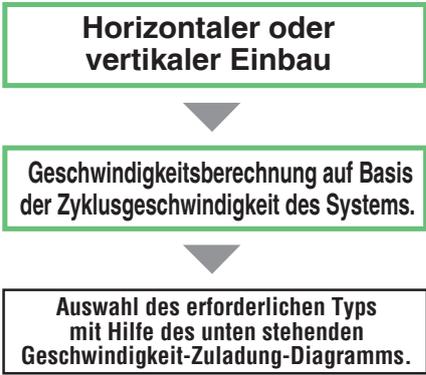


# Modellauswahl mit Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramm

RCP2 Serie

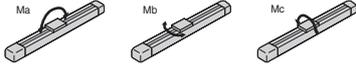
Schlittenausführung (Gerade Bauform)



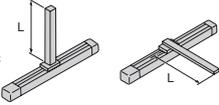
**⚠ Warnhinweis für Anwender**

- Wenn bei einer Schlittenausführung die Zuladung auf dem Schlitten weit über die Mitte hinaus ragt, müssen das Lastmoment und die Auskrümmung der Zuladung beachtet werden.

**Lastmoment**  
Die Lastmomente Ma/Mb/Mc müssen immer innerhalb des festgelegten Bereichs liegen.



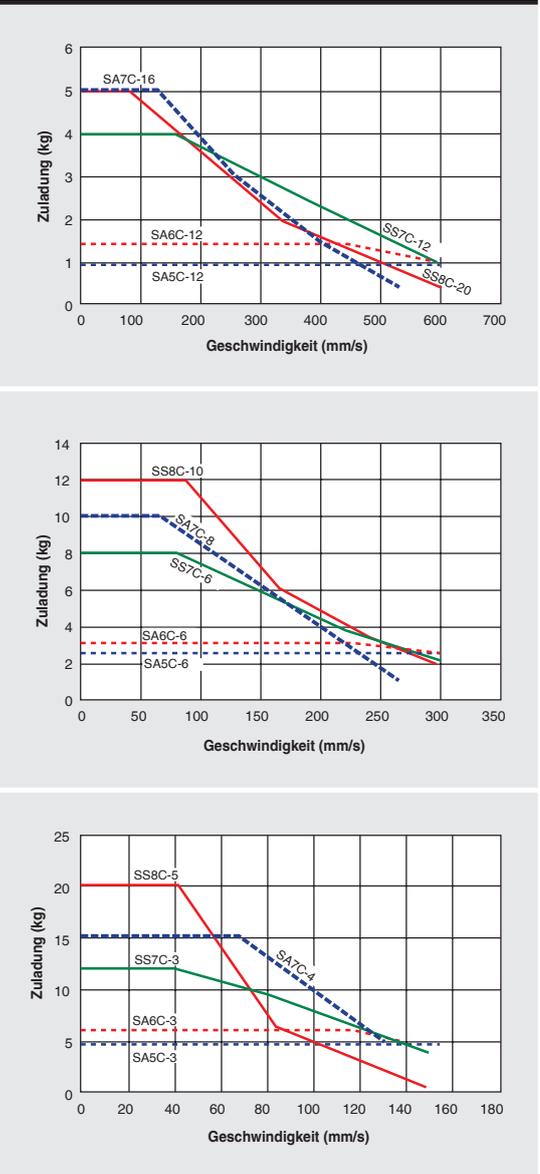
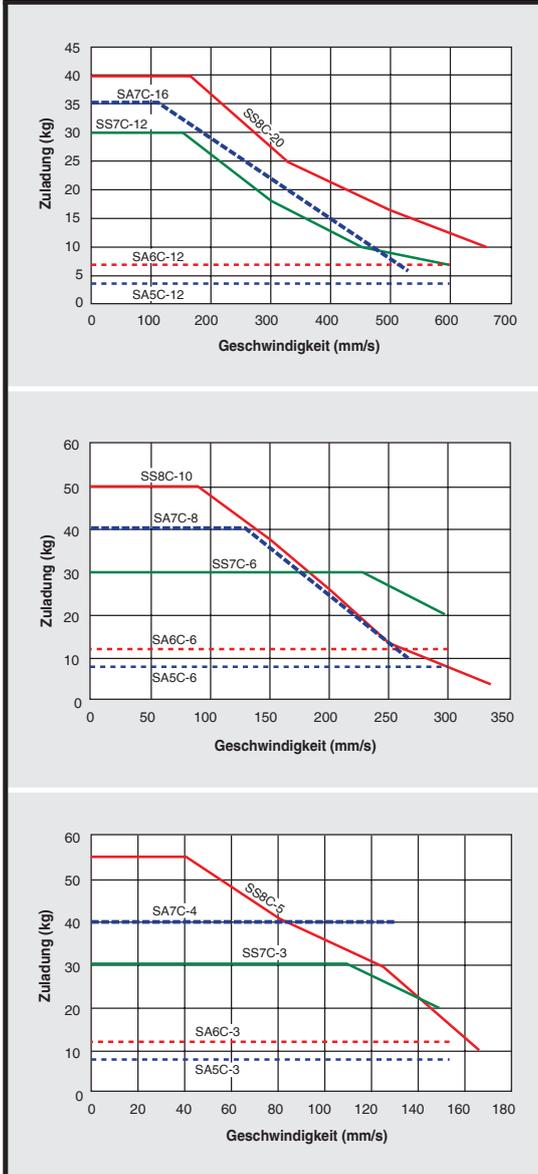
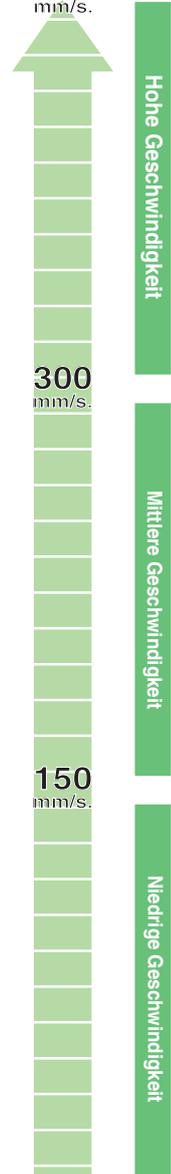
**Auskrümmung der Zuladung**  
Wenn der Schwerpunkt der Zuladung L/2 beträgt. Wenn die Zuladung in Richtung Ma, Mb oder Mc hinausragt, muss die Auskrümmung der Zuladung innerhalb des festgelegten Bereichs liegen.



Maximale Geschwindigkeit  
**600**  
mm/s.

**Horizontaler Einbau**

**Vertikaler Einbau**



(Hinweis) In den obigen Diagrammen bezeichnet die Ziffer nach dem Typencode die Steigung.

# Modellauswahl (Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramme)

RCP2 Serie

Schlittenausführung (Abgewinkelter Motor)

Horizontaler oder vertikaler Einbau

Geschwindigkeitsberechnung auf Basis der Zyklusgeschwindigkeit des Systems.

Auswahl des erforderlichen Typs mit Hilfe des unten stehenden Geschwindigkeit-Zuladung-Diagramms.

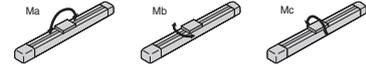


## Warnhinweis für Anwender

- Wenn bei einer Schlittenausführung die Zuladung auf dem Schlitten weit über die Mitte hinaus ragt, müssen das Lastmoment und die Auskrümmung der Zuladung beachtet werden.

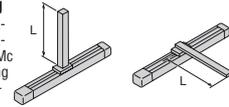
### Lastmoment

Die Lastmomente  $M_a/M_b/M_c$  müssen immer innerhalb des festgelegten Bereichs liegen.



### Auskrümmung der Zuladung

Wenn der Schwerpunkt der Zuladung  $L/2$  beträgt. Wenn die Zuladung in Richtung  $M_a, M_b$  oder  $M_c$  hinausragt, muss die Auskrümmung der Zuladung innerhalb des festgelegten Bereichs liegen.

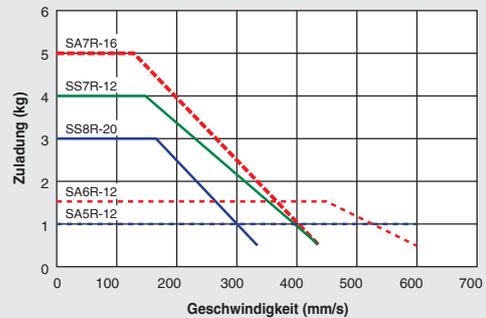
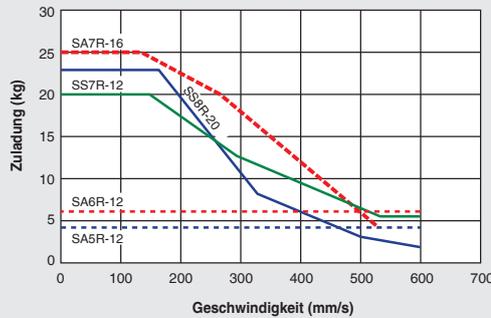


Maximale Geschwindigkeit  
600 mm/s.

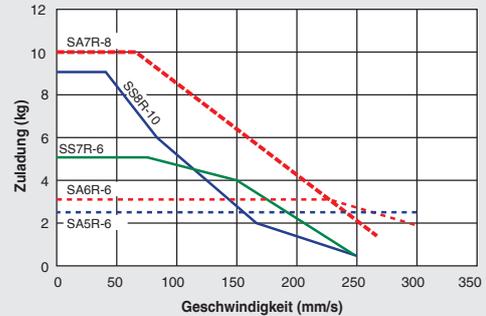
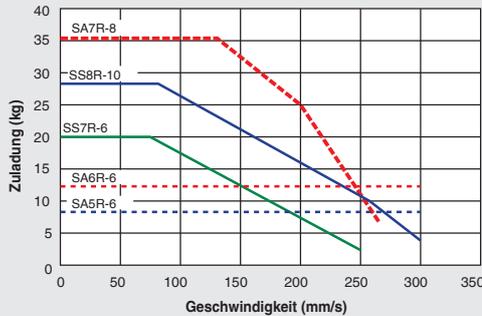
Horizontaler Einbau

Vertikaler Einbau

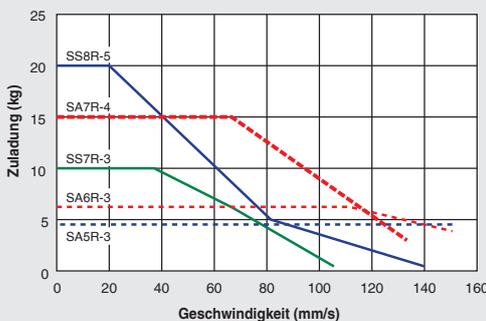
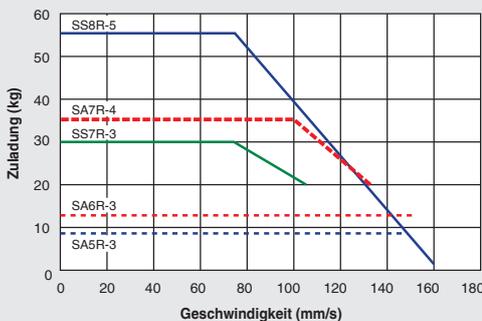
Hohe Geschwindigkeit



Mittlere Geschwindigkeit



Niedrige Geschwindigkeit



300 mm/s.

150 mm/s.

(Hinweis) In den obigen Diagrammen bezeichnet die Ziffer nach dem Typencode die Steigung.

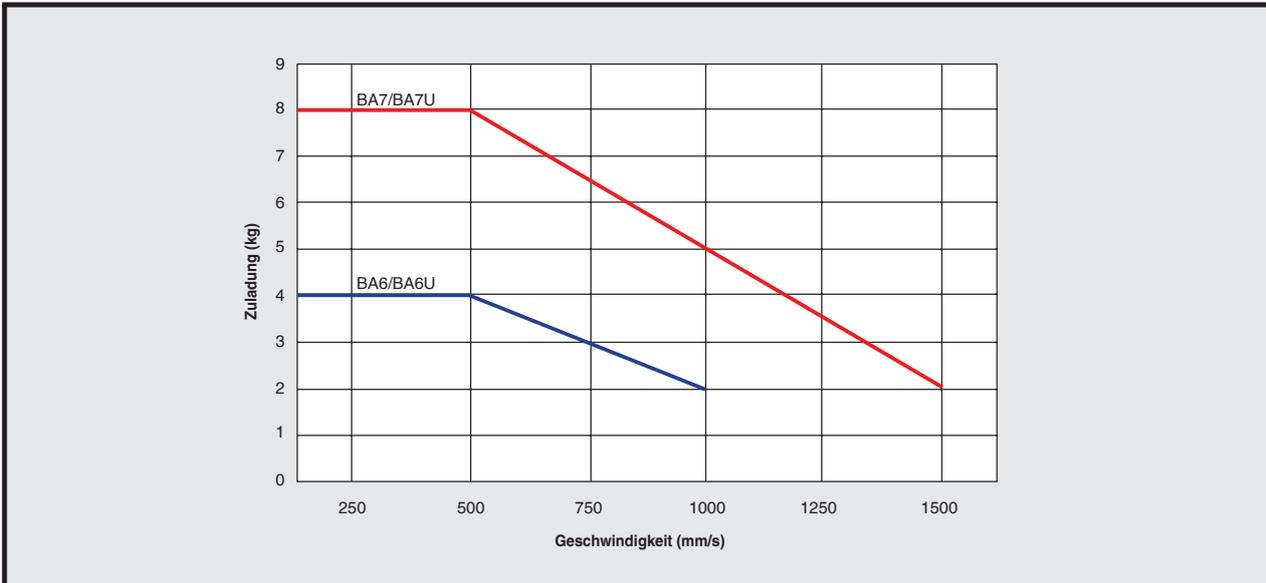
# Modellauswahl mit Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramm

RCP2 Serie

Zahnriemen-Typ

Auswahl des erforderlichen Typs mit Hilfe des unten stehenden Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramms.

## Horizontaler Einbau



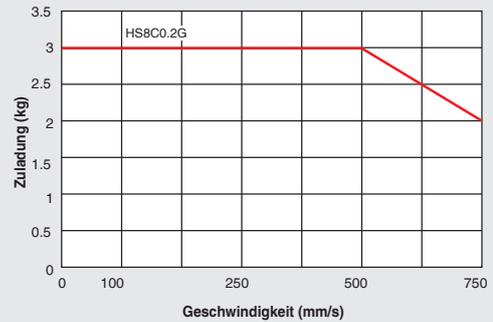
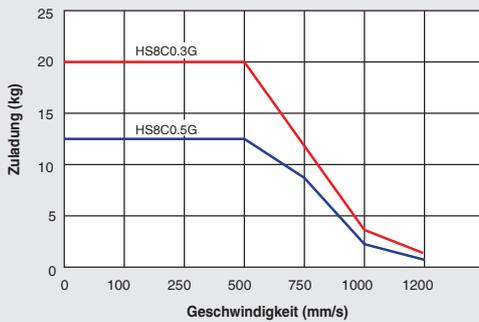
RCP2 Serie

Hochgeschwindigkeitstyp mit Kugelumlaufspindel

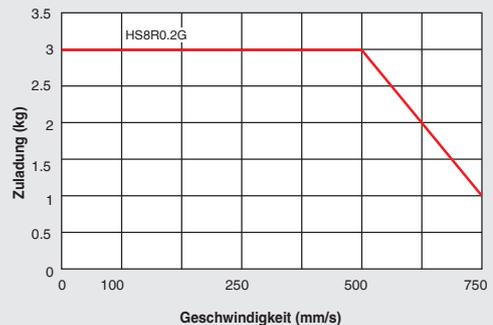
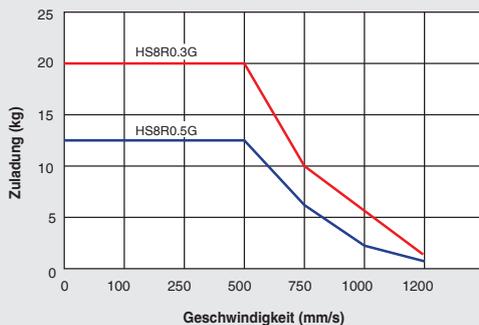
## Horizontaler Einbau

## Vertikaler Einbau

RCP2-  
HS8C



RCP2-  
HS8R



# Modellauswahl (Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramme)

RCP2 Serie

Schubstangenausführung

Horizontaler oder vertikaler Einbau

Geschwindigkeitsberechnung auf Basis der Zyklusgeschwindigkeit des Systems.

Auswahl des erforderlichen Typs mit Hilfe des unten stehenden Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramms.



**Warnhinweis für Anwender**

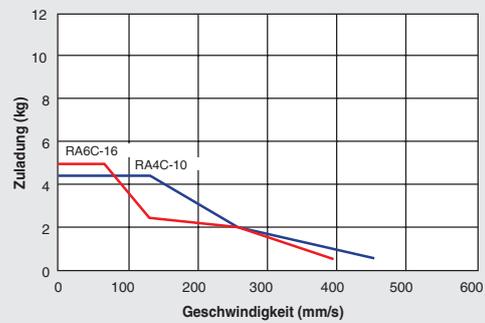
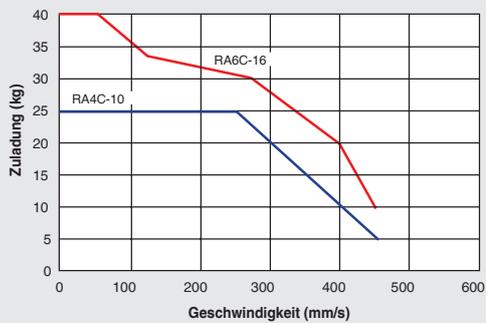
- Wenn auf die Schubstange eine Quer- oder Torsionskraft wirkt, muss der Anwender eine Ausführung mit hoher Steifigkeit einsetzen oder eine zusätzliche Führung einbauen.

Maximale Geschwindigkeit  
500 mm/s.

Hohe Geschwindigkeit

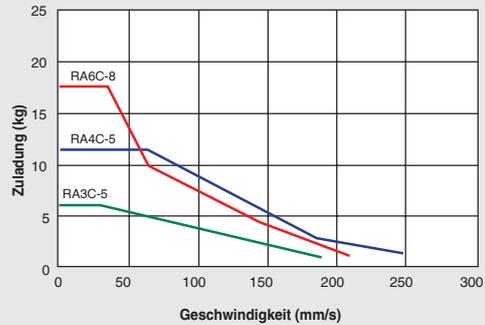
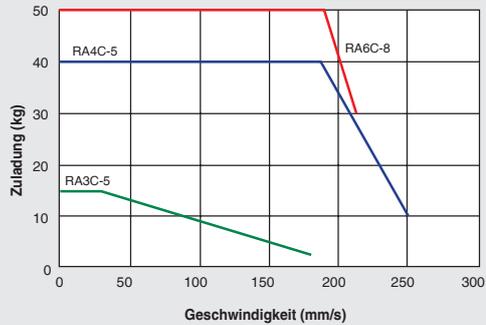
Horizontaler Einbau (Hinweis 1)

Vertikaler Einbau



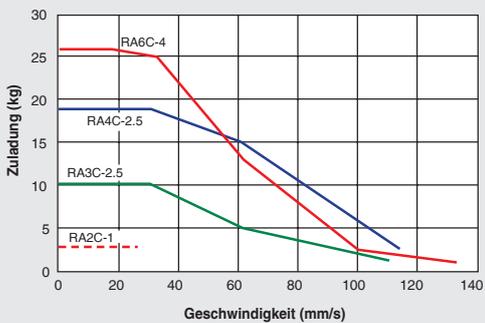
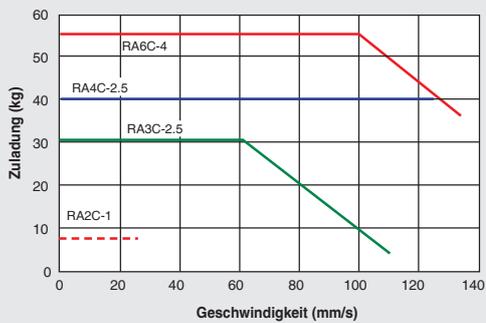
250 mm/s.

Mittlere Geschwindigkeit



125 mm/s.

Niedrige Geschwindigkeit



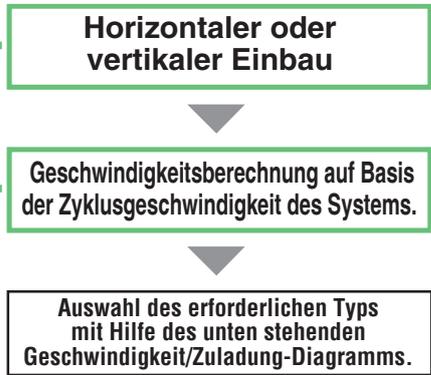
(Hinweis) In den obigen Diagrammen bezeichnet die Ziffer nach dem Typencode die Steigung.

(Hinweis 1) Die Zahlen in den Diagrammen unter "Horizontaler Einbau" beziehen sich auf den Einsatz einer externen Führung.

# Modellauswahl mit Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramm

RCP2 Serie

Einzelführungs-Typ



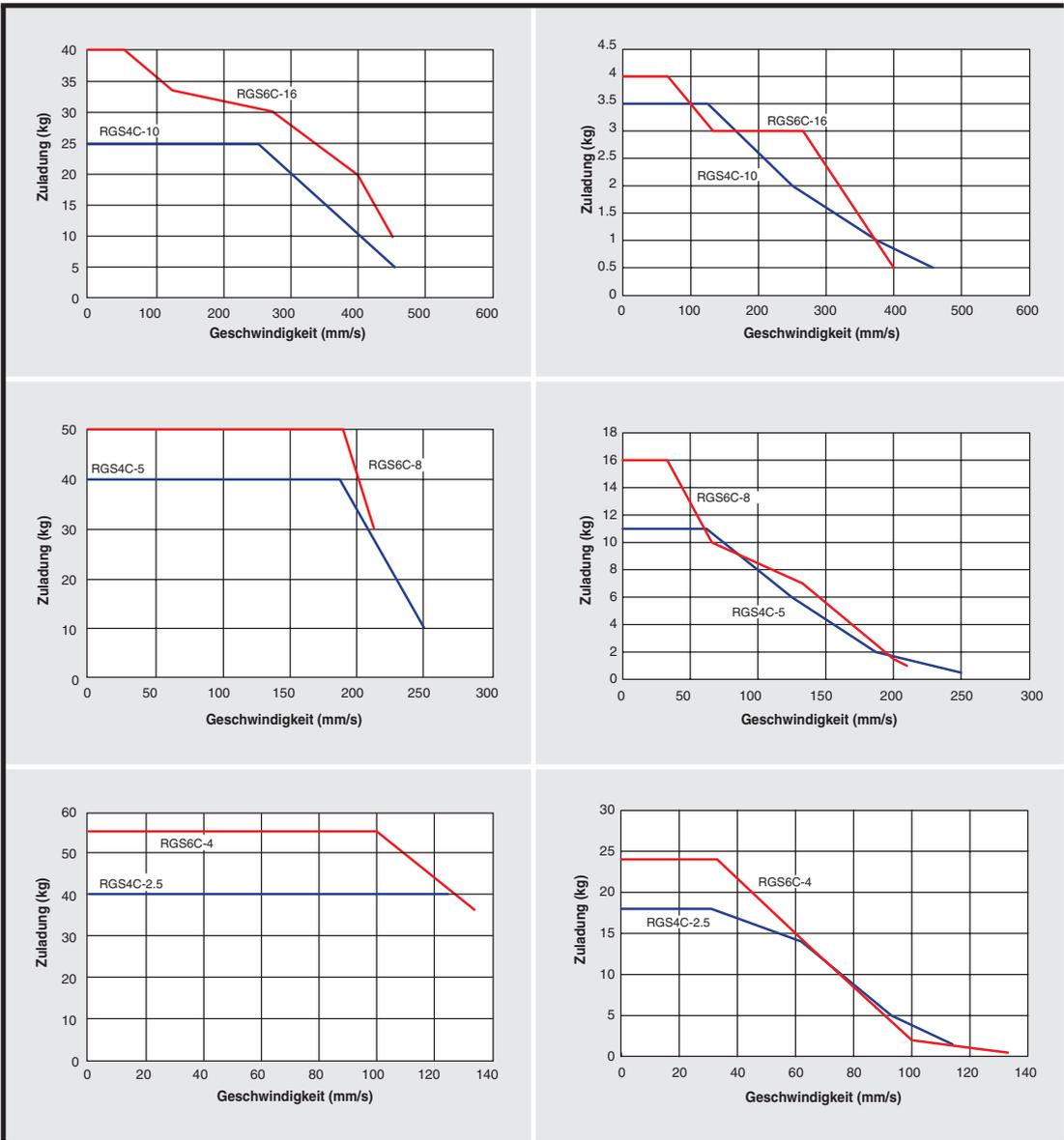
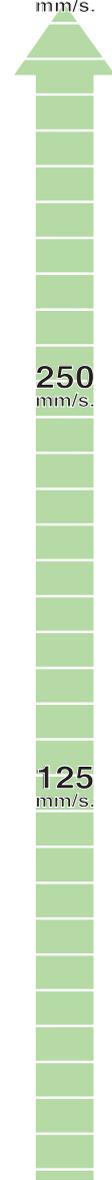
**⚠ Warnhinweis für Anwender**

- Die Zahlen in den folgenden Diagrammen unter "Horizontaler Einbau" beziehen sich auf eine externe Führung.

Maximale Geschwindigkeit  
**500**  
mm/s.

**Horizontaler Einbau** (Hinweis 1)

**Vertikaler Einbau**



(Hinweis) In den obigen Diagrammen bezeichnet die Ziffer nach dem Typencode die Steigung.  
(Hinweis 1) Die Zahlen in den Diagrammen unter "Horizontaler Einbau" beziehen sich auf den Einsatz einer externen Führung.

# Modellauswahl (Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramme)

RCP2 Serie

Doppelführungs-Typ

Horizontaler oder vertikaler Anbau

Geschwindigkeitsberechnung auf Basis der Zyklusgeschwindigkeit des Systems.

Auswahl des erforderlichen Typs mit Hilfe des unten stehenden Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramms.

**Warnhinweis für Anwender**

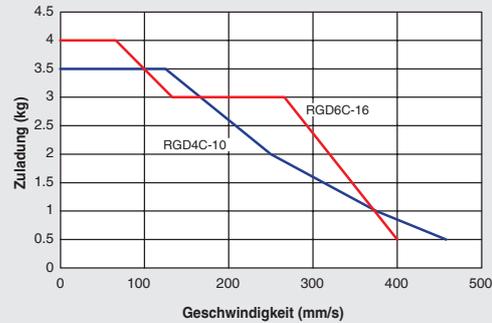
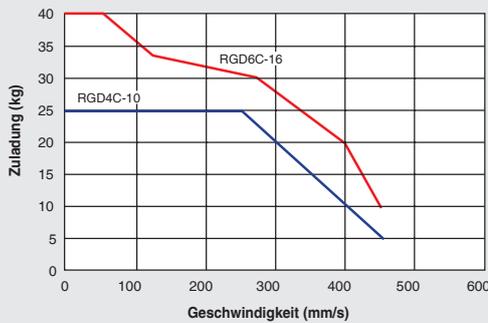
- Die Zahlen in den folgenden Diagrammen unter "Horizontaler Einbau" beziehen sich auf eine externe Führung.

Maximale Geschwindigkeit  
500 mm/s.

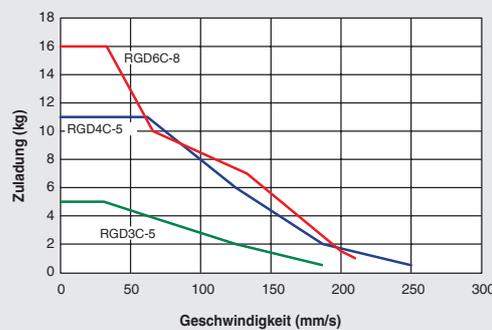
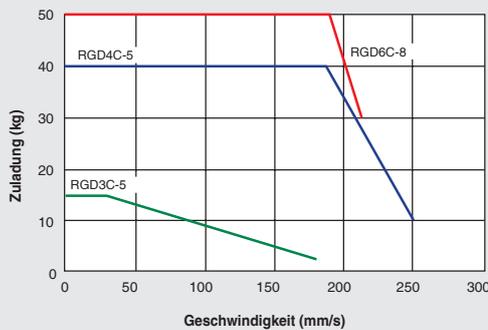
Hohe Geschwindigkeit

Horizontaler Einbau (Hinweis 1)

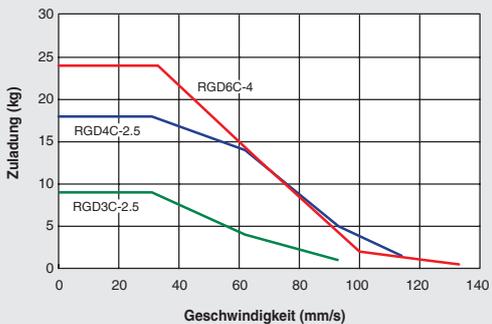
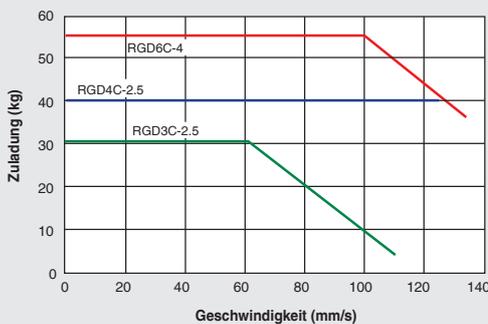
Vertikaler Einbau



Mittlere Geschwindigkeit



Niedrige Geschwindigkeit



(Hinweis) In den obigen Diagrammen bezeichnet die Ziffer nach dem Typencode die Steigung.  
 (Hinweis 1) Die Zahlen in den Diagrammen unter "Horizontaler Einbau" beziehen sich auf den Einsatz einer externen Führung.

# Modellauswahl mit Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramm

RCP2 Serie

Hochlast-Typ

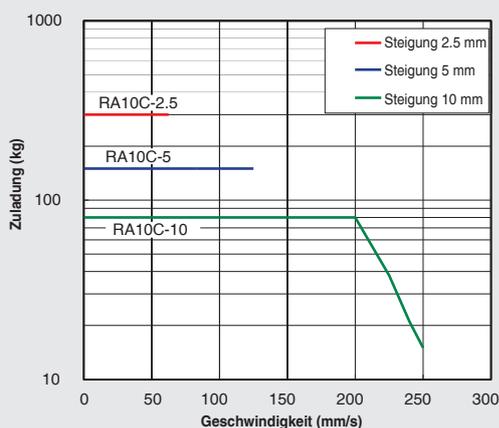


### Warnhinweis für Anwender

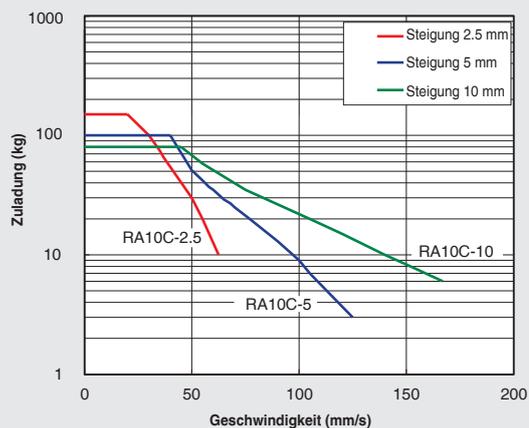
- Wenn auf die Schubstange eine Quer- oder Torsionskraft wirkt, muss der Anwender eine Ausführung mit hoher Steifigkeit einsetzen oder eine zusätzliche Führung einbauen.
- Die Zahlen in den folgenden Diagrammen unter "Horizontaler Einbau" beziehen sich auf eine externe Führung.

**Wähle horizontalen oder vertikalen Einbau**

#### Horizontaler Einbau



#### Vertikaler Einbau



(Hinweis) In den obigen Diagrammen bezeichnet die Ziffer nach dem Typencode die Steigung.

# Modellauswahl (Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramme)

RCP2CR Serie

Reinraum-Schlittenausführung (Gerade Bauform)

Horizontaler oder vertikaler Einbau

Geschwindigkeitsberechnung auf Basis der Zyklusgeschwindigkeit des Systems.

Auswahl des erforderlichen Typs mit Hilfe des unten stehenden Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramms.

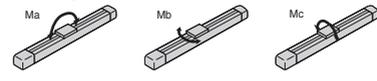


## Warnhinweis für Anwender

- Wenn bei einer Schlittenausführung die Zuladung auf dem Schlitten weit über die Mitte hinaus ragt, müssen das Lastmoment und die Auskrümmung der Zuladung beachtet werden.

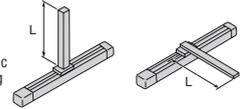
### Lastmoment

Die Lastmomente  $M_a/M_b/M_c$  müssen immer innerhalb des festgelegten Bereichs liegen.



### Auskrümmung der Zuladung

Wenn der Schwerpunkt der Zuladung  $L/2$  beträgt. Wenn die Zuladung in Richtung  $M_a$ ,  $M_b$  oder  $M_c$  hinausragt, muss die Auskrümmung der Zuladung innerhalb des festgelegten Bereichs liegen.

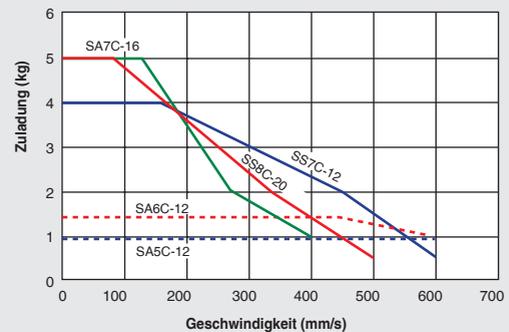
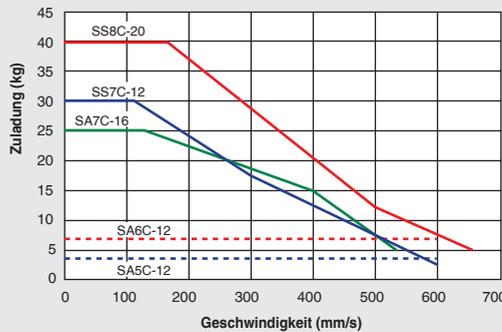


Maximale Geschwindigkeit  
600 mm/s.

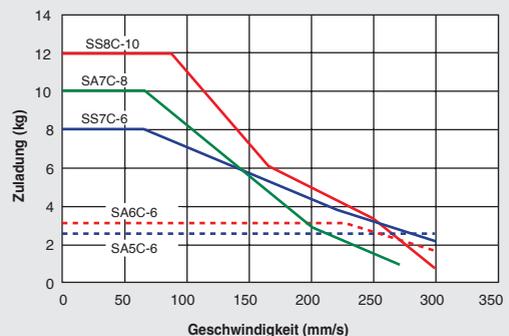
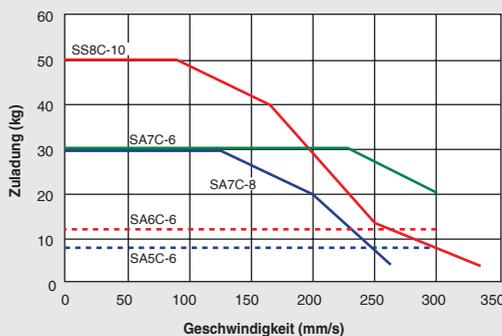
Horizontaler Einbau (Hinweis 1)

Vertikaler Einbau

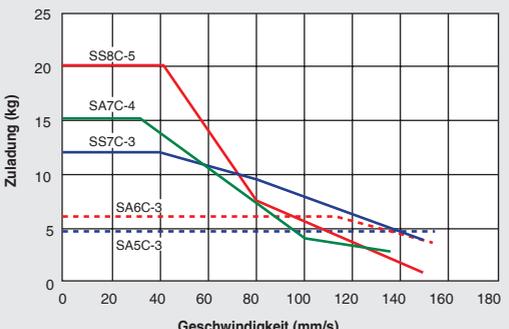
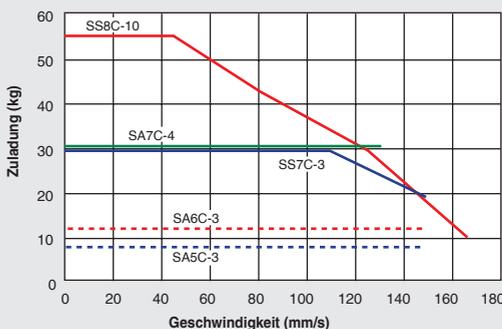
Hohe Geschwindigkeit



Mittlere Geschwindigkeit



Niedrige Geschwindigkeit



(Hinweis) In den obigen Diagrammen bezeichnet die Ziffer nach dem Typencode die Steigung. (Hinweis 1) Wenn die aktuelle Zuladung gleich der maximalen Zuladung bei der vorgegebenen Geschwindigkeit ist, können starke Schwingungen auftreten. Hier ist ein Modell mit ca. 70% Reserve zu wählen.

# Modellauswahl mit Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramm

RCP2W Serie

Spritzwassergeschützte Schubstangenausführung

Horizontaler oder vertikaler Einbau

Geschwindigkeitsberechnung auf Basis der Zyklusgeschwindigkeit des Systems.

Auswahl des erforderlichen Typs mit Hilfe des unten stehenden Geschwindigkeit/Zuladung-Diagramms.



**Warnhinweis für Anwender**

- Wenn auf die Schubstange eine Quer- oder Torsionskraft wirkt, muss der Anwender eine Ausführung mit hoher Steifigkeit einsetzen oder eine zusätzliche Führung einbauen.

Maximale Geschwindigkeit  
500 mm/s.



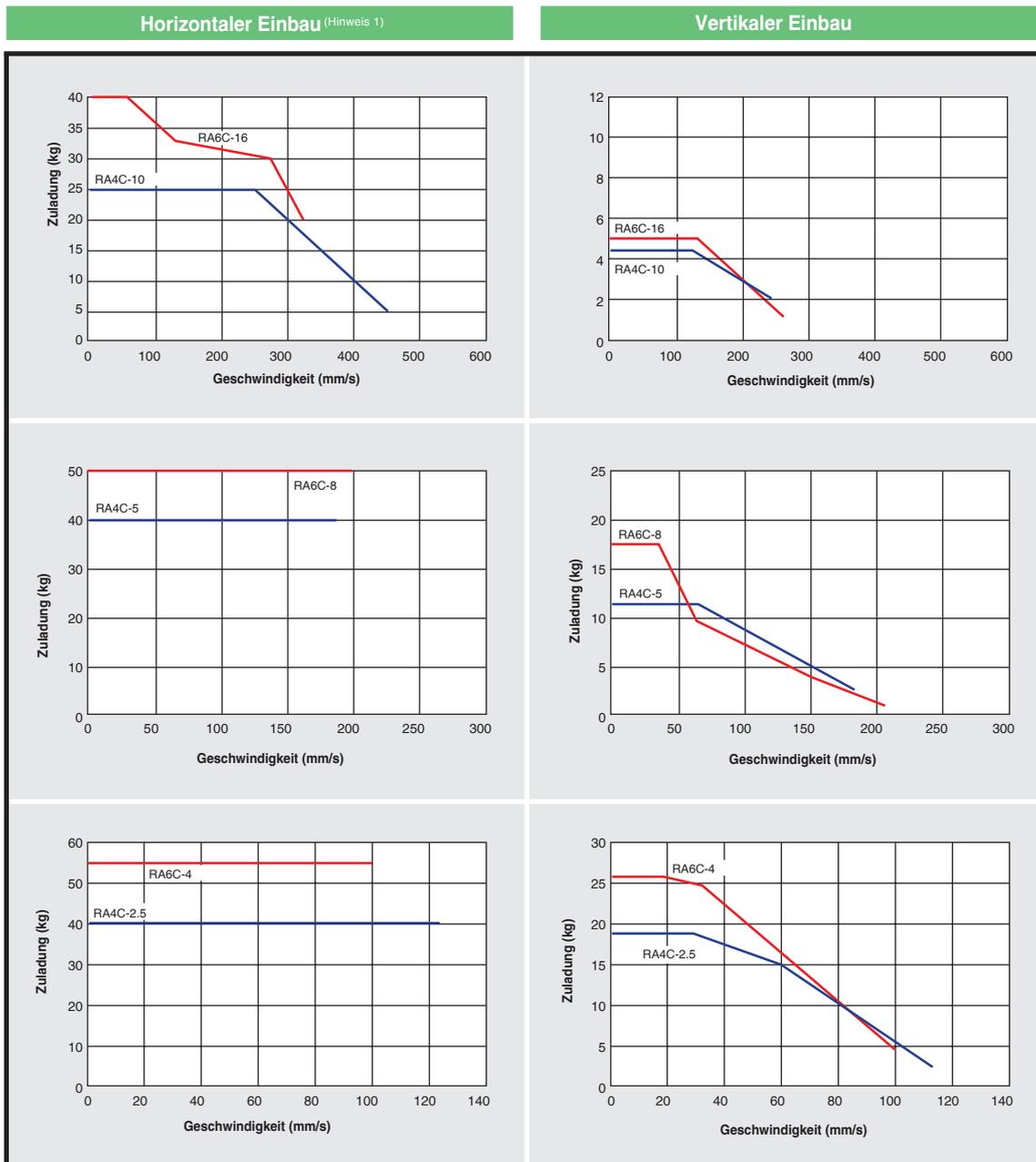
Hohe Geschwindigkeit

Mittlere Geschwindigkeit

Niedrige Geschwindigkeit

250 mm/s.

125 mm/s.



(Hinweis 1) Wenn die aktuelle Zuladung gleich der maximalen Zuladung bei der vorgegebenen Geschwindigkeit ist, können starke Schwingungen auftreten. Hier ist ein Modell mit ca. 70% Reserve zu wählen.

Nur horizontaler Einbau

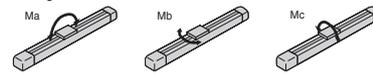


### Warnhinweis für Anwender

- Wenn bei einer Schlittenausführung die Zuladung auf dem Schlitten weit über die Mitte hinaus ragt, müssen das Lastmoment und die Auskrägung der Zuladung beachtet werden.

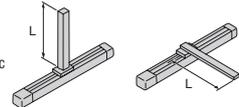
#### Lastmoment

Die Lastmomente Ma/Mb/Mc müssen immer innerhalb des festgelegten Bereichs liegen.

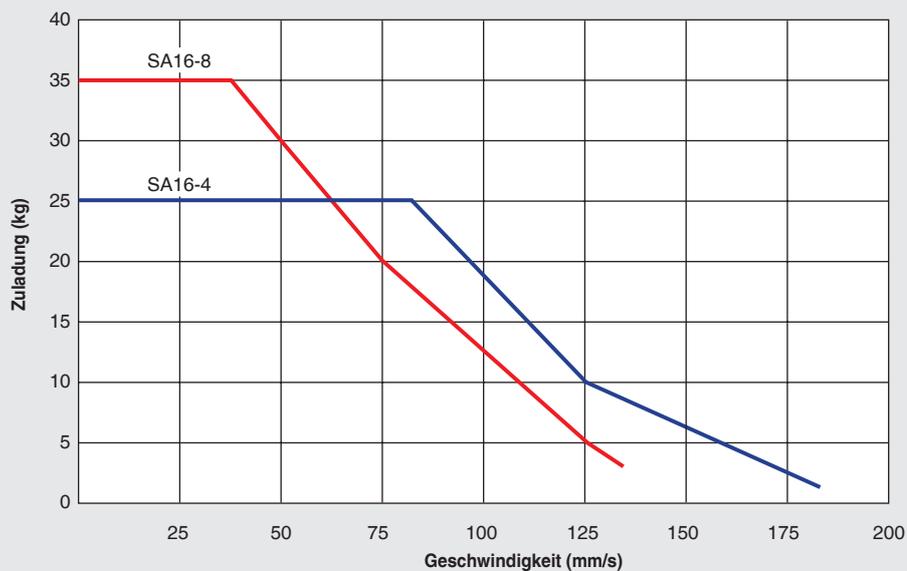


#### Auskrägung der Zuladung

Wenn der Schwerpunkt der Zuladung L/2 beträgt. Wenn die Zuladung in Richtung Ma, Mb oder Mc hinausragt, muss die Auskrägung der Zuladung innerhalb des festgelegten Bereichs liegen.



### Horizontaler Einbau



(Hinweis) Der RCP2W-SA16-Typ ist nicht mit Bremse lieferbar und kann somit nicht für vertikalen Einbau genutzt werden.  
 (Hinweis) In dem obigen Diagramm bezeichnet die Ziffer nach dem Typencode die Steigung.  
 (Hinweis 1) Wenn die aktuelle Zuladung gleich der maximalen Zuladung bei der vorgegebenen Geschwindigkeit ist, können starke Schwingungen auftreten. Hier ist ein Modell mit ca. 70% Reserve zu wählen.

# Modellauswahl mit Schubkraft-/Stromgrenzwert-Diagramm

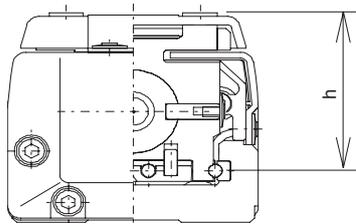
RCP2 Serie

Schlittenausführung

Wenn eine Schlittenachse im Schubbetrieb arbeitet, muss der Strom so begrenzt werden, dass das von der Schubkraft erzeugte Moment 80% des Nennmoments ( $M_a$ ,  $M_b$ ) lt. Angaben in diesem Katalog nicht überschreitet.

Die Stelle, an der das Führungsmoment angreift, ist in der unteren Abbildung gekennzeichnet, um die Berechnung des Moments zu vereinfachen. Das Moment wird unter Berücksichtigung eines Versatzes an der Stelle, an der die Schubkraft wirkt, berechnet.

Wenn eine Kraft wirkt, die größer als das Nennmoment ist, kann die Führung beschädigt oder die Lebensdauer der Achse verkürzt werden. Deshalb ist ein ausreichender Sicherheitsfaktor zu wählen.



- SA5C :  $h = 39$  mm
- SA6C :  $h = 40$  mm
- SA7C :  $h = 43$  mm
- SS7C :  $h = 36$  mm
- SS8C :  $h = 48$  mm

Hinweis

- Schubbetrieb ist mit Zahnriemen-Achsen (BA6/BA7) nicht möglich.
- Beim Schubbetrieb ist die Verfahrensgeschwindigkeit auf 20 mm/s fest eingestellt.

Berechnungsbeispiel:

Wenn eine Schubkraft von 100 N an der in der rechten Abbildung gezeigten Stelle bei einer Achse ERC2-SA7C angreift, wird das von der Führung aufzunehmende Moment wie folgt berechnet:

$$\begin{aligned} M_a &= (36+50) \times 100 \\ &= 8600 \text{ (N} \cdot \text{mm)} \\ &= 8.6 \text{ (N} \cdot \text{m)} \end{aligned}$$

Da das Nennmoment der SS7 ( $M_a$ ) 14,7 (N · m) beträgt, ergibt sich  $14,7 \times 0,8 = 11,76 > 8.6$ . Somit wird die Bedingung erfüllt.

Wenn als Folge der Schubbewegung ein Moment  $M_b$  erzeugt wird, ist dieselbe Berechnungsmethode zur Ermittlung des aktuellen Moments auf Basis der Auskraglänge der Zuladung anzuwenden. Dabei ist zu gewährleisten, dass 80% des Nennmoments nicht überschritten werden.

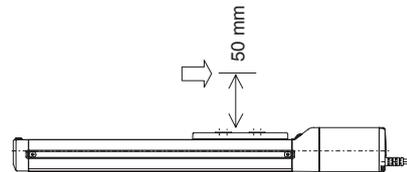
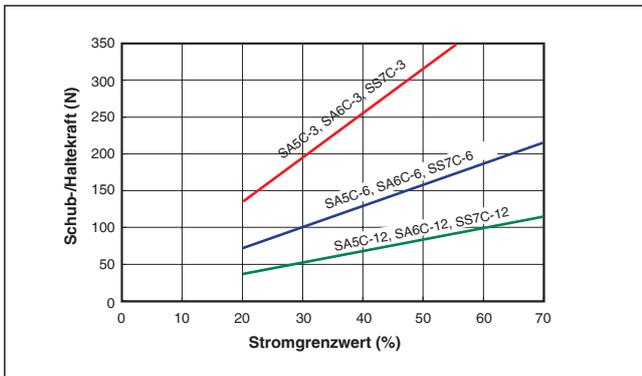


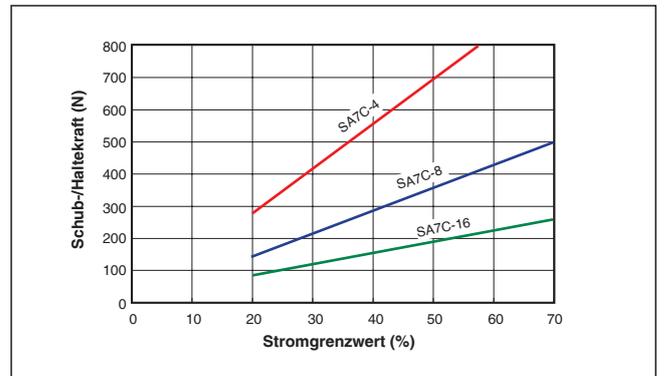
Diagramme von Schubkraft und Stromgrenzwert

\* Die Zahlen in den folgenden Diagrammen sind Richtwerte, die geringfügig von den aktuellen Werten abweichen können.

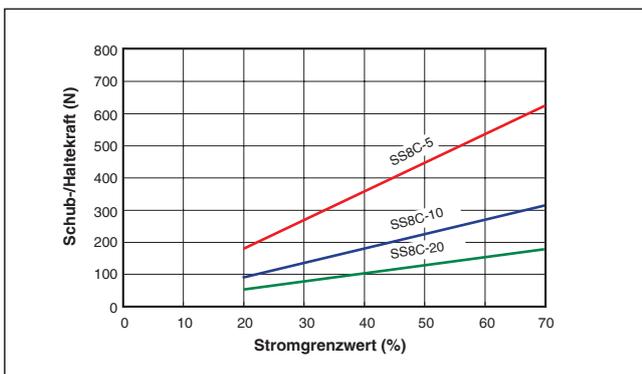
SA5C/SA6C/SS7C



SA7C



SS8C

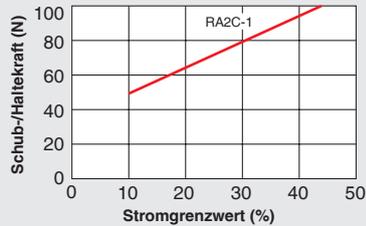


## RCP2 Serie

## Schubstangenausführung

Die im Schubbetrieb wirkende Schubkraft kann beliebig durch Verändern des Stromgrenzwertes in der Steuerung variiert werden. Da sich die maximale Schubkraft von Modell zu Modell ändert, werden die unten stehenden Diagramme zur Bestimmung der erforderlichen Schubkraft und Auswahl des Typs mit der entsprechenden Kraft herangezogen.

### RA2C



\* Bei der RPA-Achse bestimmt der Hub die maximale Schub-/Haltekraft.

25-50 Hub : 100 N  
75 Hub : 75 N  
100 Hub : 55 N



### Warnhinweis für Anwender

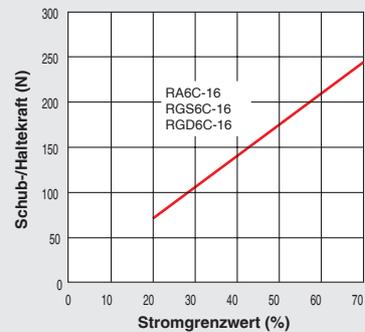
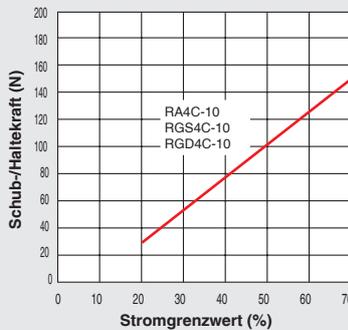
- Das Schubkraft-/Stromgrenzwert-Diagramm liefert Richtwerte, die geringfügig vom aktuellen Wert abweichen können.
- Wenn der Stromgrenzwert unter 20% liegt, bleibt die Schubkraft nicht konstant. Deshalb muss der Stromgrenzwert bei 20% oder darüber liegen.
- Im Schubbetrieb ist die Verfahrgeschwindigkeit auf 20 mm/s festgelegt.

### RA3C/RGD3C

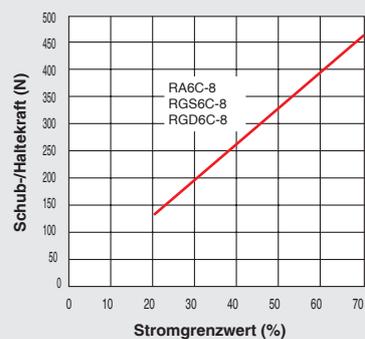
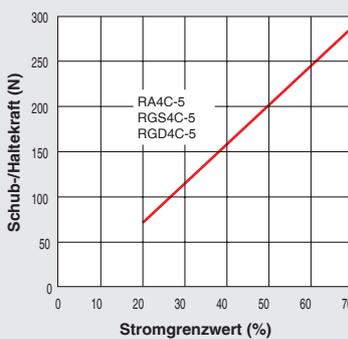
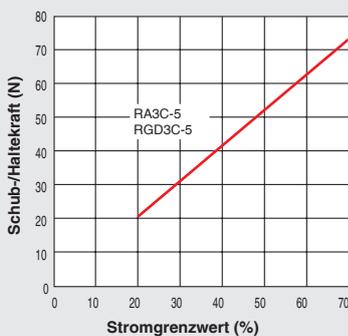
### RA4C/RGS4C/RGD4C

### RA6C/RGS6C/RGD6C

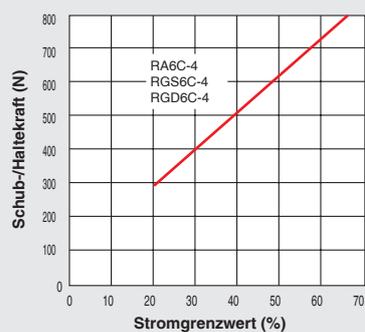
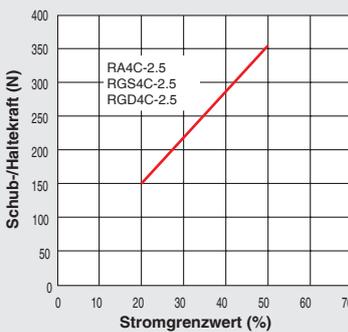
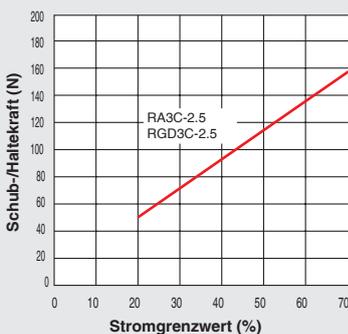
Hohe Geschwindigkeit



Mittlere Geschwindigkeit



Niedrige Geschwindigkeit



(Hinweis) In den obigen Diagrammen bezeichnet die Ziffer nach dem Typencode die Steigung.

# Modellauswahl mit Schubkraft-/Stromgrenzwert-Diagramm

RCP2 Serie

Hochlast-Typ

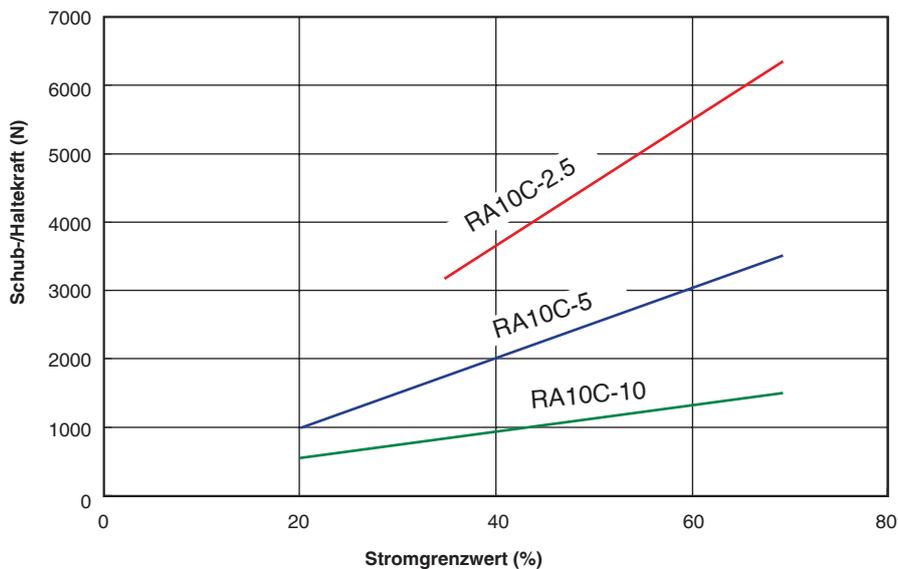
Die im Schubbetrieb wirkende Schubkraft kann beliebig durch Verändern des Stromgrenzwertes in der Steuerung variiert werden. Da sich die maximale Schub-/Haltekraft von Modell zu Modell ändert, werden die unten stehenden Diagramme zur Bestimmung der erforderlichen Schubkraft und Auswahl des Typs mit der entsprechenden Kraft herangezogen.



### Warnhinweis für Anwender

- Das Schubkraft-Stromgrenzwert-Diagramm liefert Richtwerte, die geringfügig vom aktuellen Wert abweichen können.
- Wenn der Stromgrenzwert unter 20% liegt, bleibt die Schubkraft nicht konstant. Deshalb muss der Stromgrenzwert bei 20% oder darüber liegen.

## RA10C



### Hinweis

Die Tabelle dient als Richtlinie zur Ermittlung der maximalen Anzahl an Schiebeoperationen einer definierten Achsausführung. Die Werte gelten für die einzelnen Steigungen unter folgender Bedingung: Maximale Schubkraft im Schubbetrieb über einen Weg von 1 mm.

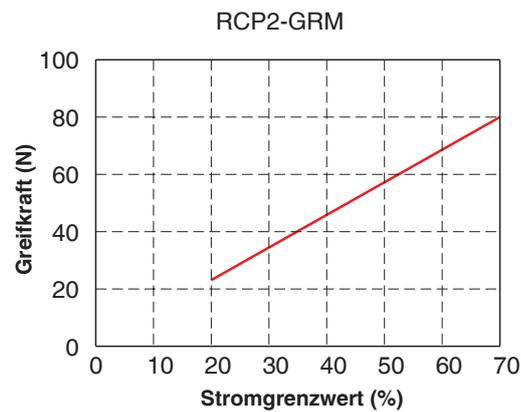
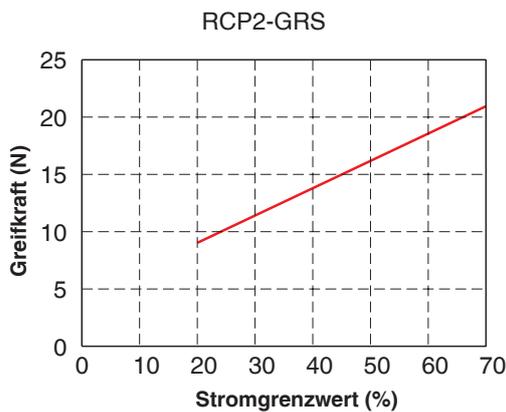
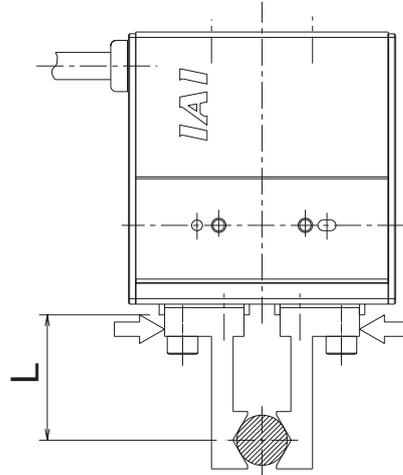
Steigung (Typ)	2.5	5	10
Anzahl an Schubbewegungen	1.4 Millionen	25 Millionen	157.6 Millionen

\* Die maximale Anzahl von Schiebeoperationen hängt von den Betriebsbedingungen wie Stoßbelastung und Schwingungen ab. Die Zahlen links gelten für einen stoß- und schwingungsfreien Betrieb.

## Greifkraft-Einstellung

Im Schubbetrieb kann die Greifkraft im Bereich des Stromgrenzwertes von 20% bis 70% eingestellt werden. Da sich die maximale Greifkraft von Modell zu Modell ändert, werden die unten stehenden Diagramme zur Bestimmung der erforderlichen Greifkraft und Auswahl des Typs mit der entsprechenden Kraft herangezogen.

\* Die in den folgenden Diagrammen angegebene Greifkraft stellt die Greifkraft beider Finger dar.



## Modellauswahl auf Basis des Werkstückgewichts

Das Werkstückgewicht, das transportiert werden soll, hängt vom Reibungskoeffizient der Werkstoffe von Greifer und Werkstück sowie Form des Werkstücks ab. Als Faustformel gilt: Das Werkstückgewicht darf 1/10 bis 1/20 der Greifkraft nicht überschreiten. Darüber hinaus muss die Größe der Beschleunigungs-/Verzögerungswerte sowie Stoßbelastung (1/30 to 1/50) beim Transport berücksichtigt werden.

## Form der angebauten Greiferfinger

Die Länge (L) der montierten Finger, gemessen vom Montage- bis zum Greifpunkt, darf die unten angegebenen Werte nicht überschreiten.

RCP2-GRS → 50 mm max.  
RCP2-GRM → 80 mm max.

Abmessungen und Gewicht der an der Achse angebauten Greiferfinger sollten so klein wie möglich gehalten werden. Sind die Greiferfinger zu lang, breit oder schwer, kann das eine Leistungsminderung der Achse zur Folge oder einen negativen Einfluss auf die Führung aufgrund der Trägheitskraft und des Biegemoments beim Öffnen/Schließen der Greifer haben.



- Das Verhältnis zwischen Schubkraft (Greifkraft) und Stromgrenzwert stellt Richtwerte dar, die geringfügig von den aktuellen Werten abweichen können.
- Hinweis: Bei zu geringer Schubkraft kann diese Kraft schwanken oder ein Fehler durch den Schlittenwiderstand etc. auftreten. Der Stromgrenzwert muss bei 20% oder darüber liegen.
- Abmessungen und Gewicht der an der Achse angebauten Greiferfinger sollten so klein wie möglich gehalten werden. Sind die Greiferfinger zu lang, breit oder schwer, kann das eine Leistungsminderung der Achse zur Folge oder einen negativen Einfluss auf die Führung haben.

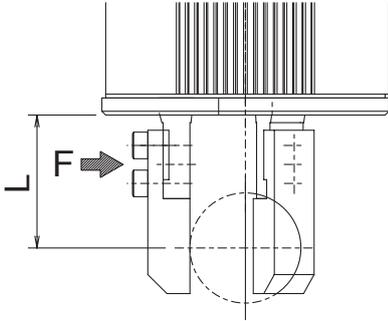
# Modellauswahl mit Greifkraft-/Stromgrenzwert-Diagramm

RCP2 Serie

3-Fingergreifer

## Greifkraft-/Stromgrenzwert-Diagramm

### ■ Hebelausführung



\* Die Werte in den unten abgebildeten Diagrammen beziehen sich einen Greifpunktabstand von 10 mm. Die effektive Greifkraft sinkt umgekehrt proportional zum Abstand vom Öffnungs-/Schließdrehpunkt.

Die erforderliche Greifkraft berechnet sich nach den unten stehenden Formeln:

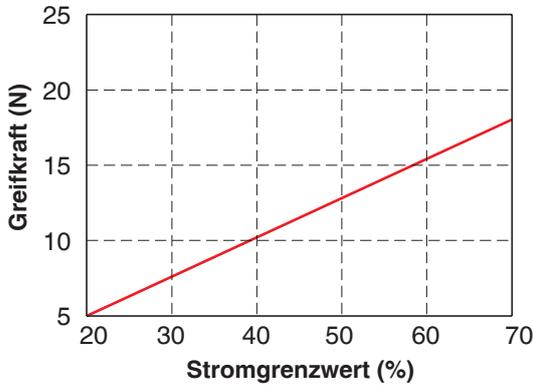
$$\text{Effektive Greifkraft S-Typ} = P \times 24 / (L+14)$$

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

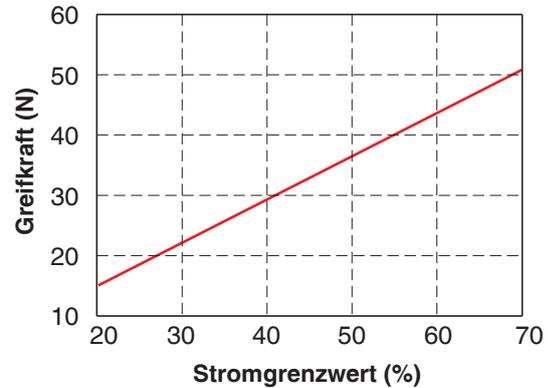
P = Greifkraft nach Diagramm

L = Abstand von der Stirnfläche des Greifergehäuses bis zum Greifpunkt

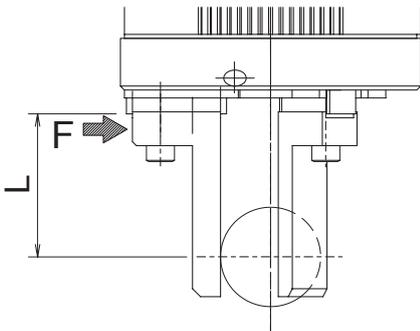
RCP2-GR3LS



RCP2-GR3LM



### ■ Schlittenausführung (GR3SS/GR3SM)



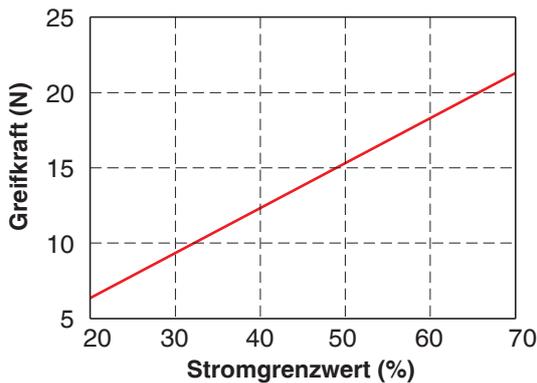
\* Abstand (L) von der Stirnfläche des Greifergehäuses bis zum Greifpunkt.

Die erforderliche Greifkraft berechnet sich nach der obigen Formel:

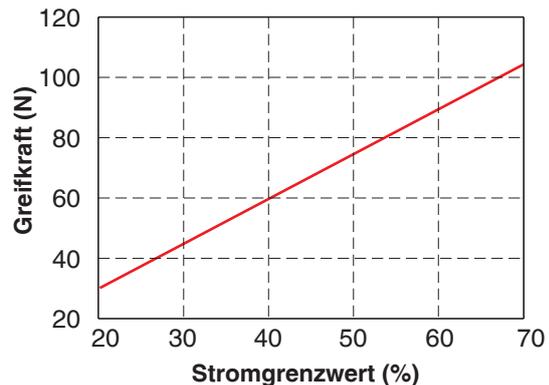
GR3SS → 50 mm max.

GR3SM → 80 mm max.

RCP2-GR3SS



RCP2-GR3SM



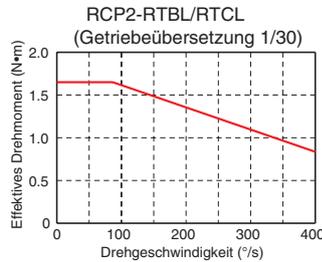
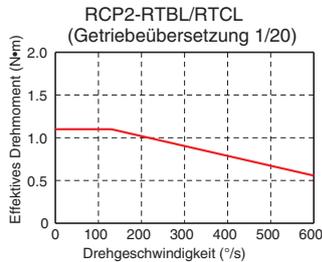
## RCP2 Serie

## Rotationsachse

### Effektives Drehmoment

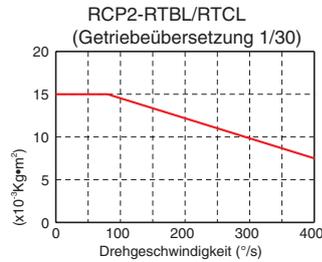
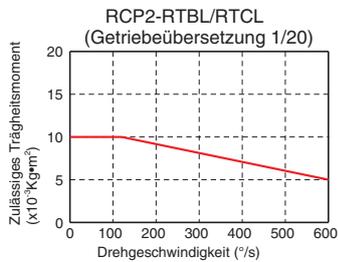
Das effektive Drehmoment sinkt mit steigender Drehgeschwindigkeit.

Am unten abgebildeten Diagramm kann abgelesen werden, ob die gewünschten Werte für Geschwindigkeit und Drehmoment erreicht werden.



### Zulässiges Trägheitsmoment

Das zulässige Trägheitsmoment eines rotierenden Werkstücks hängt von seiner Drehgeschwindigkeit ab. Das geeignete Modell wird anhand der Betriebsbedingungen und des Trägheitsmoments des zu drehenden Werkstücks ausgewählt.



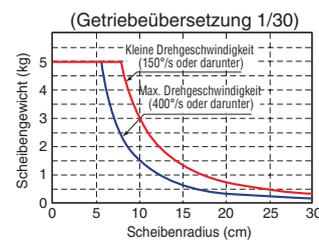
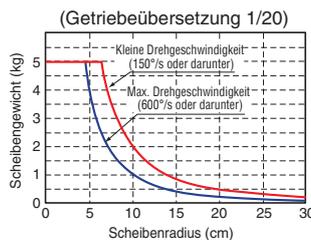
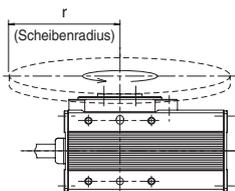
Wenn sich die Rotationsachse in horizontaler Einbaulage befindet, erzeugt die Schwerkraft ein Lastdrehmoment, wenn der Schwerpunkt des Werkstücks nicht mit dem Drehpol identisch ist. In diesem Fall muss entweder die Drehgeschwindigkeit oder das Trägheitsmoment des Werkstücks verringert werden.

### Modellauswahl

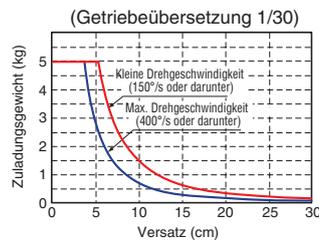
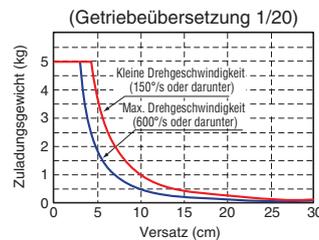
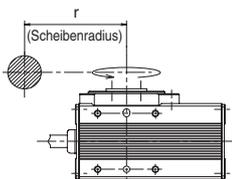
Das geeignete Modell wird anhand von Gewicht und Form der Zuladung auf der Antriebswelle mit Hilfe der Abbildungen und Tabellen ermittelt.

\* Das zu drehende Gewicht hängt von der Drehgeschwindigkeit ab. (Je höher die Drehgeschwindigkeit, umso geringer das drehbare Gewicht.)

#### A. Scheibenförmige Zuladung an der Antriebswellenmitte



#### B. Versatz der Zuladung von der Antriebswellenmitte



\* Wenn sich die Drehachse in horizontaler Einbaulage befindet, erzeugt die Schwerkraft ein Lastdrehmoment, wenn der Schwerpunkt des Werkstücks nicht mit dem Drehpol identisch ist. In diesem Fall muss entweder die Drehgeschwindigkeit oder das Trägheitsmoment des Werkstücks verringert werden.



- Wenn die Zuladung den zulässigen Wert übersteigt, kann der Achsbetrieb gestört, beschädigt oder seine Lebensdauer verkürzt werden. Die Zuladung muss so bemessen sein, dass der zulässige Wert nicht überschritten wird.
- Wenn sich die Drehachse in horizontaler Einbaulage befindet, muss das Werkstück so strukturiert sein, dass das Lastdrehmoment so gering wie möglich ist.

**RCP2-Serie**  
**Kat.-Auszug-Nr. 0707-D**

Änderungen als Folge des technischen  
Fortschritts vorbehalten



Providing quality products  
since 1986



**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 CORPORATION**

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