässige Trägheitsmoment eines rotierenden Werkstücks variiert entsprechend der Dreh- Geschwindigkeit. Verwenden Sie die Grafik des zulässigen Trägheitsmoments rechts zur Bestimmung, ob das erforderliche Trägheitsmoment für den Betrieb innerhalb der zulässigen Werte liegt.

Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

Modell	Über- setzung	Max. Dreh- moment (N·m)	Zulässiges Trägheits- moment (kg·m ²)	Dreh- winkel (°)
RCP2-RTBL-I-28P-20-360-P1-①-②	1/20	1.1	0.01	360
RCP2-RTBL-I-28P-30-360-P1-①-②	1/30	1.7	0.015	

Erklärung der Ziffern ① Kabellänge ② Optionen

■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub Übersetzung	± 9999°
1/20	600
1/30	400

(Einheit: °/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Achsenadapter	SA	387
Adapterplatte	TA	388
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

Allgemeine Spezifikation

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Hypoidgetriebe
Wiederholgenauigkeit	±0.01°
Spiel	±0.1°
Zulässige Haltekraft	50 N
Zulässiges Lastmoment	3.9N • m
Gewicht	0.86 kg
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)

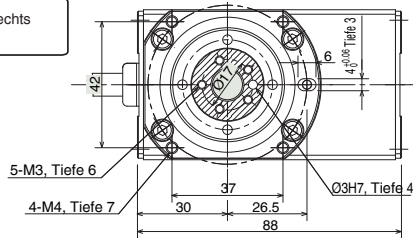
Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wassergeschützte Typ
Steuerungen
50 mm
62 mm
64 mm
68 mm
69 mm
74 mm
80 mm
88 mm
104-284 mm
Schritt-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

Abmessungen

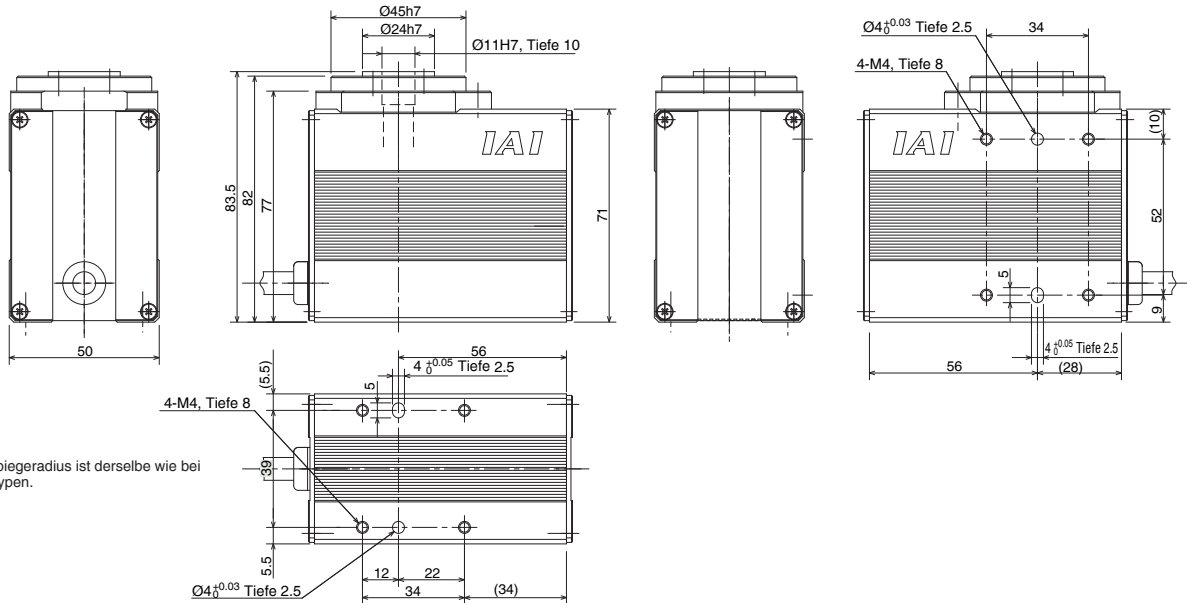
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de



Hinweis
* Der abgeschattete Bereich rechts rotiert.



Hinweis
Die links gezeigte Position wird zur Home-Position. Während der Rückkehr zur Home-Position dreht sich die Achse auf eine Position 1° gegen den Uhrzeigersinn aus der aktuellen Position. Achten Sie darauf, dass der Antrieb die umgebenden Teile nicht berührt. Der Betriebsbereich deckt Positionen bis ±9999° für Drehungen im und gegen den Uhrzeigersinn ab (von oben betrachtet).



* Der Kabelbiegeradius ist derselbe wie bei anderen Typen.

Gewicht (kg) 0.86

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	DC24V	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