Machine Translated by Google

IAI
Quality and Innovation

Sala limpa tipo rotativo RCP2CR-RT Série

Tipo rotativo à prova de poeira/respingos RCP2W-RT Série

Sala limpa

À prova de poeira/resistente a respingos

www.intelligentactuator.com

Machine Translated by Google

Sala limpa tipo Classe 10 e tipo à prova de poeira

Os modelos IP 54 agora fazem parte da linha de produtos.

Cilindro rotativo RCP2 ROBO.

Características da Série

1 Sala limpa Tipo e À prova de poeira/resistente a respingos Tipo adicionado

Apoio **Limpar Aula 10**

Apoio **IP54**

ÿ Os tipos para salas limpas e à prova de poeira/respingos foram adicionados à linha de produtos. atuadores do tipo rotativo.
Escolha um que seja adequado ao seu ambiente de trabalho.

O que é a Classe de Limpeza 10?

A Classe 100 e a Classe 10 são exemplos de a unidade de limpeza.

A classe 10 (0,1 µm) indica um ambiente com 10 partículas de poeira ou menos, com tamanho igual ou superior a 0,1 µm, em uma área de 1 pé cúbico.

O que é IP?

É a aula Especificado nas normas IEC para resistência a respingos e poeira.

IP 5 4
- 2º Número...
- 1º Número... Proteção contra contato

2 Características do ROBO Cilindro Rotativo Tipo

O cilindro rotativo ROBO possui funções e características superiores, conforme mostrado abaixo.

O controle de velocidade e aceleração está disponível.
É possível realizar partidas e paradas suaves.

Posicionamento disponível em vários pontos
512 pontos estão disponíveis para posicionamento.

Alimentação de pasto disponível
A rotação em incrementos angulares pode ser realizada facilmente.

Saída de zona disponível
A saída de sinal está disponível em qualquer área de atuação.

Alteração de velocidade disponível durante a operação.
O aumento e a diminuição da velocidade podem ser realizados durante o funcionamento.

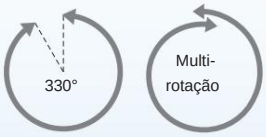
Pausa disponível
O movimento pode ser pausado e retomado enviando um sinal de pausa.

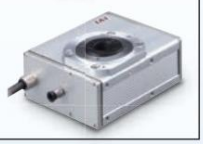
3 Largo Variações

ÿTamanho: 3 tamanhos

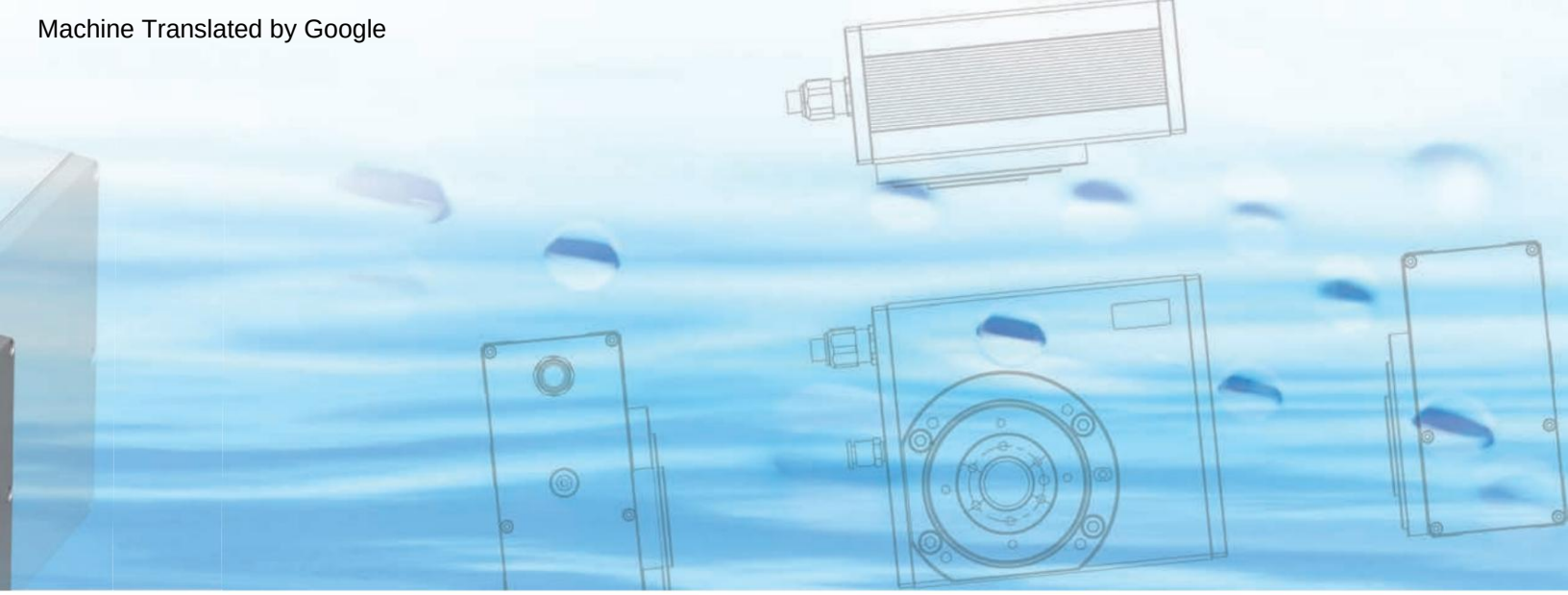
ÿFormato: 2 tipos (tipo vertical e tipo horizontal)

ÿRotação: 2 tipos (especificação de rotação de 330 graus) e especificação de múltiplas rotações)

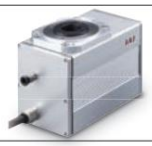
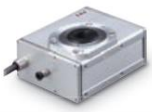


Forma \ Tamanho	Tipo pequeno	Tipo Médio	Tipo Grande
Vertical Tipo			
Plano Tipo			

Machine Translated by Google



Produto Alinhar

Série	Tipo		Código de tipo	Vista externa	Operacional Faixa	Corpo Largura	Torque máximo (N•m) Desaceleração Proporção 1/20	Desaceleração Proporção 1/30	Desaceleração Proporção 1/45	Ver Página
Sala limpa RCP2CR À prova de poeira/ Resistente a respingos RCP2W	I	Vertical Tipo	RTBS		330	45 mm		0,24	0,36	P.3
			RTBSL		360					
		Tipo plano	RTCS		330	68 mm				P.5
			RTCSL		360					
	II	Vertical Tipo	RTB		330	50 mm	1.1	1.7		P.7
			RTBL		360					
		Tipo plano	RTC		330	81 mm				P.9
			RTCL		360					
	III	Vertical Tipo	RTBB		330	76 mm	3	4.6		P.11
			RTBBL		360					
		Tipo plano	RTCB		330	114 mm				P.13
			RTCBL		360					

Aplicável Controlador

Controlador de posição para eixo único

PCON-CA

Controlador de posição multieixos

MSEP-C

Controlador de posição Tipo multieixos com função PLC

MSEP-LC

Controlador de Programa Tipo multi-eixos

MSEL-PC/PG

RCP2CR-RTBS/RTBSL

Cilindro ROBO para Sala Limpa, Rotativo, Tipo Vertical Pequeno, Largura do Corpo de 45 mm, Motor de Pulso

RCP2W-RTBS/RTBSL

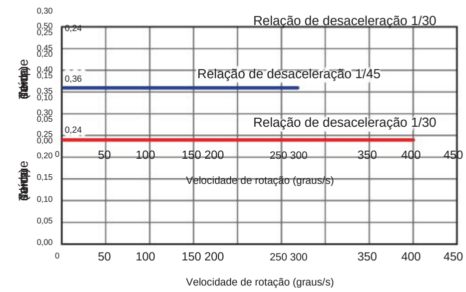
Cilindro ROBO à prova de poeira/respingos, rotativo, tipo vertical pequeno, largura do corpo de 45 mm, motor de pulso

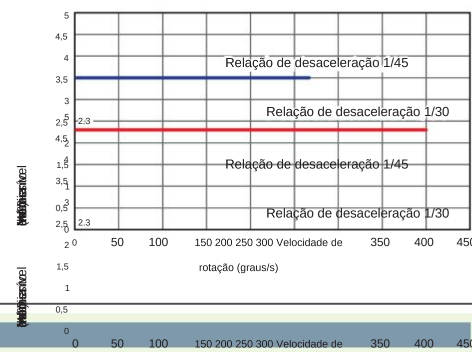
■ **Modelo Especificação Unid**

Série	Tipo	Codificador	Motor	Desaceleração Razão	Operacional Faixa	Aplicável Controladores	Comprimento do cabo	Opções
RCP2CR RCP2W			20P					
	RTBS: rotação de 330 graus especificação RTBSL: Especificação de múltiplas rotações	I: Incremental * O codificador absoluto simples também é considerado do tipo "I"	20P: Motor de pulso Tamanho 20ÿ	30: Relação de desaceleração 1/30 45: Relação de desaceleração 1/45	330: 330 graus (Somente RTBS) 360: 360 graus (Apenas RTBSL)	P1: PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MSEL	N: Nenhum P: 1m S: 3m M: 5m Xÿÿ: Personalizado Rÿÿ: Cabo do robô	NM: Especificação de rotação reversa SA: Adaptador de eixo TA: Adaptador de mesa

*Pode ser instalado com orientações acima.

ÿ Gráfico de correlação de velocidade, torque de saída e Momento de inércia admissível





POINT Nota sobre seleção

(1) O torque de saída diminui à medida que a velocidade de rotação aumenta. Verifique o gráfico de torque de saída à direita para ver se a velocidade necessária para a aplicação é possível.

(2) O momento de inércia admissível na peça de trabalho rotacionada varia dependendo da velocidade de rotação. Verifique Consulte o gráfico de momento de inércia admissível à direita para verificar se o momento de inércia necessário para a aplicação está dentro da faixa permitida.

(3) A aceleração nominal durante o movimento é de 0,2 G.

(4) Observe que os controladores PMEC/PSEP não são capazes de operação de rotação infinita quando usados com múltiplas rotações. atuadores.

Especificações do atuador

Modelo	Desaceleração Razão	Máximo Torque (N•m)	Momento de inércia admissível (kg•m2)	Faixa (você)
RCP2 ①-RTBS-I-20P-30-330- ②③-④	1/30	0,24	0,0023	330
RCP2 ①-RTBS-I-20P-45-330- ②③-④	1/45	0,36	0,0035	
RCP2 ①-RTBSL-I-20P-30-360- ②-③-④	1/30	0,24	0,0023	360
RCP2 ①-RTBSL-I-20P-45-360- ②-③-④	1/45	0,36	0,0035	

Lenda: ① Série ② Controladores aplicáveis ③ Comprimento do cabo ④ Opções

ÿ Relação de desaceleração e velocidade máxima

Relação de desaceleração \ Faixa de operação	330/360 (você)
1/30	400
1/45	266

(Unidade: graus/s)

Tipo

Tipo	Faixa de operação (graus)	Preço padrão
RTBS	330	
RTBSL	360	

③ Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão — Código do controlador aplicável P3	P1
Tipo padrão	**P** (1 m)		
	S (3 m)		
	M (5 m)		
Comprimento especial	**X06** (6 m) ~ **X10** (10 m)		
	X11 (11 m) ~ **X15** (15 m)		
	X16 (16 m) ~ **X20** (20 m)		
Cabo do robô	**R01** (1 m) ~ **R03** (3 m)		O cabo do robô é padrão para P1.
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)		
	R06 (6 m) ~ **R10** (10 m)		
	R11 (11 m) ~ **R15** (15 m)		
	R16 (16 m) ~ **R20** (20 m)		

④ Opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código da opção	Referência	Preço padrão
Especificação de rotação reversa	NM	Veja ROBO Cylinder Catálogo Geral	
Adaptador de eixo	sobre		
Adaptador de mesa			

Especificações do atuador

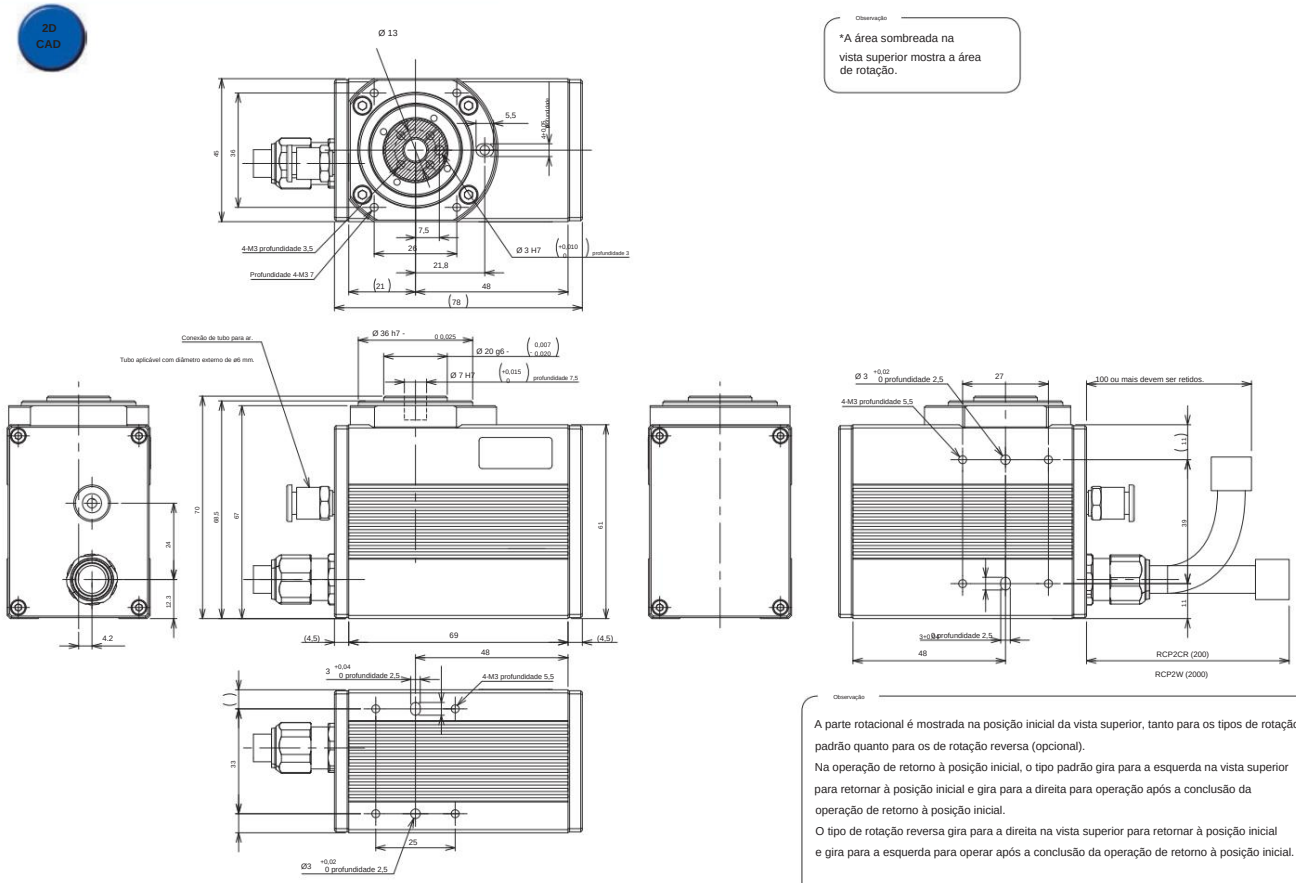
Item	Descrição — Engrenagem	À prova de poeira/resistente a respingos
Sistema de acionamento	hipoide **para**	
Repetibilidade de posicionamento	**sala limpa** ±0,05 graus.	
Precisão de retorno para casa	±0,05 graus ou menos (RTBS)/±0,05 graus ou menos (RTBSL)	
Movimento Perdido	±0,1 graus.	
Carga de empuxo admissível	30 N	
Momento de carga admissível	3,6 Nÿm	
Operação em temperatura ambiente Temperatura/Umidade	0~40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)	
Limpeza	Classe 10 (0,1 ÿm)	
Conexão de tubo para aspiração	Conexão rápida, diâmetro externo do tubo aplicável ø6 mm 10 Nl/min	
Volume de vácuo de ar		
Código IP		IP54 ou equivalente
Conexão de tubo para purga de ar		Conexão rápida, diâmetro externo do tubo aplicável ø6 mm
Volume de fluxo de purga de ar		15 Nl/min
Peso	0,6 kg	

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD



Observação

*A área sombreada na vista superior mostra a área de rotação.

Observação

A parte rotacional é mostrada na posição inicial da vista superior, tanto para os tipos de rotação padrão quanto para os de rotação reversa (opcional).
Na operação de retorno à posição inicial, o tipo padrão gira para a esquerda na vista superior para retornar à posição inicial e gira para a direita para operação após a conclusão da operação de retorno à posição inicial.
O tipo de rotação reversa gira para a direita na vista superior para retornar à posição inicial e gira para a esquerda para operar após a conclusão da operação de retorno à posição inicial.

Não é possível alterar o sentido de rotação após a entrega devido a razões estruturais.

② Controladores aplicáveis

Os atuadores da série RCP2CR/RCP2W podem operar com os controladores abaixo. Selecione o controlador de acordo com sua necessidade.

Nome	Externo Visualizar	Número do modelo	Número máximo de eixos controlados	Posição máxima Pontos	Entrada Tensão	Preço padrão
Válvula solenoide tipo multieixo Especificação PIO		MSEP- - Ⓥ -2Ⓜ Ⓘ	C:8 LC:6	3 pontos	24 VCC	
Válvula solenoide tipo multieixo Especificação de rede		MSEP- - Ⓥ -0Ⓜ Ⓘ		256 pontos		
Tipo de posições Especificação de alto desempenho		PCON-CA-20P - -2-0Ⓥ Ⓘ	1	512 pontos		
Tipo de trem de pulsos Especificação de alto desempenho		PCON-CA-20PWAI-PL -2-0 Ⓥ				
Tipo de rede Especificação de alto desempenho		PCON-CA-20P - -0-0Ⓥ Ⓘ		768 pontos		
Tipo de controle do programa		PSEL-CS-1-20PI- -2-0 Ⓘ	2	1500 pontos		
Controle de programa multieixos Especificação PIO		MSEL-PC-1-20P - -2-4Ⓥ Ⓘ	4	30.000 pontos	CA monofásica 100V ~ 230V	
Controle de programa multieixos Especificação de rede		MSEL-PC-1-20P - -0-4Ⓥ Ⓘ				
Controle de programa multieixos Especificação em conformidade com a categoria de segurança		MSEL-PG-1-20P - -2-4Ⓥ Ⓘ				
Controle de Programa Multieixos Tipo Categoria de Segurança em Conformidade com as Especificações, com Placa de Rede		MSEL-PG -1-20P - -0-4Ⓥ Ⓘ				
Outros dispositivos conectáveis	PSEP, PMEC, PCON- CY/PL/PO/SE					

*Para PSEL e MSEL de eixo único. * Tipo de E/S Ⓘ (NP/PN) * Número de eixos Ⓜ * Tipo de encoder Ⓥ * Ⓜ Código de especificação da rede de campos
WA: Incremental/SA: Absoluto simples. No entanto, WAI e SA não podem ser usados juntos para MSEL. * C (tipo padrão) ou LC (tipo com função PLC)
* Ⓘ Código N (especificação NPN)/P (especificação PNP)

Machine Translated by Google

RCP2CR-RTCS/RTCSL

Cilindro ROBO para Sala Limpa, Rotativo, Tipo Plano Pequeno, Largura do Corpo 72 mm, Motor de Pulso

RCP2W-RTCS/RTCSL

Cilindro ROBO à prova de poeira/respingos, rotativo, tipo plano pequeno, largura do corpo de 72 mm, motor de pulso

Modelo Especificação Unid	RCP2CR RCP2W Série	Tipo	Codificador	20P Motor	Desaceleração Razão	Operacional Faixa	Aplicável Controladores	Comprimento do cabo	Opções
		RTCS: 330 graus rotação especificação RTCSL: Especificação de múltiplas rotações	I: Incremental * O codificador absoluto simples também é considerado do tipo "I"	20P: Motor de pulso Tamanho 20ÿ	30: Relação de desaceleração 1/30 45: Relação de desaceleração 1/45	330: 330 graus (Somente RTCS) 360: 360 graus (Somente RTCSL)	P1: PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MSEL	N: Nenhum P: 1m S: 3m M: 5m **Xÿÿ:** Personalizado **Rÿÿ:** Cabo do robô	NM: Especificação de rotação reversa SA: Adaptador de eixo TA: Adaptador de mesa

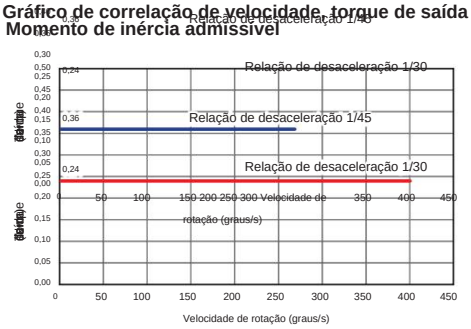
Horizontal

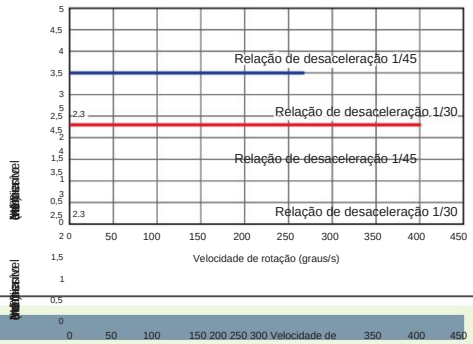
Lado

Teto

*Pode ser instalado com orientações acima.

ÿ Gráfico de correlação de velocidade, torque de saída e Momento de inércia admissível





PONTO Nota sobre seleção

(1) O torque de saída diminui à medida que a velocidade de rotação aumenta.
Verifique o gráfico de torque de saída à direita para ver se a velocidade necessária para a aplicação é possível.

(2) O momento de inércia admissível na peça de trabalho rotacionada varia dependendo da velocidade de rotação. Verifique
Consulte o gráfico de momento de inércia admissível à direita para verificar se o momento de inércia necessário para a aplicação está dentro da faixa permitida.

(3) A aceleração nominal durante o movimento é de 0,2 G.

(4) Observe que os controladores PMEC/PSEP não são capazes de operação de rotação infinita quando usados com múltiplas rotações. atuadores.

Especificações do atuador

Modelo	Desaceleração Razão	Máximo Torque (N•m)	Momento de inércia admissível (kg•m2)	Faixa (você)
RCP2-① RTCS-I-20P-30-330- - ② ③ - ④	1/30	0,24	0,0023	330
RCP2-① RTCS-I-20P-45-330- - ② ③ - ④	1/45	0,36	0,0035	
RCP2-① RTCSL-I-20P-30-360- ② - ③ - ④	1/30	0,24	0,0023	360
RCP2-① RTCSL-I-20P-45-360- ② - ③ - ④	1/45	0,36	0,0035	

Lenda: ① Série ② Controladores aplicáveis ③ Comprimento do cabo ④ Opções

ÿ Relação de desaceleração e velocidade máxima

Faixa de operação / Relação de desaceleração	330/360 (você)
1/30	400
1/45	266

(Unidade: graus/s)

Tipo

Tipo	Faixa de operação (graus) 330	Preço padrão
RTCS		
RTCSL	360	

③ Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão	
		Código do controlador aplicável	
		P3	P1
Tipo padrão	**P** (1 m)		
	S (3 m)		
	M (5 m)		
Comprimento especial	**X06** (6 m) ~ **X10** (10 m)		
	X11 (11 m) ~ **X15** (15 m)		
	X16 (16 m) ~ **X20** (20 m)		
Cabo do robô	**R01** (1 m) ~ **R03** (3 m)		O cabo do robô é padrão para P1.
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)		
	R06 (6 m) ~ **R10** (10 m)		
	R11 (11 m) ~ **R15** (15 m)		
	R16 (16 m) ~ **R20** (20 m)		

④ Opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código da opção	Referência	Preço padrão
Especificação de rotação reversa	NM	Veja ROBO Cylinder Catálogo Geral	
Adaptador de eixo	sobre		
Adaptador de mesa	[illegible]		

Especificações do atuador

Item	Descrição	
	Engrenagem	À prova de poeira/resistente a respingos
Sistema de acionamento	hipoide **para**	
Repetibilidade de posicionamento	**sala limpa** ±0,05 graus.	
Precisão de retorno para casa	±0,05 graus ou menos (RTCS)/±0,05 graus ou menos (RTCSL)	
Movimento Perdido	±0,1 graus.	
Carga de empuxo admissível	30 N	
Momento de carga admissível	3,6 Nÿm	
Operação em temperatura ambiente Temperatura/Umidade	0~40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)	
Limpeza	Classe 10 (0,1 ÿm)	
Conexão de tubo para aspiração	Conexão rápida, diâmetro externo do tubo aplicável ø6 mm 10 Nl/min	
Volume de vácuo de ar		
Código IP		IP54 ou equivalente
Conexão de tubo para purga de ar		Conexão rápida, diâmetro externo do tubo aplicável ø6 mm
Volume de fluxo de purga de ar		15 Nl/min
Peso	0,54 kg	

Machine Translated by Google

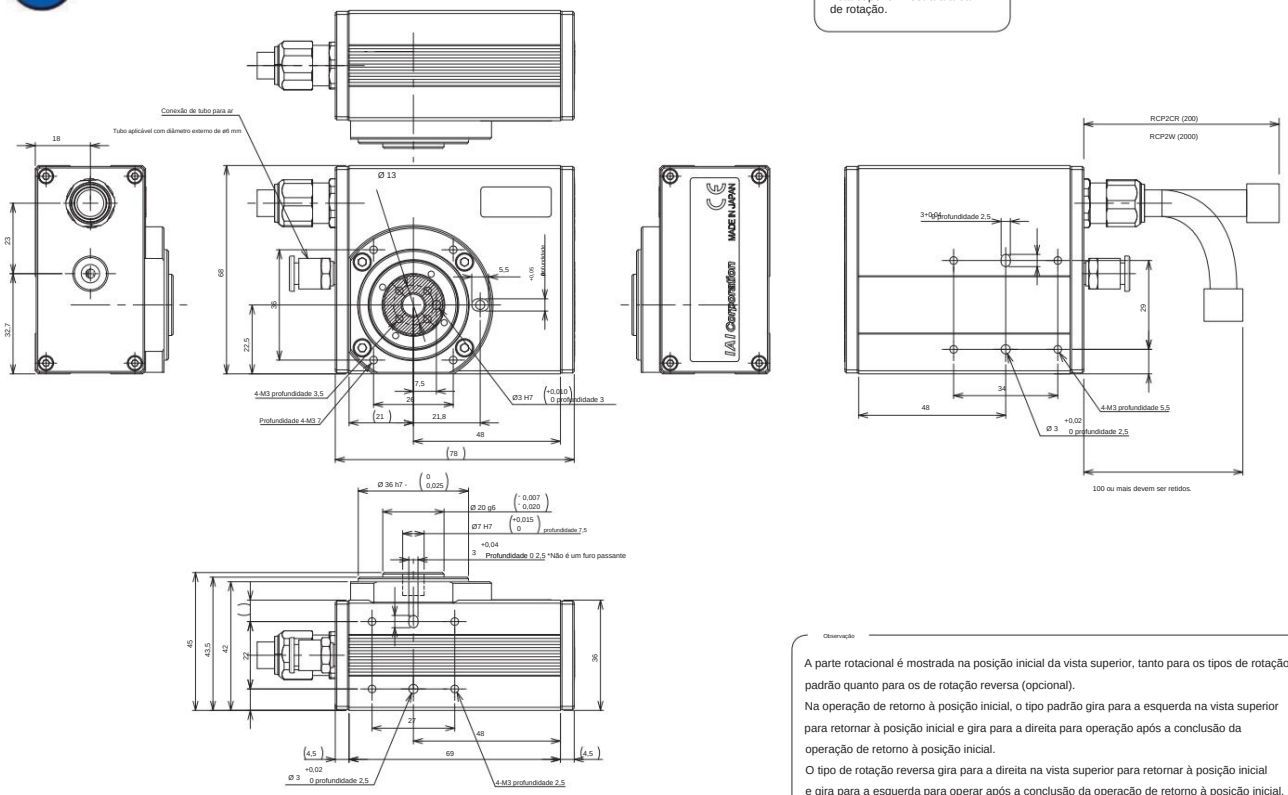
Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do site. www.intelligentactuator.com

2D CAD

Observação

*A área sombreada na vista superior mostra a área de rotação.



Observação

A parte rotacional é mostrada na posição inicial da vista superior, tanto para os tipos de rotação padrão quanto para os de rotação reversa (opcional).
Na operação de retorno à posição inicial, o tipo padrão gira para a esquerda na vista superior para retornar à posição inicial e gira para a direita para operação após a conclusão da operação de retorno à posição inicial.
O tipo de rotação reversa gira para a direita na vista superior para retornar à posição inicial e gira para a esquerda para operar após a conclusão da operação de retorno à posição inicial.

Não é possível alterar o sentido de rotação após a entrega devido a razões estruturais.

② Controladores aplicáveis

Os atuadores da série RCP2CR/RCP2W podem operar com os controladores abaixo. Selecione o controlador de acordo com sua necessidade.

Nome	Externo Visualizar	Número do modelo	Número máximo de eixos controlados	Posição máxima Pontos	Entrada Tensão	Preço padrão
Válvula solenoide tipo multieixo Especificação PIO		MSEP- - (V) -2(H)0 (I)	C:8 LC:6	3 pontos	24 VCC	
Válvula solenoide tipo multieixo Especificação de rede		MSEP- - (V) -0(H)0 (III)		256 pontos		
Tipo de posições Especificação de alto desempenho		PCON-CA-20P - -2-0(IV) (I)	1	512 pontos		
Tipo de trem de pulsos Especificação de alto desempenho		PCON-CA-20PWAI-PL -2-0 (VI)				
Tipo de rede Especificação de alto desempenho		PCON-CA-20P - -0-0(IV) (III)		768 pontos		
Tipo de controle do programa		PSEL-CS-1-20PI- -2-0 (I)	2	1500 pontos		
Controle de programa multieixos Especificação PIO		MSEL-PC-1-20P - -2-4(IV) (I)	4	30.000 pontos	CA monofásica 100V ~ 230V	
Controle de programa multieixos Especificação de rede		MSEL-PC-1-20P - -0-4(IV) (III)				
Controle de programa multieixos Especificação em conformidade com a categoria de segurança		MSEL-PG-1-20P - -2-4(IV) (I)				
Controle de Programa Multieixos Tipo Categoria de Segurança em Conformidade com as Especificações, com Placa de Rede		MSEL-PG -1-20P - -0-4(IV) (III)				
Outros dispositivos conectáveis	PSEP, PMEC, PCON- CY/PL/PO/SE					

*Para PSEL e MSEL de eixo único. * Tipo de E/S (NP/PN) * Número de eixos (1) Tipo de encoder * (10) Código de especificação da rede de campos
WA: Incremental/SA: Absoluto simples. No entanto, WAI e SA não podem ser usados juntos para MSEL. * C (tipo padrão) ou LC (tipo com função PLC)
* (V) Código N (especificação NPN)/P (especificação PNP)

Machine Translated by Google

RCP2CR-RTB/RTBL

Cilindro ROBO para Sala Limpa, Rotativo, Tipo Vertical Médio, Largura do Corpo de 50 mm, Motor de Pulso

RCP2W-RTB/RTBL

Cilindro ROBO à prova de poeira/respingos, rotativo, tipo vertical médio, largura do corpo de 50 mm, motor de pulso

■ **Modelo Especificação Unid**

Série	Tipo	Codificador	Motor	Desaceleração Razão	Operacional Faixa	Aplicável Controladores	Comprimento do cabo	Opções
RCP2CR RCP2W		I	28P					
	RTB: rotação de 330 graus especificação RTBL: Especificação de múltiplas rotações	I: Incremental * O codificador absoluto simples também é considerado do tipo "I"	28: Motor de pulso 28ÿ tamanho	20: Relação de desaceleração 1/20 30: Relação de desaceleração 1/30	330: 330 graus (Somente RTB) 360: 360 graus (Apenas RTBL)	P1: PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MSEL	N: Nenhum P: 1m S: 3m M: 5m Xÿÿ: Personalizado Rÿÿ: Cabo do robô	NM: Especificação de rotação reversa SA: Adaptador de eixo TA: Adaptador de mesa

CE RoHS

*Pode ser instalado com orientações acima.

POINT — Nota sobre seleção

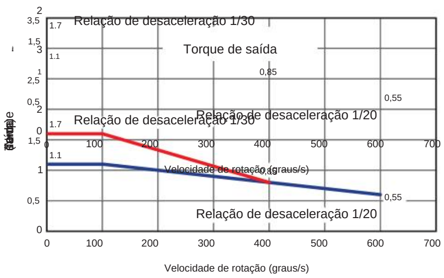
(1) O torque de saída diminui à medida que a velocidade de rotação aumenta. Verifique o gráfico de torque de saída à direita para ver se a velocidade necessária para a aplicação é possível.

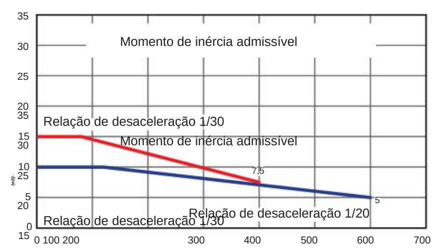
(2) O momento de inércia admissível na peça de trabalho rotacionada varia dependendo da velocidade de rotação. Verifique Consulte o gráfico de momento de inércia admissível à direita para verificar se o momento de inércia necessário para a aplicação está dentro da faixa permitida.

(3) A aceleração nominal durante o movimento é de 0,3 G.

(4) Observe que os controladores PMEC/PSEP não são capazes de operação de rotação infinita quando usados com múltiplas rotações. atuadores.

ÿ Gráfico de correlação de velocidade, torque de saída e Momento de inércia admissível





Especificações do atuador

Modelo	Desaceleração Razão	Máximo Torque (N•m)	Momento de inércia admissível (kg•m2)	Faixa (você)
RCP2 ① -RTB-I-28P-20-330- ② - ③ - ④	1/20	1.1	0,01	330
RCP2 ① -RTB-I-28P-30-330- ② - ③ - ④	1/30	1.7	0,015	
RCP2 ① -RTBL-I-28P-20-360- ② - ③ - ④	1/20	1.1	0,01	360
RCP2 ① -RTBL-I-28P-30-360- ② - ③ - ④	1/30	1.7	0,015	

Lenda: ① Série ② Controladores aplicáveis ③ Comprimento do cabo ④ Opções

ÿ Relação de desaceleração e velocidade máxima

Relação de desaceleração \ Faixa de operação	330/360 (você)
1/20	600
1/30	400

(Unidade: graus/s)

Tipo

Tipo	Faixa de operação (graus)	Preço padrão
RTB	330	
RTBL	360	

③ Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão — Código do controlador aplicável P3	P1
Tipo padrão	**P** (1 m)		
	S (3 m)		
	M (5 m)		
Comprimento especial	**X06** (6 m) ~ **X10** (10 m)		
	X11 (11 m) ~ **X15** (15 m)		
	X16 (16 m) ~ **X20** (20 m)		
Cabo do robô	**R01** (1 m) ~ **R03** (3 m)		O cabo do robô é padrão para P1.
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)		
	R06 (6 m) ~ **R10** (10 m)		
	R11 (11 m) ~ **R15** (15 m)		
	R16 (16 m) ~ **R20** (20 m)		

④ Opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código da opção	Referência	Preço padrão
Especificação de rotação reversa	NM	Veja ROBO Cylinder Catálogo Geral	
Adaptador de eixo	sobre		
Adaptador de mesa	se frente		

Especificações do atuador

Item	Descrição — Engrenagem	À prova de poeira/resistente a respingos
Sistema de acionamento	hipoide **para**	
Repetibilidade de posicionamento	**sala limpa** ±0,01 graus.	
Precisão de retorno para casa	±0,01 graus ou menos (RTB)/±0,05 graus ou menos (RTBL)	
Movimento Perdido	±0,1 graus.	
Carga de empuxo admissível	50 N	
Momento de carga admissível	3,9 Nÿm	
Operação em temperatura ambiente Temperatura/Umidade	0~40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)	
Limpeza	Classe 10 (0,1 ÿm)	
Conexão de tubo para aspiração	Conexão rápida, diâmetro externo do tubo aplicável ø6 mm 15 Nl/min	
Volume de vácuo de ar		
Código IP		IP54 ou equivalente
Conexão de tubo para purga de ar		Conexão rápida, diâmetro externo do tubo aplicável ø6 mm
Volume de fluxo de purga de ar		20 Nl/min
Peso	0,96 kg	

Machine Translated by Google

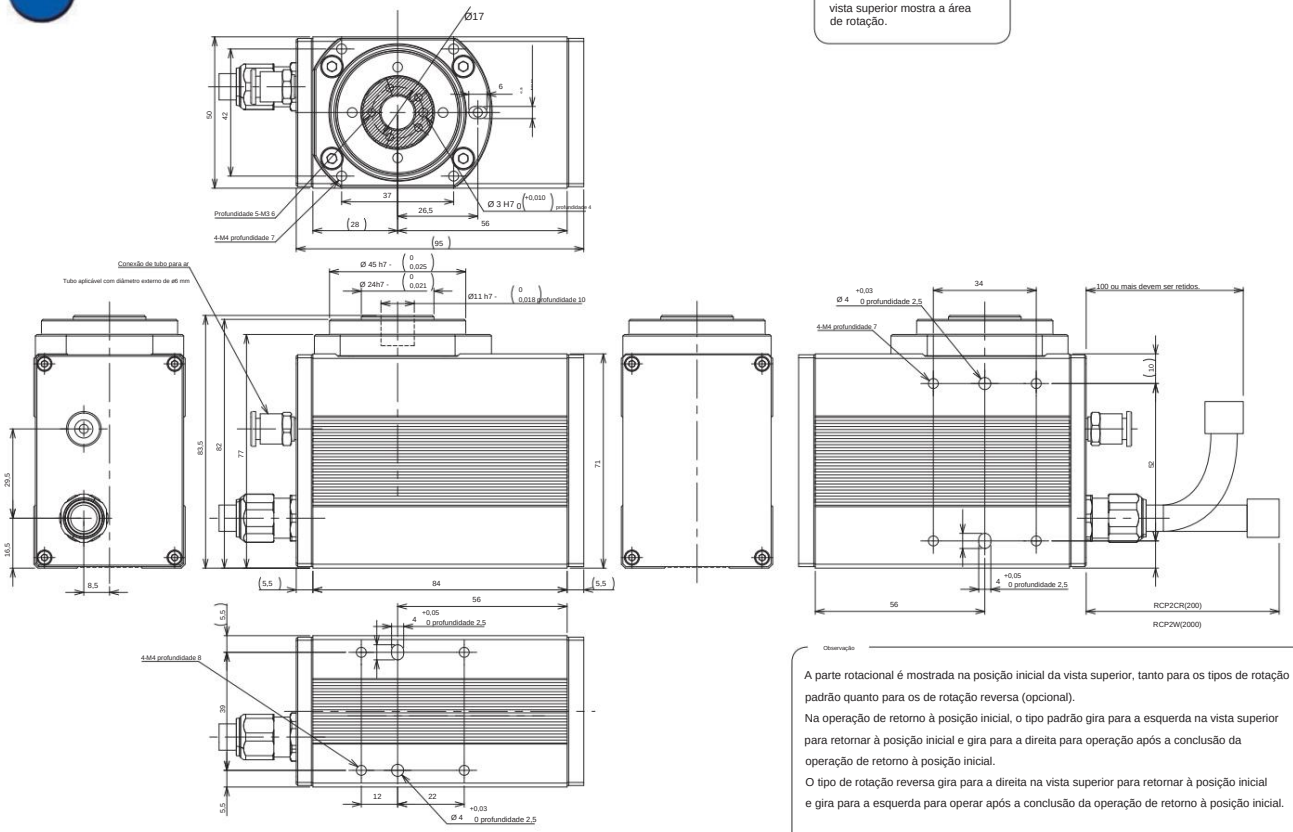
Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD

Observação

*A área sombreada na vista superior mostra a área de rotação.



Observação

A parte rotacional é mostrada na posição inicial da vista superior, tanto para os tipos de rotação padrão quanto para os de rotação reversa (opcional).
Na operação de retorno à posição inicial, o tipo padrão gira para a esquerda na vista superior para retornar à posição inicial e gira para a direita para operação após a conclusão da operação de retorno à posição inicial.
O tipo de rotação reversa gira para a direita na vista superior para retornar à posição inicial e gira para a esquerda para operar após a conclusão da operação de retorno à posição inicial.

Não é possível alterar o sentido de rotação após a entrega devido a razões estruturais.

② Controladores aplicáveis

Os atuadores da série RCP2CR/RCP2W podem operar com os controladores abaixo. Selecione o controlador de acordo com sua necessidade.

Nome	Externo Visualizar	Número do modelo	Número máximo de eixos controlados	Posição máxima Pontos	Entrada Tensão	Preço padrão
Válvula solenoide tipo multieixo Especificação PIO		MSEP- - Ⓥ -2Ⓜ Ⓘ	C:8 LC:6	3 pontos	24 VCC	
Válvula solenoide tipo multieixo Especificação de rede		MSEP- - Ⓥ -0Ⓜ Ⅲ		256 pontos		
Tipo de posições Especificação de alto desempenho		PCON-CA-28P - -2-0Ⓜ Ⅳ Ⓘ	1	512 pontos		
Tipo de trem de pulsos Especificação de alto desempenho		PCON-CA-28PWAI-PL -2-0 Ⓜ Ⅵ				
Tipo de rede Especificação de alto desempenho		PCON-CA-28P - -0-0Ⓜ Ⅳ Ⅲ		768 pontos		
Tipo de controle do programa		PSEL-CS-1-28PI- -2-0 Ⓘ	2	1500 pontos		
Controle de programa multieixos Especificação PIO		MSEL-PC-1-28P - -2-4Ⓜ Ⅳ Ⓘ	4	30.000 pontos	CA monofásica 100V ~ 230V	
Controle de programa multieixos Especificação de rede		MSEL-PC-1-28P - -0-4Ⓜ Ⅳ Ⅲ				
Controle de programa multieixos Especificação em conformidade com a categoria de segurança		MSEL-PG-1-28P - -2-4Ⓜ Ⅳ Ⓘ				
Controle de Programa Multieixos Tipo Categoria de Segurança em Conformidade com as Especificações, com Placa de Rede		MSEL-PG -1-28P - -0-4Ⓜ Ⅳ Ⅲ				
Outros dispositivos conectáveis	PSEP, PMEC, PCON- CY/PL/PO/SE					

*Para PSEL e MSEL de eixo único. * Tipo de E/S Ⓘ (NP/PN) * Número de eixos Ⓣ Tipo de encoder * Ⓜ Código de especificação da rede de campos
WA Ⓐ: Incremental/SA: Absoluto simples. No entanto, WAI e SA não podem ser usados juntos para MSEL. * C (tipo padrão) ou LC (tipo com função PLC)
* Ⓝ Código N (especificação NPN)/P (especificação PNP)

RCP2CR-RTC/RTCL

Cilindro ROBO para Sala Limpa, Rotativo, Tipo Plano Médio, Largura do Corpo 88 mm, Motor de Pulso

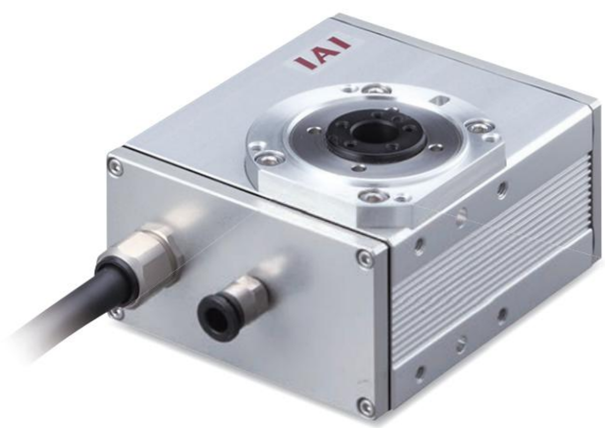
RCP2W-RTC/RTCL

Cilindro ROBO à prova de poeira/respingos, rotativo, tipo plano médio, largura do corpo de 88 mm, motor de pulso

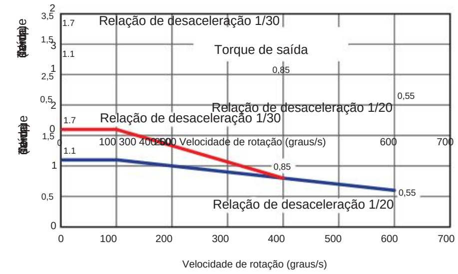
■ Modelo Especificação Unid

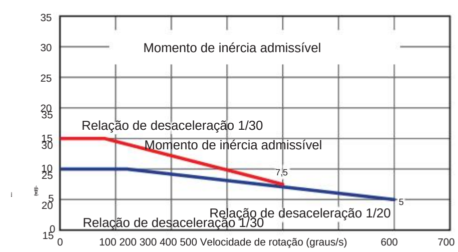
RCP2CR RCP2W	— Tipo	— Codificador	— Motor	— Desaceleração Razão	— Operacional Faixa	— Aplicável Controladores	— Comprimento do cabo	— Opções
Série	RTC: 330 graus rotação especificação RTCL: Especificação de múltiplas rotações	I: Incremental * O codificador absoluto simples também é considerado do tipo "I"	28P: Motor de pulso 28ÿ tamanho	20: Relação de desaceleração 1/20 30: Relação de desaceleração 1/30	330: 330 graus (Somente RTC) 360: 360 graus (Somente RTCL)	P1: PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MSEL	N: Nenhum P: 1m S: 3m M: 5m Xÿÿ: Personalizado Rÿÿ: Cabo do robô	NM: Especificação de rotação reversa SA: Adaptador de eixo TA: Adaptador de mesa

*Pode ser instalado com orientações acima.



ÿ Gráfico de correlação de velocidade, torque de saída e Momento de inércia admissível





POINT Nota sobre seleção

(1) O torque de saída diminui à medida que a velocidade de rotação aumenta. Verifique o gráfico de torque de saída à direita para ver se a velocidade necessária para a aplicação é possível.

(2) O momento de inércia admissível na peça de trabalho rotacionada varia dependendo da velocidade de rotação. Verifique Consulte o gráfico de momento de inércia admissível à direita para verificar se o momento de inércia necessário para a aplicação está dentro da faixa permitida.

(3) A aceleração nominal durante o movimento é de 0,3 G.

(4) Observe que os controladores PMEC/PSEP não são capazes de operação de rotação infinita quando usados com múltiplas rotações. atuadores.

Especificações do atuador

Modelo	Desaceleração Razão	Máximo Torque (N•m)	Momento de inércia admissível (kg•m2)	Faixa (você)
RCP2 ① -RTC-I-28P-20-330- ② - ③ - ④	1/20	1.1	0,01	330
RCP2 ① -RTC-I-28P-30-330- ② - ③ - ④	1/30	1.7	0,015	
RCP2 ① -RTCL-I-28P-20-360- - ② ③ - ④	1/20	1.1	0,01	360
RCP2 ① -RTCL-I-28P-30-360- - ② ③ - ④	1/30	1.7	0,015	

Lenda: ① Série ② Controladores aplicáveis ③ Comprimento do cabo ④ Opções

ÿ Relação de desaceleração e velocidade máxima

Faixa de operação / Relação de desaceleração	330/360 (você)
1/20	600
1/30	400

(Unidade: graus/s)

Tipo

Tipo	Faixa de operação (graus) 330	Preço padrão
RTC		
RTCL	360	

③ Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão — Código do controlador aplicável P3	P1
Tipo padrão	**P** (1 m)		
	S (3 m)		
	M (5 m)		
Comprimento especial	**X06** (6 m) ~ **X10** (10 m)		
	X11 (11 m) ~ **X15** (15 m)		
	X16 (16 m) ~ **X20** (20 m)		
Cabo do robô	**R01** (1 m) ~ **R03** (3 m)		O cabo do robô é padrão para P1.
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)		
	R06 (6 m) ~ **R10** (10 m)		
	R11 (11 m) ~ **R15** (15 m)		
	R16 (16 m) ~ **R20** (20 m)		

④ Opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código da opção	Referência	Preço padrão
Especificação de rotação reversa	NM	Veja ROBO Cylinder Catálogo Geral	
Adaptador de eixo	sobre		
Adaptador de mesa			

Especificações do atuador

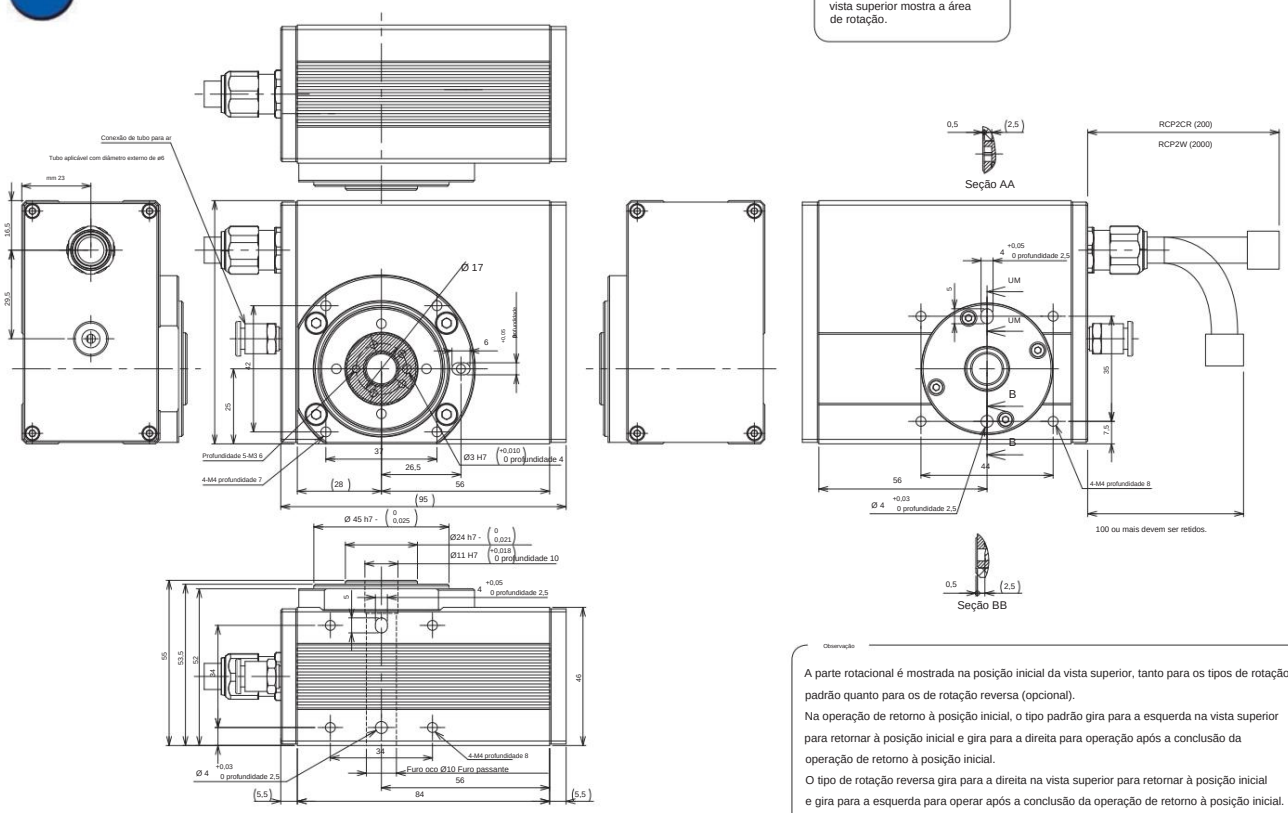
Item	Descrição — Engrenagem	À prova de poeira/resistente a respingos
Sistema de acionamento	hipoide **para**	
Repetibilidade de posicionamento	**sala limpa** ±0,01 graus.	
Precisão de retorno para casa	±0,01 graus ou menos (RTC)/±0,05 graus ou menos (RTCL)	
Movimento Perdido	±0,1 graus.	
Carga de empuxo admissível	50 N	
Momento de carga admissível	3,9 Nÿm	
Operação em temperatura ambiente Temperatura/Umidade	0~40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)	
Limpeza	Classe 10 (0,1 ÿm)	
Conexão de tubo para aspiração	Conexão rápida, diâmetro externo do tubo aplicável ø6 mm 15 Nl/min	
Volume de vácuo de ar		
Código IP		IP54 ou equivalente
Conexão de tubo para purga de ar		Conexão rápida, diâmetro externo do tubo aplicável ø6 mm
Volume de fluxo de purga de ar		20 Nl/min
Peso	1,04 kg	

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD



Observação

A parte rotacional é mostrada na posição inicial da vista superior, tanto para os tipos de rotação padrão quanto para os de rotação reversa (opcional).
Na operação de retorno à posição inicial, o tipo padrão gira para a esquerda na vista superior para retornar à posição inicial e gira para a direita para operação após a conclusão da operação de retorno à posição inicial.
O tipo de rotação reversa gira para a direita na vista superior para retornar à posição inicial e gira para a esquerda para operar após a conclusão da operação de retorno à posição inicial.

Não é possível alterar o sentido de rotação após a entrega devido a razões estruturais.

② Controladores aplicáveis

Os atuadores da série RCP2CR/RCP2W podem operar com os controladores abaixo. Selecione o controlador de acordo com sua necessidade.

Nome	Externo Visualizar	Número do modelo	Número máximo de eixos controlados	Posição máxima Pontos	Entrada Tensão	Preço padrão
Válvula solenoide tipo multieixo Especificação PIO		MSEP- - Ⓥ -2Ⓗ Ⓘ	C:8 LC:6	3 pontos	24 VCC	
Válvula solenoide tipo multieixo Especificação de rede		MSEP- - Ⓥ -0Ⓗ Ⓘ		256 pontos		
Tipo de posições Especificação de alto desempenho		PCON-CA-28P - -2-0Ⓥ Ⓘ	1	512 pontos		
Tipo de trem de pulsos Especificação de alto desempenho		PCON-CA-28PWAI-PL -2-0 Ⓥ				
Tipo de rede Especificação de alto desempenho		PCON-CA-28P - -0-0Ⓥ Ⓘ		768 pontos		
Tipo de controle do programa		PSEL-CS-1-28PI- -2-0 Ⓘ	2	1500 pontos		
Controle de programa multieixos Especificação PIO		MSEL-PC-1-28P - -2-4Ⓥ Ⓘ	4	30.000 pontos	CA monofásica 100V ~ 230V	
Controle de programa multieixos Especificação de rede		MSEL-PC-1-28P - -0-4Ⓥ Ⓘ				
Controle de programa multieixos Especificação em conformidade com a categoria de segurança		MSEL-PG-1-28P - -2-4Ⓥ Ⓘ				
Controle de Programa Multieixos Tipo Categoria de Segurança em Conformidade com as Especificações, com Placa de Rede		MSEL-PG -1-28P - -0-4Ⓥ Ⓘ				
Outros dispositivos conectáveis	PSEP, PMEC, PCON- CY/PL/PO/SE					

*Para PSEL e MSEL de eixo único. * Tipo de E/S Ⓢ (NP/PN) * Número de eixos Ⓣ Tipo de encoder * Ⓗ Código de especificação da rede de campos
WA: Incremental/SA: Absoluto simples. No entanto, WAI e SA não podem ser usados juntos para MSEL. * C (tipo padrão) ou LC (tipo com função Ⓥ PLC)
* Ⓝ Código N (especificação NPN)/P (especificação PNP)

RCP2CR-RTBB/RTBBL

Cilindro ROBO para Sala Limpa, Rotativo, Tipo Vertical Grande, Largura do Corpo 76 mm, Motor de Pulso

RCP2W-RTBB/RTBBL

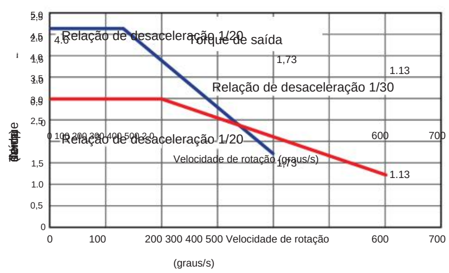
Cilindro ROBO à prova de poeira/respingos, rotativo, tipo vertical grande, 76 mm de largura do corpo, motor de pulso

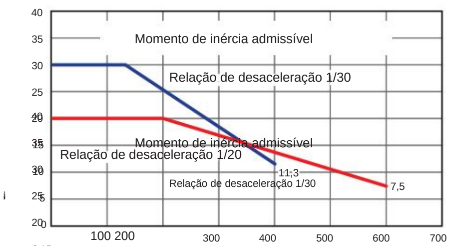
■ **Modelo Especificação Unid**

RCP2CR RCP2W	—	—	— 35P	—	—	—	—	—
Série	Tipo	Codificador	Motor	Desaceleração Razão	Operacional Faixa	Aplicável Controladores	Comprimento do cabo	Opções
	RTBB: 330 graus rotação especificação RTBBL: Especificação de múltiplas rotações	I: Incremental * O codificador absoluto simples também é considerado do tipo "I"	35P: Motor de pulso Tamanho 35ÿ	20: Relação de desaceleração 1/20 30: Relação de desaceleração 1/30	330: 330 graus (Apenas RTBB) 360: 360 graus (Apenas RTBBL)	P1: PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MSEL	N: Nenhum P: 1m S: 3m M: 5m Xÿÿ: Personalizado Rÿÿ: Cabo do robô	NM: Especificação de rotação reversa SA: Adaptador de eixo TA: Adaptador de mesa

*Pode ser instalado com orientações acima.

ÿ Gráfico de correlação de velocidade, torque de saída e Momento de inércia admissível





POINT Nota sobre seleção

(1) O torque de saída diminui à medida que a velocidade de rotação aumenta. Verifique o gráfico de torque de saída à direita para ver se a velocidade necessária para a aplicação é possível.

(2) O momento de inércia admissível na peça de trabalho rotacionada varia dependendo da velocidade de rotação. Verifique Consulte o gráfico de momento de inércia admissível à direita para verificar se o momento de inércia necessário para a aplicação está dentro da faixa permitida.

(3) A aceleração nominal durante o movimento é de 0,3 G.

(4) Observe que os controladores PMEC/PSEP não são capazes de operação de rotação infinita quando usados com múltiplas rotações. atuadores.

Especificações do atuador

Modelo	Desaceleração Razão	Máximo Torque (N•m)	Momento de inércia admissível (kg•m2)	Faixa (você)
RCP2 ①-RTBB-I-35P-20-330- ② ③-④	1/20	3.0	0,02	330
RCP2 ①-RTBB-I-35P-30-330- ② ③-④	1/30	4.6	0,03	
RCP2 ①-RTBBL-I-35P-20-360- ② ③-④	1/20	3.0	0,02	360
RCP2 ①-RTBBL-I-35P-30-360- ② ③-④	1/30	4.6	0,03	

Lenda: ① Série ② Controladores aplicáveis ③ Comprimento do cabo ④ Opções

ÿ Relação de desaceleração e velocidade máxima

Relação de desaceleração \ Faixa de operação	330/360 (você)
1/20	600
1/30	400

(Unidade: graus/s)

Tipo

Tipo	Faixa de operação (graus)	Preço padrão
RTBB	330	
RTBBL	360	

③ Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão — Código do controlador aplicável P3	P1
Tipo padrão	**P** (1 m)		
	S (3 m)		
	M (5 m)		
Comprimento especial	**X06** (6 m) ~ **X10** (10 m)		
	X11 (11 m) ~ **X15** (15 m)		
	X16 (16 m) ~ **X20** (20 m)		
Cabo do robô	**R01** (1 m) ~ **R03** (3 m)		O cabo do robô é padrão para P1.
	R04 (4m) ~ **R05** (5m)		
	R06 (6 m) ~ **R10** (10 m)		
	R11 (11 m) ~ **R15** (15 m)		
	R16 (16 m) ~ **R20** (20 m)		

④ Opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código da opção	Referência	Preço padrão
Especificação de rotação reversa	NM	Veja ROBO Cylinder Catálogo Geral	
Adaptador de eixo	sobre		
Adaptador de mesa			

Especificações do atuador

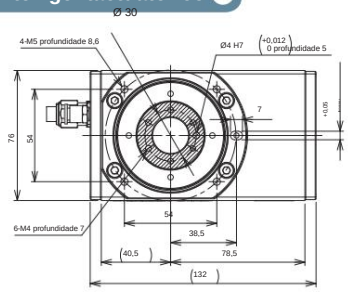
Item	Descrição — Engrenagem	À prova de poeira/resistente a respingos
Sistema de acionamento	hipoide **para**	
Repetibilidade de posicionamento	**sala limpa** ±0,01 graus.	
Precisão de retorno para casa	±0,01 graus ou menos (RTBB)/±0,03 graus ou menos (RTBBL)	
Movimento Perdido	±0,1 graus.	
Carga de empuxo admissível	200 N	
Momento de carga admissível	17,7 Nÿm	
Operação em temperatura ambiente Temperatura/Umidade	0~40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)	
Limpeza	Classe 10 (0,1 ÿm)	
Conexão de tubo para aspiração	Conexão rápida, diâmetro externo do tubo aplicável ø6 mm 20 Nl/min	
Volume de vácuo de ar		
Código IP		IP54 ou equivalente
Conexão de tubo para purga de ar		Conexão rápida, diâmetro externo do tubo aplicável ø6 mm
Volume de fluxo de purga de ar		40 Nl/min
Peso	2,5 kg	

Machine Translated by Google

Dimensões

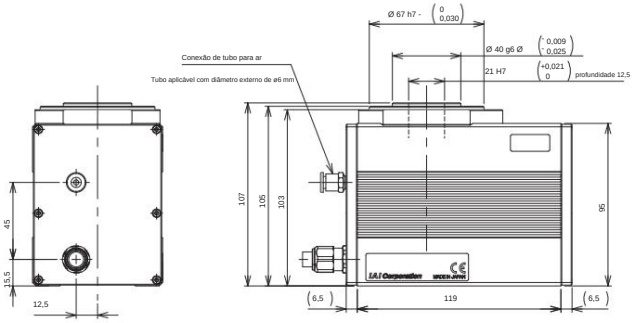
Os desenhos CAD podem ser baixados do site. www.intelligentactuator.com

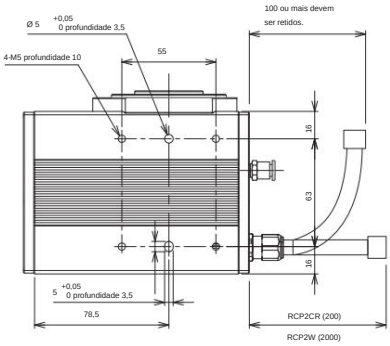
2D CAD

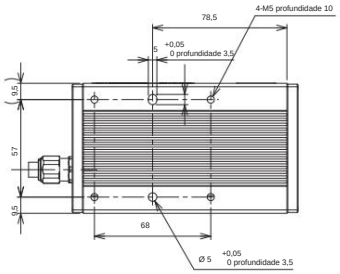


Observação

*A área sombreada na vista superior mostra a área de rotação.







Observação

A parte rotacional é mostrada na posição inicial da vista superior, tanto para os tipos de rotação padrão quanto para os de rotação reversa (opcional).
Na operação de retorno à posição inicial, o tipo padrão gira para a esquerda na vista superior para retornar à posição inicial e gira para a direita para operação após a conclusão da operação de retorno à posição inicial.
O tipo de rotação reversa gira para a direita na vista superior para retornar à posição inicial e gira para a esquerda para operar após a conclusão da operação de retorno à posição inicial.

Não é possível alterar o sentido de rotação após a entrega devido a razões estruturais.

② Controladores aplicáveis

Os atuadores da série RCP2CR/RCP2W podem operar com os controladores abaixo. Selecione o controlador de acordo com sua necessidade.

Nome	Externo Visualizar	Número do modelo	Número máximo de eixos controlados	Posição máxima Pontos	Entrada Tensão	Preço padrão
Válvula solenoide tipo multieixo Especificação PIO		MSEP- - (V) -2(H)0 (I)	C:8 LC:6	3 pontos	24 VCC	
Válvula solenoide tipo multieixo Especificação de rede		MSEP- - (V) -0(H)0 (III)		256 pontos		
Tipo de posições Especificação de alto desempenho		PCON-CA-35P - -2-0(IV) (I)	1	512 pontos		
Tipo de trem de pulsos Especificação de alto desempenho		PCON-CA-35PWAI-PL -2-0 (VI)				
Tipo de rede Especificação de alto desempenho		PCON-CA-35P - -0-0(IV) (III)		768 pontos		
Tipo de controle do programa		PSEL-CS-1-35PI- -2-0 (I)	2	1500 pontos		
Controle de programa multieixos Especificação PIO		MSEL-PC-1-35P - -2-4(IV) (I)	4	30.000 pontos	CA monofásica 100V ~ 230V	
Controle de programa multieixos Especificação de rede		MSEL-PC-1-35P - -0-4(IV) (III)				
Controle de programa multieixos Especificação em conformidade com a categoria de segurança		MSEL-PG-1-35P - -2-4(IV) (I)				
Controle de Programa Multieixos Tipo Categoria de Segurança em Conformidade com as Especificações, com Placa de Rede		MSEL-PG -1-35P - -0-4(IV) (III)				
Outros dispositivos conectáveis	PSEP, PMEC, PCON- CY/PL/PO/SE					

*Para PSEL e MSEL de eixo único. * Tipo de E/S (NP/PN) * Número de eixos (1) Tipo de encoder * (10) Código de especificação da rede de campos
(WA): Incremental/SA: Absoluto simples. No entanto, WAI e SA não podem ser usados juntos para MSEL. * C (tipo padrão) ou LC (tipo com função PLC)
* (I) Código N (especificação NPN)/P (especificação PNP)

Machine Translated by Google

RCP2CR-RTCB/RTCBL

Cilindro ROBO para Sala Limpa, Rotativo, Tipo Plano Grande, Largura do Corpo de 124 mm, Motor de Pulso

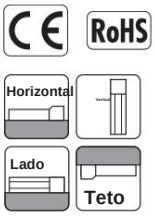
RCP2W-RTCB/RTCBL

Cilindro ROBO à prova de poeira/respingos, rotativo, tipo plano grande, largura do corpo de 124 mm, motor de pulso

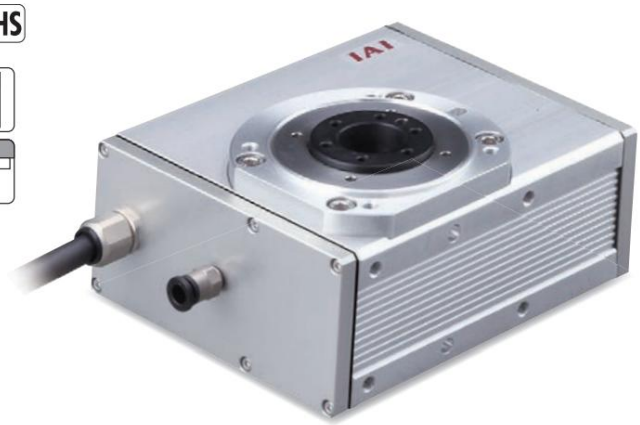
■ Modelo

Especificação Unid

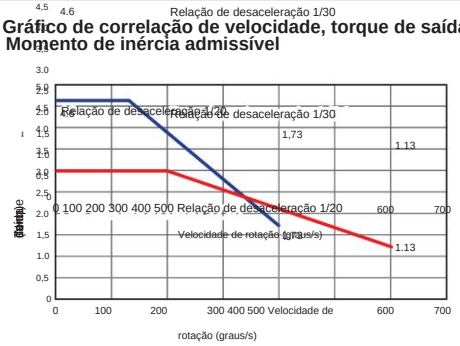
Série	Tipo	Codificador	Motor	Desaceleração Razão	Operacional Faixa	Aplicável Controladores	Comprimento do cabo	Opções
RCP2CR RCP2W	RTCB: 330 graus rotação especificação RTCBL: Especificação de múltiplas rotações	I: Incremental * O codificador absoluto simples também é considerado do tipo "I"	35P 35P: Motor de pulso Tamanho 35ÿ	20: Relação de desaceleração 1/20 30: Relação de desaceleração 1/30	330: 330 graus (Somente RTCB) 360: 360 graus (Somente RTCBL)	P1: PCON-CY/PL/PO/SE PSEL P3: PCON-CA PMEC/PSEP MSEP/MSEL	N: Nenhum P: 1m S: 3m M: 5m Xÿÿ: Personalizado Rÿÿ: Cabo do robô	NM: Especificação de rotação reversa SA: Adaptador de eixo TA: Adaptador de mesa

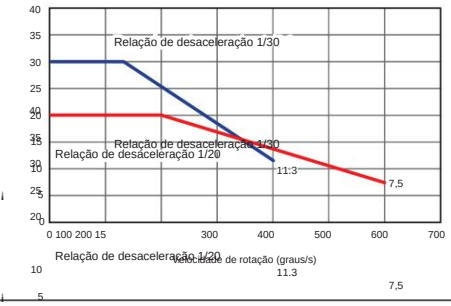


*Pode ser instalado com orientações acima.



ÿ Gráfico de correlação de velocidade, torque de saída e Momento de inércia admissível





Nota sobre seleção

(1) O torque de saída diminui à medida que a velocidade de rotação aumenta.
Verifique o gráfico de torque de saída à direita para ver se a velocidade necessária para a aplicação é possível.

(2) O momento de inércia admissível na peça de trabalho rotacionada varia dependendo da velocidade de rotação. Verifique
Consulte o gráfico de momento de inércia admissível à direita para verificar se o momento de inércia necessário para a aplicação está dentro da faixa permitida.

(3) A aceleração nominal durante o movimento é de 0,3 G.

(4) Observe que os controladores PMEC/PSEP não são capazes de operação de rotação infinita quando usados com múltiplas rotações. atuadores.

Especificações do atuador

Modelo	Desaceleração Razão	Máximo Torque (N•m)	Momento de inércia admissível (kg•m2)	Faixa (você)
RCP2-①-RTCB-I-35P-20-330- - ② ③ - ④	1/20	3.0	0,02	330
RCP2-①-RTCB-I-35P-30-330- - ② ③ - ④	1/30	4.6	0,03	
RCP2-①-RTCBL-I-35P-20-360- - ② ③ - ④	1/20	3.0	0,02	360
RCP2-①-RTCBL-I-35P-30-360- - ② ③ - ④	1/30	4.6	0,03	

Lenda: ① Série ② Controladores aplicáveis ③ Comprimento do cabo ④ Opções

ÿ Relação de desaceleração e velocidade máxima

Faixa de operação / Relação de desaceleração	330/360 (você)
1/20	600
1/30	400

(Unidade: graus/s)

Tipo

Tipo	Faixa de operação (graus) 330	Preço padrão
RTCB		
RTCBL	360	

③ Comprimento do cabo

Tipo	Código do cabo	Preço padrão	
		Código do controlador aplicável	
		P3	P1
Tipo padrão	P (1 m)		
	S (3 m)		
	M (5 m)		
Comprimento especial	X06 (6 m) ~ X10 (10 m)		
	X11 (11 m) ~ X15 (15 m)		
	X16 (16 m) ~ X20 (20 m)		
Cabo do robô	R01 (1 m) ~ R03 (3 m)		O cabo do robô é padrão para P1.
	R04 (4m) ~ R05 (5m)		
	R06 (6 m) ~ R10 (10 m)		
	R11 (11 m) ~ R15 (15 m)		
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)		

④ Opções

* Consulte as páginas de referência de opções para confirmar cada opção.

Nome	Código da opção	Referência	Preço padrão
Especificação de rotação reversa	NM	Veja ROBO Cylinder Catálogo Geral	
Adaptador de eixo	sobre		
Adaptador de mesa	[illegible]		

Especificações do atuador

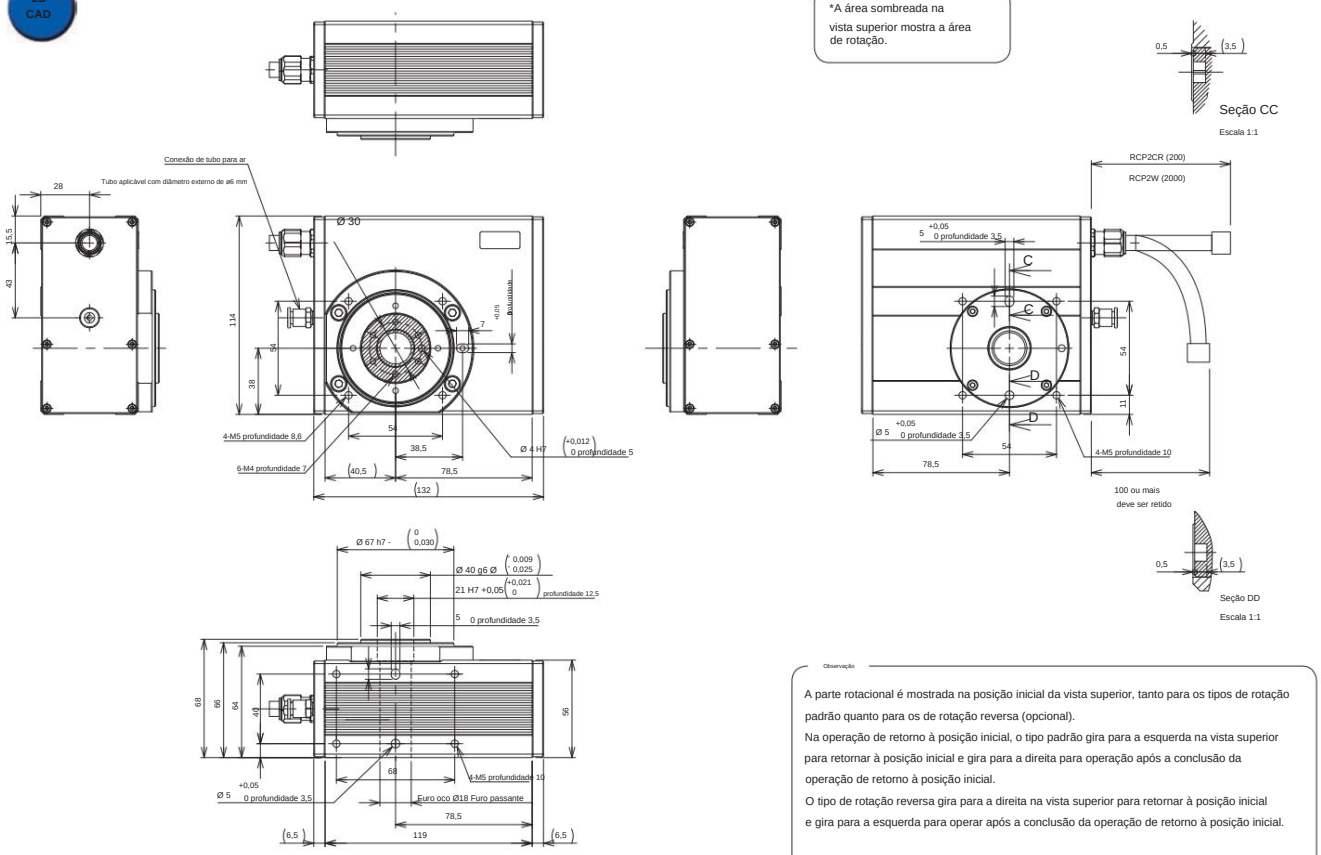
Item	Descrição	
	Engrenagem	À prova de poeira/resistente a respingos
Sistema de acionamento	hipoide para	
Repetibilidade de posicionamento	sala limpa ±0,01 graus.	
Precisão de retorno para casa	±0,01 graus ou menos (RTCB)/±0,03 graus ou menos (RTCBL)	
Movimento Perdido	±0,1 graus.	
Carga de empuxo admissível	200 N	
Momento de carga admissível	17,7 Nÿm	
Operação em temperatura ambiente Temperatura/Umidade	0~40°C, 85% UR ou menos (sem condensação)	
Limpeza	Classe 10 (0,1 ÿm)	
Conexão de tubo para aspiração	Conexão rápida, diâmetro externo do tubo aplicável ø6 mm 20 Nl/min	
Volume de vácuo de ar		
Código IP		IP54 ou equivalente
Conexão de tubo para purga de ar		Conexão rápida, diâmetro externo do tubo aplicável ø6 mm
Volume de fluxo de purga de ar		40 Nl/min
Peso	2,4 kg	

Machine Translated by Google

Dimensões

Os desenhos CAD podem ser baixados do site. **www.intelligentactuator.com**

2D CAD



Observação

A parte rotacional é mostrada na posição inicial da vista superior, tanto para os tipos de rotação padrão quanto para os de rotação reversa (opcional).
Na operação de retorno à posição inicial, o tipo padrão gira para a esquerda na vista superior para retornar à posição inicial e gira para a direita para operação após a conclusão da operação de retorno à posição inicial.
O tipo de rotação reversa gira para a direita na vista superior para retornar à posição inicial e gira para a esquerda para operar após a conclusão da operação de retorno à posição inicial.

Não é possível alterar o sentido de rotação após a entrega devido a razões estruturais.

② Controladores aplicáveis

Os atuadores da série RCP2CR/RCP2W podem operar com os controladores abaixo. Selecione o controlador de acordo com sua necessidade.

Nome	Externo (Visualizar)	Número do modelo	Número máximo de eixos controlados	Posição máxima Pontos	Entrada Tensão	Preço padrão
Válvula solenoide tipo multieixo Especificação PIO		MSEP- - Ⓥ -2Ⓗ Ⓘ	C:8 LC:6	3 pontos	24 VCC	
Válvula solenoide tipo multieixo Especificação de rede		MSEP- - Ⓥ -0Ⓗ Ⓘ		256 pontos		
Tipo de posições Especificação de alto desempenho		PCON-CA-35P - -2-0Ⓘ Ⓘ	1	512 pontos		
Tipo de trem de pulsos Especificação de alto desempenho		PCON-CA-35PWAI-PL -2-0 Ⓘ				
Tipo de rede Especificação de alto desempenho		PCON-CA-35P - -0-0Ⓘ Ⓘ		768 pontos		
Tipo de controle do programa		PSEL-CS-1-35PI- -2-0 Ⓘ	2	1500 pontos		
Controle de programa multieixos Especificação PIO		MSEL-PC-1-35P - -2-4Ⓘ Ⓘ	4	30.000 pontos	CA monofásica 100V ~ 230V	
Controle de programa multieixos Especificação de rede		MSEL-PC-1-35P - -0-4Ⓘ Ⓘ				
Controle de programa multieixos Especificação em conformidade com a categoria de segurança		MSEL-PG-1-35P - -2-4Ⓘ Ⓘ				
Controle de Programa Multieixos Tipo Categoria de Segurança em Conformidade com as Especificações, com Placa de Rede		MSEL-PG -1-35P - -0-4Ⓘ Ⓘ				
Outros dispositivos conectáveis	PSEP, PMEC, PCON- CY/PL/PO/SE					

*Para PSEL e MSEL de eixo único. * Tipo de E/S (NP/PN) * Número de eixos * Tipo de encoder * Código de especificação da rede de campos
WA: Incremental/SA: Absoluto simples. No entanto, WAI e SA não podem ser usados juntos para MSEL. * C (tipo padrão) ou LC (tipo com função PLC)
* Código N (especificação NPN)/P (especificação PNP)

Machine Translated by Google

CJ0223-1A-UST-1-0615

IAI America, Inc.

Sede nos EUA e Região Oeste (Los Angeles): Escritório da 2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505 (800) 736-1712
Região Centro-Oeste (Chicago): 110 E. State Pkwy, Schaumburg, IL 60173 (800) 944-0333 **Escritório da**
Região Sudeste (Atlanta): 1220 Kennestone Circle, Suite 108, Marietta, GA 30066 (678) 354-9470 **www.intelligentactuator.com**

Sede no Japão: 577-1 Obane, Shimizu-ku, Shizuoka-shi, Shizuoka, 424-0103, Japão. As informações contidas neste folheto do produto podem ser alteradas sem aviso prévio devido a melhorias no produto.

IAI Industrieroboter GmbH, Ober
der Röth 4, D-65824 Schwalbach am Taunus, Alemanha; **IAI**
(Xangai) Co., Ltd.
Centro de negócios Jiahua de Xangai A8-303, 808,
Hongqiao Rd., Xangai 200030, China **IAI**
Robot (Tailândia) Co., Ltd.
825 Phairojkijja Tower 7º andar, Debaratana Rd.,
Bangna Nuea, Bangna, Bangkok 10260, Tailândia