

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
 I: Inkremental 28P: Schrittmotor 30: Übersetzung 19: 19°
 * Modellziffer „I“ 28□ Größe 1/30
 auch bei Verwendung einer Absolut-Einheit.

— Passende Steuerung — Kabellänge — Optionen
 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.



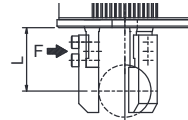
Technische Referenz Seite R-5

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 Greifpunktabstand 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.

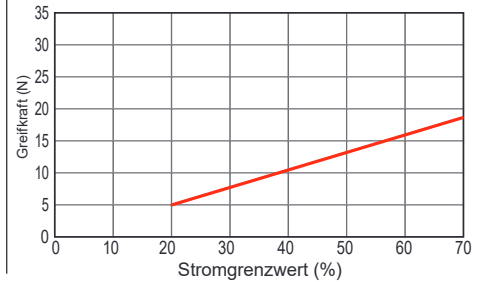
Berechnen Sie die tatsächliche Greifkraft mit den Formeln unten:

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-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 (pro Seite)

(Einheit: °/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
Gewicht	0.6 kg
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

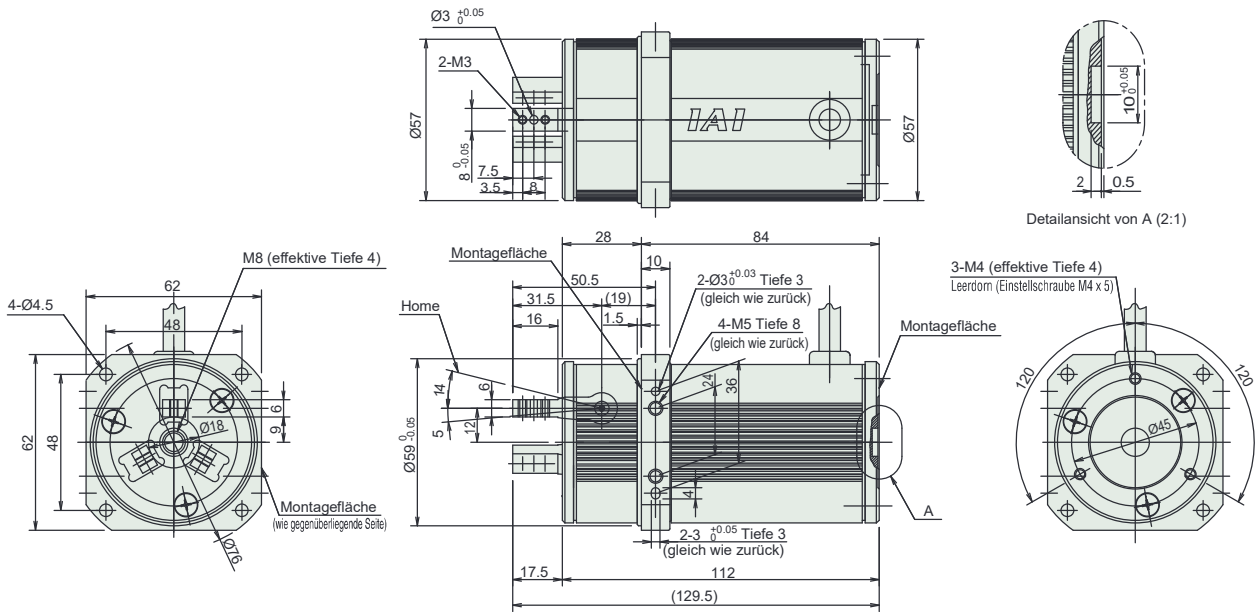
Abmessungen

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.	(-)			
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)