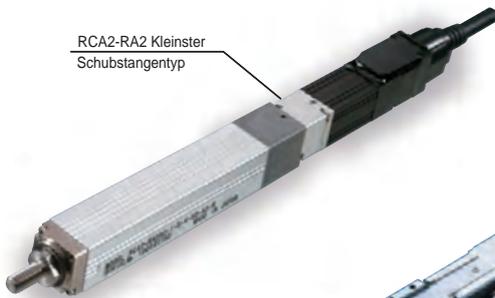


# RoboCylinder Miniatur-Modelle

## 5. überarbeitete Auflage



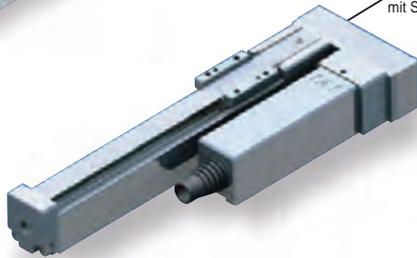
RCA2-RA2 Kleinster  
Schubstangentyp



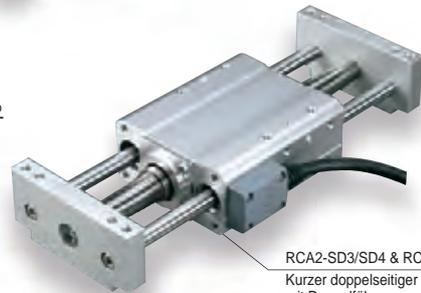
RCA2-GD3/GD4 & RCS2-GD5  
Kurzer Schubstangentyp mit Doppelführung



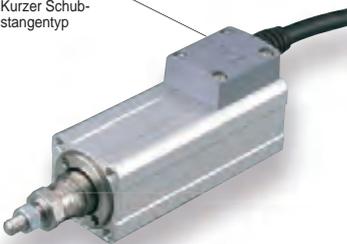
RCP3-SA2R Kleinster Schlittentyp  
mit Seitmotor-Spezifikation



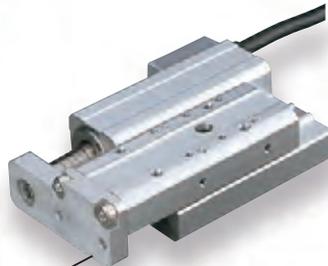
RCA2-SD3/SD4 & RCS2-SD5  
Kurzer doppelseitiger Schubstangentyp  
mit Doppelführung



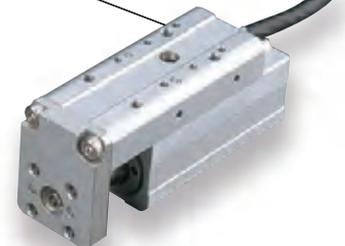
RCA2-RP3/RP4  
& RCS2-RP5  
Kurzer Schub-  
stangentyp



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



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

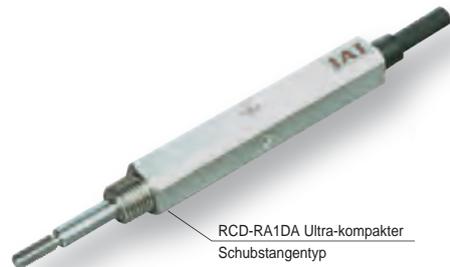


RCP4  
Schlittentyp  
sowie RCA2 & RCS2  
Schubstangentypen  
auch als Reinraum- und  
Staub-/Feuchtraum-  
Ausführungen  
erhältlich

RCD-GRSNA  
Ultra-kompakter Greifertyp

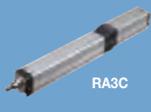


RCD-RA1DA Ultra-kompakter  
Schubstangentyp



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

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

Mini-Schubstangen-Ausführung																		
Motor-Einheit	Typbeschreibung	Modell		Enkoder-Typ	Motor		Antriebs-spindel	Steigung (mm)	Wirksame Längskraft (N)	Max. Zuladung (kg)		Max. Ge-schwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)	Wiederhol-genauigkeit (mm)	Achsbreite (mm)			
		Baureihe	Typ		Motor-Serie	Motor-Typ				Horizontal	Vertikal							
Separater Motor (austauschbar)	Kleinsten Schubstangentyp 	RCP3	RA2AC	Inkremental	Schritt-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						
								4	—	0.5	0.2	200						
								2	—	1	0.375	100						
								1	—	2	0.75	50						
	Kleinsten Schubstangentyp mit Seitmotor 	RCA2	RA2AC			RA2AR	Inkremental	Schritt-Motor	20□	Kugel-umlauf-spindel	4	—	1	0.325	200	25-150 (25mm-Schritte)	±0.02	28
											2	—	2	0.625	100			
											1	—	4	1.25	50			
											6	—	0.25	0.125	300			
											4	—	0.5	0.25	200			
											2	—	1	0.5	100			
Eingebauter Motor (direkt gekoppelt)	Kleinsten PowerCon-Schubstangentyp 	RCP4	RA3C	Inkremental	High-end-Schritt-Motor	28□	Kugel-umlauf-spindel	6	—	0.5	0.2	300	25-150 (25mm-Schritte)	±0.02	28			
								4	—	1	0.375	200						
								2	—	2	0.75	100						
								1	—	4	1.5	50						
								6	—	1	0.325	300						
								4	—	2	0.625	200						
	Kleinsten PowerCon-Schubstangentyp mit Seitmotor 	RCA2	RA2AC			RA2AR	Inkremental	Schritt-Motor	20□	Kugel-umlauf-spindel	2	—	4	1.25	100	25-100 (25mm-Schritte)	±0.02	18
											1	—	8	2.5	50			
											4	21.4	0.5	0.25	200			
											2	42.3	1	0.5	100			
											1	85.5	2	1	50			
							10	—	12	2.5	700							
							5	—	24	5	350							
							2.5	—	36	10	175							
							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		Enkoder-Typ	Motor		Antriebs-spindel	Steigung (mm)	Wirksame Längskraft (N)	Max. Zuladung (kg)		Max. Ge-schwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)	Wiederhol-genauigkeit (mm)	Achsbreite (mm)	
		Baureihe	Typ		Motor-Serie	Motor-Typ				Horizontal	Vertikal					
Eingebauter Motor (direkt gekoppelt)	Kurzer Schubstangentyp mit Montagehalterung  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							
		Kugelumlauf-spindel	4				42.7	0.75	0.25	200						
			2				85.5	1.5	0.5	100						
		1	170.9			3	1	50								
		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							
			Kugelumlauf-spindel			6	33.8	2	0.5	300						
	4			50.7	3	0.75	200									
	2	101.5	6	1.5	100											
	Servo-Motor (230 V)	Kugelumlauf-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 Schubstangentyp mit Einzel-Führung 	10W	RCA2	GS3N	Inkremental	Servo-Motor (24 V)	Gleit-spindel	4	25.1	0.25		0.125	200		30 50	±0.05
			2					50.3	0.5	0.25	100					
			1	100.5				1	0.5	50						
			Kugelumlauf-spindel	4				42.7	0.75	0.25	200					
				2				85.5	1.5	0.5	100					
			1	170.9			3	1	50							
		20W	Gleit-spindel	6			19.9	0.25	0.125	220	30 50	±0.05	34			
				4			29.8	0.5	0.25	200						
			Kugelumlauf-spindel	2			59.7	1	0.5	100						
6				33.8			2	0.5	270<220>							
4		50.7	3	0.75			200									
2		101.5	6	1.5			100									
Servo-Motor (230 V)		Kugelumlauf-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 Schubstangentyp mit Doppel-Führung 	10W	RCA2	GD3N	Inkremental	Servo-Motor (24 V)	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							
		Kugelumlauf-spindel	4				42.7	0.75	0.25	200						
			2				85.5	1.5	0.5	100						
		1	170.9			3	1	50								
	20W	Gleit-spindel	6			19.9	0.25	0.125	220	30 50	±0.05	34				
			4			29.8	0.5	0.25	200							
		Kugelumlauf-spindel	2			59.7	1	0.5	100							
			6			33.8	2	0.5	270<220>							
	4	50.7	3			0.75	200									
	2	101.5	6			1.5	100									
	Servo-Motor (230 V)	Kugelumlauf-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-Schubstangentyp mit Doppel-Führung 	10W	RCA2	SD3N	Inkremental	Servo-Motor (24 V)	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							
		Kugelumlauf-spindel	4				42.7	0.75	0.25		200					
			2				85.5	1.5	0.5		100					
		1	170.9			3	1	50								
	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							
		Kugelumlauf-spindel	2			59.7	1	0.5	100							
			6			33.8	2	0.5	300							
	4	50.7	3			0.75	200									
	2	101.5	6			1.5	100									
	Servo-Motor (230 V)	Kugelumlauf-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		Enkoder-Typ	Motor		Antriebs-spindel	Steigung (mm)	Wirksame Längskraft (N)	Max. Zuladung (kg)		Max. Ge-schwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)	Wiederhol-genauigkeit (mm)	Achsbreite (mm)
		Baureihe	Typ		Motor-Serie	Motor-Typ				Horizontal	Vertikal				
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			
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
		RCA2	TCA4N	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>							
				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		
	Schlanker breiter Tisch-schlittentyp 	RCA2	TWA3N	Inkremental	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			
								2	85.5	1.5	0.5	100			
								1	170.9	3	1	50			
		RCA2	TWA4N	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>							
				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			
Schlanker flacher Tisch-schlittentyp 	RCA2	TFA3N	Inkremental	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				
							2	85.5	1.5	0.5	100				
							1	170.9	3	1	50				
	RCA2	TFA4N	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>							
				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		

Wert in <> : Max. Geschwindigkeit bei vertikaler Anwendung

### Mini-Schlitten-Ausführung

**Merkmale**

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

**Anwendung**

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

### Mini-Schubstangen-Ausführung

**Merkmale**

- Auswahl zwischen schlanken Einbau-motor-Typen und kurzen Typen mit stark reduzierter Gesamtlänge.
- Auswahl zwischen Typen mit eingebauter hochfester Linearführung und führunglosen Typen mit stark reduziertem Gehäusemaß.

**Anwendung**

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

Mini-Tischschlitten-Ausführung																	
Motor-Einheit	Typbeschreibung	Modell		Enkoder-Typ	Motor		Antriebs-spindel	Steigung (mm)	Wirksame Längskraft (N)	Max. Zuladung (kg)		Max. Geschwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)	Wiederholgenauigkeit (mm)	Achsbreite (mm)		
		Baureihe	Typ		Motor-Serie	Motor-Typ				Horizontal	Vertikal						
Separater Motor (austauschbar)	Kompakter Tischschlittentyp 	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>						
			6					—	~1	~0.5	300						
		RCA2	TA4C		Servo-Motor	10W	Kugel-umlauf-spindel	6	—	1	0.5	300					
			4					—	2	1	200						
			2					—	3	1.5	100						
			6					—	~0.7	~0.3	300 <200>						
	Kompakter Tischschlittentyp mit Seitmotor 	RCP3	TA3R	Inkremental	Schritt-Motor	20□	Kugel-umlauf-spindel	4	—	~1.4	~0.6	200 <133>			20-100 (10mm-Schritte)	±0.02	72
			2					—	~2	~1	100 <67>						
			6					—	~1	~0.5	300						
			4					—	~2	~1	200						
		RCA2	TA4R		Servo-Motor	10W	Kugel-umlauf-spindel	6	—	1	0.5	300					
			4					—	2	1	200						
			2					—	3	1.5	100						
			6					—	~0.7	~0.3	300 <200>						
RCA2	TA4R	Servo-Motor	10W	Kugel-umlauf-spindel	4	—	2	1	200								
	2				—	3	1.5	100									
	6				—	1	0.5	300									
	4				—	2	1	200									

Wert in <> : Max. Geschwindigkeit bei vertikaler Anwendung

Mini-BLDC-Motor-Ausführung															
Motor-Einheit	Typbeschreibung	Modell		Enkoder-Typ	Motor		Antriebs-spindel	Steigung (mm)	Wirksame Längs-Greifkraft (N)	Max. Zuladung (kg)		Max. Geschwindigkeit (mm/s)	Hub (mm)	Wiederholgenauigkeit (mm)	Achsbreite (mm)
		Baureihe	Typ		Motor-Serie	Motor-Typ				Horizontal	Vertikal				
Kombiniertes Motor-Antriebsblock-System (Mikro-Zylinder)	Schlanker BLDC-Motor-Schubstangentyp 	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-Greifertyp 		GRSNA												

### 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

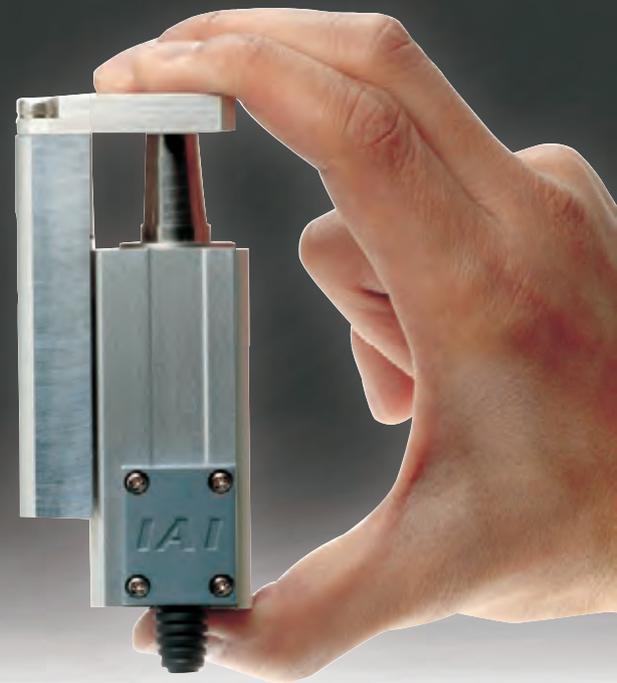
- Merkmale**
- Bürstenloser Gleichstrom-Motor mit hoher Beschleunigung/Verzögerung bis zu 1G und Höchstgeschwindigkeit von 300 mm/s
  - Verfügbar als Schubstangen- und Greifertyp
  - Einstellbare Schub- und Greifkräfte

**Anwendung** Für Transferbewegungen mit kurzer Zykluszeit etc.

# Elektro-Zylinder in Miniatur-Baugröße

## Mini-RoboCylinder

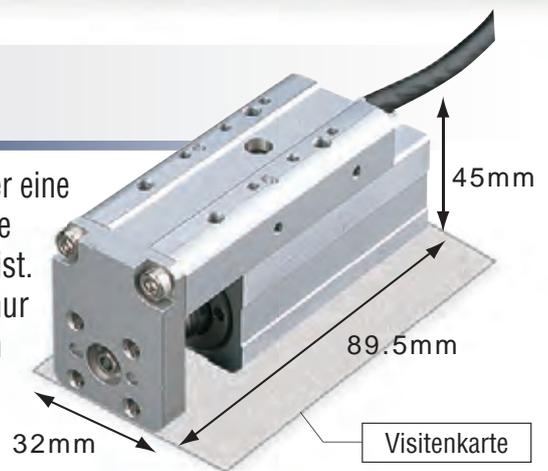
Viele Standardmodelle auch als Sondervarianten:  
Reinraum-geeignete und staub-/wassergeschützte  
Schubstangentypen gemäß ISO-Reinraumklasse 5  
bzw. nach Schutzart IP52



### 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.

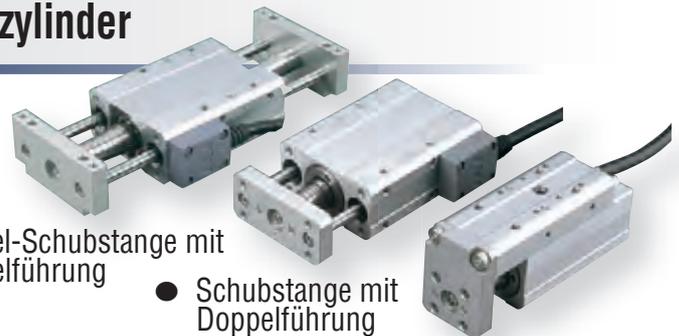
Beim Tischnschlittentyp RCA2-TCA3NA ist die Grundfläche schmäler als eine Visitenkarte.



### 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
- Tischnschlitten



### 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



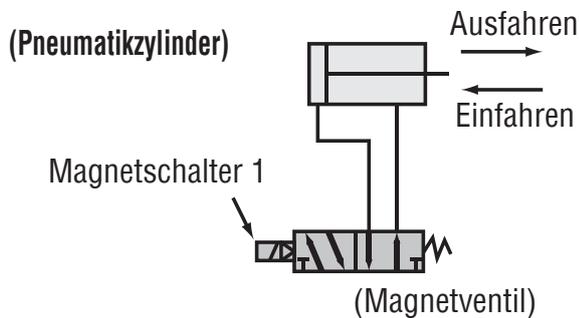
# Arbeiten mit den gleichen Steuerungssignalen wie bei Pneumatikzylindern

## Das SEP- & CON-Ansteuerungsprinzip

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

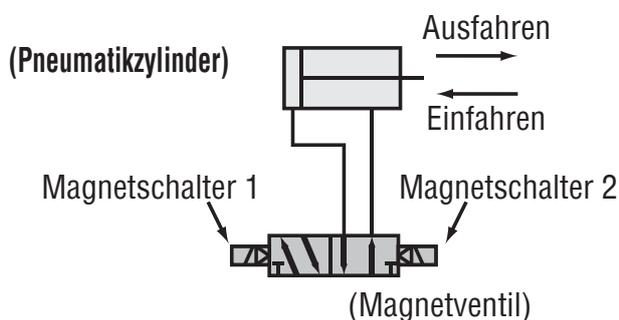
### ■ Magnetventil-Schalter eines Pneumatikzylinders

<Einzelwegeventil-Typ>



Signal an Magnetschalter 1	Stangen-Bewegung
EIN	Ausfahren
AUS	Einfahren

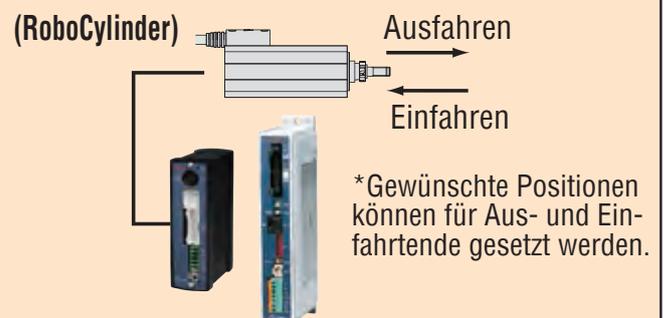
<Doppelwegeventil-Typ>



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

### ■ PSEP/ASEP/DSEP, PCON/ACON/SCON/DCON:

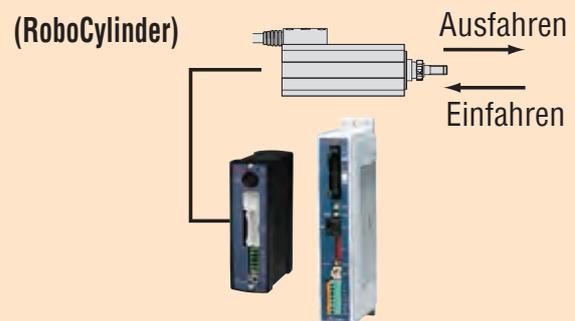
<Ersatz des Einzelwegeventil-Zylinders>



(PSEP/ASEP/DSEP, PCON/ACON/SCON/DCON)

Signal an Steuerungseingang 0	Stangen-Bewegung
EIN	Ausfahren
AUS	Einfahren

<Ersatz des Doppelwegeventil-Zylinders>



(PSEP/ASEP/DSEP, PCON/ACON/SCON/DCON)

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-Positioniersteuerung, 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	512/128-Punkt-Steuerung		
<b>Merkmale</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Leicht zu bedienen, die Achse kann durch einfache EIN/AUS-Signale betrieben werden.</li> <li>Die gleichen Signale wie für eine Magnetventilsteuerung können verwendet werden.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Mehrpunkt-Positionierung bis zu 512 (PCON/ACON/SCON/DCON) bzw. 128 Punkte (RCON) möglich.</li> <li>Pulstreiber-Steuerung wird unterstützt (nur PCON, ACON, SCON).</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Direkter Anschluss an wichtigste Feldbus-Netzwerke.</li> <li>Koordinatenwerte können direkt über numerische Werte zum Verfahren der Achse spezifiziert werden.</li> <li>Aktuelle Position und Achszustand über Host-Einheit kontrollierbar.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Stand-Alone-Betrieb möglich ohne Verwendung einer SPS oder anderer Host-Geräte.</li> <li>Simultan-Ansteuerung ausführbar für bis zu 2 (PSEL, ASEL, SSEL) bzw. 6 Achsen (XSEL, MSEL).</li> </ul>
<b>RCP3/4</b>	 PSEP	 PCON  RCON	 PCON  RCON  MCON	 PSEL  MSEL
<b>RCA2</b>	 ASEP	 ACON  RCON	 ACON  RCON  MCON	 ASEL
<b>RCS2</b>		 SCON  RCON	 SCON  RCON  MSCON	 SSEL  XSEL
<b>RCD</b>	 DSEP	 DCON  RCON	 DCON  RCON  MCON	