

RCP2-GRSS

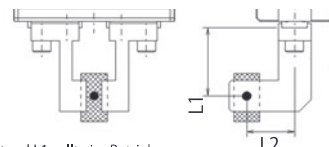
RoboCylinder 2-Finger-Greifer Kleiner Vertikal-Schlitten-Typ
Achsbreite 42 mm Schrittmotor

■ Modellspezifikation	RCP2 — GRSS —	I —	20P —	30 —	8 —	□	□	□	
	Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Übersetzung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
			I: Inkremental * Modellziffer „I“ auch bei Verwendung einer Absolut-Einheit.	20P: 20□ Größe Schrittmotor	30: 1/30 Übersetzung	8 mm (4 mm pro Seite)	P1: PCON-PL/PO/SE PSEL RPCON P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEP	N: Kein Kabel P: 1 m S: 3 m M: 5 m X□□: Spezifizierte Länge	NM: Umgekehrte Referenzposition SB: Achsenhalterung FB: Montagefuß



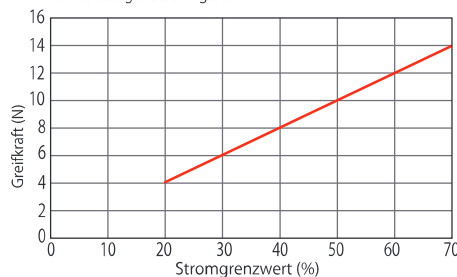
■ Einstellung der Greifkraft

Abhängig von der erforderlichen Schubbewegung kann die Greifkraft (Haltekraft) beliebig innerhalb der Stromgrenzwerte von 20 bis 70 % an der Steuerung eingestellt werden.



* Der Abstand L1 sollte im Betrieb unter 40 mm liegen.

* Die Greifkraft im unteren Diagramm bezieht sich auf einen Wert Null für L1 und L2. (Auf S. 26 ist ein grober Anhaltswert für die Greifkraft bei entsprechendem Abstand L1 zu finden.) Zu beachten ist, dass sich die Greifkraftangabe aus der Summe beider Greiffingerkräfte ergibt.



* Der im Diagramm ablesbare Kraft-Referenzwert kann um bis zu 15 % von der tats. Greifkraft abweichen.

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

- 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 Greifpunkt Abstand und der Überhang 0 ist. Das Zuladungsgewicht, das durch die Achse befördert werden kann, hängt vom Reibungsfaktor zwischen Finger und dem Werkstück sowie von der Werkstückform ab. Das Zuladungsgewicht sollte normalerweise 1/10 bis 1/20 der Greifkraft nicht übersteigen. (siehe Seite 25 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 (7 pro Seite)	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 (pro Seite)

(Einheit: mm/s)

Kabellängen

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

* Der Standardkabel ist ein integriertes Motor/Enkoder-Roboter-Kabel.

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Schneckengetriebe + Schrägrad + Stirnradgetriebe
Wiederholgenauigkeit	±0,01 mm
Spiel je Finger	unter 0,2 mm (konstante Federvorspannung)
Leerweg	0,05 mm oder weniger pro Seite
Führung	Linearführung
Zuläss. statisches Lastmoment	Ma: 0,5 N·m, Mb: 0,5 N·m, Mc: 1,5 N·m
Gewicht	0,2 kg
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)

Optionen

Name	Code	Seite
Umgekehrte Referenzposition	NM	10
Montagefuß	FB	-
Achsenhalterung	SB	-

