

Reinraum-Rotationsachse

# RCP2CR-RT

Staub-/Spritzwassergeschützte Rotationsachse

# RCP2W-RT

Reinraum

Staubraum/  
Feuchtraum



# RoboCylinder-Programmerweiterung der RCP2-Rotationsachsen um Reinraum- und staub- geschützte Ausführungen nach **ISO-Klasse 4** bzw. **IP54**



## Baureihen-Eigenschaften

### 1 Neue Reinraum- und Staub-/Spritzwasserschutz-Varianten

- Reinraum- und staub-/spritzwassergeschützte Ausführungen ergänzen nun das Produktsortiment der Rotationsachsen.  
Eine jeweils für die Arbeitsumgebung geeignete kann ausgewählt werden.

Erfüllen  
**ISO-  
Reinraum-  
Klasse  
4**

Erfüllen  
**IP54**

#### Wofür Reinheitsklasse steht ...

ISO-Klasse 5 und ISO-Klasse 4 sind Klassifizierungsbeispiele für die Raumreinheit. ISO-Klasse 4 (0,1 µm) kennzeichnet eine Umgebung mit max. 10000 Staubpartikeln von min. 0,1 µm-Größe pro 1 m<sup>3</sup>-Raum.



#### Wofür IP steht ... IP 5 4

Die Schutzart durch ein wasser- und staubgeschütztes Gehäuse nach IEC-Norm.

1. Ziffer ... Schutz gegen Berührung und feste Partikel  
Das Eindringen von Staub wird nicht völlig verhindert; dessen Menge ist aber nicht ausreichend genug, um einen einwandfreien Anlagenbetrieb zu gefährden.
2. Ziffer ... Schutz gegen Wassereintritt  
Wasserspritzer aus jedweder Richtung haben keinen negativen Einfluss.



### 2 Merkmale von RoboCylinder-Rotationsachsen

RoboCylinder Rotationsachsen besitzen herausragende Funktionen und Eigenschaften wie unten gezeigt.

#### Geschwindigkeit und Beschleunigung steuerbar

Weiches Anfahren und Halten ist möglich.

#### Vielfache Punkte positionierbar

Für die Positionierung sind 512 Punkte nutzbar.

#### Festgelegte Wegstrecken verfahrbar

Auf leichte Weise kann eine Drehbewegung mit festen Winkel-Schritten durchgeführt werden.

#### Zonenausgangs-Signal möglich

Für einen beliebigen Hub-Bereich kann ein Ausgangs-Signal definiert werden.

#### Geschwindigkeit im Betrieb änderbar

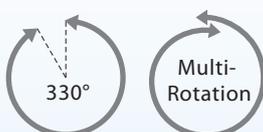
Die Geschwindigkeit kann im laufenden Betrieb erhöht und gesenkt werden.

#### Pausen-Eingabe möglich

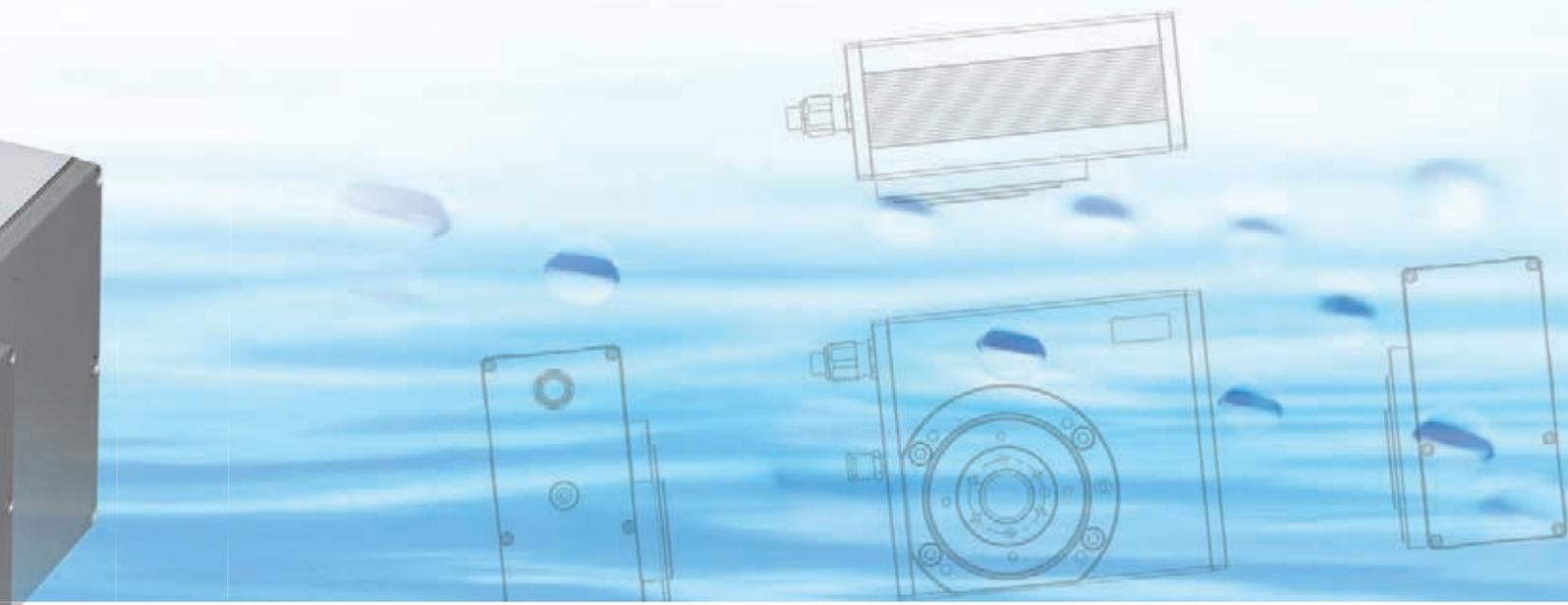
Durch Sendung eines Pause-Signals kann die Bewegung angehalten und fortgeführt werden.

### 3 Große Typen-Bandbreite

- Größe: 3 Größen-Typen
- Bauform: 2 Bauform-Typen  
(Vertikal- und Horizontal-Typ)
- Rotationsbereich: 2 Rotations-Typen  
(330°- und Multi-Rotations-Typ)



Bauform	Größe		
	Kleiner Typ	Mittlerer Typ	Großer Typ
Vertikaler Typ			
Horizontaler Typ			



## Produktübersicht

Baureihe	Typ	Modelltyp	Außenansicht	Arbeitsbereich (°)	Achsbreite	Max. Drehmoment (N·m)			Siehe Seite	
						Übersetzung 1/20	Übersetzung 1/30	Übersetzung 1/45		
Reinraum RCP2CR Staubschutz/ Spritzwasserschutz RCP2W	Kleiner Typ	Vertikal-Typ	RTBS		330	45 mm	-	0.24	0.36	S.3
			RTBSL		360 (Multi-Rotation)					
		Horizontal-Typ	RTCS		330	68 mm				
			RTCSL		360 (Multi-Rotation)					
	Mittlerer Typ	Vertikal-Typ	RTB		330	50 mm	1.1	1.7	-	S.7
			RTBL		360 (Multi-Rotation)					
		Horizontal-Typ	RTC		330	81 mm				
			RTCL		360 (Multi-Rotation)					
	Großer Typ	Vertikal-Typ	RTBB		330	76 mm	3	4.6	-	S.11
			RTBBL		360 (Multi-Rotation)					
		Horizontal-Typ	RTCB		330	114 mm				
			RTCBL		360 (Multi-Rotation)					

## Einsetzbare Steuerungen

1-Achs-Positionier-  
steuerung  
**PCON-CA**



Mehr-Achs-Positioniersteuerung  
**MSEP-C**  
Mehr-Achs-Positionier-  
steuerung mit  
SPS-Funktion  
**MSEP-LC (\*)**



(\*) MSEP-LC in Kürze mit CE-Konformität.

Mehr-Achs-Programm-  
steuerung  
**MSEL-PG**



# RCP2CR-RTBS/RTBSL

RoboCylinder Reinraum-Ausführung, Rotationsachse, kleiner Vertikal-Typ, Achsbreite 45 mm, Schrittmotor

# RCP2W-RTBS/RTBSL

RoboCylinder Staub-/Spritzwasserschutz-Ausführung, Rotationsachse, kleiner Vertikal-Typ, Achsbreite 45 mm, Schrittmotor

## Modell-spezifikationen

RCP2CR  
RCP2W



I

20P



Baureihe  
RTBS: 330°-  
Rotation  
RTBSL: Multi-  
Rotation

Typ

Enkodertyp  
I: Inkremental  
\* Modelzziffer „I“  
auch bei Verwen-  
dung einer Einfach-  
Absolut-Einheit.

Motortyp  
20P: Schrittmotor  
20□ Größe

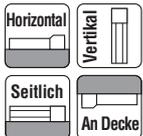
Übersetzung  
30: Übersetzung  
1/30  
45: Übersetzung  
1/45

Drehwinkel  
330: 330°  
(nur RTBS)  
360: 360°  
(Multi-Rotation,  
nur RTBSL)

Passende  
Steuerung  
P1: PCON-CY/PL/PO/SE  
PSEL  
P3: PCON-CA  
PMEC/PSEP  
MSEP/MSEL

Kabellänge  
N: Kein Kabel  
P: 1 m  
S: 3 m  
M: 5 m  
X□: Spezif. Länge  
R□: Roboter-kabel

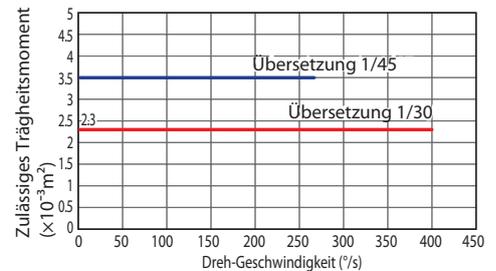
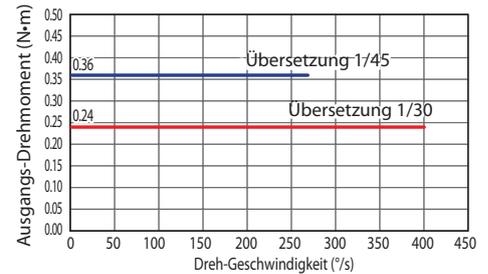
Optionen  
NM: Umgekehrte  
Rotation  
SA: Adapterschaft  
TA: Adapterplatte



\*Mögliche Montagerrich-  
tungen wie Abb. oben.



## Korrelationsdiagramm Drehmoment, zulässiges Trägheitsmoment und Dreh-Geschwindigkeit



- Das Ausgangs-Drehmoment sinkt, wenn die Dreh-Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das Drehmoment-Diagramm rechts zur Bestimmung, ob die erforderliche Betriebsgeschwindigkeit erreicht werden kann.
- Das zulässige Trägheitsmoment eines rotierenden Werkstücks variiert entsprechend der Dreh-Geschwindigkeit. Verwenden Sie das Trägheitsmoment-Diagramm rechts zur Bestimmung, ob das erforderliche Trägheitsmoment für den Betrieb innerhalb der zulässigen Werte liegt.
- Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,2 G.
- Der Multi-Rotationstyp im Index-Modus kann nicht mit den Steuerungen PMEC/PSEP/MSEP betrieben werden.

## Modellspezifikationen

Modell	Über- setzung	Max. Dreh- moment (N·m)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m)	Dreh- winkel (°)
RCP2 ①-RTBS-I-20P-30-330-②-③-④	1/30	0.24	0.0023	330
RCP2 ①-RTBS-I-20P-45-330-②-③-④	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	

Erklärung der Ziffern: ① Baureihe ② Passende Steuerung ③ Kabellänge ④ Optionen

\* max. Arbeitsbereich: ± 9999°

## Übersetzung and max. Geschwindigkeit

Drehwinkel	330/360 (°)	
	Übersetzung	
1/30	400	
1/45	266	

(Einheit: °/s)

## Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standardkabel	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 (20 m)
	R01 (1 m) ~ R03 (3 m)
Roboter-kabel (*)	R04 (4 m) ~ R05 (5 m)
	R06 (6 m) ~ R10 (10 m)
	R11 (11 m) ~ R15 (15 m)
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)

\* Das Standardkabel für passende P1-Steuerungen ist ein Roboter-kabel.

## Optionen

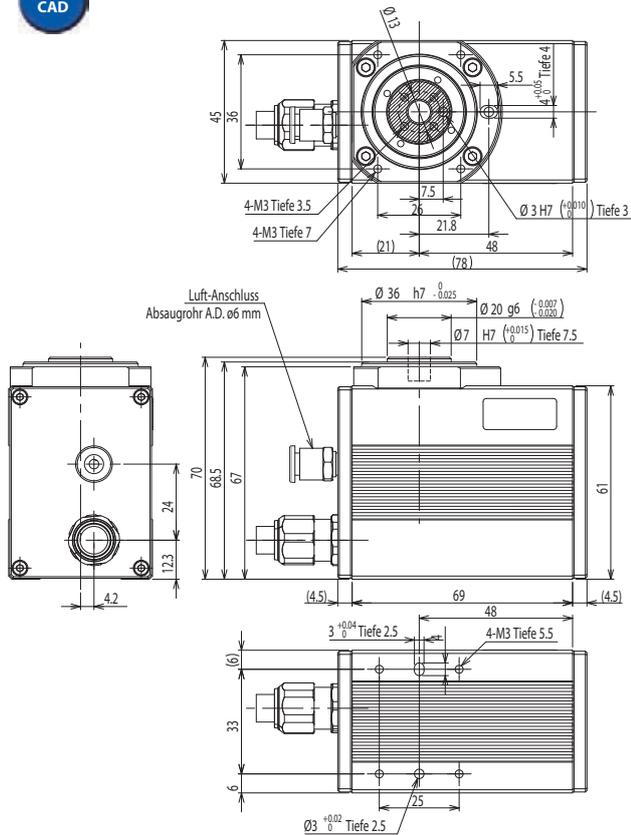
Name	Code	Referenz
Umgekehrte Rotation	NM	Siehe RoboCylinder
Adapterschaft	SA	Gesamt-Katalog
Adapterplatte	TA	

## Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung	
	Reinraum	Staub-/Spritzwassergeschützt
Antriebssystem	Hypoidgetriebe	
Wiederholgenauigkeit	±0.05°	
Homing-Genauigkeit	max. ±0.05° (RTBS) / max. ±0.05° (RTBSL)	
Spiel	±0.1°	
Zulässige Haltekraft	30 N	
Zulässiges Lastmoment	3.6 N·m	
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0~40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	
Reinraumklasse	ISO-Klasse 4 (US-FED-STD-Klasse 10)	
Vakuum-Anschluss	Schnellverbindung (Absaugrohr-Außendurchmesser ø6 mm)	
Vakuum-Volumenstrom	10 NI/min	
Schutzart	IP54 oder gleichwertig	
Ansaug-/Spülluftanschluss	Schnellverbindung (Absaugrohr-Außendurchmesser ø6 mm)	
Ansaugrate	15 NI/min	
Gewicht	0.6 kg	

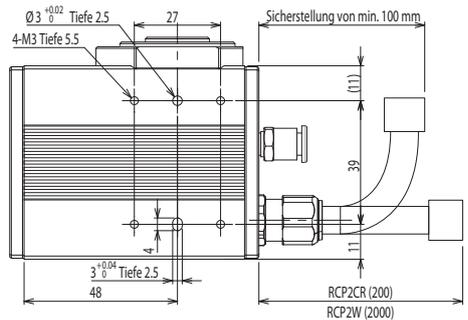
## Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



### Hinweis

\* Die schraffierte Fläche in der Draufsicht zeigt den Drehbereich an.



### Hinweis

In der Draufsicht wird der rotierende Teil in der Home-Position gezeigt und gilt für den Standardtyp wie auch für den mit umgekehrter Rotation (Option). Bei der Homing-Fahrt dreht in der Draufsicht der Standardtyp nach links bis zur Home-Position; nach Abschluss der Homing-Fahrt dreht dieser im Normalbetrieb nach rechts. Der umgekehrte Rotationstyp dreht in der Draufsicht nach rechts bis zur Home-Position; nach Abschluss der Homing-Fahrt dreht dieser im Normalbetrieb nach links. Aus strukturellen Gründen ist es nicht möglich, die Rotationsrichtung nach der Produktauslieferung zu ändern.

## Passende Steuerungen

Die RCP2CR/RCP2W-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Max. Anzahl ansteuerbarer Achsen	Max. Anzahl Positionen	Spannung	
3-Punkt-Pneumatik-Mehrachstyp (PEA-Spezifikation)		MSEP- $\checkmark$ - $\text{III}$ - $\sim$ - $\text{I}$ -2-0 (Hinweis)	C: 8 LC: 6	3 Punkte	DC24V	(Hinweis) MSEP-LC erscheint in Kürze mit CE-Konformität.
Positionier-Mehrachstyp (Feldnetzwerk-Spezifikation)		MSEP- $\checkmark$ - $\text{III}$ - $\sim$ - $\text{III}$ -0-0 (Hinweis)		256 Punkte		
Hochleistungs-Positioniertyp		PCON-CA-20P $\checkmark$ - $\text{I}$ -2-0	1	512 Punkte		
Hochleistungs-Pulstreibertyp		PCON-CA-20PWA $\checkmark$ -PL $\checkmark$ -2-0		-		
Hochleistungs-Netzwerktyp		PCON-CA-20P $\checkmark$ - $\text{III}$ -0-0		768 Punkte		
Programmsteuerungstyp		PSEL-CS-1-20PI- $\text{I}$ -2-0	2	1500 Punkte		
Programmsteuerungs-Mehrachstyp (PEA-Spezifikation) Global-Version (Spezifikation gemäß Sicherheitskategorie)		MSEL-PG-1-20P $\checkmark$ - $\text{I}$ -2-4	4	30000 Punkte	Einphasig AC100V ~ AC230V	
Programmsteuerungs-Mehrachstyp (Feldnetzwerk-Spezifikation) Global-Version (Spezifikation gemäß Sicherheitskategorie)		MSEL-PG-1-20P $\checkmark$ - $\text{III}$ -0-4				
Weitere anschließbare Steuerungen		PSEP, PMEC, PCON-CY/PL/PO/SE				

\* Modell-Code für PSEL/MSEL-1-Achs-Spezifikation. \*  $\text{I}$  E/A-Typ (NP/PN). \*  $\text{III}$  Anzahl der Achsen. \*  $\text{III}$  Feldnetzwerk-Spezifikations-Code.  
 \*  $\checkmark$  Encoder-Typ (WA: Inkremental / SA: Einfach-Absolut). WA und SA sind jedoch nicht zugleich für MSEL nutzbar. \*  $\checkmark$  Standard-Typ (C) oder SPS-Funktions-Typ (LC).  
 \*  $\checkmark$  Code für die NPN- oder PNP-Spezifikation (N/P).

# RCP2CR-RTCS/RTCSL

RoboCylinder Reinraum-Ausführung, Rotationsachse, kleiner Horizontal-Typ, Achsbreite 72 mm, Schrittmotor

# RCP2W-RTCS/RTCSL

RoboCylinder Staub-/Spritzwasserschutz-Ausführung, Rotationsachse, kleiner Horizontal-Typ, Achsbreite 72 mm, Schrittmotor

## Modell-spezifikationen

RCP2CR  
RCP2W

Baureihe

RTCS: 330°-  
Rotation  
RTCSL: Multi-  
Rotation

Typ

I: Inkremental  
\* Modelzziffer „I“  
auch bei Verwen-  
dung einer Einfach-  
Absolut-Einheit.

20P

20P: Schrittmotor  
20□ Größe

Übersetzung

30: Übersetzung  
1/30  
45: Übersetzung  
1/45

Drehwinkel

330: 330°  
(nur RTCS)  
360: 360°  
(Multi-Rotation,  
nur RTCSL)

Passende  
Steuerung

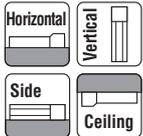
P1: PCON-CY/PL/PO/SE  
PSEL  
P3: PCON-CA  
(Multi-Rotation,  
PMEC/PSEP  
MSEP/MSEL)

Kabellänge

N: Kein Kabel  
P: 1 m  
S: 3 m  
M: 5 m  
X□: Spezif. Länge  
R□: Roboter-kabel

Optionen

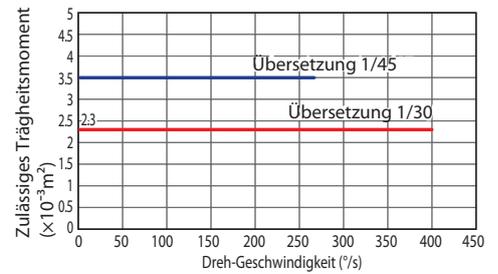
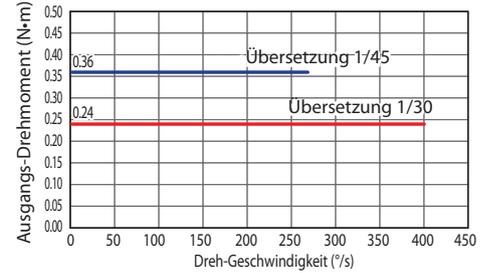
NM: Umgekehrte  
Rotation  
SA: Adapterschaft  
TA: Adapterplatte



\*Can be installed with above orientations.



## Korrelationsdiagramm Drehmoment, zulässiges Trägheitsmoment und Dreh-Geschwindigkeit



- (1) Das Ausgangs-Drehmoment sinkt, wenn die Dreh-Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das Drehmoment-Diagramm rechts zur Bestimmung, ob die erforderliche Betriebsgeschwindigkeit erreicht werden kann.
- (2) Das zulässige Trägheitsmoment eines rotierenden Werkstücks variiert entsprechend der Dreh-Geschwindigkeit. Verwenden Sie das Trägheitsmoment-Diagramm rechts zur Bestimmung, ob das erforderliche Trägheitsmoment für den Betrieb innerhalb der zulässigen Werte liegt.
- (3) Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,2 G.
- (4) Der Multi-Rotationstyp im Index-Modus kann nicht mit den Steuerungen PMEC/PSEP/MSEP betrieben werden.

## Modellspezifikationen

Modell	Über- setzung	Max. Dreh- moment (N·m)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m)	Dreh- winkel (°)
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	

Erklärung der Ziffern: ① Baureihe ② Passende Steuerung ③ Kabellänge ④ Optionen

\* max. Arbeitsbereich: ± 9999°

## Übersetzung and max. Geschwindigkeit

Drehwinkel	330/360 (°)	
	1/30	400
Übersetzung	1/45	266

(Einheit: °/s)

## Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standardkabel	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 (20 m)
	R01 (1 m) ~ R03 (3 m)
Roboter-kabel (*)	R04 (4 m) ~ R05 (5 m)
	R06 (6 m) ~ R10 (10 m)
	R11 (11 m) ~ R15 (15 m)
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)

\* Das Standardkabel für passende P1-Steuerungen ist ein Roboter-kabel.

## Optionen

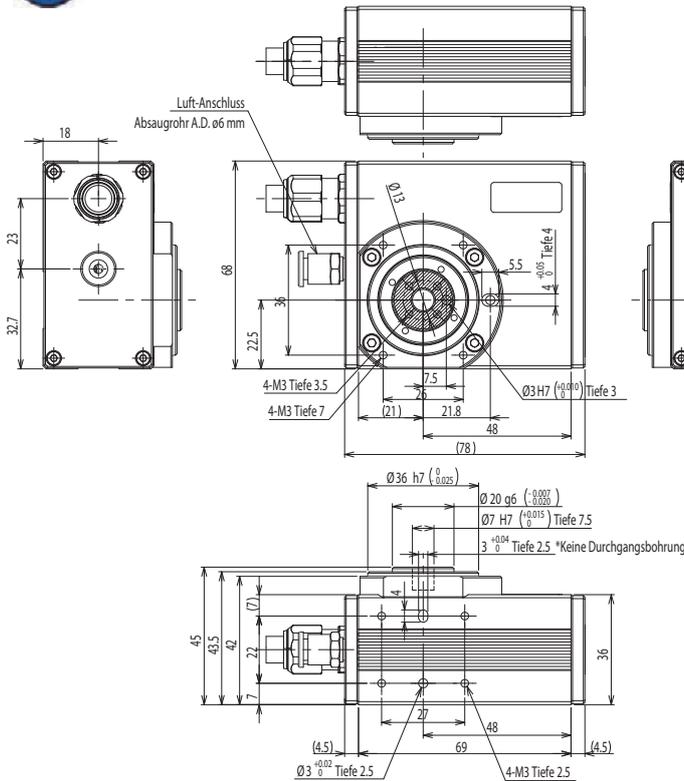
Name	Code	Referenz
Umgekehrte Rotation	NM	Siehe RoboCylinder
Adapterschaft	SA	Gesamt-Katalog
Adapterplatte	TA	

## Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung	
	Reinraum	Staub-/Spritzwassergeschützt
Antriebssystem	Hypoidgetriebe	
Wiederholgenauigkeit	±0.05°	
Homing-Genauigkeit	max. ±0.05° (RTCS) / max. ±0.05° (RTCSL)	
Spiel	±0.1°	
Zulässige Haltekraft	30 N	
Zulässiges Lastmoment	3.6 N·m	
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0~40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	
Reinraumklasse	ISO-Klasse 4 (US-FED-STD-Klasse 10)	
Vakuum-Anschluss	Schnellverbindung (Absaugrohr-Außendurchmesser ø6 mm)	
Vakuum-Volumenstrom	10 NI/min	
Schutzart	IP54 oder gleichwertig	
Ansaug-/Spülluftanschluss	Schnellverbindung (Absaugrohr-Außendurchmesser ø6 mm)	
Ansaugrate	15 NI/min	
Gewicht	0.54 kg	

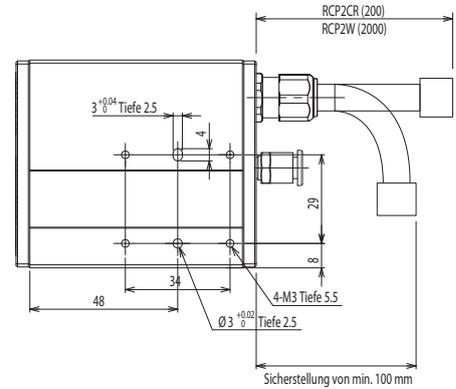
## Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



### Hinweis

\* Die schraffierte Fläche in der Draufsicht zeigt den Drehbereich an.



### Hinweis

In der Draufsicht wird der rotierende Teil in der Home-Position gezeigt und gilt für den Standardtyp wie auch für den mit umgekehrter Rotation (Option). Bei der Homing-Fahrt dreht in der Draufsicht der Standardtyp nach links bis zur Home-Position; nach Abschluss der Homing-Fahrt dreht dieser im Normalbetrieb nach rechts. Der umgekehrte Rotationstyp dreht in der Draufsicht nach rechts bis zur Home-Position; nach Abschluss der Homing-Fahrt dreht dieser im Normalbetrieb nach links. Aus strukturellen Gründen ist es nicht möglich, die Rotationsrichtung nach der Produktauslieferung zu ändern.

## Passende Steuerungen

Die RCP2CR/RCP2W-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Max. Anzahl ansteuerbarer Achsen	Max. Anzahl Positionen	Spannung	
3-Punkt-Pneumatik-Mehrachstyp (PEA-Spezifikation)		MSEP- $\checkmark$ - $\text{II}$ - $\sim$ - $\text{I}$ -2-0 (Hinweis)	C: 8 LC: 6	3 Punkte	DC24V	(Hinweis) MSEP-LC erscheint in Kürze mit CE-Konformität.
Positionier-Mehrachstyp (Feldnetzwerk-Spezifikation)		MSEP- $\checkmark$ - $\text{II}$ - $\sim$ - $\text{III}$ -0-0 (Hinweis)		256 Punkte		
Hochleistungs-Positioniertyp		PCON-CA-20P $\checkmark$ - $\text{I}$ -2-0	1	512 Punkte		
Hochleistungs-Pulstreibertyp		PCON-CA-20PWAI-PL $\checkmark$ -2-0		–		
Hochleistungs-Netzwerktyp		PCON-CA-20P $\checkmark$ - $\text{III}$ -0-0		768 Punkte		
Programmsteuerungstyp		PSEL-CS-1-20PI- $\text{I}$ -2-0	2	1500 Punkte		
Programmsteuerungs-Mehrachstyp (PEA-Spezifikation) Global-Version (Spezifikation gemäß Sicherheitskategorie)		MSEL-PG-1-20P $\checkmark$ - $\text{I}$ -2-4	4	30000 Punkte	Einphasig AC100V ~ AC230V	
Programmsteuerungs-Mehrachstyp (Feldnetzwerk-Spezifikation) Global-Version (Spezifikation gemäß Sicherheitskategorie)		MSEL-PG-1-20P $\checkmark$ - $\text{III}$ -0-4				
Weitere anschließbare Steuerungen		PSEP, PMEC, PCON-CY/PL/PO/SE				

\* Modell-Code für PSEL/MSEL-1-Achs-Spezifikation. \*  $\text{I}$  E/A-Typ (NP/PN). \*  $\text{II}$  Anzahl der Achsen. \*  $\text{III}$  Feldnetzwerk-Spezifikations-Code.  
 $\checkmark$  Enkoder-Typ (WAI: Inkremental / SA: Einfach-Absolut). WAI und SA sind jedoch nicht zugleich für MSEL nutzbar. \*  $\checkmark$  Standard-Typ (C) oder SPS-Funktions-Typ (LC).  
 $\checkmark$  Code für die NPN- oder PNP-Spezifikation (N/P).

# RCP2CR-RTB/RTBL

RoboCylinder Reinraum-Ausführung, Rotationsachse, mittlerer Vertikal-Typ, Achsbreite 50 mm, Schrittmotor

# RCP2W-RTB/RTBL

RoboCylinder Staub-/Spritzwasserschutz-Ausführung, Rotationsachse, mittlerer Vertikal-Typ, Achsbreite 50 mm, Schrittmotor

## Modell-spezifikationen

RCP2CR  
RCP2W

Baureihe

RTB: 330°-  
Rotation  
RTBL: Multi-  
Rotation

Typ

I

Inkremental  
\* Modelzziffer „I“  
auch bei Verwen-  
dung einer Einfach-  
Absolut-Einheit.

Enkodertyp

28P

28P: Schrittmotor  
28□ Größe

Motortyp

Übersetzung

20: Übersetzung  
1/20  
30: Übersetzung  
1/30

Drehwinkel

Passende Steuerung

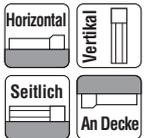
Kabellänge

Optionen

P1: PCON-CY/PL/PO/SE  
PSEL  
P3: PCON-CA  
PMEC/PSEP  
MSEP/MSEL

N: Kein Kabel  
P: 1 m  
S: 3 m  
M: 5 m  
X□: Spezif. Länge  
R□: Roboter-kabel

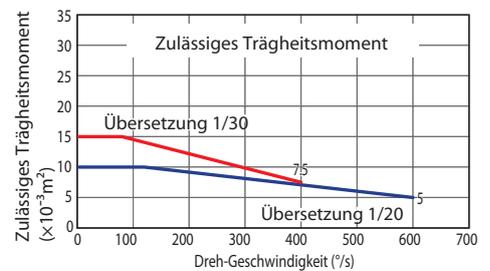
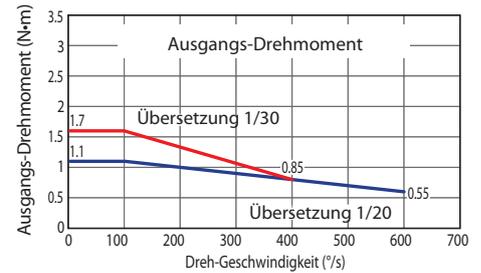
NM: Umgekehrte  
Rotation  
SA: Adapterschaft  
TA: Adapterplatte



\*Mögliche Montage-  
richtungen wie Abb. oben.



## Korrelationsdiagramm Drehmoment, zulässiges Trägheitsmoment und Dreh-Geschwindigkeit



- Das Ausgangs-Drehmoment sinkt, wenn die Dreh-Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das Drehmoment-Diagramm rechts zur Bestimmung, ob die erforderliche Betriebsgeschwindigkeit erreicht werden kann.
- Das zulässige Trägheitsmoment eines rotierenden Werkstücks variiert entsprechend der Dreh-Geschwindigkeit. Verwenden Sie das Trägheitsmoment-Diagramm rechts zur Bestimmung, ob das erforderliche Trägheitsmoment für den Betrieb innerhalb der zulässigen Werte liegt.
- Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.
- Der Multi-Rotationstyp im Index-Modus kann nicht mit den Steuerungen PMEC/PSEP/MSEP betrieben werden.

## Modellspezifikationen

Modell	Übersetzung	Max. Drehmoment (N·m)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m)	Drehwinkel (°)
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	

Erklärung der Ziffern: ① Baureihe ② Passende Steuerung ③ Kabellänge ④ Optionen

\* max. Arbeitsbereich:  $\pm 9999^\circ$

## Übersetzung and max. Geschwindigkeit

Übersetzung	Drehwinkel	330/360 (°)
	1/20	600
1/30	400	

(Einheit: °/s)

## Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standardkabel	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 (20 m)
Roboter-kabel (*)	R01 (1 m) ~ R03 (3 m)
	R04 (4 m) ~ R05 (5 m)
	R06 (6 m) ~ R10 (10 m)
	R11 (11 m) ~ R15 (15 m)
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)

\* Das Standardkabel für passende P1-Steuerungen ist ein Roboter-kabel.

## Optionen

Name	Code	Referenz
Umgekehrte Rotation	NM	Siehe RoboCylinder Gesamt-Katalog
Adapterschaft	SA	
Adapterplatte	TA	

## Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung	
	Reinraum	Staub-/Spritzwassergeschützt
Antriebssystem	Hypoidgetriebe	
Wiederholgenauigkeit	$\pm 0.01^\circ$	
Homing-Genauigkeit	max. $\pm 0.01^\circ$ (RTB) / max. $\pm 0.05^\circ$ (RTBL)	
Spiel	$\pm 0.1^\circ$	
Zulässige Haltekraft	50 N	
Zulässiges Lastmoment	3.9 N·m	
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0~40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	
Reinraumklasse	ISO-Klasse 4 (US-FED-STD-Klasse 10)	–
Vakuum-Anschluss	Schnellverbindung (Absaugrohr-Außendurchmesser $\phi 6$ mm)	–
Vakuum-Volumenstrom	15 NI/min	–
Schutzart	–	IP54 oder gleichwertig
Ansaug-/Spülluftanschluss	–	Schnellverbindung (Absaugrohr-Außendurchmesser $\phi 6$ mm)
Ansaugrate	–	20 NI/min
Gewicht	0.96 kg	



# RCP2CR-RTC/RTCL

RoboCylinder Reinraum-Ausführung, Rotationsachse, mittlerer Horizontal-Typ, Achsbreite 88 mm, Schrittmotor

# RCP2W-RTC/RTCL

RoboCylinder Staub-/Spritzwasserschutz-Ausführung, Rotationsachse, mittlerer Horizontal-Typ, Achsbreite 88 mm, Schrittmotor

## Modell-spezifikationen

RCP2CR  
RCP2W



RTC: 330°-  
Rotation  
RTCL: Multi-  
Rotation



I: Inkremental  
\* Modelzziffer „I“  
auch bei Verwen-  
dung einer Einfach-  
Absolut-Einheit.



28P: Schrittmotor  
28□ Größe



20: Übersetzung  
1/20  
30: Übersetzung  
1/30



330: 330°  
(nur RTC)  
360: 360°  
(Multi-Rotation,  
nur RTCL)



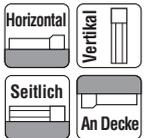
P1: PCON-CY/PL/PO/SE  
PSEL  
P3: PCON-CA  
PMEC/PSEP  
MSEP/MSEL



N: Kein Kabel  
P: 1 m  
S: 3 m  
M: 5 m  
X□: Spezif. Länge  
R□: Roboter-kabel



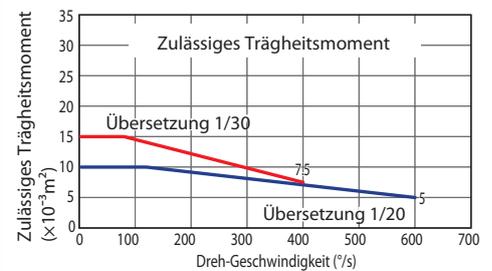
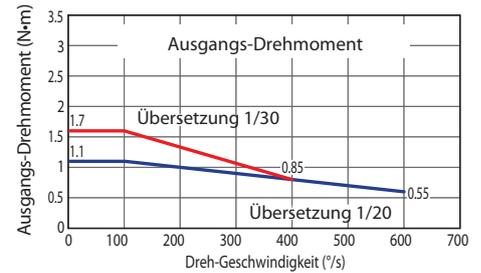
NM: Umgekehrte  
Rotation  
SA: Adapterschaft  
TA: Adapterplatte



\*Mögliche Montage-  
richtungen wie Abb. oben.



## Korrelationsdiagramm Drehmoment, zulässiges Trägheitsmoment und Dreh-Geschwindigkeit



- Das Ausgangs-Drehmoment sinkt, wenn die Dreh-Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das Drehmoment-Diagramm rechts zur Bestimmung, ob die erforderliche Betriebsgeschwindigkeit erreicht werden kann.
- Das zulässige Trägheitsmoment eines rotierenden Werkstücks variiert entsprechend der Dreh-Geschwindigkeit. Verwenden Sie das Trägheitsmoment-Diagramm rechts zur Bestimmung, ob das erforderliche Trägheitsmoment für den Betrieb innerhalb der zulässigen Werte liegt.
- Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.
- Der Multi-Rotationstyp im Index-Modus kann nicht mit den Steuerungen PMEC/PSEP/MSEP betrieben werden.

## Modellspezifikationen

Modell	Über- setzung	Max. Dreh- moment (N-m)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg-m)	Dreh- winkel (°)
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	

Erklärung der Ziffern: ① Baureihe ② Passende Steuerung ③ Kabellänge ④ Optionen

\* max. Arbeitsbereich: ± 9999°

## Übersetzung and max. Geschwindigkeit

Übersetzung	Drehwinkel	330/360 (°)
	1/20	600
1/30	400	

(Einheit: °/s)

## Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standardkabel	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 (20 m)
Roboter-kabel (*)	R01 (1 m) ~ R03 (3 m)
	R04 (4 m) ~ R05 (5 m)
	R06 (6 m) ~ R10 (10 m)
	R11 (11 m) ~ R15 (15 m)
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)

\* Das Standardkabel für passende P1-Steuerungen ist ein Roboter-kabel.

## Optionen

Name	Code	Referenz
Umgekehrte Rotation	NM	Siehe RoboCylinder Gesamt-Katalog
Adapterschaft	SA	
Adapterplatte	TA	

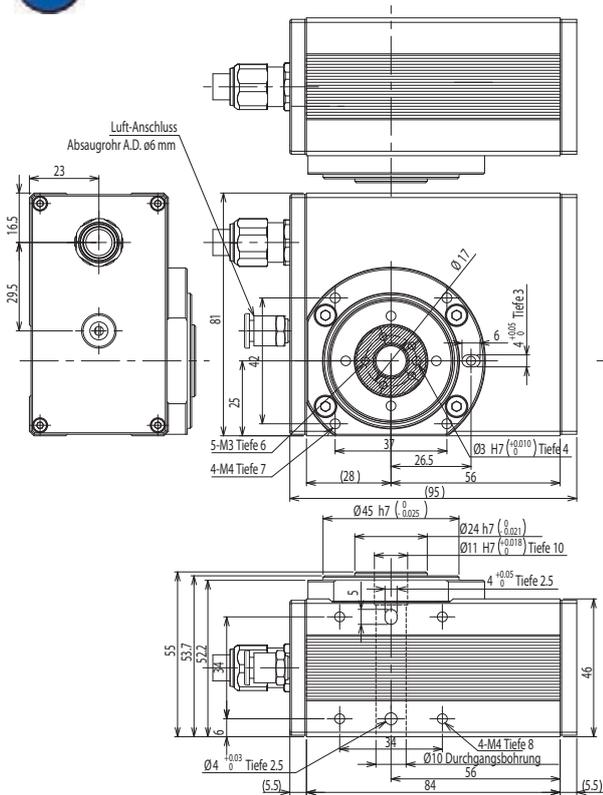
## Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung	
	Reinraum	Staub-/Spritzwassergeschützt
Antriebssystem	Hypoidgetriebe	
Wiederholgenauigkeit	±0.01°	
Homing-Genauigkeit	max. ±0.01° (RTC) / max. ±0.05° (RTCL)	
Spiel	±0.1°	
Zulässige Haltekraft	50 N	
Zulässiges Lastmoment	3.9 N-m	
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0~40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	
Reinraumklasse	ISO-Klasse 4 (US-FED-STD-Klasse 10)	-
Vakuum-Anschluss	Schnellverbindung (Absaugrohr- Außendurchmesser ø6 mm)	-
Vakuum-Volumenstrom	15 NI/min	-
Schutzart	-	IP54 oder gleichwertig
Ansaug-/Spülluftanschluss	-	Schnellverbindung (Absaugrohr- Außendurchmesser ø6 mm)
Ansaugrate	-	20 NI/min
Gewicht	1.04 kg	

## Abmessungen

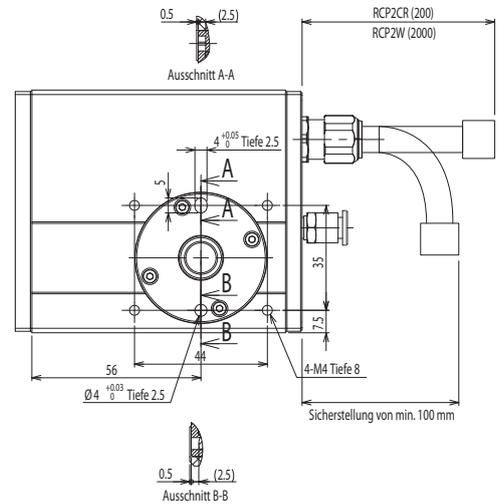
Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)

2/3D  
CAD



### Hinweis

\* Die schraffierte Fläche in der Draufsicht zeigt den Drehbereich an.



### Hinweis

In der Draufsicht wird der rotierende Teil in der Home-Position gezeigt und gilt für den Standardtyp wie auch für den mit umgekehrter Rotation (Option). Bei der Homing-Fahrt dreht in der Draufsicht der Standardtyp nach links bis zur Home-Position; nach Abschluss der Homing-Fahrt dreht dieser im Normalbetrieb nach rechts. Der umgekehrte Rotationstyp dreht in der Draufsicht nach rechts bis zur Home-Position; nach Abschluss der Homing-Fahrt dreht dieser im Normalbetrieb nach links. Aus strukturellen Gründen ist es nicht möglich, die Rotationsrichtung nach der Produktauslieferung zu ändern.

## Passende Steuerungen

Die RCP2CR/RCP2W-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Max. Anzahl ansteuerbarer Achsen	Max. Anzahl Positionen	Spannung	
3-Punkt-Pneumatik-Mehrachstyp (PEA-Spezifikation)		MSEP- $\text{V}$ - $\text{III}$ - $\sim$ - $\text{I}$ -2-0 (Hinweis)	C: 8 LC: 6	3 Punkte	DC24V	(Hinweis) MSEP-LC erscheint in Kürze mit CE-Konformität.
Positionier-Mehrachstyp (Feldnetzwerk-Spezifikation)		MSEP- $\text{V}$ - $\text{III}$ - $\sim$ - $\text{III}$ -0-0 (Hinweis)		256 Punkte		
Hochleistungs-Positioniertyp		PCON-CA-28P $\text{V}$ - $\text{I}$ -2-0	1	512 Punkte		
Hochleistungs-Pulstreibertyp		PCON-CA-28PWAI-PL $\text{V}$ -2-0		–		
Hochleistungs-Netzwerktyp		PCON-CA-28P $\text{V}$ - $\text{III}$ -0-0		768 Punkte		
Programmsteuerungstyp		PSEL-CS-1-28PI- $\text{I}$ -2-0	2	1500 Punkte		
Programmsteuerungs-Mehrachstyp (PEA-Spezifikation) Global-Version (Spezifikation gemäß Sicherheitskategorie)		MSEL-PG-1-28P $\text{V}$ - $\text{I}$ -2-4	4	30000 Punkte		
Programmsteuerungs-Mehrachstyp (Feldnetzwerk-Spezifikation) Global-Version (Spezifikation gemäß Sicherheitskategorie)		MSEL-PG-1-28P $\text{V}$ - $\text{III}$ -0-4				
Weitere anschließbare Steuerungen		PSEP, PMEC, PCON-CY/PL/PO/SE				

\* Modell-Code für PSEL/MSEL-1-Achs-Spezifikation. \*  $\text{I}$  E/A-Typ (NP/PN). \*  $\text{III}$  Anzahl der Achsen. \*  $\text{III}$  Feldnetzwerk-Spezifikations-Code.

\*  $\text{V}$  Encoder-Typ (WAI: Inkremental / SA: Einfach-Absolut). WAI und SA sind jedoch nicht zugleich für MSEL nutzbar. \*  $\text{V}$  Standard-Typ (C) oder SPS-Funktions-Typ (LC).

\*  $\text{V}$  Code für die NPN- oder PNP-Spezifikation (N/P).

# RCP2CR-RTBB/RTBBL

RoboCylinder Reinraum-Ausführung, Rotationsachse, großer Vertikal-Typ, Achsbreite 76 mm, Schrittmotor

# RCP2W-RTBB/RTBBL

RoboCylinder Staub-/Spritzwasserschutz-Ausführung, Rotationsachse, großer Vertikal-Typ, Achsbreite 76 mm, Schrittmotor

## Modell-spezifikationen

RCP2CR  
RCP2W

Baureihe

RTBB: 330°-  
Rotation  
RTBBL: Multi-  
Rotation

I

Inkremental  
\* Modelzziffer „I“  
auch bei Verwendung einer Einfach-  
Absolut-Einheit.

35P

35P: Schrittmotor  
35□ Größe

Übersetzung

20: Übersetzung  
1/20  
30: Übersetzung  
1/30

Drehwinkel

330: 330°  
(nur RTBB)  
360: 360°  
(Multi-Rotation,  
nur RTBBL)

Passende  
Steuerung

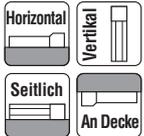
P1: PCON-CY/PL/PO/SE  
PSEL  
P3: PCON-CA  
PMEC/PSEP  
MSEP/MSEL

Kabellänge

N: Kein Kabel  
P: 1 m  
S: 3 m  
M: 5 m  
X□: Spezif. Länge  
R□: Roboter-kabel

Optionen

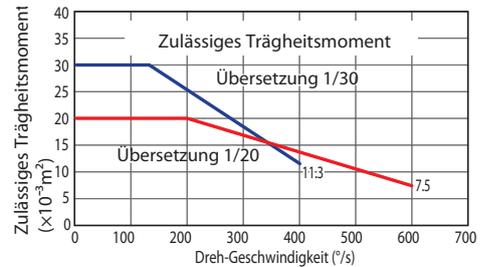
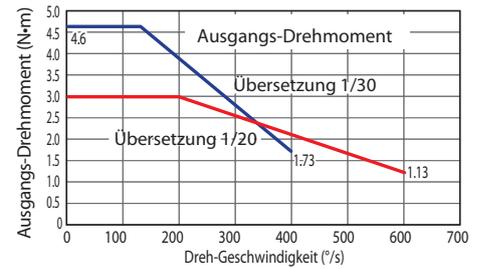
NM: Umgekehrte  
Rotation  
SA: Adapterschaft  
TA: Adapterplatte



\*Mögliche Montage-  
richtungen wie Abb. oben.



## Korrelationsdiagramm Drehmoment, zulässiges Trägheitsmoment und Dreh-Geschwindigkeit



- PUNKT** Auswahl-punkte
- Das Ausgangs-Drehmoment sinkt, wenn die Dreh-Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das Drehmoment-Diagramm rechts zur Bestimmung, ob die erforderliche Betriebsgeschwindigkeit erreicht werden kann.
  - Das zulässige Trägheitsmoment eines rotierenden Werkstücks variiert entsprechend der Dreh-Geschwindigkeit. Verwenden Sie das Trägheitsmoment-Diagramm rechts zur Bestimmung, ob das erforderliche Trägheitsmoment für den Betrieb innerhalb der zulässigen Werte liegt.
  - Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.
  - Der Multi-Rotationstyp im Index-Modus kann nicht mit den Steuerungen PMEC/PSEP/MSEP betrieben werden.

## Modellspezifikationen

Modell	Übersetzung	Max. Drehmoment (N·m)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m)	Drehwinkel (°)
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	

Erklärung der Ziffern: ① Baureihe ② Passende Steuerung ③ Kabellänge ④ Optionen

\* max. Arbeitsbereich: ± 9999°

## Übersetzung and max. Geschwindigkeit

Übersetzung	Drehwinkel	330/360 (°)
	1/20	600
1/30	400	

(Einheit: °/s)

## Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standardkabel	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 (20 m)
	R01 (1 m) ~ R03 (3 m)
Roboter-kabel (*)	R04 (4 m) ~ R05 (5 m)
	R06 (6 m) ~ R10 (10 m)
	R11 (11 m) ~ R15 (15 m)
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)

\* Das Standardkabel für passende P1-Steuerungen ist ein Roboter-kabel.

## Optionen

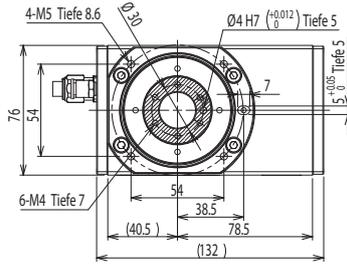
Name	Code	Referenz
Umgekehrte Rotation	NM	Siehe RoboCylinder Gesamt-Katalog
Adapterschaft	SA	
Adapterplatte	TA	

## Allgemeine Spezifikationen

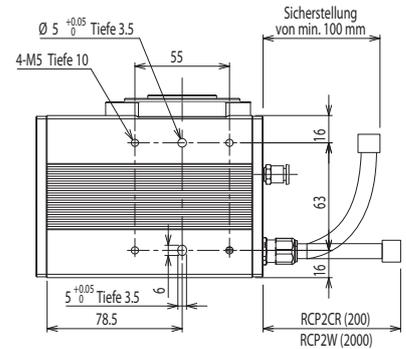
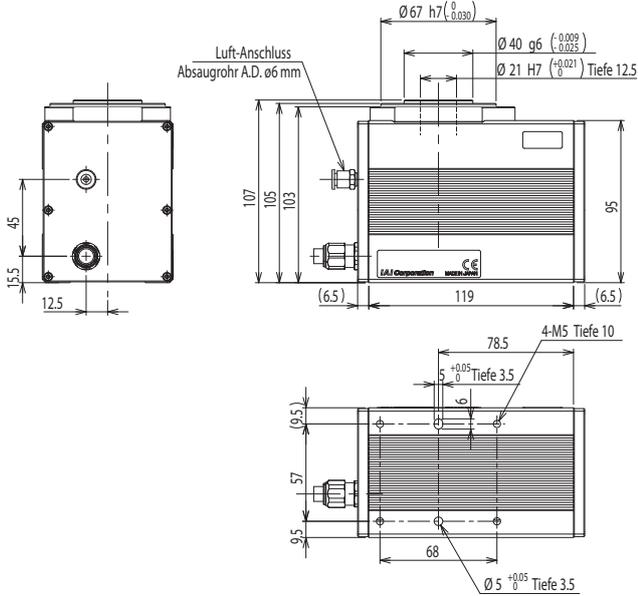
Bezeichnung	Beschreibung	
	Reinraum	Staub-/Spritzwassergeschützt
Antriebssystem	Hypoidgetriebe	
Wiederholgenauigkeit	±0.01°	
Homing-Genauigkeit	max. ±0.01° (RTBB) / max. ±0.03° (RTBBL)	
Spiel	±0.1°	
Zulässige Haltekraft	200 N	
Zulässiges Lastmoment	17.7 N·m	
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0~40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	
Reinraumklasse	ISO-Klasse 4 (US-FED-STD-Klasse 10)	–
Vakuum-Anschluss	Schnellverbindung (Absaugrohr- Außendurchmesser ø6 mm)	–
Vakuum-Volumenstrom	20 NI/min	–
Schutzart	–	IP54 oder gleichwertig
Ansaug-/Spülluftanschluss	–	Schnellverbindung (Absaugrohr- Außendurchmesser ø6 mm)
Ansaugrate	–	40 NI/min
Gewicht	2.5 kg	

## Abmessungen

Sie können CAD-Zeichnungen über unsere Internetseite herunterladen. [www.eu.robocylinder.de](http://www.eu.robocylinder.de)



Hinweis  
\* Die schraffierte Fläche in der Draufsicht zeigt den Drehbereich an.



Hinweis  
In der Draufsicht wird der rotierende Teil in der Home-Position gezeigt und gilt für den Standardtyp wie auch für den mit umgekehrter Rotation (Option). Bei der Homing-Fahrt dreht in der Draufsicht der Standardtyp nach links bis zur Home-Position; nach Abschluss der Homing-Fahrt dreht dieser im Normalbetrieb nach rechts. Der umgekehrte Rotationstyp dreht in der Draufsicht nach rechts bis zur Home-Position; nach Abschluss der Homing-Fahrt dreht dieser im Normalbetrieb nach links. Aus strukturellen Gründen ist es nicht möglich, die Rotationsrichtung nach der Produktauslieferung zu ändern.

## Passende Steuerungen

Die RCP2CR/RCP2W-Baureihe kann mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Steuerung	Ansicht	Modell	Max. Anzahl ansteuerbarer Achsen	Max. Anzahl Positionen	Spannung		
3-Punkt-Pneumatik-Mehrachstyp (PEA-Spezifikation)		MSEP- $\text{V}$ - $\text{II}$ - $\sim$ - $\text{I}$ -2-0 (Hinweis)	C: 8 LC: 6	3 Punkte	DC24V	(Hinweis) MSEP-LC erscheint in Kürze mit CE-Konformität.	
Positionier-Mehrachstyp (Feldnetzwerk-Spezifikation)		MSEP- $\text{V}$ - $\text{II}$ - $\sim$ - $\text{III}$ -0-0 (Hinweis)		256 Punkte			
Hochleistungs-Positioniertyp		PCON-CA-35P $\text{V}$ - $\text{I}$ -2-0	1	512 Punkte			
Hochleistungs-Pulstreibertyp		PCON-CA-35PWA $\text{I}$ -PL $\text{V}$ -2-0		-			
Hochleistungs-Netzwerktyp		PCON-CA-35P $\text{V}$ - $\text{III}$ -0-0		768 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-CS-1-35PI- $\text{I}$ -2-0	2	1500 Punkte			
Programmsteuerungs-Mehrachstyp (PEA-Spezifikation) Global-Version (Spezifikation gemäß Sicherheitskategorie)		MSEL-PG-1-35P $\text{V}$ - $\text{I}$ -2-4	4	30000 Punkte	Einphasig AC100V ~ AC230V		
Programmsteuerungs-Mehrachstyp (Feldnetzwerk-Spezifikation) Global-Version (Spezifikation gemäß Sicherheitskategorie)		MSEL-PG-1-35P $\text{V}$ - $\text{III}$ -0-4					
Weitere anschließbare Steuerungen		PSEP, PMEC, PCON-CY/PL/PO/SE					

\* Modell-Code für PSEL/MSEL-1-Achs-Spezifikation. \*  $\text{I}$  E/A-Typ (NP/PN). \*  $\text{II}$  Anzahl der Achsen. \*  $\text{III}$  Feldnetzwerk-Spezifikations-Code.  
 $\text{V}$  Encoder-Typ (WAI: Inkremental / SA: Einfach-Absolut). WAI und SA sind jedoch nicht zugleich für MSEL nutzbar. \*  $\text{V}$  Standard-Typ (C) oder SPS-Funktions-Typ (LC).  
 $\text{V}$  Code für die NPN- oder PNP-Spezifikation (N/P).

# RCP2CR-RTCB/RTCBL

RoboCylinder Reinraum-Ausführung, Rotationsachse, großer Horizontal-Typ, Achsbreite 124 mm, Schrittmotor

# RCP2W-RTCB/RTCBL

RoboCylinder Staub-/Spritzwasserschutz-Ausführung, Rotationsachse, großer Horizontal-Typ, Achsbreite 124 mm, Schrittmotor

## Modell-spezifikationen

RCP2CR  
RCP2W

Baureihe

RTCB: 330°-  
Rotation  
RTCBL: Multi-  
Rotation

Typ

I: Inkremental  
\* Modelzziffer „I“  
auch bei Verwen-  
dung einer Einfach-  
Absolut-Einheit.

35P

Motortyp

35P: Schrittmotor  
35□ Größe

Übersetzung

20: Übersetzung  
1/20  
30: Übersetzung  
1/30

Drehwinkel

330: 330°  
(nur RTCB)  
360: 360°  
(Multi-Rotation,  
nur RTCBL)

Passende  
Steuerung

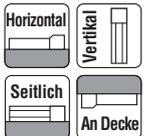
P1: PCON-CY/PL/PO/SE  
PSEL  
P3: PCON-CA  
PMEC/PSEP  
MSEP/MSEL

Kabellänge

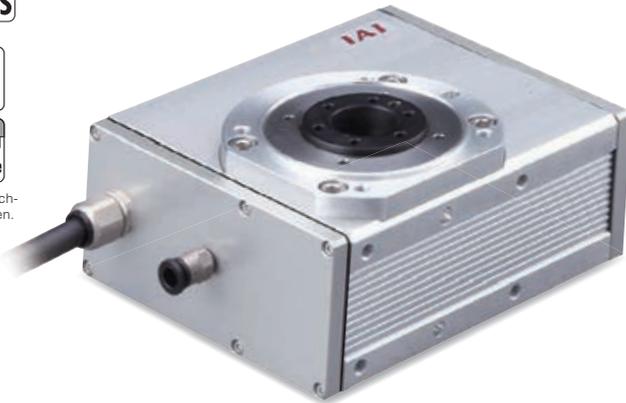
N: Kein Kabel  
P: 1 m  
S: 3 m  
M: 5 m  
X□: Spezif. Länge  
R□: Roboter-kabel

Optionen

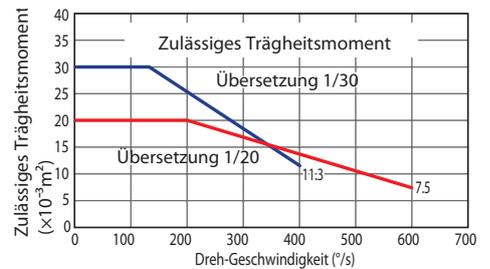
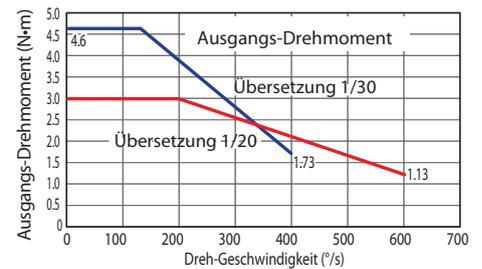
NM: Umgekehrte  
Rotation  
SA: Adapterschaft  
TA: Adapterplatte



\*Mögliche Montage-  
richtungen wie Abb. oben.



## Korrelationsdiagramm Drehmoment, zulässiges Trägheitsmoment und Dreh-Geschwindigkeit



- PUNKT** Auswahl-punkte
- Das Ausgangs-Drehmoment sinkt, wenn die Dreh-Geschwindigkeit ansteigt. Verwenden Sie das Drehmoment-Diagramm rechts zur Bestimmung, ob die erforderliche Betriebsgeschwindigkeit erreicht werden kann.
  - Das zulässige Trägheitsmoment eines rotierenden Werkstücks variiert entsprechend der Dreh-Geschwindigkeit. Verwenden Sie das Trägheitsmoment-Diagramm rechts zur Bestimmung, ob das erforderliche Trägheitsmoment für den Betrieb innerhalb der zulässigen Werte liegt.
  - Die Nennbeschleunigung während der Bewegung beträgt 0,3 G.
  - Der Multi-Rotationstyp im Index-Modus kann nicht mit den Steuerungen PMEC/PSEP/MSEP betrieben werden.

## Modellspezifikationen

Modell	Über- setzung	Max. Dreh- moment (N·m)	Zulässiges Trägheitsmoment (kg·m)	Dreh- winkel (°)
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	

Erklärung der Ziffern: ① Baureihe ② Passende Steuerung ③ Kabellänge ④ Optionen

\* max. Arbeitsbereich: ± 9999°

## Übersetzung and max. Geschwindigkeit

Übersetzung	Drehwinkel	330/360 (°)
	1/20	600
1/30	400	

(Einheit: °/s)

## Kabellängen

Typ	Kabelcode
Standardkabel	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 (20 m)
	R01 (1 m) ~ R03 (3 m)
Roboter-kabel (*)	R04 (4 m) ~ R05 (5 m)
	R06 (6 m) ~ R10 (10 m)
	R11 (11 m) ~ R15 (15 m)
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)
	R16 (16 m) ~ R20 (20 m)

\* Das Standardkabel für passende P1-Steuerungen ist ein Roboter-kabel.

## Optionen

Name	Code	Referenz
Umgekehrte Rotation	NM	Siehe RoboCylinder Gesamt-Katalog
Adapterschaft	SA	
Adapterplatte	TA	

## Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung	
	Reinraum	Staub-/Spritzwassergeschützt
Antriebssystem	Hypoidgetriebe	
Wiederholgenauigkeit	±0.01°	
Homing-Genauigkeit	max. ±0.01° (RTCB) / max. ±0.03° (RTCBL)	
Spiel	±0.1°	
Zulässige Haltekraft	200 N	
Zulässiges Lastmoment	17.7 N·m	
Zulässige Temperatur / Feuchtigkeit	0~40°C, bis zu 85% RH (nicht kondensierend)	
Reinraumklasse	ISO-Klasse 4 (US-FED-STD-Klasse 10)	–
Vakuum-Anschluss	Schnellverbindung (Absaugrohr- Außendurchmesser ø6 mm)	–
Vakuum-Volumenstrom	20 NI/min	–
Schutzart	–	IP54 oder gleichwertig
Ansaug-/Spülluftanschluss	–	Schnellverbindung (Absaugrohr- Außendurchmesser ø6 mm)
Ansaugrate	–	40 NI/min
Gewicht	2.4 kg	



**RCP2CR/RCP2W-Serie  
Rotationsachse  
Katalog-Nr. 0615-D**

Irrtümer und Änderungen als Folge des  
technischen Fortschritts vorbehalten



**IAI Industrieroboter GmbH**  
Ober der Röth 4  
D-65824 Schwalbach / Frankfurt  
Deutschland  
Tel.: +49-6196-8895-0  
Fax: +49-6196-8895-24  
E-Mail: [info@IAI-GmbH.de](mailto:info@IAI-GmbH.de)  
Internet: <http://www.IAI-GmbH.de>

---

**IAI America, Inc.**

2690 W. 237th Street, Torrance, CA 90505, U.S.A  
Tel.: +1-310-891-6015, Fax: +1-310-891-0815

**IAI (Shanghai) Co., Ltd**

Shanghai Jiahua Business Centee A8-303.808,  
Hongqiao Rd., Shanghai 200030, China  
Tel.: +86-21-6448-4753, Fax: +86-21-6448-3992

**IAI CORPORATION**

645-1 Shimizu Hirose, Shizuoka 424-0102, Japan  
Tel.: +81-543-64-5105, Fax: +81-543-64-5182

**IAI Robot (Thailand) Co., Ltd**

825 PhairojKijja Tower 12th Floor, Bangna-Trad RD.,  
Bangna, Bangna, Bangkok 10260, Thailand  
Tel.: +66-2-361-4457, Fax: +66-2-361-4456