

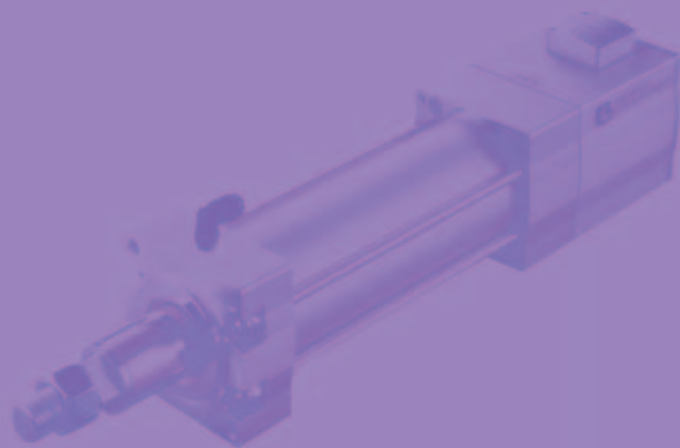


Staub-/ wassergeschützte Ausführung

RCP2W

RCAW

RCS2W



Staub-/ wassergeschützte Ausführung

RCP2W <i>Serie</i> Schritt-Motor	Schlittentyp	Motor mit Kupplung	Breite 160mm	RCP2W-SA16C	271
	Schubstangen-Ausführung	Motor mit Kupplung	Breite 45mm	RCP2W-RA4C	273
			Breite 64mm	RCP2W-RA6C	275
		Hochlasttyp	Breite 100mm	RCP2W-RA10C	277
RCAW <i>Serie</i> 24-V Servo-Motor	Schubstangen-Ausführung	Motor mit Kupplung	Breite 32mm	RCAW-RA3C	279
		Einbaumotor (direkt gekoppelt)	Breite 32mm	RCAW-RA3D	
		Abgewinkelter Motor	Breite 32mm	RCAW-RA3R	
	Schubstangen-Ausführung	Motor mit Kupplung	Breite 37mm	RCAW-RA4C	281
		Einbaumotor (direkt gekoppelt)	Breite 37mm	RCAW-RA4D	
		Abgewinkelter Motor	Breite 37mm	RCAW-RA4R	
RCS2W <i>Serie</i> 230-V Servo-Motor	Schubstangen-Ausführung	Motor mit Kupplung	Breite 37mm	RCS2W-RA4C	283
		Einbaumotor (direkt gekoppelt)	Breite 37mm	RCS2W-RA4D	
		Abgewinkelter Motor	Breite 37mm	RCS2W-RA4R	

Integrierte
Steuerung

Schlitten-
Typ

Schub-
stangen-
Typ

Arm/Flach-
Typ

Greifer
Rotation

Reinraum-
Typ

Wasser-
geschützte Typ

Steuerungen

32
mm

37
mm

45
mm

64
mm

100
mm

158
mm

Schritt-
Motor

20w

30w

60w

100w

150w

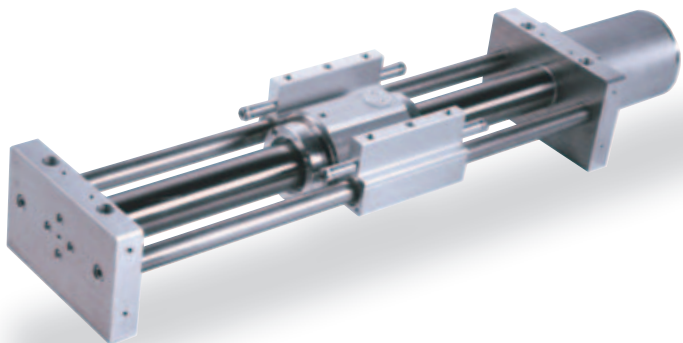
Integrierte Steuerung
Schlitten-Typ
Schubstangen-Typ
Arm-/Flach-Typ
Greifer Rotation
Reinraum-Typ
Wasser-geschützter Typ
Steuerungen
32 mm
37 mm
45 mm
64 mm
100 mm
158 mm
Schrift-Motor
20w
30w
60w
100w
150w

RCP2W-SA16C

RoboCylinder, wasserdichter Typ, Schlitten-Ausführung, Achsbreite 158 mm, Schrittmotor, gerade Bauform

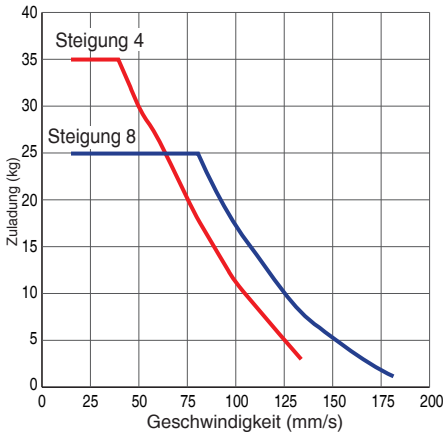
■ Modellspezifikationen	RCP2W	SA16C	I	86P			P2		
	Baureihe	Typ	— Encoder-Typ —	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
			I: Inkremental	86P-Schrittmotor	8: 8mm	50:50mm	P2:PCON-CF	N : Kein Kabel P : 1m S : 3m M : 5m X□□: Spezifizierte Länge R□□: Roboterkabel	CO : Mit Gehäuse NM : Umgekehrte Referenzposition
			86□size		4: 4mm	?			
						600:600mm (Angabe in 50 mm-Schritten)			

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



■ Korrelationsdiagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die Tabelle unten zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



PUNKT
Auswahl-
punkte

- (1) Wenn der Hub ansteigt, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- (2) Bei der RCP2 Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, weil ein Schrittmotor eingesetzt wird. Prüfen Sie im Diagramm der Geschwindigkeit und Zuladung rechts, ob die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit ausreicht.
- (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung (Hinweis 1) Beachten Sie, dass die maximale Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt.					■ Hub, maximale Geschwindigkeit	
Modell	Steigung (mm)	Maximum Zuladung (Hinweis 1)		Hub (mm)	Hub / Steigung	50 ~ 600 (Angabe in 50 mm Schritten)
RCP2W-SA16C-I-86P-8-①-P2-②-③	8	~25	Nicht möglich	50 ~ 600 (Angabe in 50 mm Schritten)	8	180
RCP2W-SA16C-I-86P-4-①-P2-②-③	4	~35			4	133

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen (Einheit: mm/s)

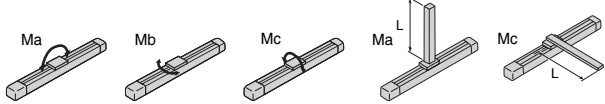
Optionen

Name	Code	Seite
Mit Gehäuse	CO	272
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

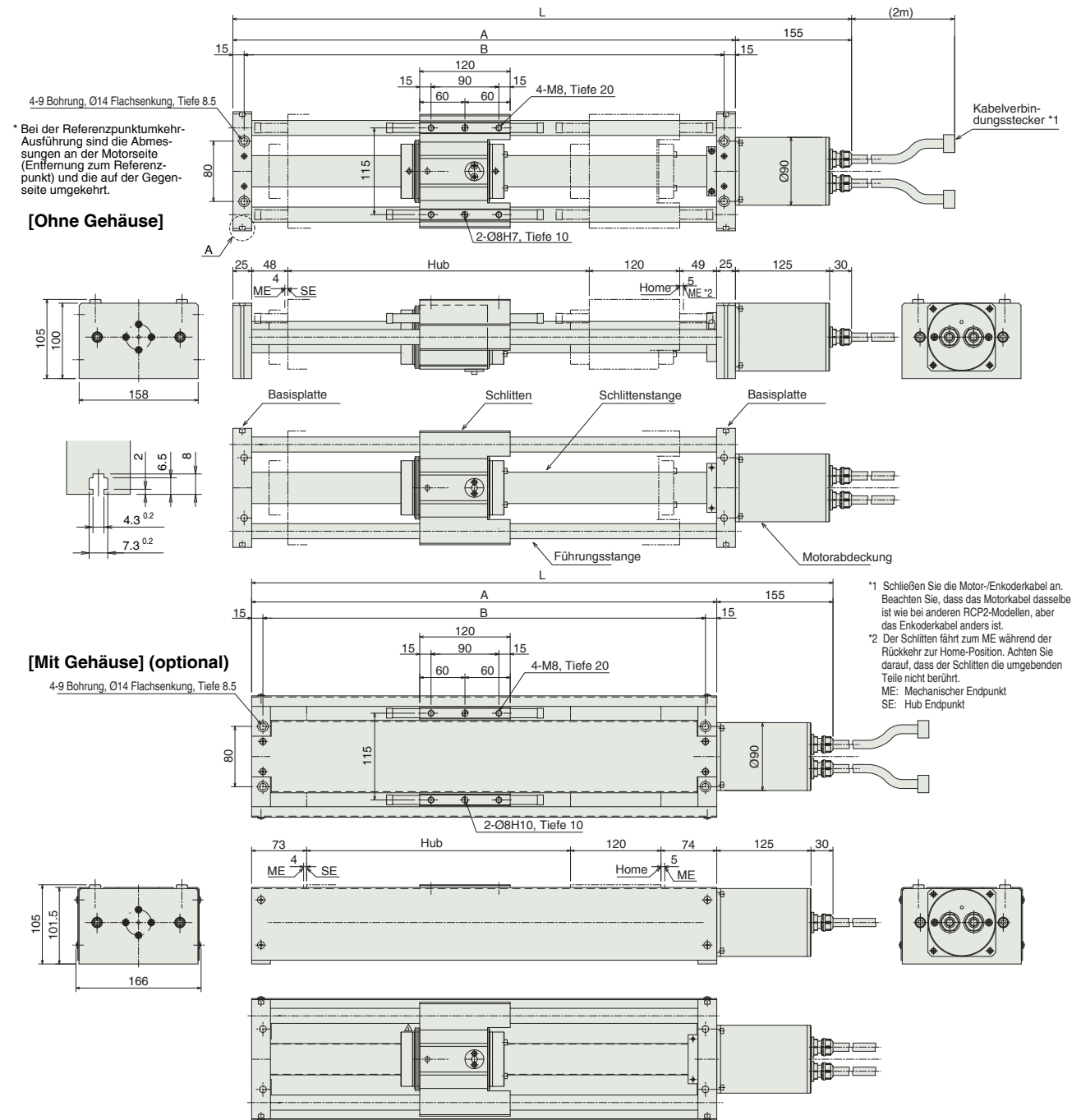
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.08 mm
Spiel	0.01 mm oder weniger
Linear-Führung	Ø20 schmierfreie direktgekoppelte Gleitführung
Zulässiges Ruhe-Lastmoment	20,0N • m
Zulässige Auskrantung	Ma-Richtung: 200 mm oder weniger
Schutzklasse	IP 67
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)

Richtung des zulässigen Lastmoments



Abmessungen



Abmessungen und Gewicht pro Hub

Hub	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040
A	335	385	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885
B	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
Gewicht ohne Gehäuse (kg)	9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.3	11.8	12.3	12.7	13.2	13.7	15.1
Gewicht mit Gehäuse (kg)	10.5	11.1	11.8	12.5	13.2	13.8	14.6	15.3	15.9	16.6	17.3	18.9

Steuerung

Passende Steuerungen

Kontakten Sie IAI wegen einer RCP2W-SA16C-kompatiblen Steuerung.

RCP2W-RA4C

RoboCylinder, strahlwassergeschützter Typ, Schubstangen-Ausführung, Achsbreite 45 mm, Schrittmotor, Kupplungs-Spezifikation

Modellspezifikationen RCP2W-RA4C

Baureihe — Typ

— Encoder-Typ — Motortyp

I: Inkremental 42P: Schrittmotor
A: Absolut 42□size

Steigung

10: 10mm
5: 5mm
2.5: 2.5mm

Hub

50: 50mm
300: 300mm
(Angabe in 50 mm-Schritten)

— Passende Steuerung —

P1: PCON
PSEL

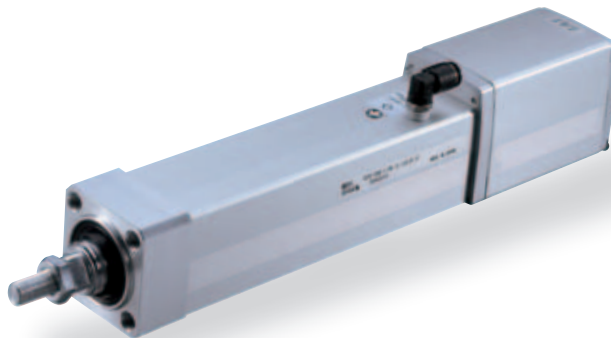
Kabellänge

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

— Optionen

B: Bremse
FL: Flansch
FT: Montagefuß
NM: Umgekehrte Referenzposition

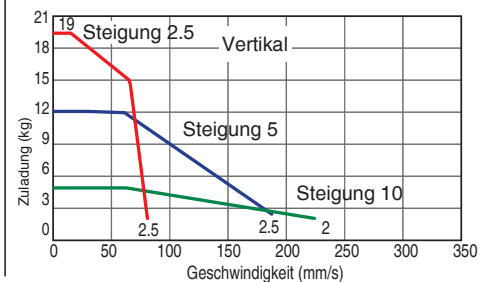
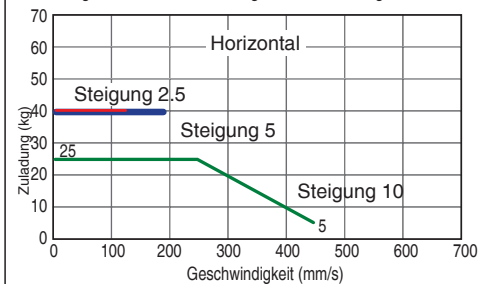
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) Wenn der Hub ansteigt, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- (2) Bei der RCP2 Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, weil ein Schrittmotor eingesetzt wird. Prüfen Sie im Diagramm der Geschwindigkeit und Zuladung rechts, ob die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit ausreicht.
- (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

Korrelationsdiagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die Tabelle unten zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

(Hinweis 1) Beachten Sie, dass die maximale Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt.

Modell	Steigung (mm)	Maximum Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)	Halte- kraft (N)	Hub (mm)
RCP2W-RA4C-I-42P-10-①-P1-②-③	10	~25 ~4.5	150	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCP2W-RA4C-I-42P-5-①-P1-②-③	5	40 ~12	284	
RCP2W-RA4C-I-42P-2.5-①-P1-②-③	2.5	40 ~19	358	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

(Hinweis 2) Grafik der Haltekraft siehe Seite 408.

Hub, maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 200 (in 50 mm-Schritten)	250 (mm)	300 (mm)
10	450 <250>	450 <250>	350 <250>
5	190	190	175
2.5	125 <115>	115	85

*Wert in <> gilt, wenn die Achse vertikal verwendet wird (Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

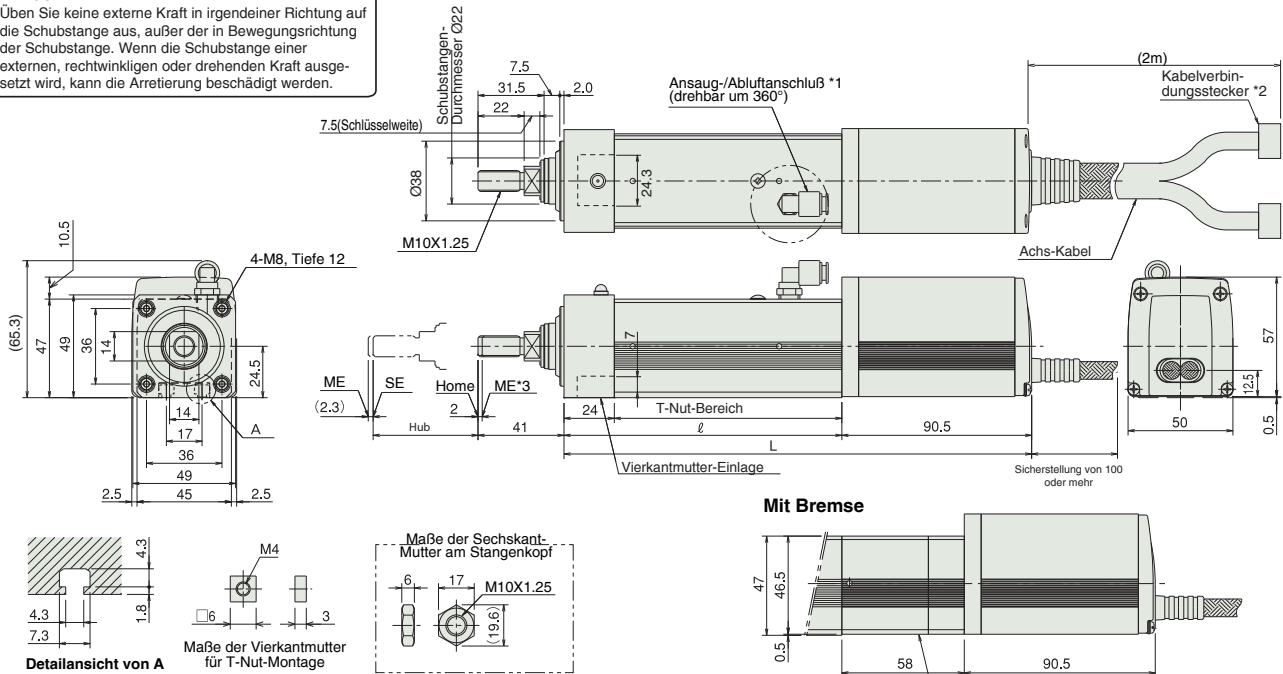
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02mm
Spiel	0.05mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø22mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1.5°
Schutzklasse	IP65
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Abmessungen

Hinweis

Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.



* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 58 mm und ein um 0,4 kg erhöhtes Gewicht.

- *1 Einen Schlauch mit einem Außendurchmesser von 6mm an den Abluftanschluß stecken und den Schlauch bis zu einem Ort verlängern, an dem kein Wasser eindringen kann.
 *2 Schließen Sie das Motor-/Encoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.
 *3 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
 ME: Mechanischer Endpunkt
 SE: Hub-Endpunkt
 *3 Die Maße in () haben keine Referenzwerte.
 *4 Die Oberfläche der Bremseinheit hat keine T-Nuten.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

* Die Werte in () beziehen sich auf Modelle mit Bremse.
 Die Werte in < > gelten, wenn die Achse vertikal verwendet wird.

Hub	50	100	150	200	250	300
Ø	132.5	182.5	232.5	282.5	332.5	382.5
L	223(281)	273(331)	323(381)	373(431)	423(481)	473(531)
Gewicht (kg)	1.9	2.1	2.2	2.5	2.9	3.1

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCP2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

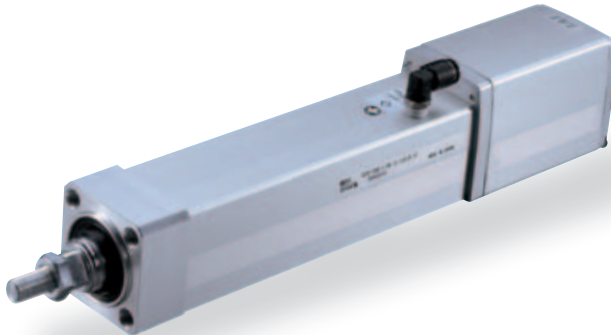
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Maximale Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-42PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-42PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-42PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-42PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-42PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmierungstyp		PSEL-C-1-42PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 335

RCP2W-RA6C

RoboCylinder, strahlwassergeschützter Typ, Schubstangen-Ausführung, Achsbreite 64 mm, Schrittmotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen RCP2W — RA6C — I — 56P — — — P1 — — —									
Baureihe	Typ	— Encoder-Typ —	Motor-Typ	Steigung	Hub	— Passende Steuerung —	Kabellänge	Optionen	
I: Inkremental	56P: Schrittmotor	16: 16mm	8: 8mm	4: 4mm	50: 50mm	P1: PCON	N: Kein Kabel	B: Bremse	
A: Absolut	56□size				?	PSEL	P: 1m	FL: Flansch	
					300: 300mm		S: 3m	FT: Montagefuß	
					(Angabe in 50 mm-Schritten)		M: 5m	NM: Umgekehrte Referenzposition	
							X□□: Spezifizierte Länge		
							R□□: Roboter-kabel		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

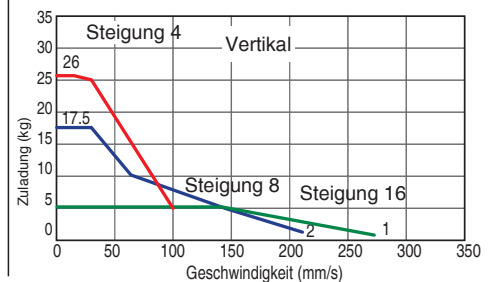
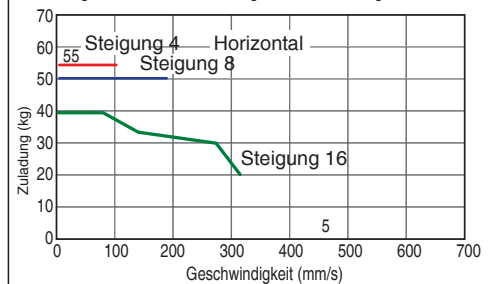


PUNKT
Auswahl-
punkte

- (1) Wenn der Hub ansteigt, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- (2) Bei der RCP2 Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, weil ein Schrittmotor eingesetzt wird. Prüfen Sie im Diagramm der Geschwindigkeit und Zuladung rechts, ob die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit ausreicht.
- (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,2 G. Das ist die maximale Beschleunigung.

■ Korrelationsdiagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die Tabelle unten zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

(Hinweis 1) Beachten Sie, dass die maximale Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt.

Modell	Steigung (mm)	Maximum Zuladung (Hinweis 1)		Halte-kraft (N)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2W-RA6C-I-56P-16-①-P1-②-③	16	~40	~5	240	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCP2W-RA6C-I-56P-8-①-P1-②-③	8	50	~17.5	470	
RCP2W-RA6C-I-56P-4-①-P1-②-③	4	55	~26	800	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub, maximale Geschwindigkeit

Hub	50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
Steigung 16	320 <265>
Steigung 8	200
Steigung 4	100

*Wert in <> gilt, wenn die Achse vertikal verwendet wird (Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Umgekehrte Referenzposition	NM	385

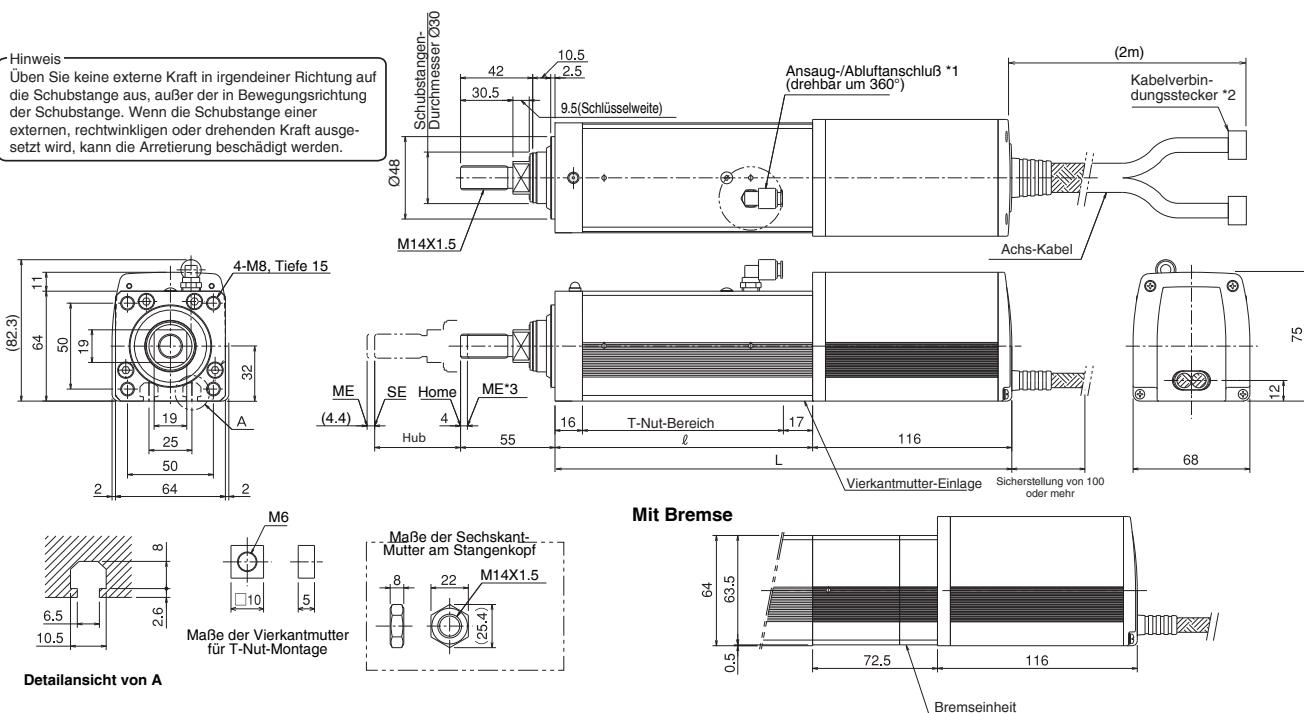
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø12mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02mm
Spiel	0.05mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø30mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1.0°
Schutzklasse	IP65
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Abmessungen

Hinweis

Üben Sie keine externe Kraft in irgendeiner Richtung auf die Schubstange aus, außer der in Bewegungsrichtung der Schubstange. Wenn die Schubstange einer externen, rechtwinkligen oder drehenden Kraft ausgesetzt wird, kann die Arretierung beschädigt werden.



Mit Bremse

* Modelle mit Bremse haben eine erweiterte Gesamtlänge um 72,5 mm und ein um 0,9 kg erhöhtes Gewicht.

- *1 Einen Schlauch mit einem Außendurchmesser von 6mm an den Abluftanschluß stecken und den Schlauch bis zu einem Ort verlängern, an dem kein Wasser eindringen kann.
*2 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 314.
*3 Der Schlitten fährt bei der Home-Fahrt zum ME. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
ME: Mechanischer Endpunkt
SE: Hub-Endpunkt
*3 Die Maße in () haben keine Referenzwerte.
*4 Die Oberfläche der Bremseinheit hat keine T-Nuten.

Abmessungen und Gewicht pro Hub

* Die Werte in () beziehen sich auf Modelle mit Bremse.
Die Werte in < > gelten, wenn die Achse vertikal verwendet wird.

Hub	50	100	150	200	250	300
Ø	150	200	250	300	350	400
L	266(338.5)	316(388.5)	366(438.5)	416(488.5)	466(538.5)	516(588.5)
Gewicht (kg)	3.5	4.0	4.5	5.0	5.5	6.0

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCP2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

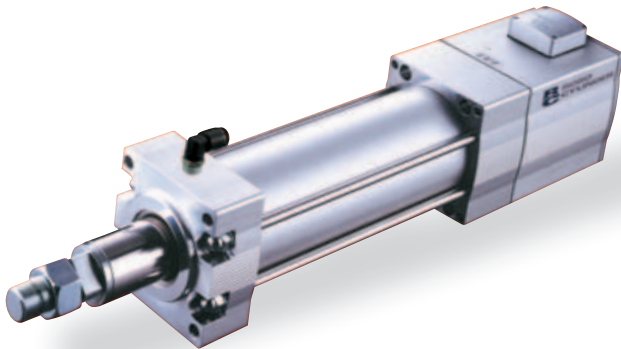
Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Maximale Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		PCON-C-56PI-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	2A max.	→ 305
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		PCON-CG-56PI-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		PCON-CY-56PI-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		PCON-PL-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		PCON-PO-56PI-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		PCON-SE-56PI-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmsteuerungstyp		PSEL-C-1-56PI-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 335

RCP2W-RA10C

RoboCylinder, spritzwassergeschützter Typ, Schubstangen-Ausführung, Achsbreite 100 mm, Schrittmotor, Kupplungs-Spezifikation

■ Modellspezifikationen	RCP2W	RA10C	I	86P			P2		
	Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen
			I: Inkremental	86P-Schrittmotor	10: 10mm	50:50mm	P2: PCON-CF	N : Kein Kabel	B : Bremse
			86□size		5: 5mm	?		P : 1m	FL : Flansch
					2.5: 2.5mm	300:300mm		S : 3m	FT : Montagefuß
						(Angabe in 50 mm-Schritten)		M : 5m	NM : Umgekehrte Referenzposition
								X□□ : Spezifizierte Länge	
								R□□ : Roboterkaabel	

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.

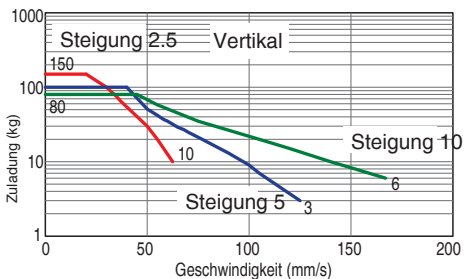
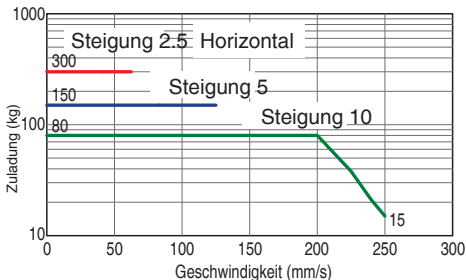


PUNKT
Auswahl-
punkte

- (1) Wenn der Hub ansteigt, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- (2) Bei der RCP2 Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, weil ein Schrittmotor eingesetzt wird. Prüfen Sie im Diagramm der Geschwindigkeit und Zuladung rechts, ob die Zuladung bei der gewünschten Geschwindigkeit ausreicht.
- (3) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,04 G (Steigung 10), 0,02 G (Steigung 5) oder 0,01 G (Steigung 2,5). Das ist die maximale Beschleunigung. Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird. Beachten Sie, dass bei einer externen Kraft auf die Schubstange aus irgendeiner Richtung, außer der in Bewegungsrichtung, die Arretierung beschädigt werden kann.

■ Korrelationsdiagramm von Geschwindigkeit und Zuladung

Bei der RCP2-Serie sinkt die Zuladung, wenn die Geschwindigkeit ansteigt, wegen der Charakteristik des Schrittmotors im Antrieb. Verwenden Sie die Tabelle unten zur Prüfung, ob die gewünschte Geschwindigkeit und Zuladung ausreichen.



Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung (Hinweis 1) Beachten Sie, dass die maximale Zuladung sinkt, wenn die Geschwindigkeit ansteigt.

Modell	Steigung (mm)	Maximum Zuladung (Hinweis 1)		Halte-kraft (N)	Hub (mm)
		Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCP2W-RA10C-I-86P-10-①-P2-②-③	10	~80	~80	1500	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm-Schritten)
RCP2W-RA10C-I-86P-5-①-P2-②-③	5	150	~100	3000	
RCP2W-RA10C-I-86P-2.5-①-P2-②-③	2.5	300	~150	6000	

Erklärung der Ziffern ① Hub ② Kabellänge ③ Optionen

■ Hub, maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub 50 ~ 300 (In 50 mm-Schritten)
10	250 <167>
5	125
2.5	63

(Einheit: mm/s)

Optionen

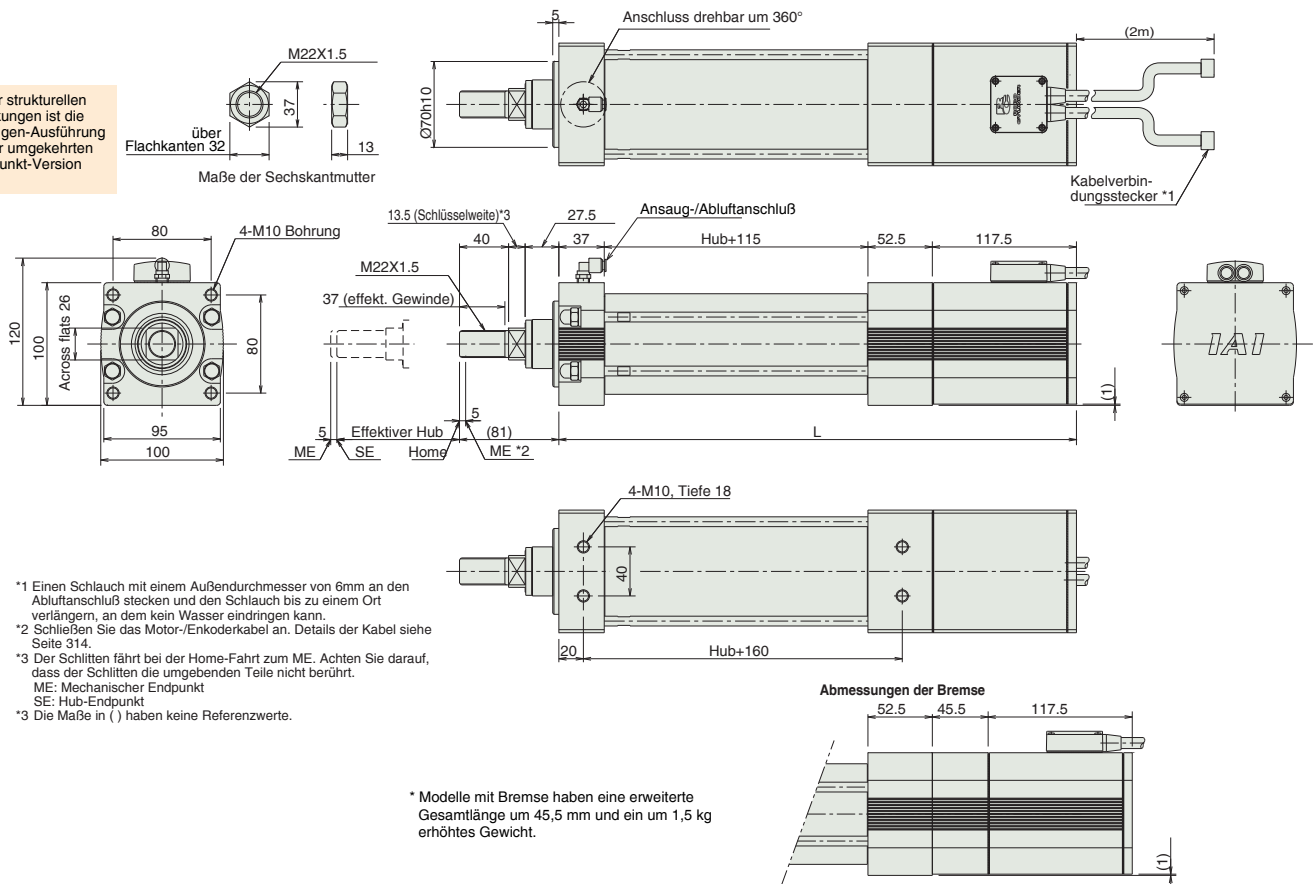
Name	Code	Seite
Bremse	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02mm
Spiel	0.05mm oder weniger
Schubstangen-Durchmesser	Ø40mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1.0°
Schutzklasse	IP54
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85% RH oder darunter (nicht kondensierend)

Abmessungen

- * Wegen der strukturellen Beschränkungen ist die Schubstangen-Ausführung nicht in der umgekehrten Referenzpunkt-Version lieferbar



■ **Maximale Geschwindigkeit pro Hub**

Hub	50	100	150	200	250	300
L	372	422	472	522	572	622
Gewicht (kg)	9	9.5	10	10.5	11	11.5

Steuerungen

Passende Steuerungen

Kontaktieren Sie IAI für RCP2-RA10C kompatible Steuerungen.

RCAW-RA3C/RA3D/RA3R

RoboCylinder, spritzwassergeschützter Typ, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø32 mm, 24-V Servomotor, Kupplungs-/Einbaumotor-/Seitmotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen									
RCAW	—	I	—	20	—	A1	—		—
Baureihe	Typ	—	Encoder-Typ	—	Motor	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge
RA3C:	Kupplungs-Spezifikation	I: Inkremental	20: Servomotor	10: 10mm	50: 50mm	A1: ACON	N: Kein Kabel		Siehe Tabelle unten.
RA3D:	Einbaumotor-Spezifikation		20W	5: 5mm	?	ASEL	P: 1m		
RA3R:	Seitmotor-Spezifikation			2.5: 2.5mm	200: 200mm		S: 3m		
					(Angabe in 50 mm-Schritten)		M: 5m		
							X□□: Spezifizierte Länge		
							R□□: Roboter-kabel		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) Wenn der Hub ansteigt, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 2,5 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
- (3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externen Kräfte aus einer anderen Richtung als der Bewegungsrichtung einwirken

Modellspezifikationen

■ Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximum Zuladung (Hinweis 1)	Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCAW-①-I-20-10-②-A1-③-④	20	10	4	1.5	36.2
RCAW-①-I-20-5-②-A1-③-④		5	9	3	72.4
RCAW-①-I-20-2.5-②-A1-③-④		2.5	18	6.5	144.8

Erklärung der Ziffern ① Typ ② Hub ③ Kabellänge ④ Optionen

■ Hub, maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 200 (Angabe in 50- mm Schritten)
10	500
5	250
2.5	125

(Einheit: mm/s)

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse (*1)	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schwenkbare Fußhalterung (*2)	QR	386
Vordere Fußhalterung (*3)	TRF	389
Hintere Fußhalterung (*3)	TRR	389

(*1) Bremse nur für RA3C und RA3R.

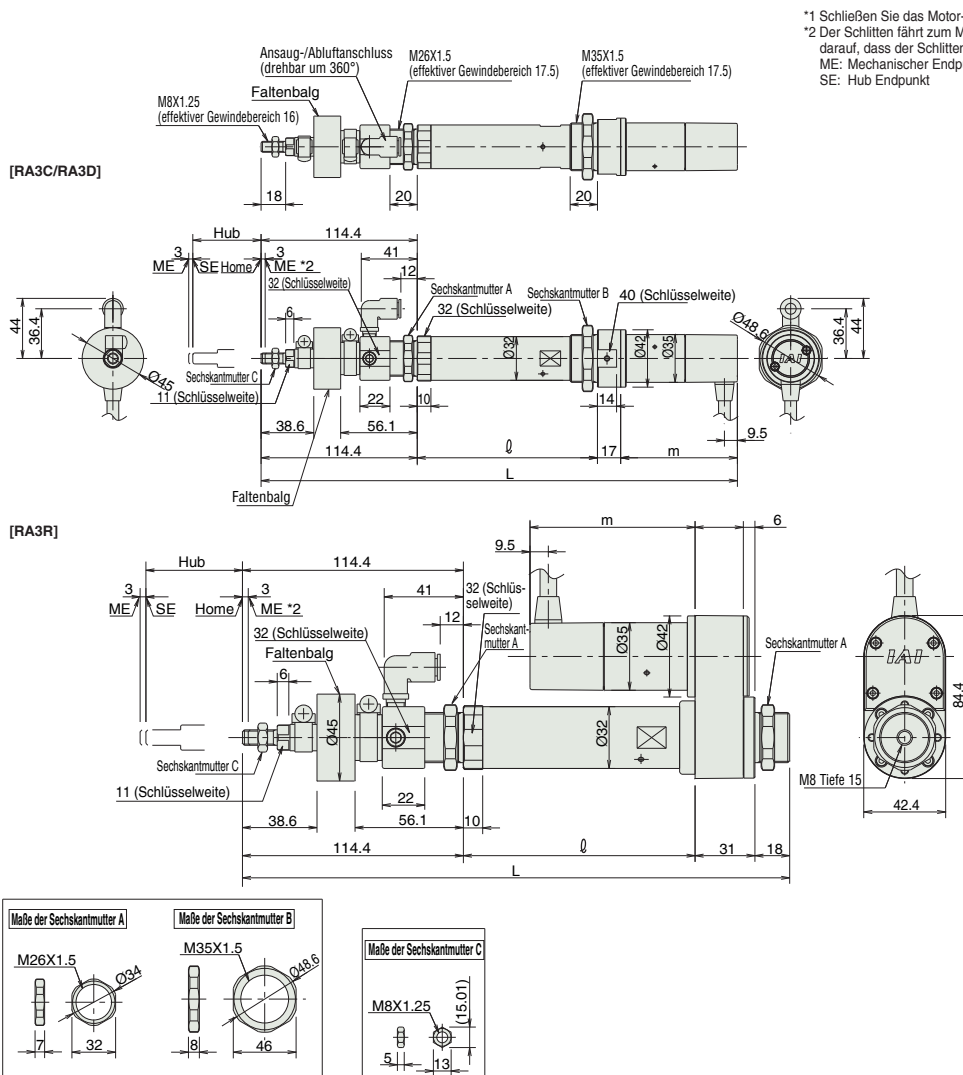
(*2) Schwenkbare Fußhalterung nur für RA3R.

(*3) Fußhalterungen nur für RA3C und RA3D.

Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø8 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Schubstangen-Durchmesser	Ø16 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1.0
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)
Schutzklasse	IP54

Abmessungen



- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
 *2 Der Schlitten fährt zum ME während der Rückkehr zur Home-Position. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
 ME: Mechanischer Endpunkt
 SE: Hub Endpunkt

Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCAW-RA3C-RA3D/RA3R (ohne Bremse)

	Hub	50	100	150	200
L	RA3C	348.9	398.9	448.9	498.9
	RA3D	329.9	379.9	429.9	479.9
	RA3R	283.4	333.4	383.4	433.4
Q	RA3C	132	182	232	282
	RA3D	132	182	232	282
	RA3R	120	170	220	270
m	RA3C	85.5			
	RA3D	66.5			
	RA3R	85.5			
Gewicht (kg)	RA3C	1.0	1.1	1.2	1.3
	RA3D	1.0	1.1	1.2	1.3
	RA3R	1.1	1.2	1.3	1.4

RCAW-RA3C-RA3D/RA3R (mit Bremse)

	Hub	50	100	150	200
L	RA3C	387.9	437.9	487.9	537.9
	RA3D	Mit Bremse nicht verfügbar.			
	RA3R	283.4	333.4	383.4	433.4
Q	RA3C	132	182	232	282
	RA3D	132	182	232	282
	RA3R	120	170	220	270
m	RA3C	124.5			
	RA3D	Mit Bremse nicht verfügbar.			
	RA3R	124.5			
Gewicht (kg)	RA3C	1.2	1.3	1.4	1.5
	RA3D	1.2	1.3	1.4	1.5
	RA3R	1.3	1.4	1.5	1.6

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCA-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Maximale Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		ACON-C-20I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V	Nenn: 1.3A, Spitze: 5.1A	→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmierungstyp		ASEL-C-1-20I-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 345

* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.

RCAW-RA4C/RA4D/RA4R

RoboCylinder, spritzwassergeschützter Typ, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 24-V Servomotor, Kupplungs-/Einbaumotor-/Seitmotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen									
RCAW		I	20			A1			
Baureihe	Typ	Encoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
RA4C:	I: Inkremental		20: Servomotor	12: 12mm	50: 50mm	A1: ACON	N : Kein Kabel	Siehe Tabelle unten.	
Kupplungs-Spezifikation			20W	6: 6mm		ASEL	P : 1m		
RA4D:			30: Servomotor	3: 3mm	?		S : 3m		
Einbaumotor-Spezifikation							M : 5m		
RA4R:			30W		300: 300mm		X□□ : Spezifizierte Länge		
Seitmotor-Spezifikation					(Angabe in 50 mm-Schritten)		R□□ : Roboter-kabel		

* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.



- (1) Wenn der Hub ansteigt, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
- (3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externen Kräfte aus einer anderen Richtung als der Bewegungsrichtung einwirken

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Modell	Motorleistung (W)	Steigung (mm)	Maximum Zuladung (Hinweis 1)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
			Horizontal (kg)	Vertikal (kg)		
RCAW-①-②-20-12-③-④-⑤-⑥	20	12	3.0	1.0	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm Schritten)
RCAW-①-②-20-6-③-④-⑤-⑥		6	6.0	2.0	37.7	
RCAW-①-②-20-3-③-④-⑤-⑥		3	12.0	4.0	75.4	
RCAW-①-②-30-12-③-④-⑤-⑥	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCAW-①-②-30-6-③-④-⑤-⑥		6	9.0	3.0	56.6	
RCAW-①-②-30-3-③-④-⑤-⑥		3	18.0	6.5	113.1	

Hub, maximale Geschwindigkeit

Steigung	Hub 50 ~ 300 (Angabe in 50- mm Schritten)
12	600
6	300
3	150

(Einheit: mm/s)

Erklärung der Ziffern ① Typ ② Encoder Typ ③ Hub ④ Passende Steuerung ⑤ Kabellänge ⑥ Optionen

Optionen

Name	Code	Seite
Bremse (*1)	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schwenkbare Fußhalterung (*2)	QR	386
Vordere Fußhalterung (*3)	TRF	389
Hintere Fußhalterung (*3)	TRR	389

(*1) Bremse nur für RA3C und RA3R.

(*2) Schwenkbare Fußhalterung nur für RA3R.

(*3) Fußhalterungen nur für RA3C und RA3D.

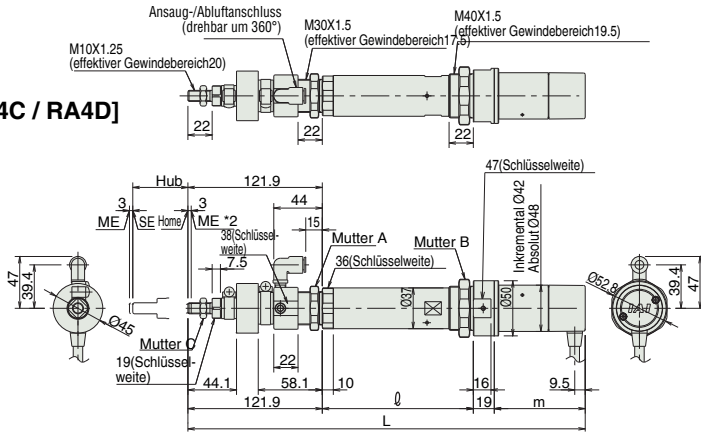
Allgemeine Spezifikationen

Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1.0
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0~40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)
Schutzklasse	IP54

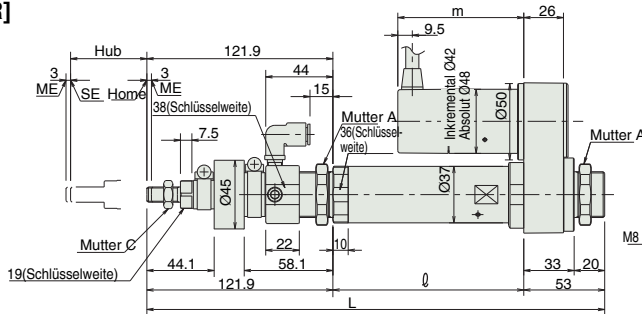
Abmessungen

- *1 Schließen Sie das Motor-/Enkoderkabel an. Details der Kabel siehe Seite 324.
 *2 Der Schlitten fährt zum ME während der Rückkehr zur Home-Position. Achten Sie darauf, dass der Schlitten die umgebenden Teile nicht berührt.
 ME: Mechanischer Endpunkt
 SE: Hub Endpunkt

[RA4C / RA4D]



[RA4R]

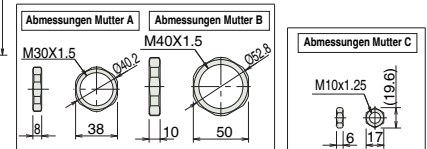


Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCAW-RA4C-RA4D/RA4R (ohne Bremse)

Hub				50	100	150	200	250	300	
L	RA4C	20W	Inkremental	345.4	395.4	445.4	495.4	545.4	595.4	
			Absolut	358.4	408.4	458.4	508.4	558.4	608.4	
		30W	Inkremental	360.4	410.4	460.4	510.4	560.4	610.4	
	RA4D	20W	Absolut	373.4	423.4	473.4	523.4	573.4	623.4	
			Inkremental	323.4	373.4	423.4	473.4	523.4	573.4	
		30W	Absolut	336.4	386.4	436.4	486.4	536.4	586.4	
	RA4R	20W	Inkremental	338.4	388.4	438.4	488.4	538.4	588.4	
			Absolut	351.4	401.4	451.4	501.4	551.4	601.4	
		30W	Inkremental	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9	
		Absolut	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9		
		Inkremental	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9		
		Absolut	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9		
Ø	RA4C	20W	/Absolut	137	187	237	287	337	387	
		30W		137	187	237	287	337	387	
	RA4D	20W		Inkremental	137	187	237	287	337	387
		30W		Absolut	137	187	237	287	337	387
	RA4R	20W		125	175	225	275	325	375	
		30W		125	175	225	275	325	375	
m	RA4C	20W	Inkremental	67.5						
			Absolut	80.5						
		30W	Inkremental	82.5						
			Absolut	95.5						
	RA4D	20W	Inkremental	45.5						
			Absolut	58.5						
		30W	Inkremental	60.5						
			Absolut	73.5						
	RA4R	20W	Inkremental	67.5						
			Absolut	80.5						
		30W	Inkremental	82.5						
			Absolut	95.5						
Gewicht (kg)	RA4C	20W/30W	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1		
	RA4D	20W/30W	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1		
	RA4R	20W/30W	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3		

* Die auch mit Bremse erhältlichen Modelle RA4C und RA4R haben ein um 0,2 kg erhöhtes Gewicht. Beim RA4C erhöht sich die Gesamtlänge um 43 mm, beim RA4R nur die Motorlänge um 43 mm.



Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCA-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Maximale Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniertyp		ACON-C-20I-NP-2-0	Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	DC24V		→ 315
Positioniertyp, der die Sicherheitskategorie erfüllt		ACON-CG-20I-NP-2-0					
3-Punkt-Pneumatik-Typ		ACON-CY-20I-NP-2-0	Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	3 Punkte			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation diff. Leitungstreiber)		ACON-PL-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen differentiellen Leitungstreiber unterstützt	(-)			
Pulstreiber-Typ (Spezifikation offener Kollektor)		ACON-PO-20I-NP-2-0	Pulstreibertyp, der einen offenen Kollektor unterstützt				
Serieller Kommunikationstyp		ACON-SE-20I-0-0	Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Programmierungstyp		ASEL-C-1-20I-NP-2-0	Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 345

* Die ASEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1-Achs-Spezifikation.

RCS2W-RA4C/RA4D/RA4R

RoboCylinder, spritzwassergeschützter Typ, Schubstangen-Ausführung, Achsdurchmesser Ø37 mm, 230-V Servomotor, Kupplungs-/Einbaumotor-/Seitmotor-Spezifikation

■ Modellspezifikationen RCS2W									
Baureihe	Typ	Enkoder-Typ	Motortyp	Steigung	Hub	Passende Steuerung	Kabellänge	Optionen	
RA4C:	I: Inkremental	20: Servomotor	12: 12mm	50: 50mm	T1: XSEL-J/K	N: Kein Kabel	Siehe Tabelle unten.		
Kupplungs-Spezifikation	A: Absolut	20W	6: 6mm	?	T2: SCON	P: 1m			
RA4D:		30: Servomotor	3: 3mm		SSEL	S: 3m			
Einbaumotor-Spezifikation		30W			XSEL-P/Q	M: 5m			
RA4R:						X□: Spezifizierte Länge			
Seitmotor Spezifikation						R□: Roboterkabel			
* Details der Modellspezifikationen siehe Seite 31 im vorderen Abschnitt.									



- (1) Wenn der Hub ansteigt, sinkt die maximale Geschwindigkeit, um die kritische Geschwindigkeit für die Kugelumlaufspindel zu vermeiden. Verwenden Sie die Tabelle für die Modell-Spezifikation unten zur Prüfung, ob die maximale Geschwindigkeit bei dem gewünschten Hub ausreicht.
- (2) Die Zuladung beruht auf dem Betrieb bei einer Beschleunigung von 0,3 G (oder 0,2 G, wenn die Steigung 3 ist). Das ist die maximale Beschleunigung.
- (3) Die horizontale Zuladung gilt unter der Annahme, dass eine externe Führung verwendet wird und keine externen Kräfte aus einer anderen Richtung als der Bewegungsrichtung einwirken

Modellspezifikationen

Steigung und Zuladung

Model		Steigung (mm)	Maximum Zuladung (Hinweis 1) Horizontal (kg) Vertikal (kg)		Wirksame Längskraft (N)	Hub (mm)
RCS2W-①-②-20-12-③-④-⑤-⑥	20	12	3.0	1.0	18.9	50 ~ 300 (Angabe in 50 mm Schritten)
RCS2W-①-②-20-6-③-④-⑤-⑥		6	6.0	2.0	37.7	
RCS2W-①-②-20-3-③-④-⑤-⑥		3	12.0	4.0	75.4	
RCS2W-①-②-30-12-③-④-⑤-⑥	30	12	4.0	1.5	28.3	
RCS2W-①-②-30-6-③-④-⑤-⑥		6	9.0	3.0	56.6	
RCS2W-①-②-30-3-③-④-⑤-⑥		3	18.0	6.5	113.1	

Erklärung der Ziffern ① Typ ② Encoder-Typ ③ Hub ④ Passende Steuerung ⑤ Kabellänge ⑥ Optionen

Hub, maximale Geschwindigkeit

Hub Steigung	50 ~ 300 (Angabe in 50- mm Schritten)
12	600
6	300
3	150

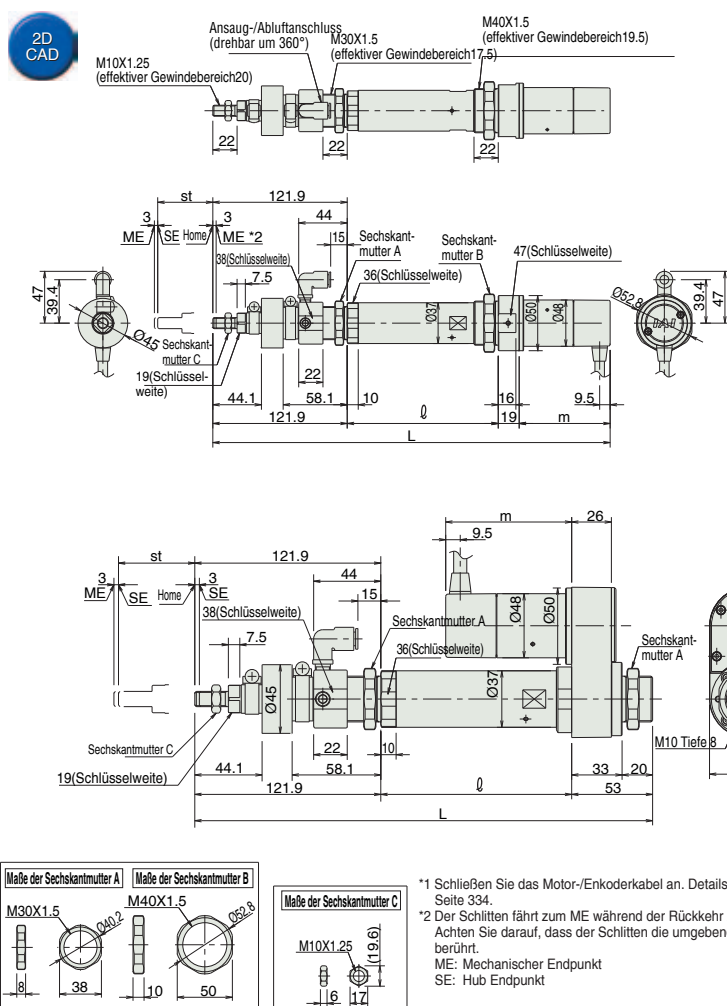
(Einheit: mm/s)

■ Optionen		
Name	Code	Seite
Bremse (*1)	B	381
Flansch	FL	382
Montagefuß	FT	384
Home-Sensor	HS	385
Scharniergelenk	NJ	385
Umgekehrte Referenzposition	NM	385
Schwenkbare Fußhalterung (*2)	QR	386
Vordere Fußhalterung (*3)	TRF	389
Hintere Fußhalterung (*3)	TRR	389

(*1) Bremse nur für RA3C und RA3R.
(*2) Schwenkbare Fußhalterung nur für RA3R.
(*3) Fußhalterungen nur für RA3C und RA3D.

■ Allgemeine Spezifikationen	
Bezeichnung	Beschreibung
Antriebssystem	Kugelumlaufspindel Ø10 mm, gerollt C10
Wiederholgenauigkeit	±0.02 mm
Spiel	0.05 mm oder weniger
Grundrahmen	Material: Aluminium, hell eloxiert
Schubstangen-Durchmesser	Ø20 mm
Schubstangen-Rotationsspiel	±1.0°
Zulässige Temperatur, Feuchtigkeit	0-40°C, 85 % RH oder darunter (nicht kondensierend)
Schutzklasse	IP54

Abmessungen



Abmessungen und Gewicht pro Hub

RCS2W-RA4C-RA4D/RA4R (ohne Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300	
L	RA4C	20W	358.4	408.4	458.4	508.4	558.4	608.4
		30W	373.4	423.4	473.4	523.4	573.4	623.4
	RA4D	20W	336.4	386.4	436.4	486.4	536.4	586.4
		30W	351.4	401.4	451.4	501.4	551.4	601.4
	RA4R	20W	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9
		30W	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9
Q	RA4C	20W	137	187	237	287	337	387
		30W	137	187	237	287	337	387
	RA4D	20W	137	187	237	287	337	387
		30W	137	187	237	287	337	387
	RA4R	20W	125	175	225	275	325	375
		30W	125	175	225	275	325	375
m	RA4C	20W	80.5					
		30W	95.5					
	RA4D	20W	58.5					
		30W	73.5					
	RA4R	20W	80.5					
		30W	95.5					
Gewicht (kg)	RA4C	20W/30W	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1
	RA4D	20W/30W	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1
	RA4R	20W/30W	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3

RCS2W-RA4C-RA4D/RA4R (mit Bremse)

Hub		50	100	150	200	250	300	
L	RA4C	20W	401.4	451.4	501.4	551.4	601.4	651.4
		30W	416.4	466.4	516.4	566.4	616.4	666.4
	RA4D	20W	Nicht mit Bremse erhältlich.					
		30W	Nicht mit Bremse erhältlich.					
Q	RA4R	20W	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9
		30W	299.9	349.9	399.9	449.9	499.9	549.9
	RA4C	20W	137	187	237	287	337	387
		30W	137	187	237	287	337	387
	RA4D	20W	137	187	237	287	337	387
		30W	137	187	237	287	337	387
	RA4R	20W	125	175	225	275	325	375
		30W	125	175	225	275	325	375
m	RA4C	20W	123.5					
		30W	138.5					
	RA4D	20W	Nicht mit Bremse erhältlich.					
		30W	Nicht mit Bremse erhältlich.					
	RA4R	20W	123.5					
		30W	138.5					
Gewicht (kg)	RA4C	20W/30W	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3
	RA4D	20W/30W	-					
	RA4R	20W/30W	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5

Steuerung

Passende Steuerungen

Achsen der RCS2-Baureihe können mit folgenden Steuerungen betrieben werden. Wählen Sie den Typ aus, der Ihren speziellen Wünschen am meisten entspricht.

Bezeichnung	Außenansicht	Modell	Merkmale	Maximale Anzahl von Positionierungspunkten	Eingangsspannung	Stromverbrauch	Referenzseite
Positioniermodus			Unterstützung von bis zu 512 Positionierungspunkten	512 Punkte	Einphasig 100 VAC Einphasig 230 VAC Dreiphasig 230 VAC	360 VA max. *1- Achs-Spezifikation, bei Betrieb mit 150 W	→ 325
7-Punkt-Pneumatik-Modus			Gleiche Steuerungsvorgänge wie die für Pneumatik-Zylinder	7 Punkte			
Serieller Kommunikationstyp			Passender serieller Kommunikationstyp	64 Punkte			
Pulstreiber-Typ			Passender Pulstreibertyp	(Unbegrenzt)			
Programmsteuerung 1 oder 2 Achsen			Programmierbarer Typ, der bis zu zwei Achsen steuern kann	1.500 Punkte			→ 355
Programmsteuerung 1 bis 6 Achsen			Programmierbarer Typ, der bis zu sechs Achsen steuern kann	4.000 Punkte			→ 365

* Die SSEL und XSEL Typenbezeichnung beruht auf einer 1- Achs-Spezifikation.

*① bezeichnet den Enkoder-Typ (I: Inkremental / A: Absolut).

*② bezeichnet die Spannung der Stromversorgung (1: 100 V / 2: Einphasig 230 V / 3: Dreiphasig 230 V).

*③ bezeichnet die XSEL- Ausführung (KE / KET / P / Q).