

RCP2-GRSS

RoboCylinder, 2-Finger-Greifer, Mini-Schlitten-Typ, Achsbreite 42 mm, Schrittmotor

■ **Modellspezifikationen** **RCP2** — **GRSS** — **I** — **20P** — **30** — **8** — — —

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

I: Inkremental 20P: Schrittmotor 30: Übersetzung 8: 8 mm (4 mm pro Seite)

* Modellziffer „I“ auch bei Verwendung einer Absolut-Einheit.

P1: PCON N : Kein Kabel NM: Umgekehrte Referenzposition
 PSEL P : 1m SB: Achsenhalterung
 RPCON S : 3m FB: Montagefuß
 P3: PMEC M : 5m
 PSEP X□□ : Spezifizierte Länge

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite I-35 im vorderen Abschnitt.

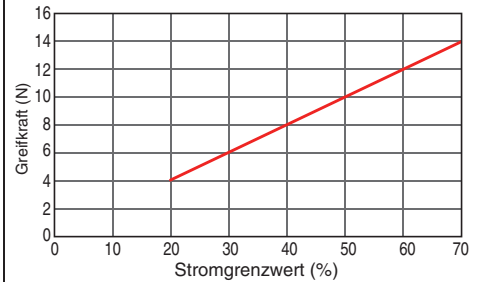


Technische Referenz Seite R-5

■ 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.



* Die im Diagramm ablesbare Kraft beim Zugreifen (Drücken) ist ein Referenzwert und kann um bis zu 15 % von der tatsächlichen Greifkraft abweichen.

* Die Geschwindigkeit beim Zugreifen (Drücken) ist mit 5 mm/s fix.



- (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. (siehe Seite R-74 für nähere Details).
- (3) Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.

Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

Modell	Übersetzung	Max. Greifkraft (N)	Hub (mm)
RCP2-GRSS-I-20P-30-8-①-②-③	30	14	8 (4 pro Seite)

Erklärung der Ziffern ① Passende Steuerung ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub / Übersetzung	8 (mm)
30	78

(Einheit: mm/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standard (Roboter-kabel)	P (1 m)
	S (3 m)
	M (5 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)
	X16 (16 m) - X20 (20m)

* Das Standardkabel ist ein Roboter-kabel.

Optionen

Name	Code	Seite
Umgekehrte Referenzposition	NM	R-33
Montagefuß	FB	R-26
Achsenhalterung	SB	R-36

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Schneckengetriebe + Schrägrad + Stirnradgetriebe
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm
Leerweg	unter 0.2 mm pro Seite (konstante Federvorspannung)
Spiel	0.05 mm oder weniger pro Seite
Führung	Linearführung
Zuläss. statisches Lastmoment	Ma: 0.5 Nm, Mb: 0.5 Nm, Mc: 1.5 Nm
Gewicht	0.2 kg
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

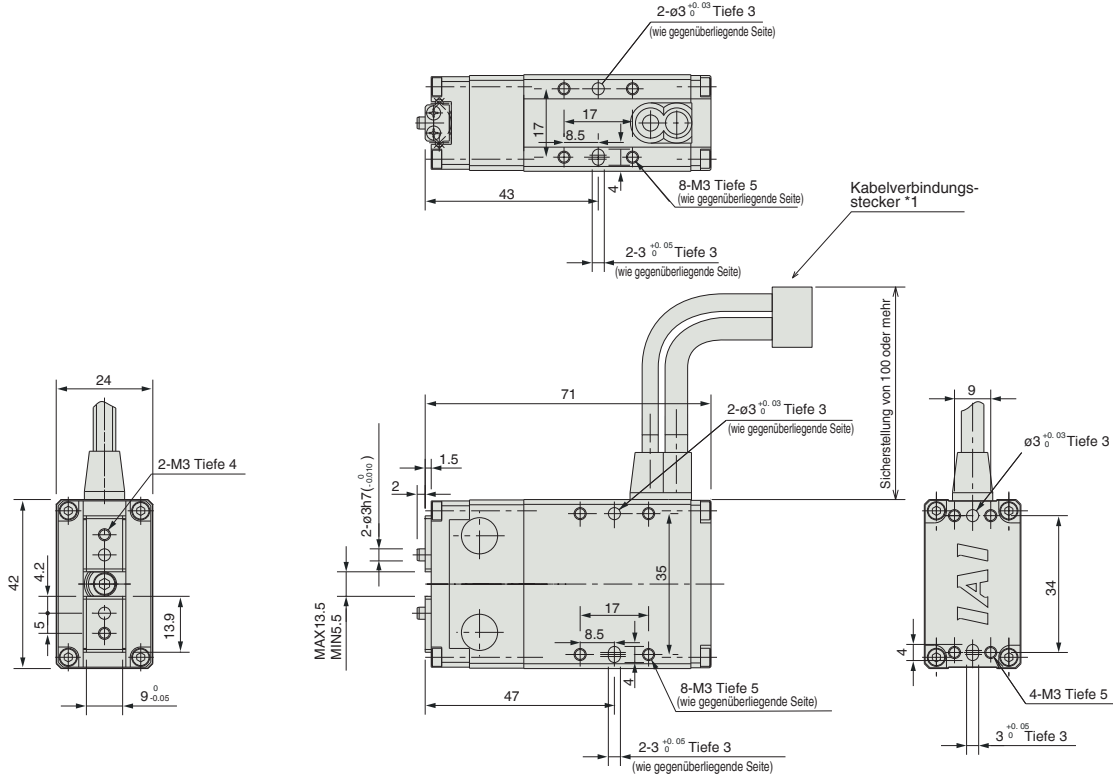
Abmessungen

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



Sonderbestellungen Seite R-9

* Die Home-Position des Schlittens ist auf der offenen Seite.
 *1 Anschluss für das Motor-/Enkoderkabel. Details der Kabel siehe Seite R-39.



Gewicht (kg) 0.2

Passende Steuerungen

Die RCP2-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PMEC-C-20PI-NP-2-2	Easy to use RC-Steuerung, selbst für Anfänger geeignet.	3 Punkte	115/230 VAC	siehe Seite 481	477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder. Bildet Einzel- und Doppelwegeventil nach. Mit einer zusätzlichen separaten Absolut-Einheit ist das Homing auf die Referenzposition nicht erforderlich.				
Staub-/Sprühwassergeschützter 3-Punkt-Pneumatik-Typ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					487
Positioniertyp		PCON-C-20PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten.	512 Punkte	24 VDC	2A max.	525
Positioniertyp nach Sicherheitskategorie 2		PCON-CG-20PI-NP-2-0					
Pulstreibertyp mit Spez. differ. Leitungstreiber		PCON-PL-20PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt.	(-)	24 VDC	2A max.	525
Pulstreibertyp mit Spez. offener Kollektor		PCON-PO-20PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt.				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-20PI-N-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp.	64 Punkte			
Feldbus-Netzwerktyp		RPCON-20P	Passender Feldbus-Netzwerktyp.	768 Punkte			503
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu 2 Achsen steuern kann.	1500 Punkte			557

* Die PSEL-Typenbezeichnung beruht auf der 1-Achsen-Spezifikation.

- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC /AMEC
- PSEP /ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

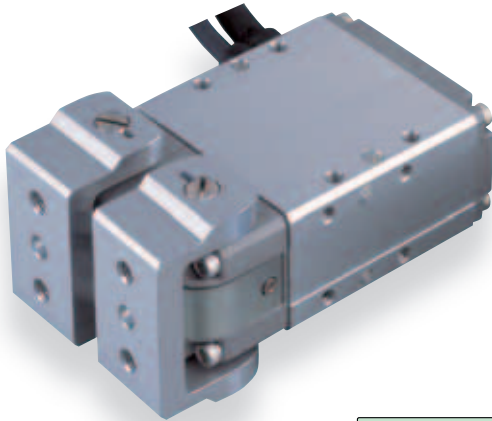
RCP2-GRLS

RoboCylinder, 2-Finger-Greifer, Mini-Hebel-Typ, Achsbreite 42 mm, Schrittmotor

Modellspezifikationen **RCP2** — **GRLS** — **I** — **20P** — **30** — **180**

Baureihe	Typ	— Encoder-Typ —	Motortyp	— Übersetzung —	Hub	— Passende Steuerung —	Kabellänge	— Optionen
		I: Inkremental	20P: Schrittmotor	30: Übersetzung	180; 180 mm	P1: PCON	N : Kein Kabel	NM: Umgekehrte
		* Modellziffer „I“ auch bei Verwendung einer Absolut-Einheit.	20□ Größe	1/30	(90° pro Seite)	PSEL	P : 1m	Referenzposition
						RPCON	S : 3m	SB: Achsenhalterung
						P3: PMEC	M : 5m	FB: Montagefuß
						PSEP	X□□ : Spezifizierte Länge	

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite I-35 im vorderen Abschnitt.

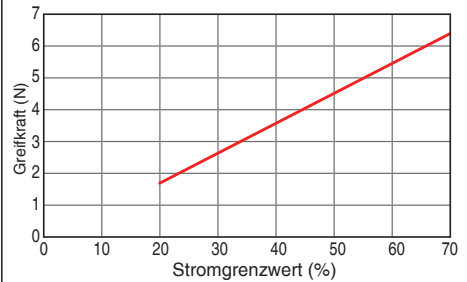


Technische Referenz Seite R-5

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.



* Die Geschwindigkeit beim Zugreifen (Drücken) ist mit 5 %/s fix.



- (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. (siehe Seite R-77 für nähere Details).
- (3) Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Übersetzung	Max. Greifkraft (N)	Hub (°)
RCP2-GRLS-I-20P-30-180- ①-②-③	30	6,4	180 (90° pro Seite)

Erklärung der Ziffern ① Passende Steuerung ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub Übersetzung	180 (°)
30	600

(Einheit: °/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standard (Roboter-kabel)	P (1 m)
	S (3 m)
	M (5 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)
	X16 (16 m) - X20 (20m)

* Das Standardkabel ist ein Roboter-kabel.

Optionen

Name	Code	Seite
Umgekehrte Referenzposition	NM	R-33
Montagefuß	FB	R-26
Achsenhalterung	SB	R-36

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Schneckengetriebe + Schrägrad
Wiederholgenauigkeit	±0,01 mm
Leerweg	unter 1° pro Seite (konstante Federvorspannung)
Spiel	0.1° oder weniger pro Seite
Führung	—
Zuläss. statisches Lastmoment	—
Gewicht	0.2 kg
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

RCP2-GRS

RoboCylinder, 2-Finger-Greifer, kleiner Schlitten-Typ, Achsbreite 69 mm, Schrittmotor

Modellspezifikationen **RCP2** — **GRS** — **I** — **20P** — **1** — **10** — — —

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

I: Inkremental 20P: Schrittmotor 1: Übersetzung 10:10 mm
 20 □ Größe 1/1 (5 mm pro Seite)

P1: PCON N : Kein Kabel SB: Achsenhalterung
 PSEL P : 1m FB: Montagefuß
 RPCON S : 3m
 P3: PMEC M : 5m
 PSEP X□□: Spezifizierte Länge
 R□□: Roboter-kabel

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite I-35 im vorderen Abschnitt.

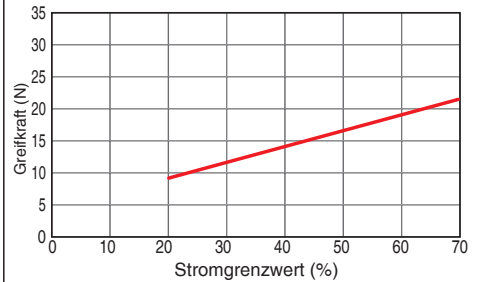


Technische Referenz Seite R-5

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.



* Die Geschwindigkeit beim Zugreifen (Drücken) ist mit 5 mm/s fix.



- Die maximale Öffnen/Schließen- Geschwindigkeit bezeichnet die Geschwindigkeit auf einer Seite. Die relative Geschwindigkeit ist doppelt so hoch.
- 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. (siehe Seite R-74 für nähere Details).
- Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Übersetzung	Max. Greifkraft (N)	Hub (mm)
RCP2-GRS-I-20P-1-10- ① - ② - ③	1	21	10

Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub / Übersetzung	10 (mm)
1	33.3

Erklärung der Ziffern ① Passende Steuerung ② Kabellänge ③ Optionen

(Einheit: mm/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Typ	Kabelcode
Standard	P (1 m)	Roboter-kabel	R01 (1 m) - R03 (3 m)
	S (3 m)		R04 (4 m) - R05 (5 m)
	M (5 m)		R06 (6 m) - R10 (10 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)		R11 (11 m) - R15 (15 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)		R16 (16 m) - R20 (20 m)
	X16 (16 m) - X20 (20 m)		

* Siehe Seite R-39 für Ersatzkabel.

Optionen

Name	Code	Seite
Achsenhalterung	SB	R-26
Montagefuß	FB	R-36

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Zahnriemen + Trapezspindel (Steigung 1,5)
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm
Leerweg	unter 0.15 mm pro Seite (konstante Federvorspannung)
Spiel	0.1 mm oder weniger
Führung	Kreuzrollenführung
Zuläss. statisches Lastmoment	Ma: 6.3 Nm, Mb: 6.3 Nm, Mc: 7.0 Nm
Gewicht	0.36 kg
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

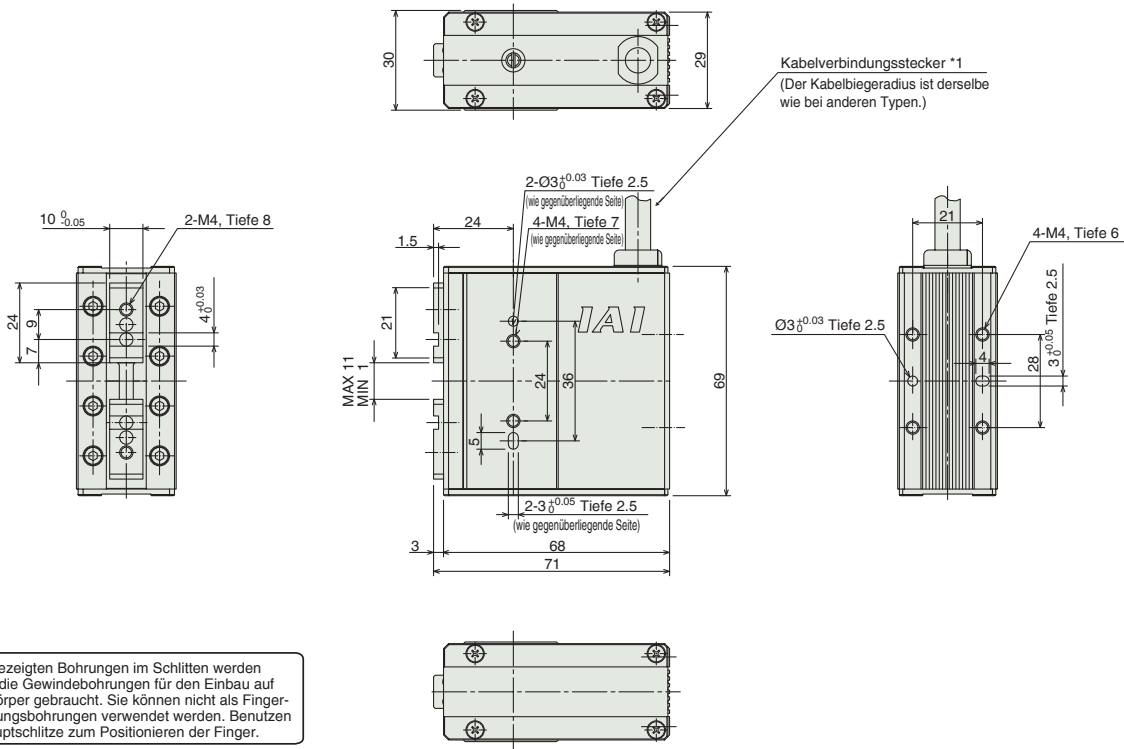
Abmessungen

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



Sonderbestellungen Seite R-9

* Die Home-Position des Schlittens ist auf der offenen Seite.
 *1 Anschluss für das Motor-/Enkoderkabel. Details der Kabel siehe Seite R-39.



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

Passende Steuerungen

Die RCP2-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PMEC-C-20PI-NP-2-2	Easy to use RC-Steuerung, selbst für Anfänger geeignet.	3 Punkte	115/230 VAC	siehe Seite 481	477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder. Bildet Einzel- und Doppelwegeventil nach. Mit einer zusätzlichen separaten Absolut-Einheit ist das Homing auf die Referenzposition nicht erforderlich.				
Staub-/Sprühwassergeschützter 3-Punkt-Pneumatik-Typ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					487
Positioniertyp		PCON-C-20PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten.	512 Punkte	24 VDC	2A max.	525
Positioniertyp nach Sicherheitskategorie 2		PCON-CG-20PI-NP-2-0					
Pulstreibertyp mit Spez. differ. Leitungstreiber		PCON-PL-20PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt.	(-)			
Pulstreibertyp mit Spez. offener Kollektor		PCON-PO-20PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt.				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-20PI-N-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp.	64 Punkte			
Feldbus-Netzwerktyp		RPCON-20P	Passender Feldbus-Netzwerktyp.	768 Punkte			503
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu 2 Achsen steuern kann.	1500 Punkte			557

* Die PSEL-Typenbezeichnung beruht auf der 1-Achsen-Spezifikation.

- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC /AMEC
- PSEP /ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

RCP2-GRM

RoboCylinder, 2-Finger-Greifer, mittlerer Schlitten-Typ, Achsbreite 74 mm, Schrittmotor

Modellspezifikationen **RCP2** — **GRM** — **I** — **28P** — **1** — **14** — — —

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

I: Inkremental 28P: Schrittmotor 1: Übersetzung 14:14 mm 14:14 mm
 28 □ Größe 1/1 (7 mm pro Seite)

* Modellziffer „I“ auch bei Verwendung einer Absolut-Einheit.

P1: PCON N : Kein Kabel
 PSEL P : 1m
 RCON S : 3m
 P3: PMEC M : 5m
 PSEP X □ : Spezifizierte Länge
 R □ : Roboter-kabel

SB: Achsenhalterung
 FB: Montagefuß

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite I-35 im vorderen Abschnitt.



Technische Referenz Seite R-5

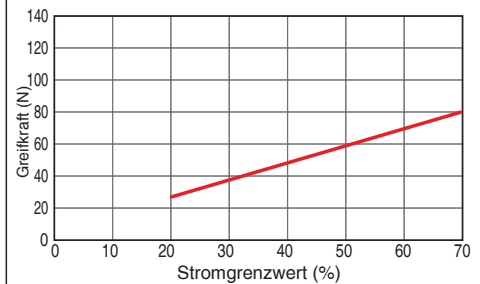


- (1) Die maximale Öffnen/Schließen- Geschwindigkeit bezeichnet die Geschwindigkeit auf einer Seite. Die relative Geschwindigkeit ist doppelt so hoch.
- (2) Die maximale Greifkraft ist die Summe der Greifkräfte beider Finger, wenn der Greifpunktabstand und der Überhang 0 ist. Das Zuladungsgewicht, das 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. (siehe Seite R-74 für nähere Details).
- (3) Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.

■ 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.



* Die Geschwindigkeit beim Zugreifen (Drücken) ist mit 5 mm/s fix.

Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

Modell	Übersetzung	Max. Greifkraft (N)	Hub (mm)
RCP2-GRM-I-28P-1-14- <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/> - <input type="checkbox"/>	1	80	14

Erklärung der Ziffern Passende Steuerung Kabellänge Optionen

■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub Übersetzung	14 (mm)
	36.7

(Einheit: mm/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Typ	Kabelcode
Standard	P (1 m)	Roboter-kabel	R01 (1 m) - R03 (3 m)
	S (3 m)		R04 (4 m) - R05 (5 m)
	M (5 m)		R06 (6 m) - R10 (10 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)		R11 (11 m) - R15 (15 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)		R16 (16 m) - R20 (20 m)
	X16 (16 m) - X20 (20 m)		

* Siehe Seite R-39 für Ersatzkabel.

Optionen

Name	Code	Seite
Achsenhalterung	SB	R-26
Montagefuß	FB	R-36

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Zahnriemen + Trapezspindel (Steigung 1,5)
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm
Leerweg	unter 0.15 mm pro Seite (konstante Federverspannung)
Spiel	0.1 mm oder weniger
Führung	Kreuzrollenführung
Zuläss. statisches Lastmoment	Ma: 6.3 Nm, Mb: 6.3 Nm, Mc: 8.3 Nm
Gewicht	0.5 kg
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

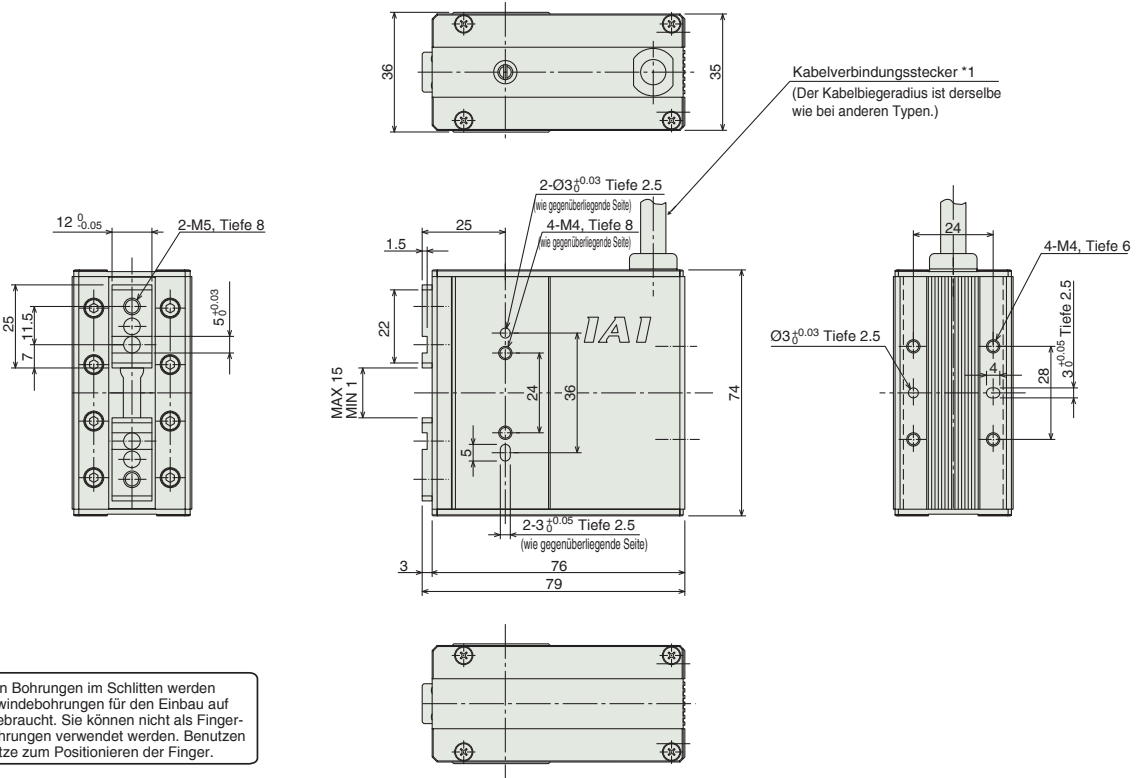
Abmessungen

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



Sonderbestellungen Seite R-9

* Die Home-Position des Schlittens ist auf der offenen Seite.
 *1 Anschluss für das Motor-/Enkoderkabel. Details der Kabel siehe Seite R-39.



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) 0.5

Passende Steuerungen

Die RCP2-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PMEC-C-28PI-NP-2-2	Easy to use RC-Steuerung, selbst für Anfänger geeignet.	3 Punkte	115/230 VAC	siehe Seite 481	477
		PSEP-C-28PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder. Bildet Einzel- und Doppelwegeventil nach. Mit einer zusätzlichen separaten Absolut-Einheit ist das Homing auf die Referenzposition nicht erforderlich.				
Staub-/Sprühwassergeschützter 3-Punkt-Pneumatik-Typ		PSEP-CW-28PI-NP-2-0					487
Positioniertyp		PCON-C-28PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten.	512 Punkte	24 VDC	2A max.	525
Positioniertyp nach Sicherheitskategorie 2		PCON-CG-28PI-NP-2-0					
Pulstreibertyp mit Spez. differ. Leitungstreiber		PCON-PL-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt.	(-)	24 VDC	2A max.	525
Pulstreibertyp mit Spez. offener Kollektor		PCON-PO-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt.				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-28PI-N-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp.	64 Punkte			
Feldbus-Netzwerktyp		RPCON-28P	Passender Feldbus-Netzwerktyp.	768 Punkte			503
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu 2 Achsen steuern kann.	1500 Punkte			557

* Die PSEL-Typenbezeichnung beruht auf der 1-Achsen-Spezifikation.
 *1

- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC /AMEC
- PSEP /ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

RCP2-GRHM

RoboCylinder, 2-Finger-Greifer, mittlerer Hochlast-Schlitten-Typ, Achsbreite 116 mm, Schrittmotor

■ **Modellspezifikationen** **RCP2** — **GRHM** — **I** — **35P** — **2** — **32** — — —

Baureihe	Typ	— Encoder-Typ —	Motortyp	— Übersetzung —	Hub	— Passende Steuerung —	Kabellänge	— Optionen
I: Inkremental	35P: Schrittmotor	2: Übersetzung	35 □ Größe	1/2	32:32 mm (16 mm pro Seite)	P1: PCON PSEL R/PCON	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m	Siehe Optionen Tabelle unten.
* Modellziffer „I“ auch bei Verwendung einer Absolut-Einheit.						P3: PMEC PSEP	X □ □ : Spezifizierte Länge	

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite I-35 im vorderen Abschnitt.

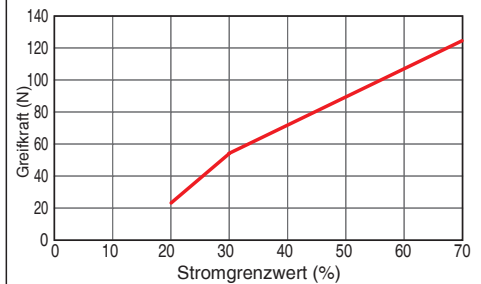


Technische Referenz Seite R-5

■ 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.



* Die Geschwindigkeit beim Zugreifen (Drücken) ist mit 5 mm/s fix.



- (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. (siehe Seite R-74 für nähere Details).
- (3) Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.

Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

Modell	Übersetzung	Max. Greifkraft (N)	Hub (mm)
RCP2-GRHM-I-35P-2-32-①-②-③	2	125	32

Erklärung der Ziffern ① Passende Steuerung ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub Übersetzung	32 (mm)
2	100

(Einheit: mm/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standard (Roboter-kabel)	P (1 m)
	S (3 m)
	M (5 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)
	X16 (16 m) - X20 (20m)

* Das Standardkabel ist ein Roboter-kabel.

Optionen

Name	Code	Seite
Achsenhalterung	SB	R-26
Montagefuß	FB	R-36
Kabelaustrittsrichtung oben	CJT	R-25
Kabelaustrittsrichtung rechts	CJR	R-25
Kabelaustrittsrichtung links	CJL	R-25
Kabelaustrittsrichtung unten	CJB	R-25

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Zahnriemen + Trapezspindel (Steigung 2)
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm
Leerweg	unter 0.15 mm pro Seite (konstante Federvorspannung)
Spiel	0.2 mm
Führung	Lineares rotationsbegrenztes Wälzlager
Zuläss. statisches Lastmoment	Ma: 11.7 Nm, Mb: 16.7 Nm, Mc: 46.5 Nm
Gewicht	1.14 kg
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

Abmessungen

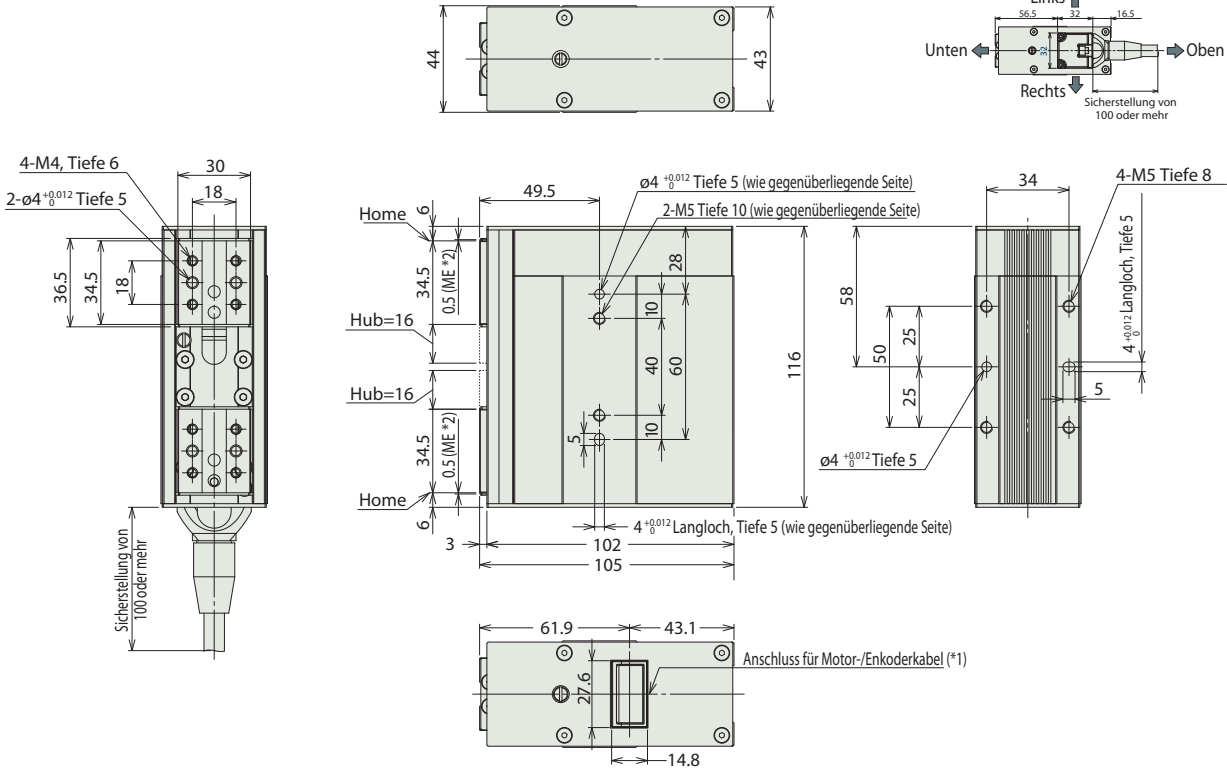
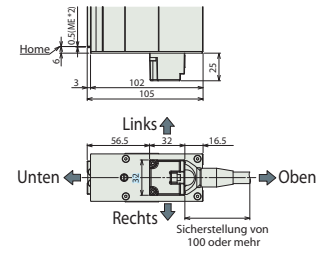
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de



- * Die Home-Position des Schlittens ist auf der offenen Seite.
- * 1 Details des Motor-/Enkoderkabels siehe Seite R-39.
- * 2 ME: Mechanisches Ende

Sonderbestellungen Seite R-9

Kabelaustrittsrichtung



Gewicht (kg) 1.14

Passende Steuerungen

Die RCP2-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PMEC-C-35PI-NP-2-2	Easy to use RC-Steuerung, selbst für Anfänger geeignet.	3 Punkte	115/230 VAC	siehe Seite 481	477
		PSEP-C-35PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder. Bildet Einzel- und Doppelwegeventil nach. Mit einer zusätzlichen separaten Absolut-Einheit ist das Homing auf die Referenzposition nicht erforderlich.				
Staub-/Sprühwassergeschützter 3-Punkt-Pneumatik-Typ		PSEP-CW-35PI-NP-2-0					487
Positioniertyp		PCON-C-35PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten.	512 Punkte	24 VDC	2A max.	525
Positioniertyp nach Sicherheitskategorie 2		PCON-CG-35PI-NP-2-0					
Pulstreibertyp mit Spez. differ. Leitungstreiber		PCON-PL-35PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt.	(-)	24 VDC	2A max.	525
Pulstreibertyp mit Spez. offener Kollektor		PCON-PO-35PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt.				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-35PI-N-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp.	64 Punkte			
Feldbus-Netzwerktyp		RPCON-35P	Passender Feldbus-Netzwerktyp.	768 Punkte			503
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-35PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu 2 Achsen steuern kann.	1500 Punkte			557

* Die PSEL-Typenbezeichnung beruht auf der 1-Achsen-Spezifikation.

- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC /AMEC
- PSEP /ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

RCP2-GRHB

RoboCylinder, 2-Finger-Greifer, großer Hochlast-Schlitten-Typ, Achsbreite 131 mm, Schrittmotor

■ **Modellspezifikationen** **RCP2** — **GRHB** — **I** — **42P** — **2** — **40** — — —

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

I: Inkremental 42P: Schrittmotor 2: Übersetzung 40:40 mm (20 mm pro Seite)

* Modellziffer „I“ auch bei Verwendung einer Absolut-Einheit.

P1: PCON N : Kein Kabel
 PSEL P : 1m
 RPCON S : 3m
 P3: PMEC M : 5m
 PSEP X□□ : Spezifizierte Länge

Siehe Optionen Tabelle unten.

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite I-35 im vorderen Abschnitt.

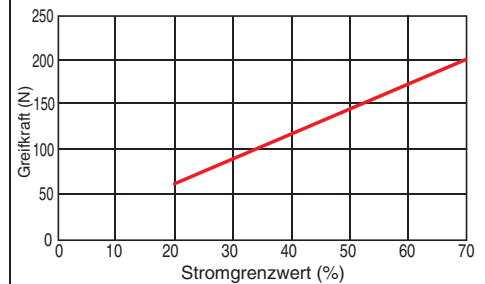


Technische Referenz Seite R-5

■ 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.



* Die Geschwindigkeit beim Zugreifen (Drücken) ist mit 5 mm/s fix.



- (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. (siehe Seite R-74 für nähere Details).
- (3) Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.

Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

Modell	Übersetzung	Max. Greifkraft (N)	Hub (mm)
RCP2-GRHB-I-42P-2-40- ① - ② - ③	2	200	40

Erklärung der Ziffern ① Passende Steuerung ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub Übersetzung	40 (mm)
2	100

(Einheit: mm/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standard (Roboter-kabel)	P (1 m)
	S (3 m)
	M (5 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)
	X16 (16 m) - X20 (20m)

* Das Standardkabel ist ein Roboter-kabel.

Optionen

Name	Code	Seite
Achsenhalterung	SB	R-26
Montagefuß	FB	R-36
Kabelaustrittsrichtung oben	CJT	R-25
Kabelaustrittsrichtung rechts	CJR	R-25
Kabelaustrittsrichtung links	CJL	R-25
Kabelaustrittsrichtung unten	CJB	R-25

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Zahnriemen + Trapezspindel (Steigung 2)
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm
Leerweg	unter 0.15 mm pro Seite (konstante Federvorspannung)
Spiel	0.2 mm
Führung	Lineares rotationsbegrenztes Wälzlager
Zuläss. statisches Lastmoment	Ma: 15.7 Nm, Mb: 26.4 Nm, Mc: 59.8 Nm
Gewicht	1.5 kg
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

Abmessungen

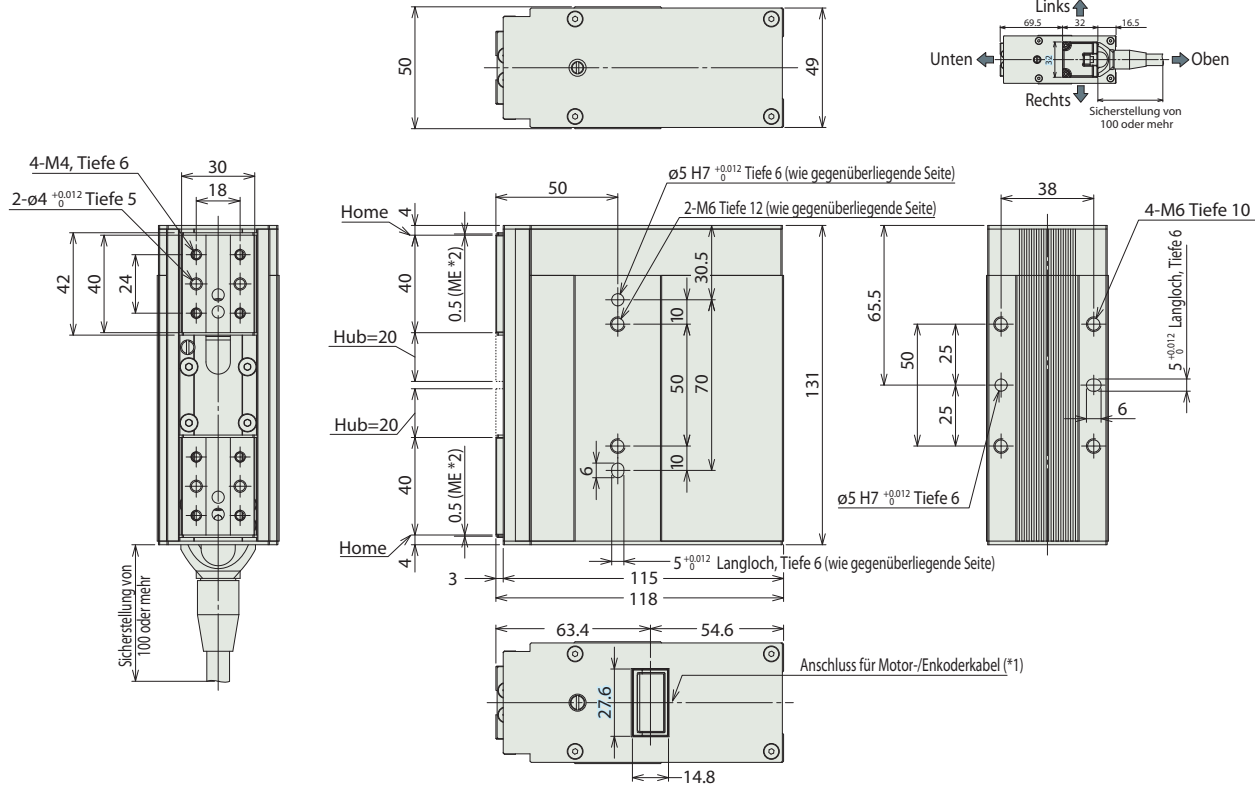
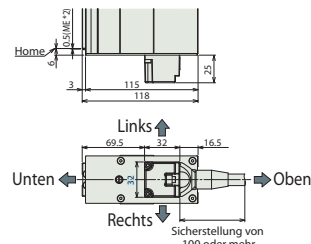
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de



- * Die Home-Position des Schlittens ist auf der offenen Seite.
- * 1 Details des Motor-/Enkoderkabels siehe Seite R-39.
- * 2 ME: Mechanisches Ende

Sonderbestellungen Seite R-9

Kabelaustrittsrichtung



Gewicht (kg) 1.5

Passende Steuerungen

Die RCP2-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PMEC-C-42PI-NP-2-2	Easy to use RC-Steuerung, selbst für Anfänger geeignet.	3 Punkte	115/230 VAC	siehe Seite 481	477
		PSEP-C-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder. Bildet Einzel- und Doppelwegeventil nach. Mit einer zusätzlichen separaten Absolut-Einheit ist das Homing auf die Referenzposition nicht erforderlich.				
Staub-/Sprühwassergeschützter 3-Punkt-Pneumatik-Typ		PSEP-CW-42PI-NP-2-0					487
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten.	512 Punkte	24 VDC	2A max.	525
Positioniertyp nach Sicherheitskategorie 2		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
Pulstreibertyp mit Spez. differ. Leitungstreiber		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt.	(-)			
Pulstreibertyp mit Spez. offener Kollektor		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt.				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-N-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp.	64 Punkte			
Feldbus-Netzwerktyp		RPCON-42P	Passender Feldbus-Netzwerktyp.	768 Punkte			503
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu 2 Achsen steuern kann.	1500 Punkte			557

* Die PSEL-Typenbezeichnung beruht auf der 1-Achsen-Spezifikation.

RCP2-GRST

RoboCylinder, 2-Finger-Greifer, Langhub-Schlitten-Typ, Achsbreite 130 ~ 190 mm, Schrittmotor

Modell-spezifikationen

RCP2	GRST	I	20P					
Baureihe	Typ	— Enkoder-Typ —	Motortyp	Übersetzung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
		I: Inkremental	20P: Schrittmotor	1: Übersetzung 1/1 (High-Speed-Typ)	40: 40 mm 60: 60 mm 80: 80 mm 100: 100 mm	P1: PCON PSEL RPCON P3: PMEC PSEP	N : Kein Kabel P : 1 m S : 3 m M : 5 m X□□ : Spezifizierte Länge	Siehe Optionen Tabelle unten. *Die Kabelaustrittsrichtung muss immer angegeben werden (A0 oder A1).

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite I-35 im vorderen Abschnitt.



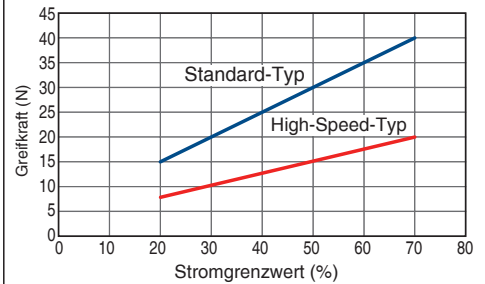
Technische Referenz Seite R-5

- 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. (siehe Seite R-74 für nähere Details).
 - (3) Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.

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.



* Die Geschwindigkeit beim Zugreifen (Drücken) ist mit 5 mm/s fix.

Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Übersetzung	Max. Greifkraft (N)	Hub (mm)
RCP2-GRST-I-20P-1-①-②-③-④	1	20	40 - 100 (In 20 mm-Schritten)
RCP2-GRST-I-20P-2-①-②-③-④	2	40	

Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub / Übersetzung	40 - 100 (mm)
1	75
2	34

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Passende Steuerung ③ Kabellänge ④ Optionen

(Einheit: mm/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standard (Roboter-kabel)	P (1 m)
	S (3 m)
	M (5 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)
	X16 (16 m) - X20 (20m)

* Das Standardkabel ist ein Roboter-kabel.

Optionen

Name	Code	Seite
Umgekehrte Referenzposition	NM	R-33
Kabelaustritt unten	A0	R-25
Kabelaustritt seitlich	A1	R-25

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Zahnriemen + Schneckengetriebe
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm
Leerweg	unter 0.2 mm pro Seite
Spiel	-
Führung	Linearführung
Zuläss. statisches Lastmoment	Ma: 2,93 Nm, Mb: 2,93 Nm, Mc: 5,0 Nm
Gewicht	0,51 kg (Hub 40) ~ 0,66 kg (Hub 100)
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

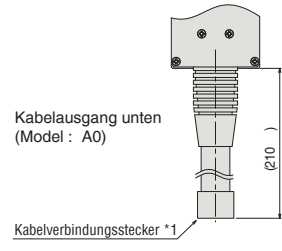
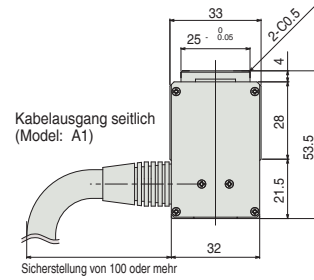
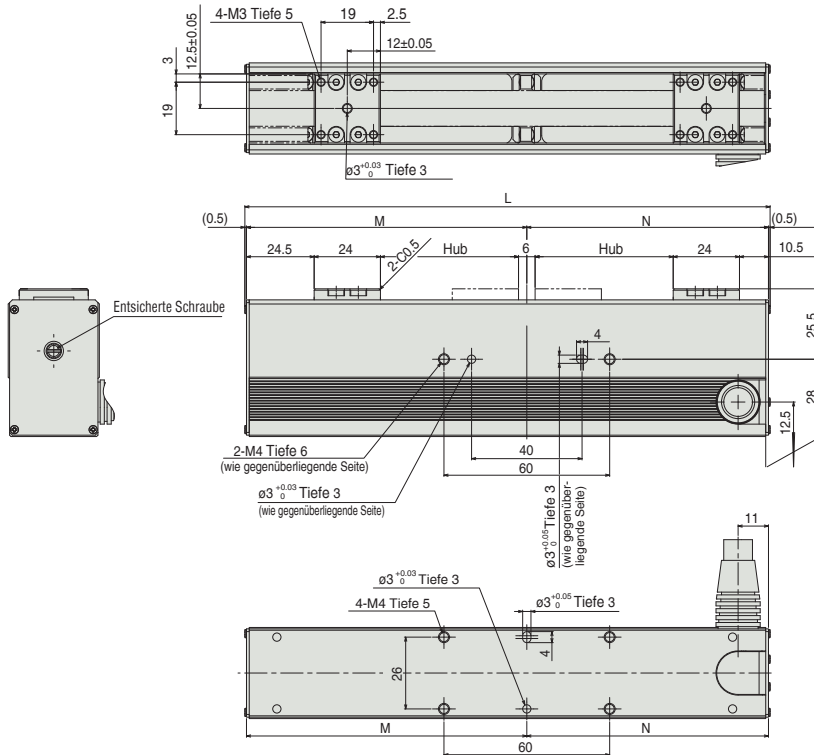
Abmessungen

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



Sonderbestellungen Seite R-9

* Die Home-Position des Schlittens ist auf der offenen Seite.
 *1 Anschluss für das Motor-/Enkoderkabel. Details der Kabel siehe Seite R-39.



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	40	60	80	100
L	130	150	170	190
M	71.5	81.5	91.5	101.5
N	57.5	67.5	77.5	87.5
Gewicht (kg)	0.51	0.56	0.61	0.66

Passende Steuerungen

Die RCP2-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PMEC-C-20PI-NP-2-2	Easy to use RC-Steuerung, selbst für Anfänger geeignet. Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder. Bildet Einzel- und Doppelwegeventil nach. Mit einer zusätzlichen separaten Absolut-Einheit ist das Homing auf die Referenzposition nicht erforderlich.	3 Punkte	115/230 VAC	siehe Seite 481	477
		PSEP-C-20PI-NP-2-0					
Staub-/Sprühwassergeschützter 3-Punkt-Pneumatik-Typ		PSEP-CW-20PI-NP-2-0					487
Positioniertyp		PCON-C-20PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten.	512 Punkte	24 VDC	2A max.	525
Positioniertyp nach Sicherheitskategorie 2		PCON-CG-20PI-NP-2-0					
Pulstreibertyp mit Spez. differ. Leitungstreiber		PCON-PL-20PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt.	(-)			
Pulstreibertyp mit Spez. offener Kollektor		PCON-PO-20PI-NP-2-0					
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-20PI-N-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp.	64 Punkte			
Feldbus-Netzwerktyp		RPCON-20P	Passender Feldbus-Netzwerktyp.	768 Punkte			503
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-20PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu 2 Achsen steuern kann.	1500 Punkte			557

* Die PSEL-Typenbezeichnung beruht auf der 1-Achsen-Spezifikation.

- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

RCP2-GR3LS

RoboCylinder, 3-Finger-Greifer, Hebel-Typ, Achsbreite 62 mm, Schrittmotor

Modellspezifikationen RCP2 – GR3LS – I – 28P – 30 – 19

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

I: Inkremental 28P: Schrittmotor 30: Übersetzung 19: 19°

* Modellziffer „I“ auch bei Verwendung einer Absolut-Einheit.

N : Kein Kabel SB: Achsenhalterung
 P : 1m PSEL : 1m FB: Montagefuß
 S : 3m RPCON
 M : 5m P3: PMEC
 PSEP X□ : Spezifizierte Länge
 R□ : Roboter-kabel

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite I-35 im vorderen Abschnitt.



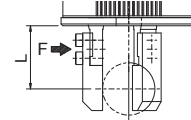
Technische Referenz Seite R-5

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, bei einem Greifpunkt-Abstand von 10 mm ohne Überhang. Siehe Erklärung rechts oder auf Seite R-77, wenn Sie das Gewicht eines zu transportierenden Werkstücks bestimmen wollen.
- (3) Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.

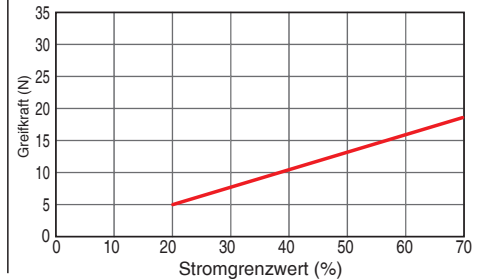
Korrelationsdiagramm Greifkraft und Stromgrenzwert

Hebel-Typ (GR3LS/ GRSLM)



* Die Geschwindigkeit beim Zugreifen (Drücken) ist mit 5°/s fix.

* 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-Typ) = P x 24 / (L + 14)
Effektive Greifkraft (M-Typ) = P x 28,5 / (L + 18,5)
 P = Greifkraft aus der Grafik
 L = Abstand der Fingerfläche zum Greifpunkt



Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Übersetzung	Max. Greifkraft (N)	Hub (°)
RCP2-GR3LS-I-28P-30-19-①-②-③	30	18	19

Erklärung der Ziffern ① Passende Steuerung ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub / Übersetzung	19 (°)
30	200

(Einheit: °/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Typ	Kabelcode
Standard	P (1 m)	Roboter-kabel	R01 (1 m) - R03 (3 m)
	S (3 m)		R04 (4 m) - R05 (5 m)
	M (5 m)		R06 (6 m) - R10 (10 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)		R11 (11 m) - R15 (15 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)		R16 (16 m) - R20 (20 m)
	X16 (16 m) - X20 (20 m)		

* Siehe Seite R-39 für Ersatzkabel.

Optionen

Name	Code	Seite
Achsenhalterung	SB	R-26
Montagefuß	FB	R-36

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Schneckengetriebe + Schneckenradgetriebe
Wiederholgenauigkeit	±0.01°
Leerweg	unter 1° pro Seite (konstante Federvorspannung)
Spiel	0.15° oder weniger pro Seite
Gewicht	0.6 kg
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

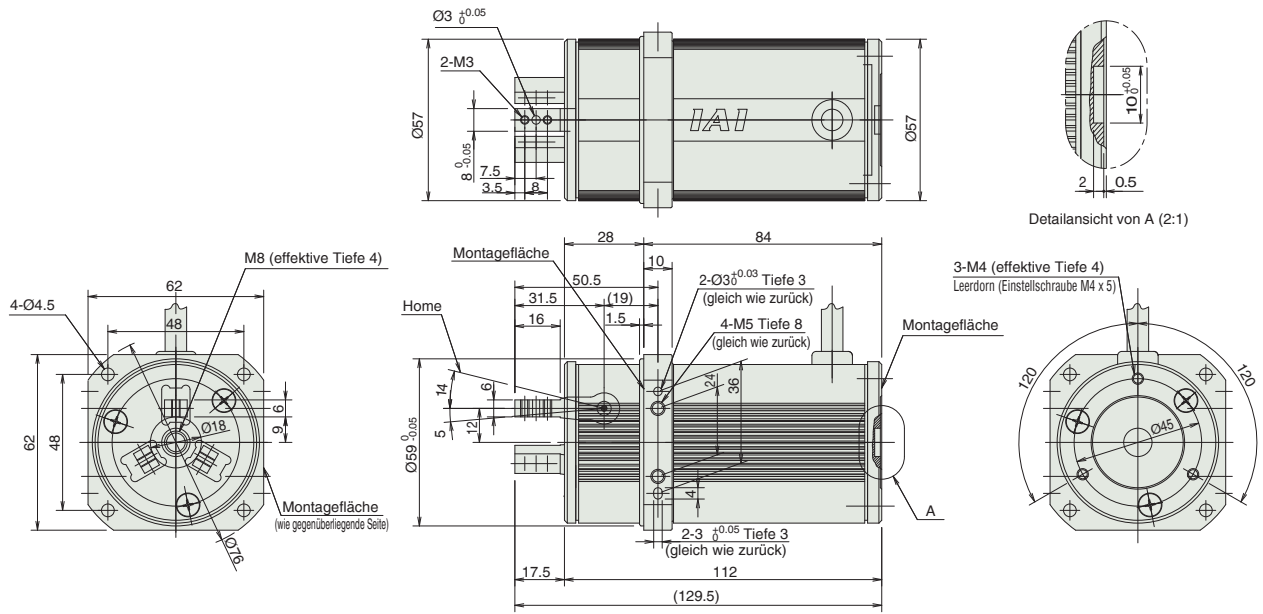
Abmessungen

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



Sonderbestellungen Seite R-9

* 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.
 *1 Anschluss für das Motor-/Enkoderkabel. Details der Kabel siehe Seite R-39.



Gewicht (kg) 0.6

Passende Steuerungen

Die RCP2-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PMEC-C-28PI-NP-2-2	Easy to use RC-Steuerung, selbst für Anfänger geeignet.	3 Punkte	115/230 VAC	siehe Seite 481	477
		PSEP-C-28PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder. Bildet Einzel- und Doppelwegeventil nach. Mit einer zusätzlichen separaten Absolut-Einheit ist das Homing auf die Referenzposition nicht erforderlich.				
Staub-/Sprühwassergeschützter 3-Punkt-Pneumatik-Typ		PSEP-CW-28PI-NP-2-0					487
Positioniertyp		PCON-C-28PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten.	512 Punkte	24 VDC	2A max.	525
Positioniertyp nach Sicherheitskategorie 2		PCON-CG-28PI-NP-2-0					
Pulstreibertyp mit Spez. differ. Leitungstreiber		PCON-PL-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt.	(-)	24 VDC	2A max.	525
Pulstreibertyp mit Spez. offener Kollektor		PCON-PO-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt.				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-28PI-N-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp.	64 Punkte			
Feldbus-Netzwerktyp		RCON-28P	Passender Feldbus-Netzwerktyp.	768 Punkte			503
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu 2 Achsen steuern kann.	1500 Punkte			557

* Die PSEL-Typenbezeichnung beruht auf der 1-Achsen-Spezifikation.

- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

RCP2-GR3LM

RoboCylinder, 3-Finger-Greifer, Hebel-Typ, Achsbreite 80 mm, Schrittmotor

■ **Modellspezifikationen** **RCP2-GR3LM-I-42P-30-19**

Baureihe	Typ	—	Enkoder-Typ	—	Motor	Typ	—	Übersetzung	—	Hub	—	Passende Steuerung	—	Kabellänge	—	Optionen
I: Inkremental	42P	: Schrittmotor	30	: Übersetzung	19	: 19:19°	P1: PCON	N	: Kein Kabel	SB: Achsenhalterung						
* Modellziffer „I“	42□	Größe	30	: Übersetzung	19:19°	P2: PSEL	P	: 1m	FB: Montagefuß							
auch bei Verwendung einer Absolut-Einheit.						P3: PMEC	S	: 3m								
						PSEP	M	: 5m								
							X□	: Spezifizierte Länge								
							R□	: Roboter-kabel								

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite I-35 im vorderen Abschnitt.



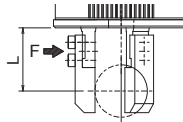
Technische Referenz Seite R-5



- (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, bei einem Greifpunkt-Abstand von 10 mm ohne Überhang. Siehe Erklärung rechts oder auf Seite R-77, wenn Sie das Gewicht eines zu transportierenden Werkstücks bestimmen wollen.
- (3) Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.

■ Korrelationsdiagramm Greifkraft und Stromgrenzwert

Hebel-Typ (GR3LS/ GRSLM)



* Die Geschwindigkeit beim Zugreifen (Drücken) ist mit 5°/s fix.

* 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.

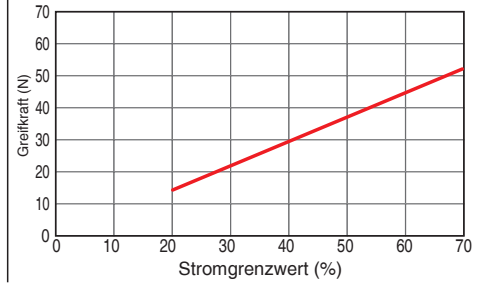
Berechnen Sie die tatsächliche Greifkraft mit den Formeln unten:

Effektive Greifkraft (S-Typ) = $P \times 24 / (L + 14)$

Effektive Greifkraft (M-Typ) = $P \times 28.5 / (L + 18.5)$

P = Greifkraft aus der Grafik

L = Abstand der Fingerfläche zum Greifpunkt



Modellspezifikation

■ Steigung und Zuladung

Modell	Übersetzung	Max. Greifkraft (N)	Hub (°)
RCP2-GR3LM-I-42P-30-19-①-②-③	30	51	19

Erklärung der Ziffern ① Passende Steuerung ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub / Übersetzung	19 (°)
30	200

(Einheit: °/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Typ	Kabelcode
Standard	P (1 m)	Roboter-kabel	R01 (1 m) - R03 (3 m)
	S (3 m)		R04 (4 m) - R05 (5 m)
	M (5 m)		R06 (6 m) - R10 (10 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)		R11 (11 m) - R15 (15 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)		R16 (16 m) - R20 (20 m)
	X16 (16 m) - X20 (20 m)		

* Siehe Seite R-39 für Ersatzkabel.

Optionen

Name	Code	Seite
Achsenhalterung	SB	R-26
Montagefuß	FB	R-36

Allgemeine Spezifikationen

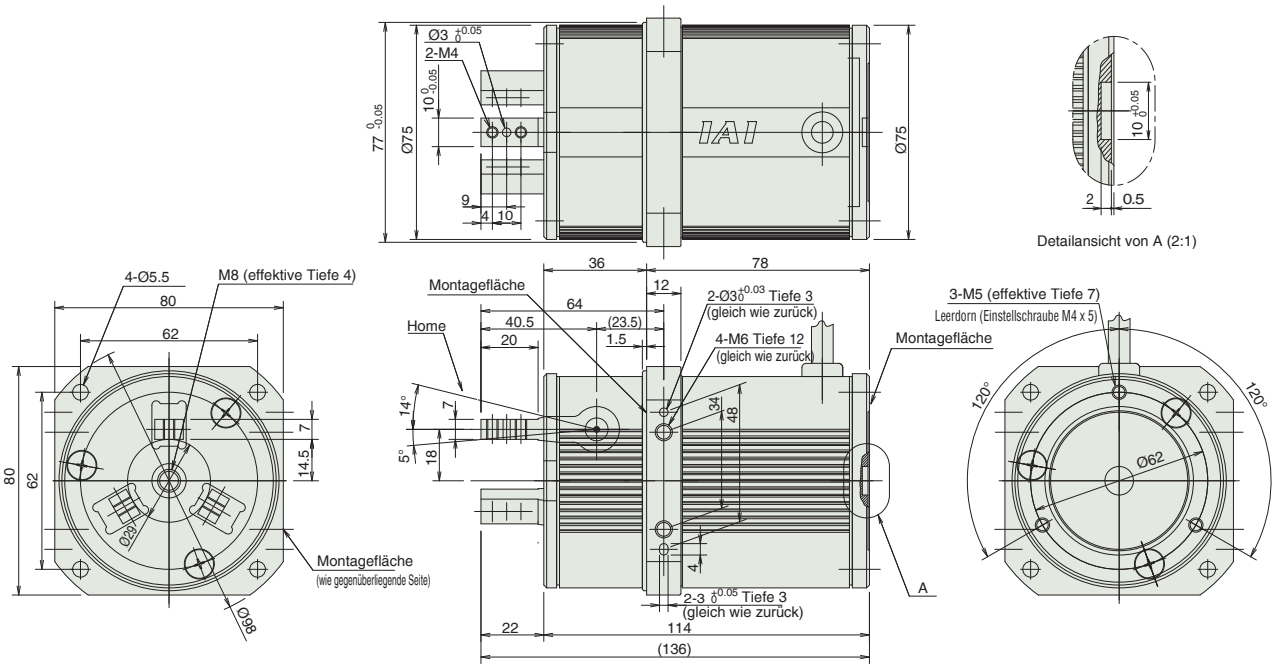
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Schneckengetriebe + Schneckenradgetriebe
Wiederholgenauigkeit	±0.01°
Leerweg	unter 1° pro Seite (konstante Federvorspannung)
Spiel	0.15° oder weniger pro Seite
Gewicht	1.1 kg
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

Abmessungen

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



Sonderbestellungen Seite R-9



* 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.
 *1 Anschluss für das Motor-/Enkoderkabel. Details der Kabel siehe Seite R-39.

Gewicht (kg) 1.1

Passende Steuerungen

Die RCP2-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PMEC-C-42PI-NP-2-2	Easy to use RC-Steuerung, selbst für Anfänger geeignet.	3 Punkte	115/230 VAC	siehe Seite 481	477
		PSEP-C-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder. Bildet Einzel- und Doppelwegeventil nach. Mit einer zusätzlichen separaten Absolut-Einheit ist das Homing auf die Referenzposition nicht erforderlich.				
Staub-/Sprühwassergeschützter 3-Punkt-Pneumatik-Typ		PSEP-CW-42PI-NP-2-0					487
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten.	512 Punkte	24 VDC	2A max.	525
Positioniertyp nach Sicherheitskategorie 2		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
Pulstreibertyp mit Spez. differ. Leitungstreiber		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt.	(-)	24 VDC	2A max.	525
Pulstreibertyp mit Spez. offener Kollektor		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt.				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-N-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp.	64 Punkte			
Feldbus-Netzwerktyp		RCON-42P	Passender Feldbus-Netzwerktyp.	768 Punkte			503
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu 2 Achsen steuern kann.	1500 Punkte			557

* Die PSEL-Typenbezeichnung beruht auf der 1-Achsen-Spezifikation.

- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

RCP2-GR3SS

RoboCylinder, 3-Finger-Greifer, Schlitten-Typ, Achsbreite 52 mm, Schrittmotor

Modellspezifikationen RCP2 – GR3SS – I – 28P – 30 – 10

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

I: Inkremental 28P: Schrittmotor 30: Übersetzung 10: 10mm
 * Modellziffer „I“ 28□ Größe 1/30 (5 mm pro Seite)

P1: PCON N : Kein Kabel SB: Achsenhalterung
 PSEL P : 1m FB: Montagefuß
 RPCON S : 3m
 P3: PMEC M : 5m
 PSEP X□: Spezifizierte Länge
 R□: Roboterkaabel

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite I-35 im vorderen Abschnitt.



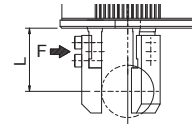
Technische Referenz Seite R-5



- (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, bei einem Greifpunktabstand von 10 mm ohne Überhang. Siehe Erklärung rechts oder auf Seite R-74, wenn Sie das Gewicht eines zu transportierenden Werkstücks bestimmen wollen.
- (3) Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.

Korrelationsdiagramm Greifkraft und Stromgrenzwert

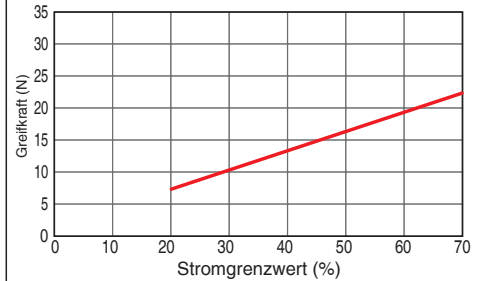
Schlittentyp (GR3SS/ GRSSM)



* Halten Sie einen maximalen Abstand (L) ein von der Anbringungsfläche der Finger bis zum Greifpunkt.

GR3SS → 50mm max.
GR3SM → 80mm max.

* Die Geschwindigkeit beim Zugreifen (Drücken) ist mit 5°/s fix.



Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Übersetzung	Max. Greifkraft (N)	Hub (mm)
RCP2-GR3SS-I-28P-30-10-①-②-③	30	22	10

Erklärung der Ziffern ① Passende Steuerung ② Kabellänge ③ Optionen

Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub Übersetzung	10 (mm)
30	40

(Einheit: mm/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Typ	Kabelcode
Standard	P (1 m)	Roboterkaabel	R01 (1 m) - R03 (3 m)
	S (3 m)		R04 (4 m) - R05 (5 m)
	M (5 m)		R06 (6 m) - R10 (10 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)		R11 (11 m) - R15 (15 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)		R16 (16 m) - R20 (20 m)
	X16 (16 m) - X20 (20 m)		

* Siehe Seite R-39 für Ersatzkabel.

Optionen

Name	Code	Seite
Achsenhalterung	SB	R-26
Montagefuß	FB	R-36

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Schneckengetriebe + Schneckenradgetriebe
Wiederholgenauigkeit	±0.01°
Leerweg	unter 1° pro Seite (konstante Federvorspannung)
Spiel	0.15° oder weniger pro Seite
Führung	Kreuzrollenführung
Zuläss. statisches Lastmoment	Ma: 3.8 Nm, Mb: 3.8 Nm, Mc: 3.0 Nm
Gewicht	0.6 kg
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

Abmessungen

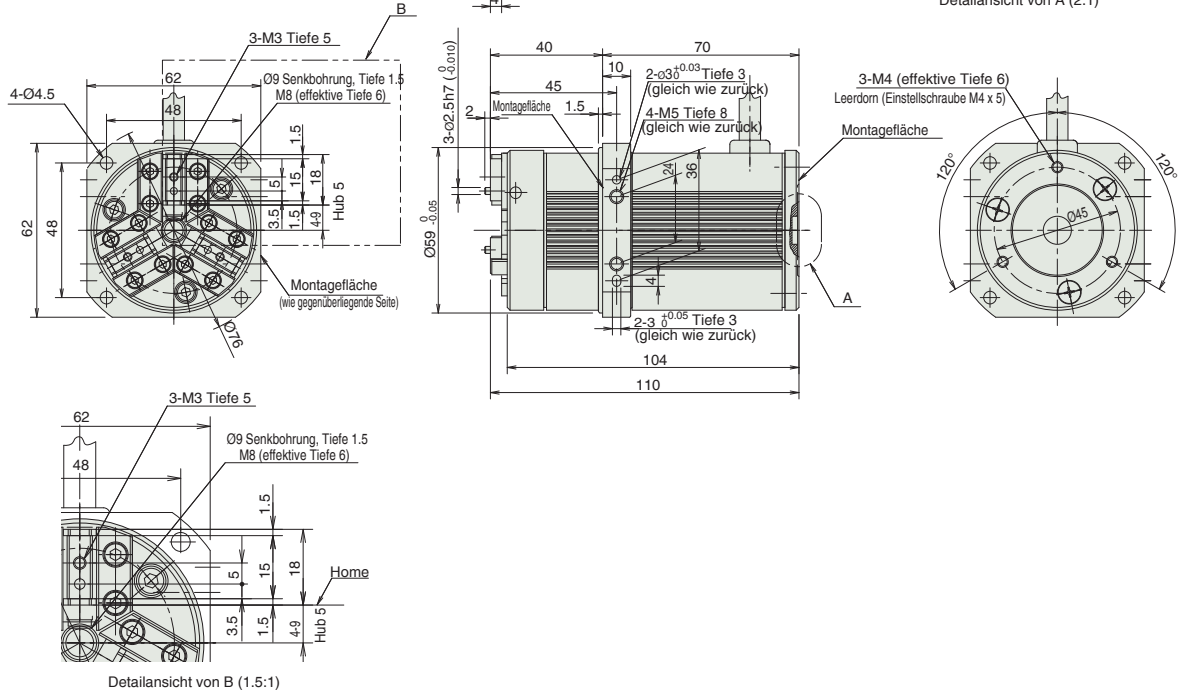
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. www.eu.robocylinder.de



* 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.

*1 Anschluss für das Motor-/Enkoderkabel. Details der Kabel siehe Seite R-39.

Sonderbestellungen Seite R-9



Gewicht (kg) 0.6

Passende Steuerungen

Die RCP2-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PMEC-C-28PI-NP-2-2	Easy to use RC-Steuerung, selbst für Anfänger geeignet.	3 Punkte	115/230 VAC	siehe Seite 481	477
		PSEP-C-28PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder. Bildet Einzel- und Doppelwegeventil nach. Mit einer zusätzlichen separaten Absolut-Einheit ist das Homing auf die Referenzposition nicht erforderlich.				
Staub-/Sprühwassergeschützter 3-Punkt-Pneumatik-Typ		PSEP-CW-28PI-NP-2-0					487
Positioniertyp		PCON-C-28PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten.	512 Punkte	24 VDC	2A max.	525
Positioniertyp nach Sicherheitskategorie 2		PCON-CG-28PI-NP-2-0					
Pulstreibertyp mit Spez. differ. Leitungstreiber		PCON-PL-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt.	(-)	24 VDC	2A max.	525
Pulstreibertyp mit Spez. offener Kollektor		PCON-PO-28PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt.				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-28PI-N-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp.	64 Punkte			
Feldbus-Netzwerktyp		RPCON-28P	Passender Feldbus-Netzwerktyp.	768 Punkte			503
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-28PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu 2 Achsen steuern kann.	1500 Punkte			557

* Die PSEL-Typenbezeichnung beruht auf der 1-Achsen-Spezifikation.

Schlitten-Typ

Miniatur

Standard

Integrierte Steuerung

Stangen-Typ

Miniatur

Standard

Integrierte Steuerung

Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ

Miniatur

Standard

Greifer/Drehachse

Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder

Reinraum-Typ

Wassergeschützter Typ

Steuerungen

PMEC /AMEC

PSEP /ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

Schrittmotor (24 VDC)

Servomotor (24 VDC)

Servomotor (230 VAC)

Linearmotor (24 VDC)

RCP2-GR3SM

RoboCylinder, 3-Finger-Greifer, Schlitten-Typ, Achsbreite 80 mm, Schrittmotor

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

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

I: Inkremental 42P: Schrittmotor 30: Übersetzung 14: 14:14mm

* Modellziffer „I“ 42□ Größe 1/30 (7 mm pro Seite)

P1: PCON N : Kein Kabel SB: Achsenhalterung
 PSEL P : 1m FB: Montagefuß
 RPCON S : 3m
 P3: PMEC M : 5m
 PSEP X□: Spezifizierte Länge
 R□: Roboter-kabel

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite I-35 im vorderen Abschnitt.



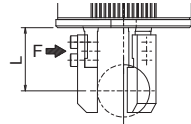
Technische Referenz Seite R-5

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, bei einem Greifpunkt-Abstand von 10 mm ohne Überhang. Siehe Erklärung rechts oder auf Seite R-74, wenn Sie das Gewicht eines zu transportierenden Werkstücks bestimmen wollen.
- (3) Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.

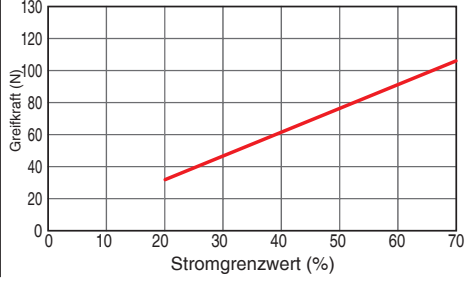
Korrelationsdiagramm Greifkraft und Stromgrenzwert

Schlittentyp (GR3SS/ GRSSM)



* Halten Sie einen maximalen Abstand (L) ein von der Anbringungsfläche der Finger bis zum Greifpunkt.
GR3SS → 50mm max.
GR3SM → 80mm max.

* Die Geschwindigkeit beim Zugreifen (Drücken) ist mit 5°/s fix.



Modellspezifikation

Steigung und Zuladung

Modell	Übersetzung	Max. Greifkraft (N)	Hub (mm)
RCP2-GR3SM-I-42P-30-14- 1 - 2 - 3	30	102	14

Erklärung der Ziffern 1 Passende Steuerung 2 Kabellänge 3 Optionen

Hub und max. Öffnen/Schließen-Geschwindigkeit

Hub Übersetzung	14 (mm)
30	50

(Einheit: mm/s)

Kabellängen

Typ	Kabelcode	Typ	Kabelcode
Standard	P (1 m)	Roboter-kabel	R01 (1 m) - R03 (3 m)
	S (3 m)		R04 (4 m) - R05 (5 m)
	M (5 m)		R06 (6 m) - R10 (10 m)
Speziallängen	X06 (6 m) - X10 (10 m)		R11 (11 m) - R15 (15 m)
	X11 (11 m) - X15 (15 m)		R16 (16 m) - R20 (20 m)
	X16 (16 m) - X20 (20 m)		

* Siehe Seite R-39 für Ersatzkabel.

Optionen

Name	Code	Seite
Achsenhalterung	SB	R-26
Montagefuß	FB	R-36

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Schneckengetriebe + Schneckenradgetriebe
Wiederholgenauigkeit	±0.01°
Leerweg	unter 1° pro Seite (konstante Federvorspannung)
Spiel	0.15° oder weniger pro Seite
Führung	Kreuzrollenführung
Zuläss. statisches Lastmoment	Ma: 6.3 Nm, Mb: 6.3 Nm, Mc: 5.7 Nm
Gewicht	1.2 kg
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen.

www.eu.robocylinder.de

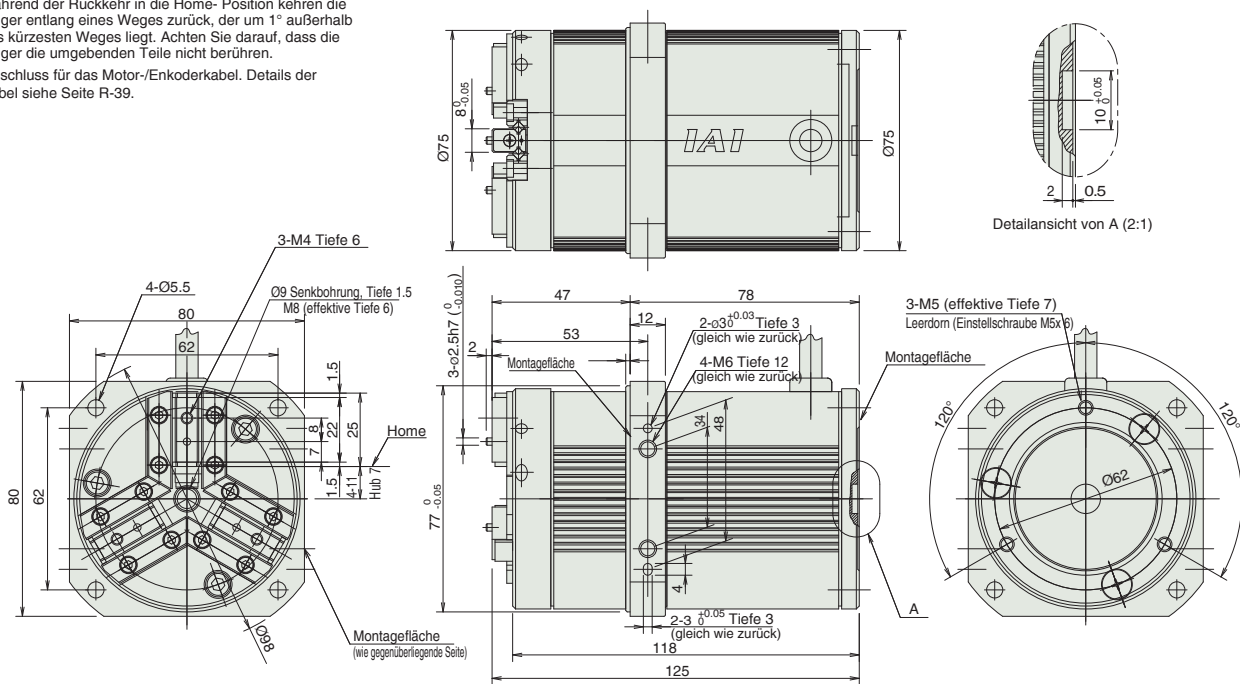


Sonderbestellungen

Seite R-9

* 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.

*1 Anschluss für das Motor-/Enkoderkabel. Details der Kabel siehe Seite R-39.



Gewicht (kg) 1.2

Passende Steuerungen

Die RCP2-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Merkmale	Max. Anzahl Positionen	Spannung	Stromverbrauch	Referenzseite
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PMEC-C-42PI-NP-2-2	Easy to use RC-Steuerung, selbst für Anfänger geeignet.	3 Punkte	115/230 VAC	siehe Seite 481	477
		PSEP-C-42PI-NP-2-0					
Staub-/Sprühwassergeschützter 3-Punkt-Pneumatik-Typ		PSEP-CW-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie bei einem Pneumatik-Zylinder. Bildet Einzel- und Doppelwegeventil nach. Mit einer zusätzlichen separaten Absolut-Einheit ist das Homing auf die Referenzposition nicht erforderlich.				487
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierpunkten.	512 Punkte	24 VDC	2A max.	525
Positioniertyp nach Sicherheitskategorie 2		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
Pulstreibertyp mit Spez. differ. Leitungstreiber		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt.	(-)			
Pulstreibertyp mit Spez. offener Kollektor		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt.				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-N-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp.	64 Punkte			
Feldbus-Netzwerktyp		RPCON-42P	Passender Feldbus-Netzwerktyp.	768 Punkte			503
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu 2 Achsen steuern kann.	1500 Punkte			557

* Die PSEL-Typenbezeichnung beruht auf der 1-Achsen-Spezifikation.

- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC /AMEC
- PSEP /ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)