

IAI

Quality and Innovation

BIBUS®

SUPPORTING YOUR SUCCESS

D

IAI Produktprogramm

30. überarbeitete Auflage C

Elektrische Aktuatoren & Kleinroboter für Schlanke Industrieautomation



Neue Ära - Umstellung von Pneumatik mit EleCylinder

Ausgelegt für die Bewegung zwischen zwei Punkten wie bei einem Pneumatik-Zylinder; Geschwindigkeit / Beschleunigung / Verzögerung in weniger als 5 Minuten einstellbar

EC
ELECYLINDER

ELECYLINDER EC SERIE



Schlittentyp **EC-S**
Schlittentyp Seitmotor-Ausführung **EC-S□R**
Schubstangentyp **EC-R**
Radialzylindertyp **EC-RR**
Radialzylindertyp Seitmotor-Ausführung **EC-RR□R**
Zahnriemen-Typ **EC-B**
Mini-Tischschlitten-/Schubstangentyp **EC-T/EC-RP**

Bald Erhältlich

- Leichte Modellauswahl & einfacher Betrieb
- Jeder Wert für Start- und Zielpunkte einstellbar
- **B** (Beschleunigung), **G** (Geschwindigkeit), **V** (Verzögerung) – B.G.V. – individuell anpassbar
- Wenige Wartungsteile
- Stabile Geschwindigkeit hilft Zykluszeit reduzieren
- Lange Lebensdauer

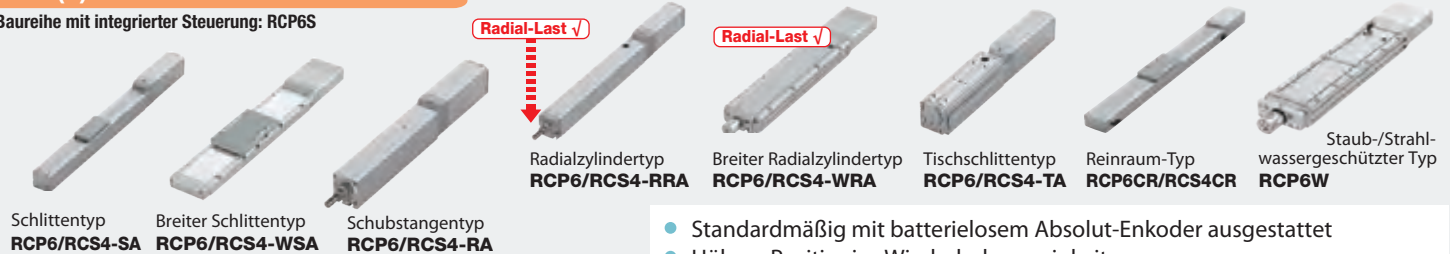
Jüngste RoboCylinder-Generation RCP6/RCS4

Aus einem umfangreichen Sortiment von 92 RCP6-Schrittmotor- bzw. 54 RCS4-Servomotor-Modellen das wählen, welches am besten zu dem geplanten Einsatzzweck passt

Batterieloser Absolut-Encoder
Keine Batterie, Wartung, Referenzfahrt mehr, und ohne Preisaufschlag.
Kein Zurück zum Inkremental-Encoder.

RCP6(S)/RCS4 SERIE / GERADE AUSFÜHRUNG

* Baureihe mit integrierter Steuerung: RCP6S



Schlittentyp **RCP6/RCS4-SA**
Breiter Schlittentyp **RCP6/RCS4-WSA**
Schubstangentyp **RCP6/RCS4-RA**

Radial-Last ∇

Radial-Last ∇

Radialzylindertyp **RCP6/RCS4-RRR**

Breiter Radialzylindertyp **RCP6/RCS4-WRR**

Tischschlittentyp **RCP6/RCS4-TA**

Reinraum-Typ **RCP6CR/RCS4CR**

Staub-/Strahlwassergeschützter Typ **RCP6W**

- Standardmäßig mit batterielosem Absolut-Encoder ausgestattet
- Höhere Positionier-Wiederholgenauigkeit: $\pm 10 \mu\text{m}$ (Standardversion), $\pm 5 \mu\text{m}$ (Hochpräzisionsversion)
- PowerCon-kompatibel
- Jeder RCP6-Typ auch mit eingebauter Steuerung wählbar (RCP6S)
- Baureihen mit Reinraum- und Staub-/Feuchtraum-Spezifikation erhältlich

RCP6(S)/RCS4 SERIE / SEITMOTOR-AUSFÜHRUNG

* Baureihe mit integrierter Steuerung: RCP6S



Schlittentyp **RCP6/RCS4-SA**

Breiter Schlittentyp **RCP6/RCS4-WSA**

Schubstangentyp **RCP6/RCS4-RA**

Radial-Last ∇

Radial-Last ∇

Radialzylindertyp **RCP6/RCS4-RRR**

Breiter Radialzylindertyp **RCP6/RCS4-WRR**

Tischschlittentyp **RCP6/RCS4-TA**

RoboCylinder Servopress-Achsen mit Kraftmesszelle

8 Typenmodelle im Schubkraft-Bereich von 20 N bis 50000 N verfügbar, einschließlich einer für leichte Pressmontage einsetzbaren kompakten Niedriglast-Schubstangenachse; Hochpräzisionssteuerung für einfache Schubkraft-Einstellung und Positionierung (üblicherweise bei öl-hydraulischen Vorrichtungen problematisch)



20 N ~ 200 N **RCS3-RA4R**

Max. 600 N **RCS3-RA6R**

Max. 1200 N **RCS3-RA7R**

Max. 2000 N **RCS3-RA8R**

Max. 6000 N **RCS3-RA10R**

- Lastwiederholgenauigkeit: $\pm 0.5 \%$; Rückverfolgbarkeit möglich
- 8 Modelle unterschiedlicher Leistungsklassen
- Einfache Einrichtung über zugehörige Software
- Neuentwickelter 3 kW-Antriebsmotor erreicht eine max. Schubkraft von 5 t und max. Geschwindigkeit von 220 mm/s
- Standardmäßig mit batterielosem Absolut-Encoder
- Auch Hochlast-Stangentypen ohne Kraftmesszelle erhältlich: max. Zuladung von 1/0,6 t (horizontal/vertikal)



Max. 19600 N **RCS2-RA13R**

Max. 30000 N **RCS3-RA15R**

Max. 50000 N **RCS3-RA20R**

Handgelenk-Einheit

IAI's einzigartiges Design macht die Bauteile leicht und kompakt. Viel preisgünstiger als 6-Achs-Knickarm-Roboter. Für orthogonales Achs-System mit Interpolationsfunktion verwendbar.



Kompakt-Typ **WU-S**

Mittel-Typ **WU-M**

RoboCylinder



Günstige, hochpräzise und äußerst biege feste Achsen bei 1/5-tel der Betriebskosten eines Pneumatik-Systems

RoboCylinder sind elektrische Hochleistungsachsen, ausgerüstet mit einer Kugelumlaufspindel, einer Linearführung und einem Servoantrieb. Diese neue Achs-Generation vereint - wie noch nie bei Pneumatik-Zylindern gesehen - die Möglichkeit der Mehrpunkt-Positionierung mit der Fähigkeit zur Änderung von Geschwindigkeiten und Beschleunigung.

RCP5 SERIE



- Standardmäßig mit batterielosem Absolut-Encoder
- 1,5-fache Maximalgeschwindigkeit und 2-fache Höchstzuladung mit PowerCon-Technologie im Vergleich zu bisherigen Modellen

RCP4 SERIE



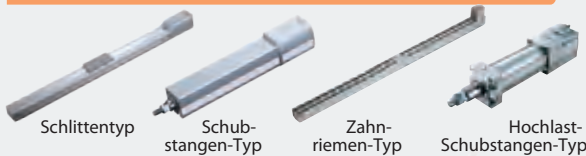
- 1,5-fache Maximalgeschwindigkeit und 2-fache Höchstzuladung mit PowerCon-Technologie im Vergleich zu bisherigen Modellen

RCP3 SERIE



Tischschlittentyp

RCP2 SERIE / HOCHLEISTUNGS-SCHRITTMOTOR-ACHSEN



Schlittentyp

Schubstangen-Typ

Zahnriemen-Typ

Hochlast-Schubstangen-Typ

RCP4/RCP2 GREIFER



Horizontal-Typ

RCP6 GREIFER



Schlanker Hochlast-Typ

Langhub-Typ



Schlittentyp

Rotations-Typ

Hochlast-Greifer

3-Finger-Greifer

Kurzbau-Typ

Kurzbau-Typ mit Führung

Vertikal-Typ

- Wegen der Charakteristik des verwendeten Schrittmotors wird eine hohe Schub- bzw. Haltekraft erreicht
- Eine Vielzahl an Größen und Vielfalt an Varianten erhältlich für eine breite Palette von Anwendungen

- Ausgerüstet mit hochauflösendem Batterieless-Absolut-Encoder
- Hohe Biegesteifigkeit
- Schlanker Hochlast-Typ: flaches Gehäuse mit 39 mm-Höhe
- Langhub-Typ: max. Öffnen/-Schließen-Verfahrweg von 260 mm

RCP6 DREHACHSEN

Bald Erhältlich



Hohlwellen-Rotations-Typ

RCA2 SERIE



Tischschlittentyp

Schlittentyp

RCA SERIE / 24 VDC-SERVOMOTOR-ACHSEN



Schubstangen-Typ

Seitmotor-Schubstangen-Typ

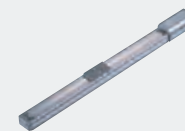
Schubstangen-Typ mit Führung

Bald Erhältlich



Rotationsgreifer-Typ

- Mit ähnlichem Gehäuse eines Pneumatik-Kolbenzylinders sind für diese Achsen analog dazu verschiedene Montagehalterungen bestellbar
- Auswahl von drei Motormontage-Positionen möglich
- Optionaler Home-Sensor einstellbar zur Referenzpunkt-Überwachung



Schlittentyp



Seitmotor-Schlitten-Typ

RCS3 SERIE



Aluminiumrahmen-Ausführung

Stahlrahmen-Ausführung

Highspeed-Schlittentyp
RCS3-CT8C

Highspeed-Tischschlittentyp
RCS3-CTZ5C

RCS2 SERIE / 230 VAC-SERVOMOTOR-ACHSEN



Schlittentyp

Seitmotor-Schlittentyp

Schlanker Schubstangen-Typ

Greifer-Typ

Hochlast-Schubstangen-Typ

Schubstangen-Typ mit Führung

Hohlwellen-Rotations-Typ

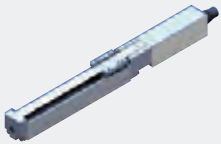
- Mit einem Servomotor ausgerüstet sind diese Achsen für hohe Lasten und lange Verfahrwege geeignet
- Bei Verwendung einer XSEL-Steuerung können drei oder mehr Achsen miteinander kombiniert betrieben werden
- Kompatibel mit Profibus, DeviceNet, CC-Link und anderen Feldnetzwerken

Mini-RoboCylinder

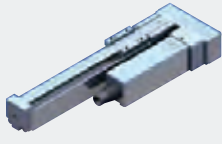


Neue Generation elektrischer Achsen als Lösung für Anwendungen mit stark eingeschränkten Platzverhältnissen

RCP3 MINI-SCHLITTENTYP

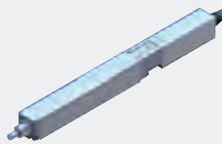


Gerade Ausführung



Seitmotor-Ausführung

RCP3 MINI-SCHUBSTANGENTYP



Gerade Ausführung

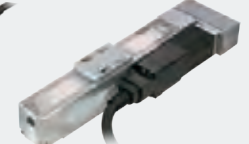


Seitmotor-Ausführung

RCA2 MINI-SCHLITTENTYP



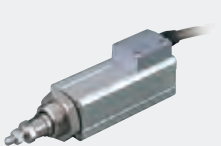
Gerade Ausführung



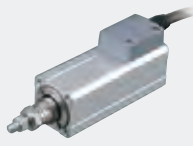
Seitmotor-Ausführung

- Gekuppelter Motor kann leicht von der Geräte-Einheit getrennt und ersetzt werden
- Auswahl zwischen gerader Bauform mit gekoppeltem Motor und Bauform mit abgewinkeltem Motor

RCA2/RCS2 MINI-SCHUBSTANGENTYP



Kurzbau-Typ mit Montagehalterung



Kurzbau-Typ mit Gewindebohrung

RCA2/RCS2 MINI-SCHUBSTANGENTYP

REINRAUM

STAUB-/FEUCHTRAUM



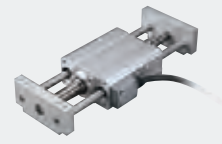
Reinraum- und Staub-/Tropfwassergeschützte Ausführung



Kurzbau-Typ mit Einzel-Führung



Kurzbau-Typ mit Doppel-Führung



Kurzbau-Doppelstangentyp mit Doppel-Führung

RCA2 MINI-SCHUBSTANGENTYP



Gerade Ausführung



Seitmotor-Ausführung

- Auswahl zwischen kurzen Typen mit stark reduzierter Gesamtlänge und schlanken Typen mit gekoppeltem Motor als separate Einheit
- Auswahl zwischen Typen mit eingebauter Linearführung für mehr Biegefestigkeit und Geradheit und Typen mit externer Führung und stark reduziertem Gehäusemaß

RCA2/RCS2 MINI-TISCHSCHLITTENTYP



Kurzbau-Schmaltyp

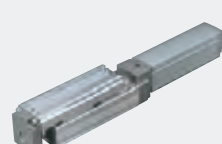


Kurzbau-Breittyp

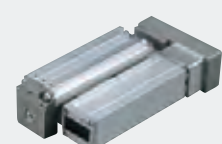


Kurzbau-Flachtyp

RCP3/RCA2 MINI-TISCHSCHLITTENTYP



Gerade Ausführung



Seitmotor-Ausführung

- Mit der eingebauten Führung kann die Achse das Tragen von Überhang-Lasten ausgleichen
- Auswahl zwischen kompakten, kurzen Typen und Typen mit gekoppeltem Motor als separate Einheit mit längeren Hubwegen

RCD MIKRO-ZYLINDER



Ultrakompakter Schubstangen-Typ



Mini-Vertikal-Greifer-Typ

- Kleinste in der Industrie erhältliche Achse mit einem Querschnitt von 12 mm
- Positionssteuerung via eingebautem Encoder

Hubmagnet-Greifer

Kompakter und leichter elektrischer Greifer in Handtellergröße. Niedriger Preis wie bei einem Pneumatik-Greifer. Einfaches Öffnen und Schließen der Finger über EIN/AUS-Signale der Einleiter-Verkabelung. Im Greif- oder Freigabestatus ist eine dauerhafte Beibehaltung möglich.



Klein-Typ
GRS-S



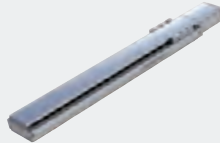
Mittel-Typ
GRS-M

Einachs-Roboter

Intelligente Aktoren für hohe Geschwindigkeiten und Transferleistungen



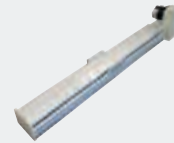
Standard-Typ: **ISB**
Hochpräziser
Standard-Typ: **ISPb**



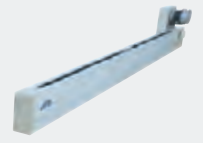
Hochsteifer
Stahlrahmen-Typ
SSPA



Einfach-staubgeschützter
Standard-/Hochpräzisions-Typ
ISDB/ISPDB



Hochsteifer
Zahnriemen-Typ
IF



Schlanker
Zahnriemen-Typ
FS



Rotations-Typ
RS



Bald Erhältlich

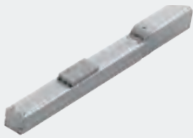
Rollenmutter-Typ
NSA

- ISB/ISDB-Serie standardmäßig mit batterielosem Absolut-Encoder ausgestattet
- ISB/ISDB-Hochgeschwindigkeits-Typ mit 3-fach-Kugelgewindetrieben
- Viele Varianten für verschiedenste Anwendungen vorhanden
- Die Führung ist innen im Rahmen der Linearachsen integriert

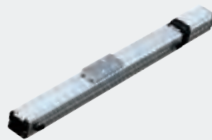
Reinraum-Ausführungen

Eigene Reinraum-Ausführungen konform zu ISO-Reinraumklasse 2.5 *

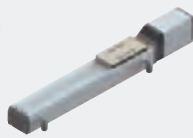
* ISO-Standard 14644-1:2015 (entsprechend Klasse 4 des früheren ISO-Standard 14644-1:1999)



Mit Schrittmotor
RCP6(S)CR



Mit Schrittmotor
RCP5CR



Mit Schrittmotor
RCP4CR



Mit Servomotor
RCACR



Mit Servomotor
**RCS2CR/
RCS3CR/RCS4CR**



Hochleistungs-Typ
ISDBC/ISPDBC



Elektrostatikschutz-Typ
ISDBC-ESD



Greifer-Typ
RCP2CR-GR



Rotations-Typ
RCP2CR-RT



Scara-Roboter
IXP-□C



Scara-Roboter
IX-NNC



Ultrakompakter
Scara-Roboter
IX-NNC



Bald Erhältlich

Torque-
Motor
DDACR

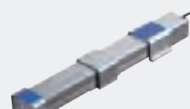
- Eine gut geschützte Gehäusestruktur ermöglicht ISO-Reinraumklasse 2.5
- Eine große Bandbreite an Produkten ist verfügbar, von der ganzen RoboCylinder-Palette über Einachs-Roboter bis zu Scara-Robotern

Staub-/Feuchtraum-Ausführungen

Diese Achsen erfüllen die Schutzklassen IP54~IP67 und eignen sich für widrige Betriebsumgebungen



Schrittmotor-
Stangen-/Radialzylindertyp
RCP5W-RA6/7/8/10
RCP6(S)W-R(R)A4/6/7/8
**RCP6(S)W-WRA10/
12/14/16**



Schrittmotor-Schlittentyp
RCP4W-SA5/6/7



Schrittmotor-Stangentyp
RCP4W-RA6/7



Schrittmotor-Schlittentyp
RCP2W-SA16C



Schrittmotor-Stangentyp
RCP2W-RA4C/RA6C



Schrittmotor-
Hochlast-Stangentyp
RCP2W-RA10C



Schrittmotor-
Stangen-/Radialzylindertyp
EC-R(R)6/7



Servomotor-Stangentyp



Greifer-Typ
RCP2W-GR



Rotations-Typ
RCP2W-RT



Hochleistungs-Schlittentyp
ISWA/ISPWA



Scara-Roboter
IXP-□W



Scara-Roboter
**IX-NNW
IXA-□NSW**

- Diese Achsen bewältigen Umgebungen mit extremem Staub oder Spritzwasser
- Viele Varianten erhältlich für die Abdeckung unterschiedlichster Anforderungen

IXP-Serie | PowerCon-Scara-Roboter

Alle Modelle mit Batterielos-Absolut-Enkodern als Standardausrüstung



Batterieloser Absolut-Enkoder

Keine Batterie, Wartung, Referenzfahrt mehr, und ohne Preisaufschlag. Kein Zurück zum Inkremental-Enkoder.

POWERCON SCARA-ROBOTER ARMLÄNGE 180/250/350/450/550/650 mm



- Alle Modelle standardmäßig mit batterielosen Absolut-Enkodern
- 10-fache Encoder-Auflösung im Vergleich zur bisherigen IXP-Serie
- Ca. halb so hohe Kosten der IXP-Serie ggü. der klassischen IX-Serie
- Geringeres Gewicht als die herkömmlichen Modelle
- Ca. 60 % kürzere Regelzykluszeit im Vergleich zu herkömmlichen kartesischen Robotern
- Zusätzliche 3-Achs-Ausführung und 4-Achs-Ausführung mit Greifer
- Geschwindigkeit und Beschleunigung/Verzögerung optimal einstellbar

IX-Serie | Scara-Roboter

Die SCARA-Serie IX zeichnet eine hohe Leistungsfähigkeit und Funktionalität aus



SCARA-ROBOTER ARMLÄNGE 120/150/180/250/350/500/600/700/800 mm



- Hohe Geschwindigkeiten bei hoher Zuladung mit hoher Präzision erreichbar
- Leichtes Programmieren sorgt bei diesen Achsen für eine hohe Benutzerfreundlichkeit
- Unterstützt wird eine große Bandbreite an Armlängen von 120 mm bis 800 mm

IXA-Serie | Hochleistungs-Scara-Roboter

Neue Servomotor-SCARA-Serie IXA mit Batterielos-Absolut-Enkoder



Batterieloser Absolut-Enkoder

Keine Batterie, Wartung, Referenzfahrt mehr, und ohne Preisaufschlag. Kein Zurück zum Inkremental-Enkoder.

HIGH-POWER SCARA-ROBOTER ARMLÄNGE 180/300/450/600 mm



Standard- und Hochgeschwindigkeits-Typ (Hub Vertikalachse: 50/150/180/330 mm)

- Schnellste Zykluszeiten (Standardzykluszeit bei Hochgeschwindigkeits-Typ: 0,26 s)
- Zu einem günstigen Preis erhältlich
- Weniger Vibrationen, genaueres Positionieren
- Standardmäßig mit batterielosen Absolut-Enkodern ausgerüstet
- Zum Patent angemeldete mechanische Struktur/Eigenschaften
- Standard- und Hochgeschwindigkeits-Typen stehen zur Verfügung

TTA-Serie | Tisch-Roboter

Verbesserte TableTop-Roboter für die Zellenfertigung, F&E-Anwendungen u.ä.



Batterieloser Absolut-Enkoder

Keine Batterie, Wartung, Referenzfahrt mehr, und ohne Preisaufschlag. Kein Zurück zum Inkremental-Enkoder.

Portal-Typ

Ausleger-Typ



- Jedes Modell standardmäßig mit batterielosem Absolut-Enkoder ausgestattet
- Serienerweiterung um Modellspezifikation mit AC-Servomotor
- Max. Nutzlast: X-Achse: 30 kg Z-Achse: 15 kg (AC-Servomotor), Max. Geschwindigkeit: X/Y-Achse: 1200 mm/s Z-Achse: 40 mm/s (AC-Servomotor)
- Verbesserte Wiederholgenauigkeit: ± 0.005 mm (AC-Servomotor) / ± 0.01 mm (Schrittmotor)
- Durch den SEL-Programm-Generator wird langwieriges Arbeiten für die Programmerstellung vermieden

DDA Torque-Motoren

Bald Erhältlich

Hohe Geschwindigkeit/Zuladung/Präzision, kompakt und einfach anzusteuern: Ein Torque-Motor, der Kosten spart.



DDA/DDACR
Kleinmoment-Typ

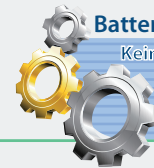


DDA/DDACR
Großmoment-Typ

- Wiederholgenauigkeit $\pm 0,00103^\circ$ ($\pm 3,7$ Bogensek.), Schaltgenauigkeit $\pm 0,00833^\circ$ (± 30 Bogensek.) bei Hochauflösungsversion & SCON-CB
- Die max. Geschwindigkeit von 1800 %/s und Beschleunigung/Verzögerung von 6,0 G ermöglichen eine schnellere Positionierzeit
- Standard- oder Reinraum-Ausführungen (Mittenbohrung: $\varnothing 52$ mm), Klein- oder Großmoment-Typen im Program, optional mit Flansch

Kartesische Roboter

Vorkonfigurierte kartesische Roboter senken die Aufbau- und Einrichtungszeiten



Batterieloser Absolut-Encoder

Keine Batterie, Wartung, Referenzfahrt mehr, und ohne Preisaufschlag. Kein Zurück zum Inkremental-Encoder.

ICSB2/ICSPB2 2-ACHS-KOMBINATION



Rahmenmontierte Y-Achse
XYB



Schlittenmontierte Y-Achse
XYS



Aufrecht
rahmenmont. Z-Achse
XZ



Rahmenmontierte Z-Achse
YZB



Schlittenmontierte Z-Achse
YZS

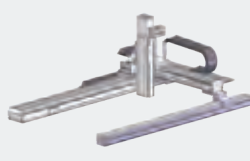


Brückenmontierte Y-Achse
XYG

ICSB3/ICSPB3 3-ACHS-KOMBINATION



Rahmenmontierte Y-Achse und
rahmen-/schlittenmontierte Z-Achse
XYB+ZB/ZS



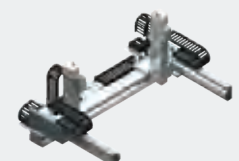
Brückenmontierte Y-Achse und
rahmen-/schlittenmontierte Z-Achse
XYG+ZB/ZS

ICSPA4 4-ACHS-KOMBINATION



Multischlitten-X-Achse und rahmen-
montierte Y-Achsen
XMYB

ICSPA6 6-ACHS-KOMBINATION



Multischlitten-X-Achse, rahmenmontierte Y-Achsen
und rahmen-/schlittenmontierte Z-Achsen
XMYB+ZB/ZS

- Für die 2- bis 6-Achs-Kombinationen sind viele Varianten verfügbar
- Mit hochauflösendem Batterieless-Absolut-Encoder erhältlich
- Die Multischlitten-Typen (ICSPA4/ICSPA6) senken Platzbedarf und Zykluszeit
- Alle Modelle nach Bedarf kundenspezifisch anpassbar

Kartesische RoboCylinder

Mehrachs-RoboCylinder-Kits RCP2/RCP6/RCS2 zu einem vernünftigen Preis

IK2-P/IK2-S 2-ACHS-KOMBINATION



Rahmenmontierte Y-Achse
XYB



Aufrecht
rahmenmont. Z-Achse
XZ



Rahmenmontierte Z-Achse
YZB

IK2-P6 2-ACHS-KOMBINATION

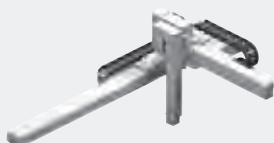


Rahmenmontierte Y-Achse
XYB



Rahmenmontierte Z-Achse
YZB

IK3-P/IK3-S 3-ACHS-KOMBINATION



Y-Achse und Z-Achse rahmenmontiert
XYB+Z

IK3-P6 3-ACHS-KOMBINATION



Y-Achse und Z-Achse rahmenmontiert
XYB+Z

IK4-P6 4-ACHS-KOMBINATION



Rahmenmontierte Y-Achse + ZR-Einheit (Vertikal-Drehbewegung)
XYB + ZR-Einheit

- IK-P-Serie: RCP2-Achskombinationen auf 24 VDC-Schrittmotor-Basis
- IK-S-Serie: RCS2-Achskombinationen auf 230 VAC-Servomotor-Basis
- IK-P6-Serie: RCP6-Achskombinationen auf 24 VDC-Schrittmotor-Basis mit Batterieless-Absolut-Encoder; mit Hochleistungstreiber-Spezifik. (PowerCon)

Steuerungen

Große Auswahl an Betriebsmustern für alle spezifischen Bedürfnisse



LC-LADDER

Kostenlose KOP-Programmier-Software erhältlich für unsere Steuerungen mit SPS-Funktion

POSITIONIERSTEUERUNGEN

PSEP



Für RCP2/RCP3

ASEP



Für RCA/RCA2

DSEP



Für RCD

- 3-Punkt-Steuerungen
- Gleiche Signalverwendung wie bei einer Pneumatik-Magnetventil-Schaltung
- Als Standard- und Staubschutz-Ausführung erhältlich
- Staubschutz-Ausführung ausgestattet mit einer Schutzstruktur gemäß IP53 für eine mögliche Installation außerhalb des Steuerungs-Panels

P_{CON}-CB
(PowerCon)



Für RCP6/5/4/3/2

A_{CON}-CB



Für RCA/RCA2

D_{CON}-CB



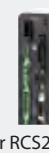
Für RCD

S_{CON}-CB



Für RCS2/3/4 Einachsroboter (S_{CON}-CB/LC)

S_{CON}-CAL



Für RCS2/3/4 Einachs-/Kartesische Roboter

- 150 % mehr Leistung mit PowerCon-Technologie ggü. bisherigen Modellen; geeignet für RCP5 etc. mit Batterielos-Absolut-Encoder
- Mehrpunkt-Positionierung bis zu 512 Punkte möglich
- Unterstützung von ProfiBus, DeviceNet u.a. Feldnetzwerken
- S_{CON}-CB mit Schutzfunktion gegen Vibrationen
- S_{CON}-LC und MSEP-LC mit SPS-Funktion via LC-Ladder-Software

M_{CON}

Für RoboCylinder, CON-Serie 8-Achs-Typ



MSEP

Für RoboCylinder, 8-/6-Achs-Typ (MSEP-C/LC)



R_{CON}

Für RoboCylinder, Einachsroboter, 8-/16-Achs-Typ



M_{SCON}

S_{CON}-Steuerung, 6-Achs-Typ



- Geeignet für RCP6 mit Batterielos-Absolut-Encoder
- PowerCon-Unterstützung (Hochleistungstreiber), auch f. Mini-Zylinder

- PowerCon-Unterstützung (Hochleistungstreiber), auch für Mini-Zylinder (MSEP-C/LC)
- Modulare Netzwerk-Steuerung mit Gateway-, Achstreiber-, S_{CON}-Erweiterungs- und Einfach-Absolut-Einheit (R_{CON})

- Geeignet für RCS2/3/4 und Einachs-Roboter, vereint 6 Steuerungen in 1 Steuerung
- Diverse Feldnetzwerk-Unterstützung

PROGRAMMSTEUERUNGEN

PSEL



Für RCP2/RCP3

ASEL



Für RCA/RCA2

SSEL



1-2 Achsen
Für RCS2/RCS3/RCS4 Einachsroboter

XSEL



1-8 Achsen
Für RCS2/RCS3/RCS4 Einachs-/SCARA-Roboter

Bald Erhältlich

RSEL



1-8 Achsen
Für RoboCylinder, Einachs-/Kartes. Roboter

MSEL



1-4 Achsen
Für RCP6/5/4/3/2 IXP SCARA-Roboter

- PSEL/ASEL/SSEL-Steuerungen ermöglichen Interpolationsbetrieb, einsetzbar für 1 oder 2 Achsen
- XSEL- und modulare RSEL-Steuerungen für bis zu 8 Achsen einsetzbar
- Unterstützung von ProfiBus, DeviceNet u.a. Feldnetzwerken von allen Steuerungen

Handprogrammiergeräte

Einfachste Eingabe von Programmierpunkten
Kompatibel zu Sicherheitskategorien



*Bildschirmbild

Touch-Panel-Handprogrammiergerät für Positionier- und Programmsteuerungen

TB-02



*Bildschirmbild

Touch-Panel-Kontrollmodul (für EleCylinder auch mit Drahtlos-Funktion)

TB-03



IAI
Quality and Innovation

BIBUS
SUPPORTING YOUR SUCCESS

BIBUS Austria Ges.m.b.H. Tel. +43 2242 33388
Ed.-Klinger-Str. 12 Email: info@bibus.at
A-3423 St. Andrä-Wördern www.bibus.at



IAI-Produktprogramm
Flyer-Nr. 0520-D
Vers. CE0033-30.9C