IAI
Quality and Innovation

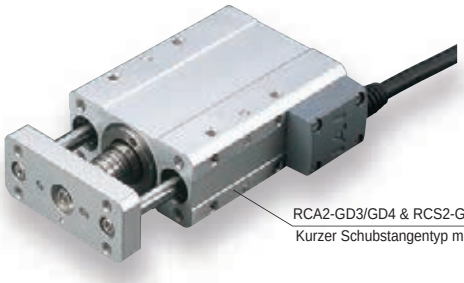
Produktübersicht
Mini-RoboCylinder mit 24 VDC Schritt-/Servomotor & mit 230 VAC Servomotor mit zugehörigen Steuerungen

D

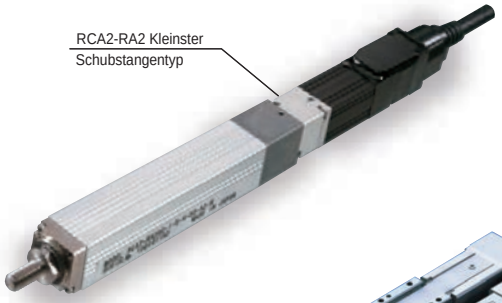
RoboCylinder Miniatur-Modelle

4. überarbeitete Auflage

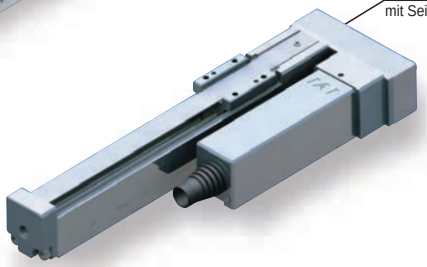
ROBO CYLINDER



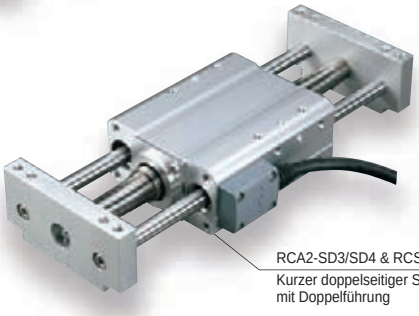
RCA2-GD3/GD4 & RCS2-GD5
Kurzer Schubstangentyp mit Doppelführung



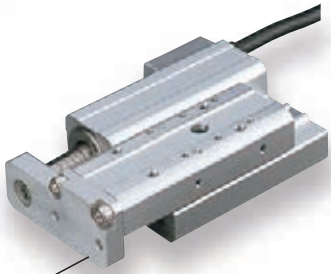
RCA2-RA2 Kleinster
Schubstangentyp



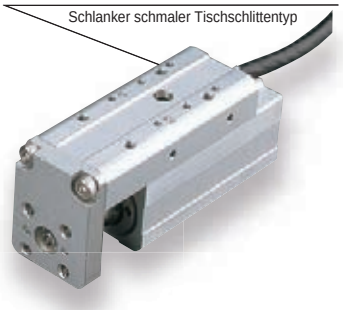
RCP3-SA2R Kleinster Schlittentyp
mit Seitmotor-Spezifikation



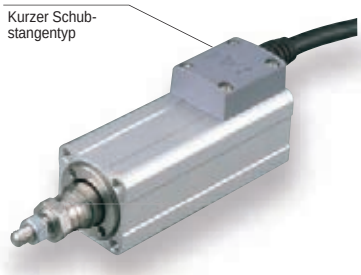
RCA2-SD3/SD4 & RCS2-SD5
Kurzer doppelseitiger Schubstangentyp
mit Doppelführung



RCA2-TFA3/TFA4 & RCS2-TFA5
Schlanker flacher Tischschlittentyp

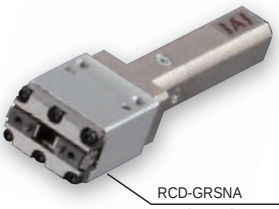


RCA2-TCA3/TCA4 & RCS2-TCA5
Schlanker schmaler Tischschlittentyp



RCA2-RP3/RP4
& RCS2-RP5
Kurzer Schub-
stangentyp

Neu
RCA2 & RCS2 Schubstangentypen als Reinraum- und Staub-/Feuchtraum-Ausführungen erhältlich



RCD-GRSNA
Utra-kompakter Greifertyp

RCD-RA1DA Ultra-kompakter
Schubstangentyp

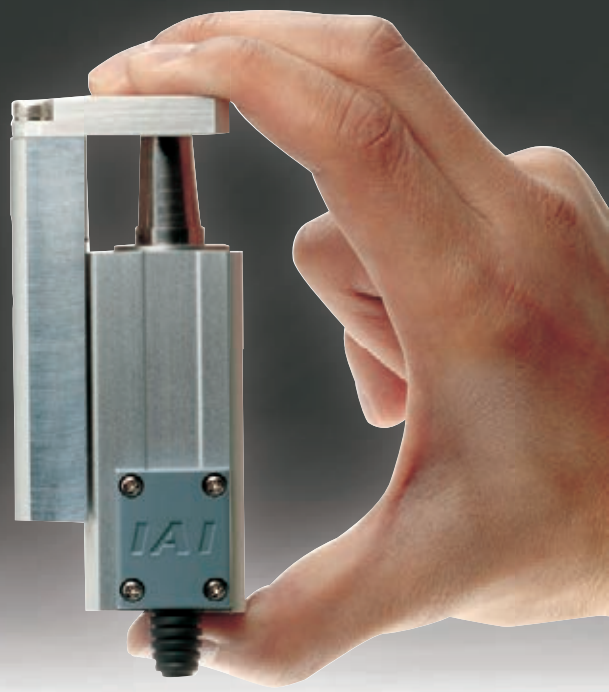
RCP3/4 RCP4CR | RCA2 RCA2CR RCA2W | RCS2 RCS2CR RCS2W | RCD

green automation
GO ELECTRIC
IAI

Elektro-Zylinder in Miniatur-Baugröße

Mini-RoboCylinder

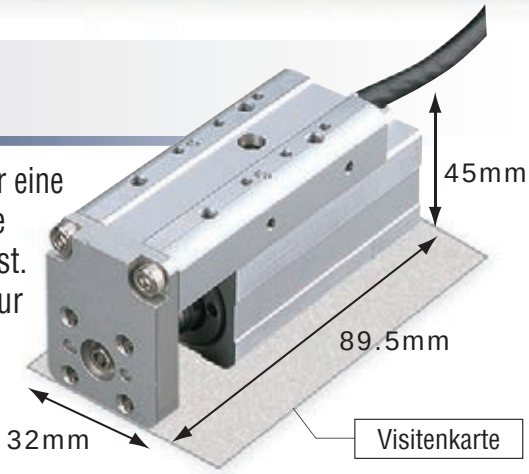
Viele Standardmodelle auch als Sondervarianten: Reinraum-geeignete und staub-/wassergeschützte Schubstangentypen gemäß ISO-Reinraumklasse 5 bzw. nach Schutzart IP52



ROBO CYLINDER

Platzsparend

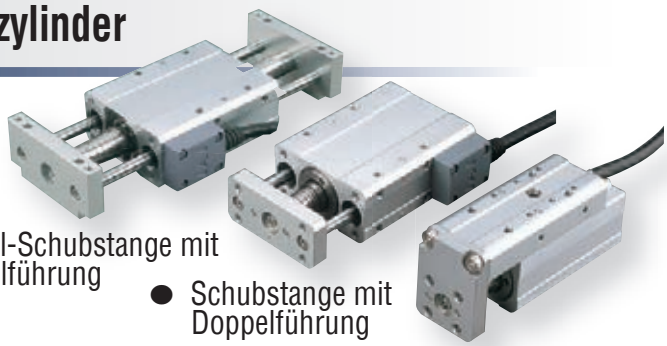
Mit einem neu entwickelten Motor erreichen die Mini-RoboCylinder eine Minimierung von Gesamtlänge, -breite und -höhe und damit eine Kleinst-Baugröße, die der von Pneumatikzylindern vergleichbar ist. Systeme, bei denen man bisher wegen der Größenbegrenzung nur auf Pneumatikzylinder zurückgreifen konnte, profitieren nun von IAI's neuer Mechatronik-Lösung.



Beim Tischschlittentyp RCA2-TCA3NA ist die Grundfläche schmaler als eine Visitenkarte.

Bauform und Bedienung wie Pneumatikzylinder

Die Mini-RoboCylinder gleichen in ihrem Design den üblichen Pneumatikzylindern. Anwender, die an Handhabung und Betrieb eines Pneumatiksystems gewohnt sind und damit zufrieden waren, können jetzt mühelos auf RoboCylinder umsteigen.

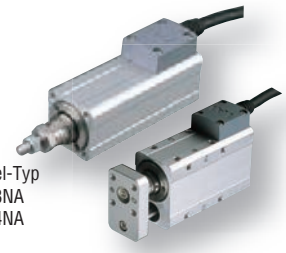


- Doppel-Schubstange mit Doppelführung
- Schubstange mit Doppelführung
- Tischschlitten

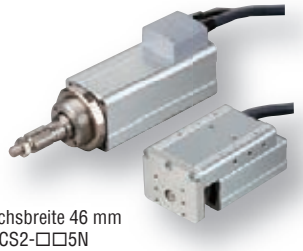
Große Auswahl an Modellvarianten

Für ein erweitertes Anwendungsspektrum sorgen Modellergänzungen wie ein schlanker Typ mit minimierter Achsbreite und ein Hochlast-Langhub-Typ mit 46 mm Achsbreite.

Schlanker BLDC-Motor-Typ
RCD-RA1D



Kurzer
Kugelspindel-Typ
RCA2-□□3NA
RCA2-□□4NA
50 mm Hub



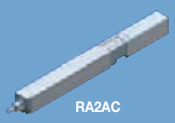
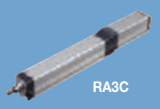
Achsbreite 46 mm
RCS2-□□5N

Mini-Schlitten-Ausführung

Motor-Einheit	Typbeschreibung	Modell: Baureihe	Modell: Typ	Enkoder-Typ	Motor: Motor-Serie	Motor: Motor-Typ	Antriebs-spindel	Steigung (mm)	Wirksame Längskraft (N)	Max. Zuladung (kg): Horizontal	Max. Zuladung (kg): Vertikal	Max. Ge-schwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)	Wiederhol-genauigkeit (mm)	Achsbreite (mm)
Separater Motor (austauschbar)	Kleinster Schlittentyp SA2AC	RCP3	SA2AC SA2AR	Inkremental	Schritt-Motor	20□	Gleit-spindel	4	—	0.25	—	200	25~100 (25mm-Schritte)	±0.05	22
								2	—	0.5	—	100			
								1	—	1	—	50			
	Kleinster Schlittentyp mit Seitmotor SA2A(B)R		SA2BC SA2BR					6	—	0.25	—	300	25~150 (25mm-Schritte)		28
								4	—	0.5	—	200			
								2	—	1	—	100			
		RCA2	SA2AC SA2AR		Servo-Motor	5W	Kugel-umlauf-spindel	4	21.4	0.5	0.25	200	25~100 (25mm-Schritte)	±0.02	20
								2	42.3	1	0.5	100			
								1	85.5	2	1	50			
Eingebauter Motor (direkt gekoppelt)	Kleinster PowerCon-Schlittentyp SA3C	RCP4 RCP4CR*	SA3C	Inkremental	High-end-Schritt-Motor	28□	Kugel-umlauf-spindel	6	—	3	1.5	420	25~300 (25mm-Schritte)	±0.02	32
								4	—	5	2.5	280			
								2	—	8	3.5	140			
	Kleinster PowerCon-Schlittentyp mit Seitmotor SA3R		SA3R					6	—	3	1.5	420			
								4	—	5	2.5	280			
								2	—	8	3.5	140			

* RCP4CR : Reinraum-Ausführung (ISO-Klasse 4) nur mit gerader Baufom erhältlich (Modellreihe RCP4CR-SA3C)

Mini-Schubstangen-Ausführung

Motor-Einheit	Typbeschreibung	Modell: Baureihe	Modell: Typ	Enkoder-Typ	Motor: Motor-Serie	Motor: Motor-Typ	Antriebs-spindel	Steigung (mm)	Wirksame Längskraft (N)	Max. Zuladung (kg): Horizontal	Max. Zuladung (kg): Vertikal	Max. Ge-schwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)	Wiederhol-genauigkeit (mm)	Achsbreite (mm)
Separater Motor (austauschbar)	Kleinster Schub-stangentyp  RA2AC	RCP3	RA2AC RA2AR	Inkremental	Schitt-Motor	20□	Gleit-spindel	4	—	0.25	0.125	200	25~100 (25mm-Schritte)	±0.05	22
								2	—	0.5	0.25	100			
								1	—	1	0.5	50			
							Kugel-umlauf-spindel	4	—	0.5	0.2	200		±0.02	
								2	—	1	0.375	100			
								1	—	2	0.75	50			
						20□ Hoch-last		4	—	1	0.325	200			
								2	—	2	0.625	100			
								1	—	4	1.25	50			
	Kleinster Schub-stangentyp mit Seitmotor RA2A(B)R		RA2BC RA2BR			20□	Gleit-spindel	6	—	0.25	0.125	300	25~150 (25mm-Schritte)	±0.05	28
								4	—	0.5	0.25	200			
								2	—	1	0.5	100			
							Kugel-umlauf-spindel	6	—	0.5	0.2	300		±0.02	
								4	—	1	0.375	200			
								2	—	2	0.75	100			
								1	—	4	1.5	50			
						20□ Hoch-last		6	—	1	0.325	300			
								4	—	2	0.625	200			
								2	—	4	1.25	100			
								1	—	8	2.5	50			
		RCA2	RA2AC RA2AR		Servo-Motor	5W	Kugel-umlauf-spindel	4	21.4	0.5	0.25	200	25~100 (25mm-Schritte)	±0.02	18
								2	42.3	1	0.5	100			
								1	85.5	2	1	50			
Eingebauter Motor (direkt gekoppelt)	Kleinster PowerCon-Schub-stangentyp  RA3C	RCP4	RA3C	Inkremental	High-end-Schritt-Motor	28□	Kugel-umlauf-spindel	16	—	6	1.5	1120	25~300 (25mm-Schritte)	±0.02	32
								10	—	12	2.5	700			
								5	—	24	5	350			
								2.5	—	36	10	175			
	Kleinster PowerCon-Schubstangen-typ mit Seitmotor RA3R		RA3R					16	—	5	1	1120			
								10	—	12	2.5	700			
								5	—	24	5	350			
								2.5	—	36	10	175			

Mini-Schubstangen-Ausführung

Motor-Einheit	Typbeschreibung	Modell: Baureihe	Modell: Typ	Enkoder-Typ	Motor: Motor-Serie	Motor: Motor-Typ	Antriebs-spindel	Steigung (mm)	Wirksame Längskraft (N)	Max. Zuladung (kg): Horizontal	Max. Zuladung (kg): Vertikal	Max. Ge-schwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)	Wiederhol-genauigkeit (mm)	Achsbreite (mm)
Eingebauter Motor (direkt gekoppelt)	Kurzer Schub-stangentyp mit Montage-halterung RN3(4)(5)N	RCA2	RN3N RP3N	Inkremental	Servo-Motor (24 V)	10W	Gleit-spindel	4	25.1	0.25	0.125	200	30 50	±0.05	28
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
		RCA2 RCA2CR* RCA2W**					Kugel-umlauf-spindel	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
	Kurzer Schub-stangentyp mit Gewinde-bohrung RP3(4)(5)N	RCA2	RN4N RP4N			20W	Gleit-spindel	6	19.9	0.25	0.125	300	30 50	±0.05	34
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
		RCA2 RCA2CR* RCA2W**					Kugel-umlauf-spindel	6	33.8	2	0.5	300		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		RCS2 RCS2CR* RCS2W**	RN5N RP5N		Servo-Motor (230 V)	60W	Kugel-umlauf-spindel	10	89	5	1.5	380<330>	50 75	±0.02	46
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			
	Kurzer Schub-stangentyp mit Einzel-Führung	RCA2	GS3N		Servo-Motor (24 V)	10W	Gleit-spindel	4	25.1	0.25	0.125	200	30 50	±0.05	28
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
		RCA2 RCA2CR* RCA2W**					Kugel-umlauf-spindel	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
		RCA2	GS4N			20W	Gleit-spindel	6	19.9	0.25	0.125	220	30 50	±0.05	34
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
		RCA2 RCA2CR* RCA2W**					Kugel-umlauf-spindel	6	33.8	2	0.5	270 <220>		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		RCS2 RCS2CR* RCS2W**	GS5N		Servo-Motor (230 V)	60W	Kugel-umlauf-spindel	10	89	5	1.5	380 <330>	50 75	±0.02	46
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			
Eingebauter Motor (direkt gekoppelt)	Kurzer Schub-stangentyp mit Doppel-Führung	RCA2	GD3N		Servo-Motor (24 V)	10W	Gleit-spindel	4	25.1	0.25	0.125	200	30 50	±0.05	28
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
		RCA2 RCA2CR* RCA2W**					Kugel-umlauf-spindel	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
		RCA2	GD4N			20W	Gleit-spindel	6	19.9	0.25	0.125	220	30 50	±0.05	34
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
		RCA2 RCA2CR* RCA2W**					Kugel-umlauf-spindel	6	33.8	2	0.5	270 <220>		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		RCS2 RCS2CR* RCS2W**	GD5N		Servo-Motor (230 V)	60W	Kugel-umlauf-spindel	10	89	5	1.5	380 <330>	50 75	±0.02	46
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			
	Kurzer Doppel-Schub-stangentyp mit Doppel-führung	RCA2	SD3N		Servo-Motor (24 V)	10W	Gleit-spindel	4	25.1	0.25	0.125	200	25 50	±0.05	60
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
		RCA2 RCA2CR* RCA2W**					Kugel-umlauf-spindel	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
		RCA2	SD4N			20W	Gleit-spindel	6	19.9	0.25	0.125	300	25 50 75	±0.05	72
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
		RCA2 RCA2CR* RCA2W**					Kugel-umlauf-spindel	6	33.8	2	0.5	300		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		RCS2 RCS2CR* RCS2W**	SD5N		Servo-Motor (230 V)	60W	Kugel-umlauf-spindel	10	89	5	1.5	380 <330>	50 75	±0.02	94
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			

* RCA2CR, RSC2CR : Reinraum-Ausführung (ISO-Klasse 5) ** RCA2W, RSC2W : Staub-/Feuchtraum-Ausführung (IP52) Wert in < > : Max. Geschwindigkeit bei vertikaler Anwendung

Mini-Tischschlitten-Ausführung

Motor-Einheit	Typbeschreibung	Modell: Baureihe	Modell: Typ	Enkoder-Typ	Motor: Motor-Serie	Motor: Motor-Typ	Antriebs-spindel	Steigung (mm)	Wirksame Längskraft (N)	Max. Zuladung (kg): Horizontal	Max. Zuladung (kg): Vertikal	Max. Ge-schwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)	Wiederhol-genauigkeit (mm)	Achsbreite (mm)
Eingebauter Motor (direkt gekoppelt)	Schlanker schmaler Tisch-schlittentyp	RCA2	TCA3N	Inkremental	Servo-Motor (24 V)	10W	Gleit-spindel	4	25.1	0.25	0.125	200	30, 50	±0.05	32
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
							Kugel-umlauf-spindel	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
			TCA4N			20W	Gleit-spindel	6	19.9	0.25	0.125	220	30, 50	±0.05	36
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
							Kugel-umlauf-spindel	6	33.8	2	0.5	270 <220>		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		RCS2	TCA5N		Servo-Motor (230 V)	60W	Kugel-umlauf-spindel	10	89	5	1.5	380 <330>	50, 75	±0.02	48
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			
	Schlanker breiter Tisch-schlittentyp	RCA2	TWA3N		Servo-Motor (24 V)	10W	Gleit-spindel	4	25.1	0.25	0.125	200	30, 50	±0.05	50
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
							Kugel-umlauf-spindel	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
			TWA4N			20W	Gleit-spindel	6	19.9	0.25	0.125	220	30, 50	±0.05	58
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
							Kugel-umlauf-spindel	6	33.8	2	0.5	270 <220>		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		RCS2	TWA5N		Servo-Motor (230 V)	60W	Kugel-umlauf-spindel	10	89	5	1.5	380 <330>	50, 75	±0.02	80
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			
	Schlanker flacher Tisch-schlittentyp	RCA2	TFA3N		Servo-Motor (24 V)	10W	Gleit-spindel	4	25.1	0.25	0.125	200	30, 50	±0.05	61
								2	50.3	0.5	0.25	100			
								1	100.5	1	0.5	50			
							Kugel-umlauf-spindel	4	42.7	0.75	0.25	200		±0.02	
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
			TFA4N			20W	Gleit-spindel	6	19.9	0.25	0.125	220	30, 50	±0.05	71
								4	29.8	0.5	0.25	200			
								2	59.7	1	0.5	100			
							Kugel-umlauf-spindel	6	33.8	2	0.5	270 <220>		±0.02	
								4	50.7	3	0.75	200			
								2	101.5	6	1.5	100			
		RCS2	TFA5N		Servo-Motor (230 V)	60W	Kugel-umlauf-spindel	10	89	5	1.5	380 <330>	50, 75	±0.02	95
								5	178	10	3	250			
								2.5	356	20	6	125			

Wert in < > : Max. Geschwindigkeit bei vertikaler Anwendung

Mini-Schlitten-Ausführung

Merkmale

- Der Motor kann leicht von der Geräteeinheit getrennt werden.
- Auswahl zwischen Seitmotor-Typ mit reduzierter Gesamtlänge und schlankem geraden Typ mit gekuppeltem Motor.

Anwendung

Zum Positionieren von Vorrichtungen und Werkstücken, Verfahren von Tischen etc.

Mini-Schubstangen-Ausführung

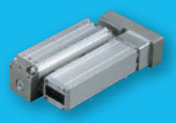
Merkmale

- Auswahl zwischen schlanken Einbaumotor-Typen und kurzen Typen mit stark reduzierter Gesamtlänge.
- Auswahl zwischen Typen mit eingebauter hochfester Linearführung und führungslosen Typen mit stark reduziertem Gehäusemaß.

Anwendung

Anheben und Absenken von Teilen und Vorrichtungen, Drücken, Spannen etc.

Mini-Tischschlitten-Ausführung

Motor-Einheit	Typbeschreibung	Modell: Baureihe	Modell: Typ	Enkoder-Typ	Motor: Motor-Serie	Motor: Motor-Typ	Antriebs-spindel	Steigung (mm)	Wirksame Längskraft (N)	Max. Zuladung (kg): Horizontal	Max. Zuladung (kg): Vertikal	Max. Ge-schwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)	Wiederhol-genauigkeit (mm)	Achsbreite (mm)
Separater Motor (austauschbar)	Kompakter Tisch-schlitten-typ	RCP3	TA3C	Inkremental	Schritt-Motor	20□	Kugel-umlauf-spindel	6	—	~0.7	~0.3	300 <200>	20~100 (10mm-Schritte)	±0.02	36
								4	—	~1.4	~0.6	200 <133>			
								2	—	~2	~1	100 <67>			
			TA4C			28□		6	—	~1	~0.5	300			40
								4	—	~2	~1	200			
								2	—	~3	~1.5	100			
		RCA2	TA4C		Servo-Motor	10W	Kugel-umlauf-spindel	6	—	1	0.5	300			40
								4	—	2	1	200			
								2	—	3	1.5	100			
	Kompakter Tisch-schlitten-typ mit Seitmotor 	RCP3	TA3R		Schritt-Motor	20□	Kugel-umlauf-spindel	6	—	~0.7	~0.3	300 <200>			72
								4	—	~1.4	~0.6	200 <133>			
								2	—	~2	~1	100 <67>			
			TA4R			28□		6	—	~1	~0.5	300			81
								4	—	~2	~1	200			
								2	—	~3	~1.5	100			
		RCA2	TA4R		Servo-Motor	10W	Kugel-umlauf-spindel	6	—	1	0.5	300			81
								4	—	2	1	200			
								2	—	3	1.5	100			

Wert in < > : Max. Geschwindigkeit bei vertikaler Anwendung

Mini-BLDC-Motor-Ausführung

Motor-Einheit	Typbeschreibung	Modell: Baureihe	Modell: Typ	Enkoder-Typ	Motor: Motor-Serie	Motor: Motor-Typ	Antriebs-spindel	Steigung (mm)	Wirksame Längs-/Greif-kraft (N)	Max. Zuladung (kg): Horizontal	Max. Zuladung (kg): Vertikal	Max. Ge-schwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)	Wiederhol-genauigkeit (mm)	Achsbreite (mm)
Kombiniertes Motor-Antriebsblock-System (Mikro-Zylinder)	Schlanker BLDC-Motor-Schub-stangen-typ	RCD	RA1D	Inkremental	BLDC-Servo-Motor	2.5W	Gleit-spindel	2	4.2	0.7	0.3	300	10 20 30	±0.05	ø12
	Schlanker BLDC-Motor-Greifer-typ		GRSNA				Gleit-spindel + Nocken-nut	2	10 (5 pro Seite)	—	—	67	4 (2 pro Seite)		22

Mini-Tischschlitten-Ausführung

Merkmale
- Ausgestattet mit integrierter Führung zum Ausgleich von Überhanglasten
- Auswahl zwischen schlanken Typen und Kupplungstypen mit separater Motoreinheit

Anwendung
Anheben und Absenken von Teilen und Vorrichtungen, Horizontalbewegungen, Schubbetrieb (bewegt Überhanglasten vom Achskörper weg).

Mini-BLDC-Motor-Ausführung

Merkmale
- Bürstenloser Gleichstrom-Motor mit hoher Beschleunigung/Verzögerung bis zu 1G und Höchstgeschwindigkeit von 300 mm/s
- Verfügbar als Schubstangen- und Greifertyp
- Einstellbare Schub- und Greifkräfte

Anwendung
Für Transferbewegungen mit kurzer Zykluszeit etc.

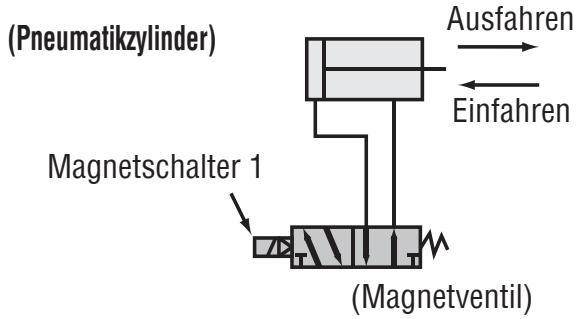
Arbeiten mit den gleichen Steuerungssignalen wie bei Pneumatikzylindern

Das MEC- & SEP-Ansteuerungsprinzip

MEC- und SEP-Steuerungen (24 VDC / 230 VAC) funktionieren mit den gleichen Signalen wie bei einer Pneumatik-Magnetventil-Schaltung.
Es gibt zwei Arten von Magnetventilen: Einzel- und Doppelwegeventile.
Die PMEC und PSEP/ASEP/DSEP können beide Signaltypen nachbilden.

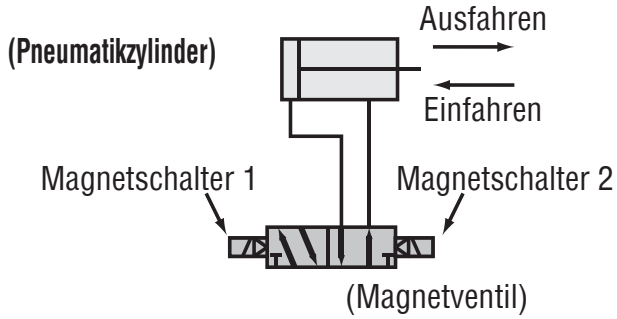
■ Magnetventil-Schalter eines Pneumatikzylinders

<Einzelwegeventil-Typ>



Signal an Magnetschalter 1	Stangen-Bewegung
EIN	Ausfahren
AUS	Einfahren

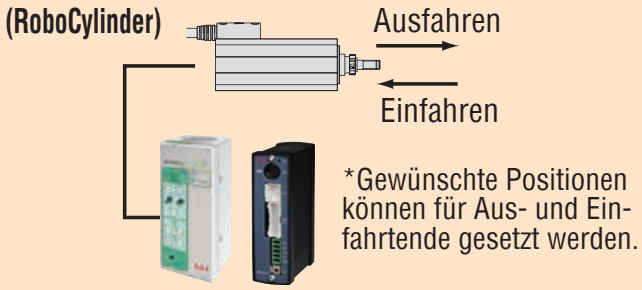
<Doppelwegeventil-Typ>



Signal an Magnetschalter 1	Signal an Magnetschalter 2	Stangen-Bewegung
EIN	AUS	Ausfahren
AUS	EIN	Einfahren

■ PMEC, PSEP/ASEP/DSEP:

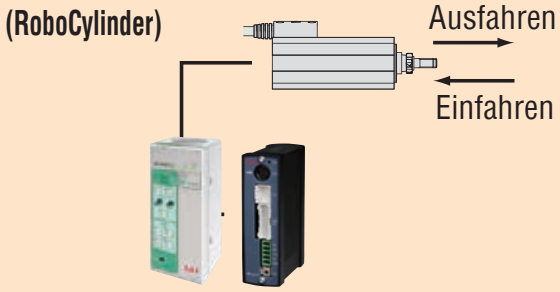
<Ersatz des Einzelwegeventil-Zylinders>



(PMEC, PSEP/ASEP/DSEP)

Signal an Steuerungseingang 0	Stangen-Bewegung
EIN	Ausfahren
AUS	Einfahren

<Ersatz des Doppelwegeventil-Zylinders>



(PMEC, PSEP/ASEP/DSEP)

Signal an Steuerungseingang 1	Signal an Steuerungseingang 0	Stangen-Bewegung
EIN	AUS	Ausfahren
AUS	EIN	Einfahren

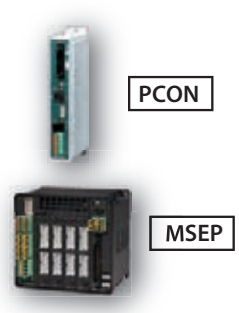
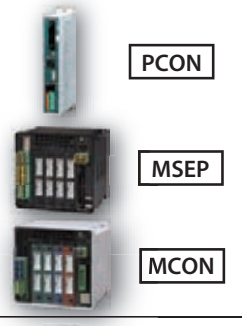
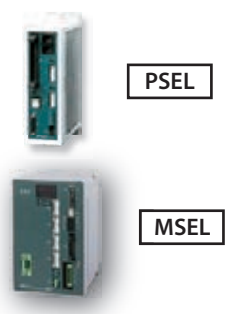
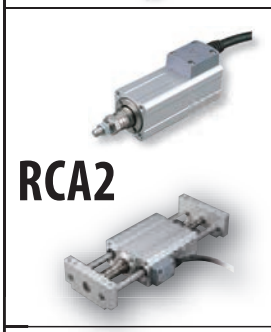
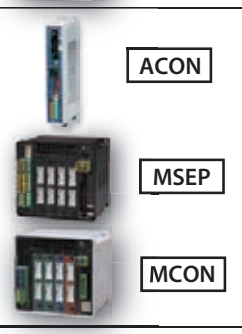
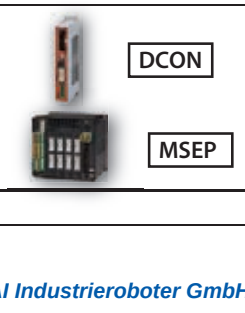
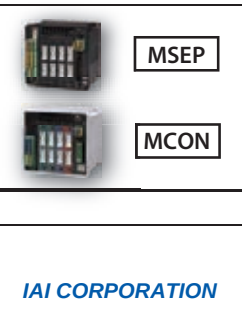
*Die Achse kann durch Parameterumschaltung zwischen 3 Punkten bewegt werden.

Produktprogramm an Steuerungen für verschiedenste Anwendungen, vom 3-Punkt-Positioniertyp für Quasi-Pneumatik-Steuerung bis zum Feldnetzwerktyp

Eine für den Kunden passende Steuerung kann aus verschiedenen Steuerungsarten gewählt werden, z.B. eine 3-Punkt-Positionier-steuerung, wo Teaching und Testbetrieb über das Bedien-Panel der Steuerung möglich ist. Oder eine Mehrpunkt-Positioniersteuerung für bis zu 512 Positionen sowie eine Feldnetzwerksteuerung mit spezifischen Feldbus- und Industrial Ethernet-Schnittstellen.

Weil die 3-Punkt-Positioniersteuerung mit den gleichen Signalen wie bei einer Magnetventil-Schaltung funktioniert, kann die derzeit Luft verbrauchende Pneumatik-Einheit gegen einen elektrischen Zylinder getauscht werden.

Siehe die Tabelle unten mit den anschließbaren Steuerungen passend für die unterschiedlichen Achs-Baureihen.

Steuerungstyp	Positioniersteuerung		Feldnetzwerksteuerung	Programmsteuerung
	3-Punkt-Steuerung	512-Punkt-Steuerung		
Merkmale	• Leicht zu bedienen, die Achse kann durch einfache EIN/AUS-Signale betrieben werden. • Die gleichen Signale wie für eine Magnetventil-steuerung können verwendet werden.	• Mehrpunkt-Positionierung bis zu 512 Punkte möglich. • Pulstreiber-Steuerung wird unterstützt (nur PCON, ACON, SCON).	• Direkter Anschluss an wich-tigste Feldbus-Netzwerke. • Koordinatenwerte können direkt über numerische Werte zum Verfahren der Achse spezifiziert werden. • Aktuelle Position und Achs-zustand über Host-Einheit kontrollierbar.	• Stand-Alone-Betrieb möglich ohne Verwen-dung einer SPS oder anderer Host-Geräte. • Simultan-Ansteuerung ausführbar für bis zu 2 (PSEL, ASEL, SSEL) bzw. 6 Achsen (XSEL, MSEL) .
RCP3/4	PMEC PSEP	 PCON MSEP	 PCON MSEP MCON	 PSEL MSEL
RCA2 	ASEP	ACON MSEP	 ACON MSEP MCON	ASEL
RCS2		SCON	SCON MSCON	SSEL XSEL
RCD	DSEP	 DCON MSEP	 MSEP MCON	

IAI Quality and Innovation

IAI America Inc.
Amerika-Zentrale (USA)
2690 W 237th Str., Torrance, CA 90505, USA
Tel.: +1-310-891-6015 Fax: +1-310-891-0815

IAI Industrieroboter GmbH
Europa-Zentrale
Ober der Röth 4, D-65824 Schwalbach, Deutschland
Tel.: +49-6196-8895-0 Fax: +49-6196-8895-24

IAI CORPORATION
Stammsitz und Asien-Zentrale
577-1 Obane, Shimizu-Ku, Shizuoka 424-0103, Japan
Tel.: +81-543-64-5105 Fax: +81-543-64-5192

ISO 9001