

R88M-K□, R88M-KH□

Servomoteurs Accurax G5

Famille de servomoteurs pour contrôle d'axes précis. Plage de puissance étendue jusqu'à 15 kW.

- Modèles de servomoteur à forte inertie et standard
- Couple pic de 300 % du couple continu pendant 3 secondes ou plus, selon le modèle
- Codeur série haute résolution alimenté par codeur 20 bits
- Indice de protection IP67 pour tous les modèles
- Moteur ultra-léger de taille compacte
- Pas d'ondulation à faible vitesse ou faible couple dues à un système de suppression des à-coups
- Diverses options d'arbres, freins et joints

Puissances

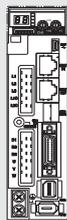
- 230 Vc.a., de 50 W à 1,5 kW (couple nominal de 0,16 à 8,59 N·m)
- 400 Vc.a. de 400 W à 15 kW (couple nominal de 1,91 à 95,5 N·m)



Configuration du système

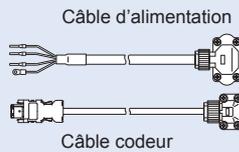
(Reportez-vous au chapitre sur les servodriver)

Options du servodriver

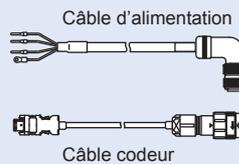


Modèles de servodriver Accurax G5
EtherCAT, ML2 et analogiques / à impulsions

Servomoteurs standard



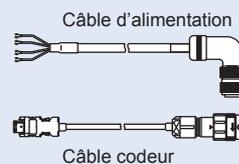
3 000 tr/min (50 à 750 W)



3 000 tr/min (750 W à 5 kW)
2 000 tr/min (400 W à 5 kW)
1 000 tr/min (900 W à 3 kW)

1 500 tr/min (7,5 kW à 15 kW)
1 000 tr/min (4,5 kW à 6 kW)

Servomoteurs à forte inertie



2 000 tr/min (1 kW à 5 kW)

1 500 tr/min (7,5 kW)

Combinaison servomoteur / servodriver

Servomoteur standard

| Servomoteur rotatif Accurax G5 | | | | | | Modèles de servodriver Accurax G5 | | |
|--|----------------|-------------------------|----------------|----------|--------------------|-----------------------------------|---------------------------|-----------------|
| | Tension | Vitesse | Couple nominal | Capacité | Modèle | EtherCAT | Analogique / à impulsions | MECHATROLINK-II |
|  | 230 V | 3 000 min ⁻¹ | 0,16 N·m | 50 W | R88M-K05030(H/T)-□ | R88D-KN01H-ECT | R88D-KT01H | R88D-KN01H-ML2 |
| | | | 0,32 N·m | 100 W | R88M-K10030(H/T)-□ | R88D-KN01H-ECT | R88D-KT01H | R88D-KN01H-ML2 |
| | | | 0,64 N·m | 200 W | R88M-K20030(H/T)-□ | R88D-KN02H-ECT | R88D-KT02H | R88D-KN02H-ML2 |
| | | | 1,3 N·m | 400 W | R88M-K40030(H/T)-□ | R88D-KN04H-ECT | R88D-KT04H | R88D-KN04H-ML2 |
| | | | 2,4 N·m | 750 W | R88M-K75030(H/T)-□ | R88D-KN08H-ECT | R88D-KT08H | R88D-KN08H-ML2 |
| | | | 3,18 N·m | 1 000 W | R88M-K1K030(H/T)-□ | R88D-KN15H-ECT | R88D-KT15H | R88D-KN15H-ML2 |
| | | | 4,77 N·m | 1 500 W | R88M-K1K530(H/T)-□ | R88D-KN15H-ECT | R88D-KT15H | R88D-KN15H-ML2 |
| | | | 2,39 N·m | 750 W | R88M-K75030(F/C)-□ | R88D-KN10F-ECT | R88D-KT10F | R88D-KN10F-ML2 |
| | | | 3,18 N·m | 1 000 W | R88M-K1K030(F/C)-□ | R88D-KN15F-ECT | R88D-KT15F | R88D-KN15F-ML2 |
| | | | 4,77 N·m | 1 500 W | R88M-K1K530(F/C)-□ | R88D-KN15F-ECT | R88D-KT15F | R88D-KN15F-ML2 |
|  230 V (1 kW à 1,5 kW) 400 V (400 W à 5 kW) | 400 V | 3 000 min ⁻¹ | 6,37 N·m | 2 000 W | R88M-K2K030(F/C)-□ | R88D-KN20F-ECT | R88D-KT20F | R88D-KN20F-ML2 |
| | | | 9,55 N·m | 3 000 W | R88M-K3K030(F/C)-□ | R88D-KN30F-ECT | R88D-KT30F | R88D-KN30F-ML2 |
| | | | 12,7 N·m | 4 000 W | R88M-K4K030(F/C)-□ | R88D-KN50F-ECT | R88D-KT50F | R88D-KN50F-ML2 |
| | | | 15,9 N·m | 5 000 W | R88M-K5K030(F/C)-□ | R88D-KN50F-ECT | R88D-KT50F | R88D-KN50F-ML2 |
| | | | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-K1K020(H/T)-□ | R88D-KN10H-ECT | R88D-KT10H | R88D-KN10H-ML2 |
| | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-K1K520(H/T)-□ | R88D-KN15H-ECT | R88D-KT15H | R88D-KN15H-ML2 |
| | | | 1,91 N·m | 400 W | R88M-K40020(F/C)-□ | R88D-KN06F-ECT | R88D-KT06F | R88D-KN06F-ML2 |
| | | | 2,86 N·m | 600 W | R88M-K60020(F/C)-□ | R88D-KN06F-ECT | R88D-KT06F | R88D-KN06F-ML2 |
| | | | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-K1K020(F/C)-□ | R88D-KN10F-ECT | R88D-KT10F | R88D-KN10F-ML2 |
| | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-K1K520(F/C)-□ | R88D-KN15F-ECT | R88D-KT15F | R88D-KN15F-ML2 |
|  7,5 kW à 15 kW | 400 V | 2 000 min ⁻¹ | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-K2K020(F/C)-□ | R88D-KN20F-ECT | R88D-KT20F | R88D-KN20F-ML2 |
| | | | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-K3K020(F/C)-□ | R88D-KN30F-ECT | R88D-KT30F | R88D-KN30F-ML2 |
| | | | 19,1 N·m | 4 000 W | R88M-K4K020(F/C)-□ | R88D-KN50F-ECT | R88D-KT50F | R88D-KN50F-ML2 |
| | | | 23,9 N·m | 5 000 W | R88M-K5K020(F/C)-□ | R88D-KN50F-ECT | R88D-KT50F | R88D-KN50F-ML2 |
| | | | 47,8 N·m | 7 500 W | R88M-K7K515C-□ | R88D-KN75F-ECT | R88D-KT75F | - |
| | | | 70,0 N·m | 11 000 W | R88M-K11K015C-□ | R88D-KN150F-ECT | R88D-KT150F | - |
| | | | 95,5 N·m | 15 000 W | R88M-K15K015C-□ | R88D-KN150F-ECT | R88D-KT150F | - |
| | | | 8,59 N·m | 900 W | R88M-K90010(H/T)-□ | R88D-KN15H-ECT | R88D-KT15H | R88D-KN15H-ML2 |
| | | | 8,59 N·m | 900 W | R88M-K90010(F/C)-□ | R88D-KN15F-ECT | R88D-KT15F | R88D-KN15F-ML2 |
| | | | 19,1 N·m | 2 000 W | R88M-K2K010(F/C)-□ | R88D-KN30F-ECT | R88D-KT30F | R88D-KN30F-ML2 |
|  | 230 V 400 V | 1 000 min ⁻¹ | 28,7 N·m | 3 000 W | R88M-K3K010(F/C)-□ | R88D-KN50F-ECT | R88D-KT50F | R88D-KN50F-ML2 |
| | | | 43,0 N·m | 4 500 W | R88M-K4K510C-□ | R88D-KN50F-ECT | R88D-KT50F | R88D-KN50F-ML2 |
| | | | 57,3 N·m | 6 000 W | R88M-K6K010C-□ | R88D-KN75F-ECT | R88D-KT75F | - |

Servomoteur à forte inertie

| Servomoteur rotatif Accurax G5 | | | | | | Modèles de servodriver Accurax G5 | | |
|--|---------|-------------------------|----------------|----------|---------------------|-----------------------------------|---------------------------|-----------------|
| | Tension | Vitesse | Couple nominal | Capacité | Modèle | EtherCAT | Analogique / à impulsions | MECHATROLINK-II |
|  1 kW à 5 kW | 400 V | 2 000 min ⁻¹ | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-KH1K020(F/C)-□ | R88D-KN10F-ECT | R88D-KT10F | R88D-KN10F-ML2 |
| | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-KH1K520(F/C)-□ | R88D-KN15F-ECT | R88D-KT15F | R88D-KN15F-ML2 |
| | | | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-KH2K020(F/C)-□ | R88D-KN20F-ECT | R88D-KT20F | R88D-KN20F-ML2 |
| | | | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-KH3K020(F/C)-□ | R88D-KN30F-ECT | R88D-KT30F | R88D-KN30F-ML2 |
| | | | 19,1 N·m | 4 000 W | R88M-KH4K020(F/C)-□ | R88D-KN50F-ECT | R88D-KT50F | R88D-KN50F-ML2 |
| | | | 23,9 N·m | 5 000 W | R88M-KH5K020(F/C)-□ | R88D-KN50F-ECT | R88D-KT50F | R88D-KN50F-ML2 |
|  7,5 kW | 400 V | 1 500 min ⁻¹ | 47,8 N·m | 7 500 W | R88M-KH7K515C-□ | R88D-KN75F-ECT | R88D-KT75F | - |

Remarque : 1. Se reporter aux informations pour la commande indiquées à la fin du présent chapitre pour connaître les références des câbles et des servomoteurs.
2. Se reporter au chapitre relatif au servodriver pour savoir comment sélectionner les options du driver et pour obtenir plus d'informations.

Désignation du type de servomoteur

Servomoteurs standard

R88M-K05030H-BOS2

Servomoteur Accurax G5

Capacité

| | |
|------|--------|
| 050 | 50 W |
| 100 | 100 W |
| 200 | 200 W |
| 400 | 400 W |
| 600 | 600 W |
| 750 | 750 W |
| 900 | 900 W |
| 1K0 | 1 kW |
| 1K5 | 1,5 kW |
| 2K0 | 2 kW |
| 3K0 | 3 kW |
| 4K0 | 4 kW |
| 4K5 | 4,5 kW |
| 5K0 | 5 kW |
| 6K0 | 6 kW |
| 7K5 | 7,5 kW |
| 11K0 | 11 kW |
| 15K0 | 15 kW |

Régime nominal (tr/min)

| | |
|----|-------|
| 10 | 1 000 |
| 15 | 1 500 |
| 20 | 2 000 |
| 30 | 3 000 |

Spécifications d'extrémité d'arbre

| | |
|------|---|
| Vide | Arbre droit, sans clavette |
| S2 | Arbre droit, clavette, taraudé (standard) |

Spécifications d'étanchéité

| | |
|------|----------------------------|
| Vide | Pas d'étanchéité à l'huile |
| O | Étanche à l'huile |

Caractéristiques de freinage

| | |
|------|------------|
| Vide | Sans frein |
| B | Frein |

Tension et spécifications du codeur

- H : Codeur incrémental 230 V et 20 bits
- T : Codeur absolu 230 V et 17 bits
- F : Codeur incrémental 400 V et 20 bits
- C : Codeur absolu 400 V et 17 bits

Servomoteurs à forte inertie

R88M-KH1K020F-BS1

Servomoteur à forte inertie Accurax G5

Capacité

| | |
|-----|--------|
| 1K0 | 1 kW |
| 1K5 | 1,5 kW |
| 2K0 | 2 kW |
| 3K0 | 3 kW |
| 4K0 | 4 kW |
| 5K0 | 5 kW |
| 7K5 | 7,5 kW |

Régime nominal (tr/min)

| | |
|----|-------|
| 15 | 1 500 |
| 20 | 2 000 |

Extrémité d'arbre avec clavette

Caractéristiques de freinage

| | |
|------|------------|
| Vide | Sans frein |
| B | Frein |

Tension et spécifications du codeur

- F : Codeur incrémental 400 V et 20 bits
- C : Codeur absolu 400 V et 17 bits

Caractéristiques du servomoteur

Servomoteurs standard 3 000 tr/min, 230 V

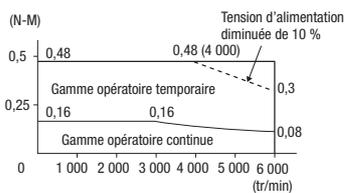
Valeurs nominales et caractéristiques

| Tension | | 230 V | | | | | | | |
|--|---|---|-----------|-----------|------------------|-----------|--------------------------------|----------|-----------|
| Modèle de servomoteur R88M-K□ | Codeur incrémental 20 bits | 05030H-□ | 10030H-□ | 20030H-□ | 40030H-□ | 75030H-□ | 1K030H-□ | 1K530H-□ | |
| | Codeur absolu 17 bits | 05030T-□ | 10030T-□ | 20030T-□ | 40030T-□ | 75030T-□ | 1K030T-□ | 1K530T-□ | |
| Sortie nominale | W | 50 | 100 | 200 | 400 | 750 | 1 000 | 1 500 | |
| Couple nominal | N·m | 0,16 | 0,32 | 0,64 | 1,3 | 2,4 | 3,18 | 4,77 | |
| Couple pic instantané | N·m | 0,48 | 0,95 | 1,91 | 3,8 | 7,1 | 9,55 | 14,3 | |
| Courant nominal | A (rms) | 1,1 | 1,1 | 1,5 | 2,4 | 4,1 | 6,6 | 8,2 | |
| Courant maximal instantané | A (rms) | 4,7 | 4,7 | 6,5 | 10,2 | 17,4 | 28 | 35 | |
| Vitesse nominale | min ⁻¹ | 3 000 | | | | | | | |
| Vitesse max. | min ⁻¹ | 6 000 | | | | | 5 000 | | |
| Constante de couple | N·m/A | 0,11±10 % | 0,21±10 % | 0,31±10 % | 0,39±10 % | 0,42±10 % | 0,37 | 0,45 | |
| Moment d'inertie du rotor (JM) | kg·m ² × 10 ⁻⁴ (sans frein) | 0,025 | 0,051 | 0,14 | 0,26 | 0,87 | 2,03 | 2,84 | |
| | kg·m ² × 10 ⁻⁴ (avec frein) | 0,027 | 0,054 | 0,16 | 0,28 | 0,97 | 2,35 | 3,17 | |
| Moment d'inertie de charge autorisé (JL) | Multiple de (JM) | 30 ^{*1} | | | 20 ^{*1} | | 15 ^{*1} | | |
| Taux de puissance | kW/s (sans frein) | 10,1 | 19,9 | 29,0 | 62,4 | 65,6 | 49,8 | 80,1 | |
| | kW/s (avec frein) | 9,4 | 18,8 | 25,4 | 58 | 58,8 | 43 | 71,8 | |
| Charge radiale autorisée | N | 68 | | 245 | | 490 | | | |
| Charge axiale autorisée | N | 58 | | | 98 | | 196 | | |
| Poids approximatif | kg (sans frein) | 0,32 | 0,47 | 0,82 | 1,2 | 2,3 | 3,5 | 4,4 | |
| | kg (avec frein) | 0,53 | 0,68 | 1,3 | 1,7 | 3,1 | 4,5 | 5,4 | |
| Caractéristiques de freinage | Tension nominale | 24 Vc.c., ±10 % | | | | | | | |
| | Moment d'inertie du frein de maintien J | kg·m ² × 10 ⁻⁴ | 0,002 | | 0,0018 | | 0,33 | | |
| | Consommation de puissance (à 20 °C) | W | 7 | | | 9 | | 17 | 19 |
| | Consommation de courant (à 20 °C) | A | 0,3 | | | 0,36 | 0,70±10 % | | 0,81±10 % |
| | Couple de friction statique | N·m (minimum) | 0,29 | | 1,27 | | 2,5 | 7,8 | |
| | Temps de montée pour couple de maintien | ms (max.) | 35 | | | 50 | | | |
| | Temps de relâchement | ms (max.) | 20 | | | 15 | | | |
| Caractéristiques de base | Temps | Continu | | | | | | | |
| | Classe d'isolation | Type B | | | | | | Type F | |
| | Température de fonctionnement / stockage ambiante | 0 à +40 °C / -20 à 65 °C | | | | | | | |
| | Humidité de fonctionnement / stockage ambiante | 20 % à 80 % (sans condensation) | | | | | 20 % à 85 % sans condensation) | | |
| | Classe de vibration | V-15 | | | | | | | |
| | Résistance d'isolement | 20 MΩ min. à 500 Vc.c. entre les bornes d'alimentation et la borne FG | | | | | | | |
| | Boîtier | Entièrement fermé, auto-refroidissement, IP67 (à l'exception de l'ouverture de l'arbre) | | | | | | | |
| Résistance aux vibrations | Accélération des vibrations 49 m/s ² | | | | | | | | |
| Montage | Monté avec bride | | | | | | | | |

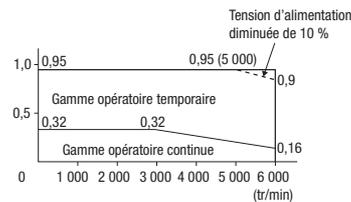
*1 Taux d'inertie applicable : Le rapport d'inertie de charge opérationnelle (inertie charge / rotor) est fonction de la configuration mécanique et de sa rigidité. Pour une machine à forte rigidité, le fonctionnement est possible même avec une inertie à forte charge. Sélectionnez un moteur approprié et confirmez que le fonctionnement est possible.

Caractéristiques couple / vitesse

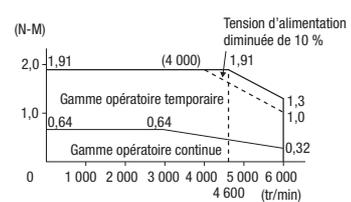
R88M-K05030H/T (50 W)



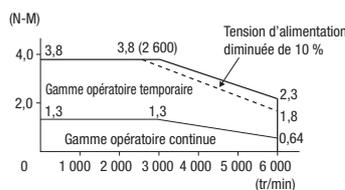
R88M-K10030H/T (100 W)



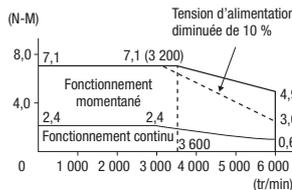
R88M-K20030H/T (200 W)



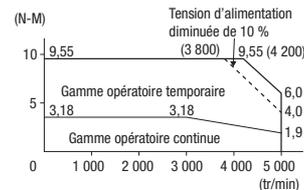
R88M-K40030H/T (400 W)



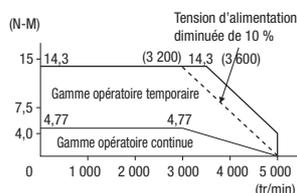
R88M-K75030H/T (750 W)



R88M-K1K030H/T (1 kW)



R88M-K1K530H/T (1,5 kW)



Servomoteurs standard 3 000 tr/min, 400 V

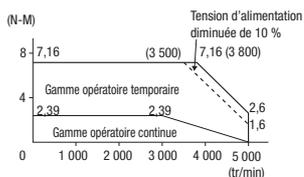
Valeurs nominales et caractéristiques

| Tension | | 400 V | | | | | | | |
|--|---|---|-----------|----------|------------------|-----------|----------|-----------|--|
| Modèle de servomoteur R88M-K□ | Codeur incrémental 20 bits | 75030F-□ | 1K030F-□ | 1K530F-□ | 2K030F-□ | 3K030F-□ | 4K030F-□ | 5K030F-□ | |
| | Codeur absolu 17 bits | 75030C-□ | 1K030C-□ | 1K530C-□ | 2K030C-□ | 3K030C-□ | 4K030C-□ | 5K030C-□ | |
| Sortie nominale | W | 750 | 1 000 | 1 500 | 2 000 | 3 000 | 4 000 | 5 000 | |
| Couple nominal | N·m | 2,39 | 3,18 | 4,77 | 6,37 | 9,55 | 12,7 | 15,9 | |
| Couple pic instantané | N·m | 7,16 | 9,55 | 14,3 | 19,1 | 28,6 | 38,2 | 47,7 | |
| Courant nominal | A (rms) | 2,4 | 3,3 | 4,2 | 5,7 | 9,2 | 9,9 | 12 | |
| Courant maximal instantané | A (rms) | 10 | 14 | 18 | 24 | 39 | 42 | 51 | |
| Vitesse nominale | min ⁻¹ | 3 000 | | | | | | | |
| Vitesse max. | min ⁻¹ | 5 000 | | | | | 4 500 | | |
| Constante de couple | N·m/A | 0,78 | 0,75 | 0,89 | 0,87 | 0,81 | 0,98 | | |
| Moment d'inertie du rotor (JM) | kg·m ² × 10 ⁻⁴ (sans frein) | 1,61 | 2,03 | 2,84 | 3,68 | 6,5 | 12,9 | 17,4 | |
| | kg·m ² × 10 ⁻⁴ (avec frein) | 1,93 | 2,35 | 3,17 | 4,01 | 7,85 | 14,2 | 18,6 | |
| Moment d'inertie de charge autorisé (JL) | Multiple de (JM) | 20 ⁻¹ | | | 15 ⁻¹ | | | | |
| Taux de puissance | kW/s (sans frein) | 35,5 | 49,8 | 80,1 | 110 | 140 | 126 | 146 | |
| | kW/s (avec frein) | 29,6 | 43 | 71,8 | 101 | 116 | 114 | 136 | |
| Charge radiale autorisée | N | 490 | | | | | 784 | | |
| Charge axiale autorisée | N | 196 | | | | | | | |
| Poids approximatif | kg (sans frein) | 3,1 | 3,5 | 4,4 | 5,3 | 8,3 | 11 | 14 | |
| | kg (avec frein) | 4,1 | 4,5 | 5,4 | 6,3 | 9,4 | 12,6 | 16 | |
| Caractéristiques de freinage | Tension nominale | 24 Vc.c. ±10 % | | | | | | | |
| | Moment d'inertie du frein de maintien J | kg·m ² × 10 ⁻⁴ | | | 0,33 | | 1,35 | | |
| | Consommation de puissance (à 20 °C) | W | 17 | 19 | | | | 22 | |
| | Consommation de courant (à 20 °C) | A | 0,70±10 % | | | 0,81±10 % | | 0,90±10 % | |
| | Couple de friction statique | N·m (minimum) | 2,5 | 7,8 | | | 11,8 | 16,1 | |
| | Temps de montée pour couple de maintien | ms (max.) | 50 | | | | 110 | | |
| | Temps de relâchement | ms (max.) | 15 | | | | 50 | | |
| Caractéristiques de base | Temps | Continu | | | | | | | |
| | Classe d'isolation | Type F | | | | | | | |
| | Température de fonctionnement / stockage ambiante | 0 à +40 °C / -20 à 65 °C | | | | | | | |
| | Humidité de fonctionnement / stockage ambiante | 20 à 85 % (sans condensation) | | | | | | | |
| | Classe de vibration | V-15 | | | | | | | |
| | Résistance d'isolement | 20 MΩ min. à 500 Vc.c. entre les bornes d'alimentation et la borne FG | | | | | | | |
| | Boîtier | Entièrement fermé, auto-refroidissement, IP67 (à l'exception de l'ouverture de l'arbre) | | | | | | | |
| | Résistance aux vibrations | Accélération des vibrations 49 m/s ² | | | | | | | |
| Montage | Monté avec bride | | | | | | | | |

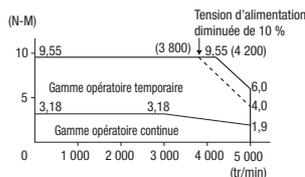
¹ Taux d'inertie applicable : Le rapport d'inertie de charge opérationnelle (inertie charge / rotor) est fonction de la configuration mécanique et de sa rigidité. Pour une machine à forte rigidité, le fonctionnement est possible même avec une inertie à forte charge. Sélectionnez un moteur approprié et confirmez que le fonctionnement est possible.

Caractéristiques couple / vitesse

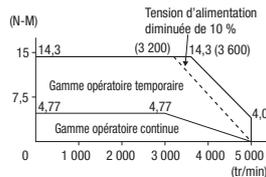
R88M-K75030F/C (750 W)



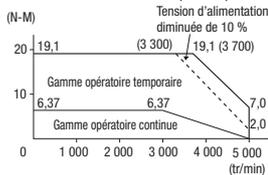
R88M-K1K030F/C (1 kW)



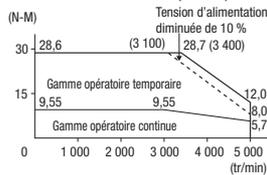
R88M-K1K530F/C (1,5 kW)



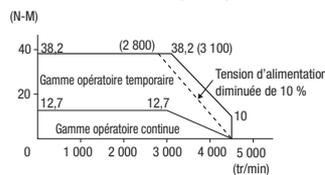
R88M-K2K030F/C (2 kW)



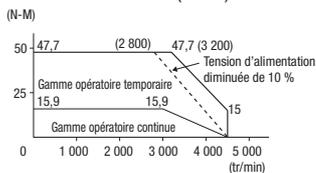
R88M-K3K030F/C (3 kW)



R88M-K4K030F/C (4 kW)



R88M-K5K030F/C (5 kW)



Servomoteurs standard 2 000 tr/min, 230 V / 400 V

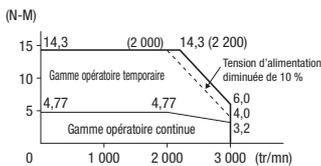
Valeurs nominales et caractéristiques

| Tension | | 230 V | | | | | 400 V | | | | | |
|--------------------------------------|---|---|-----------|-----------|-----------|----------|-----------|-----------|----------|-----------|----------|----------|
| Modèle de servomoteur R88M-K□ | 20 bits incrémental | 1K020H-□ | 1K520H-□ | 40020F-□ | 60020F-□ | 1K020F-□ | 1K520F-□ | 2K020F-□ | 3K020F-□ | 4K020F-□ | 5K020F-□ | |
| | 17 bits absolu | 1K020T-□ | 1K520T-□ | 40020C-□ | 60020C-□ | 1K020C-□ | 1K520C-□ | 2K020C-□ | 3K020C-□ | 4K020C-□ | 5K020C-□ | |
| Sortie nominale | W | 1000 | 1500 | 400 | 600 | 1 000 | 1 500 | 2 000 | 3 000 | 4 000 | 5 000 | |
| Couple nominal | N·m | 4,77 | 7,16 | 1,91 | 2,86 | 4,77 | 7,16 | 9,55 | 14,3 | 19,1 | 23,9 | |
| Couple pic instantané | N·m | 14,3 | 21,5 | 5,73 | 8,59 | 14,3 | 21,5 | 28,7 | 43 | 57,3 | 71,6 | |
| Courant nominal | A (rms) | 5,7 | 9,4 | 1,2 | 1,5 | 2,8 | 4,7 | 5,9 | 8,7 | 10,6 | 13 | |
| Courant maximal instantané | A (rms) | 24 | 40 | 4,9 | 6,5 | 12 | 20 | 25 | 37 | 45 | 55 | |
| Vitesse nominale | min ⁻¹ | 2 000 | | | | | | | | | | |
| Vitesse max. | min ⁻¹ | 3 000 | | | | | | | | | | |
| Constante de couple | N·m/A | 0,63 | 0,58 | 1,27 | 1,38 | 1,27 | 1,16 | 1,27 | 1,18 | 1,40 | 1,46 | |
| Moment d'inertie du rotor (JM) | kg·m ² × 10 ⁻⁴ (sans frein) | 4,60 | 6,70 | 1,61 | 2,03 | 4,60 | 6,70 | 8,72 | 12,9 | 37,6 | 48 | |
| | kg·m ² × 10 ⁻⁴ (avec frein) | 5,90 | 7,99 | 1,90 | 2,35 | 5,90 | 7,99 | 10 | 14,2 | 38,6 | 48,8 | |
| Moment d'inertie de charge max. (JL) | Multiple de (JM) | 10 ⁻¹ | | | | | | | | | | |
| Taux de puissance | kW/s (sans frein) | 49,5 | 76,5 | 22,7 | 40,3 | 49,5 | 76,5 | 105 | 159 | 97,1 | 119 | |
| | kW/s (avec frein) | 38,6 | 64,2 | 19,2 | 34,8 | 38,6 | 64,2 | 91,2 | 144 | 94,5 | 117 | |
| Charge radiale autorisée | N | 490 | | | | | 784 | | | | | |
| Charge axiale autorisée | N | 196 | | | | | 343 | | | | | |
| Poids approximatif | kg (sans frein) | 5,2 | 6,7 | 3,1 | 3,5 | 5,2 | 6,7 | 8 | 11 | 15,5 | 18,6 | |
| | kg (avec frein) | 6,7 | 8,2 | 4,1 | 4,5 | 6,7 | 8,2 | 9,5 | 12,6 | 18,7 | 21,8 | |
| Caractéristiques de freinage | Tension nominale | 24 Vc.c. ±10 % | | | | | | | | | | |
| | Moment d'inertie du frein de maintien | (J) kg·m ² × 10 ⁻⁴ | 1,35 | | | | | | | | 4,7 | |
| | Consommation de puissance (20 °C) | W | 14 | 19 | 17 | | 14 | 19 | | 22 | 31 | |
| | Consommation de courant (20 °C) | A | 0,59±10 % | 0,79±10 % | 0,70±10 % | | 0,59±10 % | 0,79±10 % | | 0,90±10 % | 1,3±10 % | 1,3±10 % |
| | Couple de friction statique | N·m (minimum) | 4,9 | 13,7 | 2,5 | | 4,9 | 13,7 | | 16,2 | 24,5 | |
| | Temps de montée pour couple de maintien | ms (max.) | 80 | 100 | 50 | | 80 | 100 | | 110 | 80 | |
| Temps de relâchement | ms (max.) | 70 | 50 | 15 | | 70 | 50 | | 25 | | | |
| Caractéristiques de base | Temps | Continu | | | | | | | | | | |
| | Classe d'isolation | Type F | | | | | | | | | | |
| | Température de fonctionnement / stockage ambiante | 0 à +40 °C / -20 à 65 °C | | | | | | | | | | |
| | Humidité de fonctionnement / stockage ambiante | 20 à 85 % (sans condensation) | | | | | | | | | | |
| | Classe de vibration | V-15 | | | | | | | | | | |
| | Résistance d'isolement | 20 MΩ min. à 500 Vc.c. entre les bornes d'alimentation et la borne FG | | | | | | | | | | |
| Boîtier | Entièrement fermé, auto-refroidissement, IP67 (à l'exception de l'ouverture de l'arbre) | | | | | | | | | | | |
| Résistance aux vibrations | Accélération des vibrations 49 m/s ² | | | | | | | | | | | |
| Montage | Monté avec bride | | | | | | | | | | | |

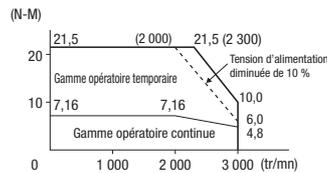
*1. Taux d'inertie applicable : Le rapport d'inertie de charge opérationnelle (inertie charge / rotor) est fonction de la configuration mécanique et de sa rigidité. Pour une machine à forte rigidité, le fonctionnement est possible même avec une inertie à forte charge. Sélectionnez un moteur approprié et confirmez que le fonctionnement est possible.

Caractéristiques couple / vitesse

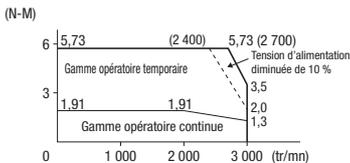
R88M-K1K020H/T (230 V, 1 kW)



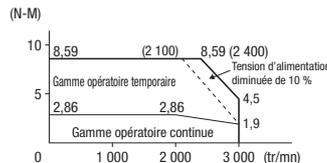
R88M-K1K520H/T (230 V, 1,5 kW)



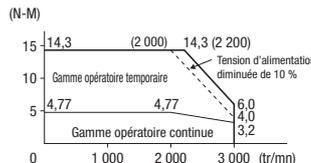
R88M-K40020F/C (400 V, 400 W)



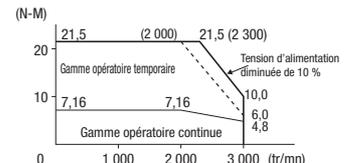
R88M-K60020F/C (400 V, 600 W)



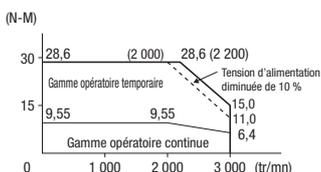
R88M-K1K020F/C (400 V, 1 kW)



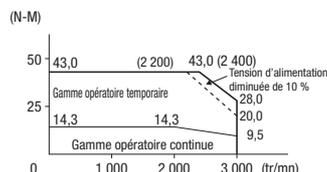
R88M-K1K520F/C (400 V, 1,5 kW)



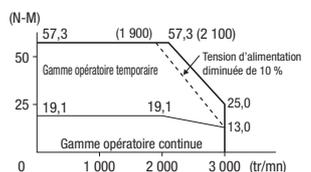
R88M-K2K020F/C (400 V, 2 kW)



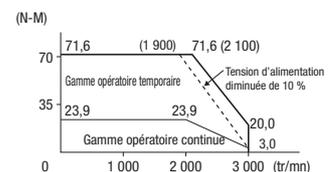
R88M-K3K020F/C (400 V, 3 kW)



R88M-K4K020F/C (400 V, 4 kW)



R88M-K5K020F/C (400 V, 5 kW)



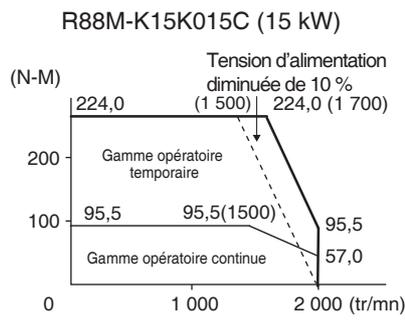
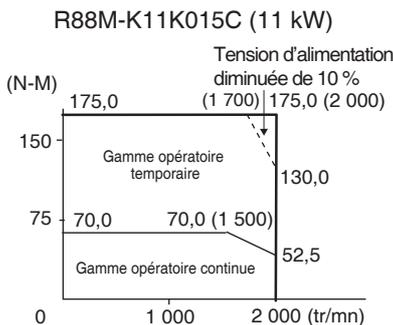
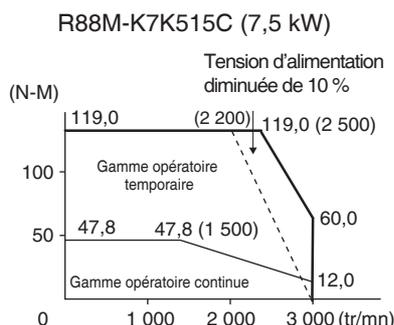
Servomoteurs standard 1 500 tr/min, 400 V

Valeurs nominales et caractéristiques

| Tension appliquée | | 400 V | | | |
|---|---|---|-----------|-----------|--|
| Modèle de servomoteur R88M-K-□ | Codeur absolu 17 bits | 7K515C-□ | 11K015C-□ | 15K015C-□ | |
| Sortie nominale | W | 7 500 | 11 000 | 15 000 | |
| Couple nominal | N·m | 47,8 | 70,0 | 95,5 | |
| Couple pic instantané | N·m | 119,0 | 175,0 | 224,0 | |
| Courant nominal | A (rms) | 22,0 | 27,1 | 33,1 | |
| Courant maximal instantané | A (rms) | 83 | 101 | 118 | |
| Vitesse nominale | min ⁻¹ | 1 500 | | | |
| Vitesse max. | min ⁻¹ | 3 000 | 2 000 | | |
| Constante de couple | N·m/A | 1,54 | 1,84 | 2,10 | |
| Moment d'inertie du rotor (JM) | kg·m ² × 10 ⁻⁴ (sans frein) | 101 | 212 | 302 | |
| | kg·m ² × 10 ⁻⁴ (avec frein) | 107 | 220 | 311 | |
| Moment d'inertie de charge autorisé (JL) | Multiple de (JM) | 10 ^{*1} | | | |
| Taux de puissance | kW/s (sans frein) | 226 | 231 | 302 | |
| | kW/s (avec frein) | 213 | 223 | 293 | |
| Charge radiale autorisée | N | 1 176 | 2 254 | | |
| Charge axiale autorisée | N | 490 | 686 | | |
| Poids approximatif | kg (sans frein) | 36,4 | 52,7 | 70,2 | |
| | kg (avec frein) | 40,4 | 58,9 | 76,3 | |
| Caractéristiques de freinage | Tension nominale | 24 Vc.c. ±10 % | | | |
| | Moment d'inertie du frein de maintien J | kg·m ² × 10 ⁻⁴ | 4,7 | 7,1 | |
| | Consommation de puissance (à 20 °C) | W | 34 | 26 | |
| | Consommation de courant (à 20 °C) | A | 1,4±10 % | 1,08±10 % | |
| | Couple de friction statique | N·m (minimum) | 58,8 | 100 | |
| | Temps de montée pour couple de maintien | ms (max.) | 150 | 300 | |
| | Temps de relâchement | ms (max.) | 50 | 140 | |
| | Caractéristiques de base | Temps | Continu | | |
| Classe d'isolation | | Type F | | | |
| Température de fonctionnement / stockage ambiante | | 0 à +40 °C / -20 à 65 °C | | | |
| Humidité de fonctionnement / stockage ambiante | | 20 à 85 % (sans condensation) | | | |
| Classe de vibration | | V-15 | | | |
| Résistance d'isolement | | 20 MΩ min. à 500 Vc.c. entre les bornes d'alimentation et la borne FG | | | |
| Boîtier | | Entièrement fermé, auto-refroidissement, IP67 (à l'exception de l'ouverture de l'arbre) | | | |
| Résistance aux vibrations | | Accélération des vibrations 49 m/s ² | | | |
| Montage | Monté avec bride | | | | |

*1 Taux d'inertie applicable : Le rapport d'inertie de charge opérationnelle (inertie charge / rotor) est fonction de la configuration mécanique et de sa rigidité. Pour une machine à forte rigidité, le fonctionnement est possible même avec une inertie à forte charge. Sélectionnez un moteur approprié et confirmez que le fonctionnement est possible.

Caractéristiques couple / vitesse



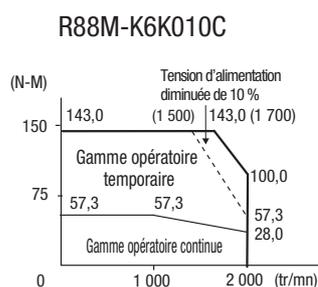
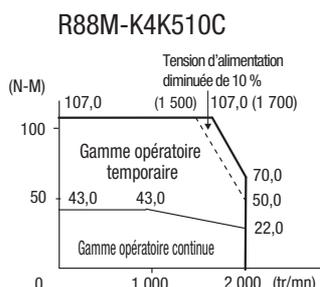
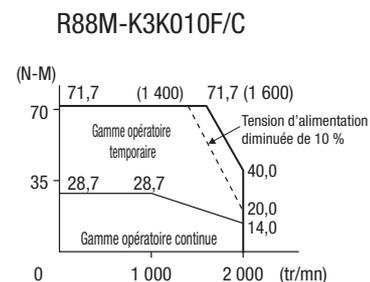
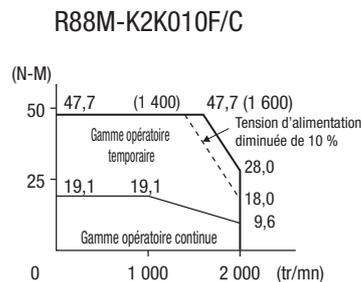
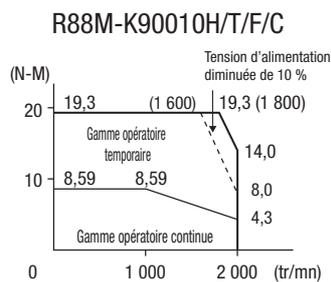
Servomoteurs standard 1 000 tr/min, 230 V / 400 V

Valeurs nominales et caractéristiques

| Tension appliquée | | 230 V | | 400 V | | | | |
|--|---|---|-----------|----------|----------|----------|----------|--|
| Modèle de servomoteur R88M-K- | 20 bits incrémental | 90010H-□ | 90010F-□ | 2K010F-□ | 3K010F-□ | 4K510C-□ | 6K010C-□ | |
| | 17 bits absolu | 90010T-□ | 90010C-□ | 2K010C-□ | 3K010C-□ | 4K510C-□ | 6K010C-□ | |
| Sortie nominale | W | 900 | 900 | 2 000 | 3 000 | 4 500 | 6 000 | |
| Couple nominal | N·m | 8,59 | | 19,1 | 28,7 | 43,0 | 57,3 | |
| Couple pic instantané | N·m | 19,3 | | 47,7 | 71,7 | 107,0 | 143,0 | |
| Courant nominal | A (rms) | 7,6 | 3,8 | 8,5 | 11,3 | 14,8 | 19,4 | |
| Courant maximal instantané | A (rms) | 24 | 12 | 30 | 40 | 55 | 74 | |
| Vitesse nominale | min ⁻¹ | 1 000 | | | | | | |
| Vitesse max. | min ⁻¹ | 2 000 | | | | | | |
| Constante de couple | N·m/A | 0,86 | 1,72 | 1,76 | 1,92 | 2,05 | 2,08 | |
| Moment d'inertie du rotor (JM) | kg·m ² × 10 ⁻⁴ (sans frein) | 6,70 | | 30,3 | 48,4 | 79,1 | 101 | |
| | kg·m ² × 10 ⁻⁴ (avec frein) | 7,99 | | 31,4 | 49,2 | 84,4 | 107 | |
| Moment d'inertie de charge autorisé (JL) | Multiple de (JM) | 10 ⁻¹ | | | | | | |
| Taux de puissance | kW/s (sans frein) | 110 | | 120 | 170 | 233 | 325 | |
| | kW/s (avec frein) | 92,4 | | 116 | 167 | 219 | 307 | |
| Charge radiale autorisée | N | 686 | | 1 176 | 1 470 | | 1 764 | |
| Charge axiale autorisée | N | 196 | | 490 | | | 588 | |
| Poids approximatif | kg (sans frein) | 6,7 | | 14 | 20 | 29,4 | 36,4 | |
| | kg (avec frein) | 8,2 | | 17,5 | 23,5 | 33,3 | 40,4 | |
| Caractéristiques de freinage | Tension nominale | 24 Vc.c. ±10 % | | | | | | |
| | Moment d'inertie du frein de maintien J | kg·m ² × 10 ⁻⁴ | 1,35 | | 4,7 | | | |
| | Consommation de puissance (à 20 °C) | W | 19 | | 31 | 34 | | |
| | Consommation de courant (à 20 °C) | A | 0,79±10 % | | 1,3±10 % | 1,4±10 % | | |
| | Couple de friction statique | N·m (minimum) | 13,7 | | 24,5 | 58,8 | | |
| | Temps de montée pour couple de maintien | ms (max.) | 100 | | 80 | 150 | | |
| | Temps de relâchement | ms (max.) | 50 | | 25 | 50 | | |
| Caractéristiques de base | Temps | Continu | | | | | | |
| | Classe d'isolation | Type F | | | | | | |
| | Température de fonctionnement / stockage ambiante | 0 à +40 °C / -20 à 65 °C | | | | | | |
| | Humidité de fonctionnement / stockage ambiante | 20 à 85 % (sans condensation) | | | | | | |
| | Classe de vibration | V-15 | | | | | | |
| | Résistance d'isolement | 20 MΩ min. à 500 Vc.c. entre les bornes d'alimentation et la borne FG | | | | | | |
| | Boîtier | Entièrement fermé, auto-refroidissement, IP67 (à l'exception de l'ouverture de l'arbre) | | | | | | |
| Résistance aux vibrations | Accélération des vibrations 49 m/s ² | | | | | | | |
| Montage | Monté avec bride | | | | | | | |

*1 Taux d'inertie applicable : Le rapport d'inertie de charge opérationnelle (inertie charge / rotor) est fonction de la configuration mécanique et de sa rigidité. Pour une machine à forte rigidité, le fonctionnement est possible même avec une inertie à forte charge. Sélectionnez un moteur approprié et confirmez que le fonctionnement est possible.

Caractéristiques couple / vitesse



Servomoteurs à forte inertie 2 000 et 1 500 tr/min, 400 V

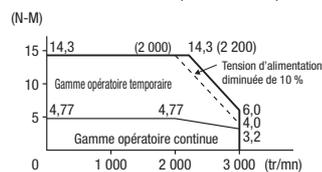
Valeurs nominales et caractéristiques

| tr/min, tension | | 2 000 tr/min, 400 V | | | | | | | 1 500 tr/min, 400 V |
|--------------------------------------|---|---|-----------|-----------|-----------|----------|----------|-----------|---------------------|
| Modèle de servomoteur R88M-KH□ | 20 bits incrémental | 1K020F-□ | 1K520F-□ | 2K020F-□ | 3K020F-□ | 4K020F-□ | 5K020F-□ | | |
| | 17 bits absolu | 1K020C-□ | 1K520C-□ | 2K020C-□ | 3K020C-□ | 4K020C-□ | 5K020C-□ | 7K515C-□ | |
| Sortie nominale | W | 1 000 | 1 500 | 2 000 | 3 000 | 4 000 | 5 000 | 7 500 | |
| Couple nominal | N·m | 4,77 | 7,16 | 9,55 | 14,3 | 19,1 | 23,9 | 47,8 | |
| Couple pic instantané | N·m | 14,3 | 21,5 | 28,6 | 43,0 | 57,3 | 71,6 | 119 | |
| Courant nominal | A (rms) | 2,9 | 4,7 | 5,5 | 8,0 | 10,5 | 13,0 | 22,0 | |
| Courant maximal instantané | A (rms) | 12 | 20 | 24 | 34 | 45 | 55 | 83 | |
| Vitesse nominale | min ⁻¹ | 2 000 | | | | | | | 1 500 |
| Vitesse max. | min ⁻¹ | 3 000 | | | | | | | 3 000 |
| Constante de couple | N·m/A | 1,27 | 1,16 | 1,31 | 1,34 | 1,38 | 1,39 | 1,54 | |
| Moment d'inertie du rotor (JM) | kg·m ² × 10 ⁻⁴ (sans frein) | 24,7 | 37,1 | 57,8 | 90,2 | 112 | 162 | 273 | |
| | kg·m ² × 10 ⁻⁴ (avec frein) | 26,0 | 38,4 | 62,9 | 95,3 | 117 | 167 | 279 | |
| Moment d'inertie de charge max. (JL) | Multiple de (JM) | 5 ^{*1} | | | | | | | |
| Taux de puissance | kW/s (sans frein) | 9,2 | 13,8 | 15,8 | 22,7 | 32,5 | 35,1 | 86,7 | |
| | kW/s (avec frein) | 8,8 | 13,4 | 14,5 | 21,5 | 31,1 | 34,1 | 85,1 | |
| Charge radiale autorisée | N | 490 | | | 784 | | | 1 176 | |
| Charge axiale autorisée | N | 196 | | | 343 | | | 490 | |
| Poids approximatif | kg (sans frein) | 6,7 | 8,6 | 12,2 | 16,0 | 18,6 | 23,0 | 42,3 | |
| | kg (avec frein) | 8,1 | 10,1 | 15,5 | 19,2 | 21,8 | 26,2 | 46,2 | |
| Caractéristiques de freinage | Tension nominale | 24 Vc.c. ±10 % | | | | | | | |
| | Moment d'inertie du frein de maintien | (J) kg·m ² × 10 ⁻⁴ | 1,35 | | | 4,7 | | | |
| | Consommation de puissance (20 °C) | W | 14 | 19 | 31 | | | 34 | |
| | Consommation de courant (20 °C) | A | 0,59±10 % | 0,79±10 % | 1,30±10 % | | | 1,40±10 % | |
| | Couple de friction statique | N·m (minimum) | 4,9 | 13,7 | 24,5 | | | 58,8 | |
| | Temps de montée pour couple de maintien | ms (max.) | 80 | 100 | 80 | | | 150 | |
| | Temps de relâchement | ms (max.) | 70 | 50 | 25 | | | 50 | |
| Caractéristiques de base | Temps | Continu | | | | | | | |
| | Classe d'isolation | Type F | | | | | | | |
| | Température de fonctionnement / stockage ambiante | 0 à +40 °C / -20 à 65 °C | | | | | | | |
| | Humidité de fonctionnement / stockage ambiante | 20 à 85 % (sans condensation) | | | | | | | |
| | Classe de vibration | V-15 | | | | | | | |
| | Résistance d'isolement | 20 MΩ min. à 500 Vc.c. entre les bornes d'alimentation et la borne FG | | | | | | | |
| | Boîtier | Entièrement fermé, auto-refroidissement, IP67 (à l'exception de l'ouverture de l'arbre) | | | | | | | |
| Résistance aux vibrations | Accélération des vibrations 49 m/s ² | | | | | | | | |
| Montage | Monté avec bride | | | | | | | | |

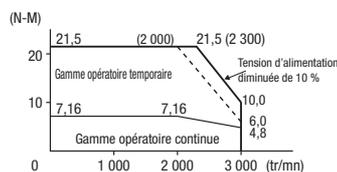
*1 Taux d'inertie applicable : Le rapport d'inertie de charge opérationnelle (inertie charge / rotor) est fonction de la configuration mécanique et de sa rigidité. Pour une machine à forte rigidité, le fonctionnement est possible même avec une inertie à forte charge. Sélectionnez un moteur approprié et confirmez que le fonctionnement est possible.

Caractéristiques couple / vitesse

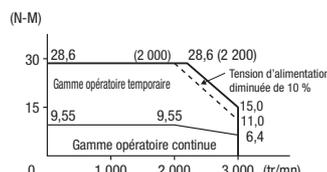
R88M-KH1K020F/C (400 V, 1 kW)



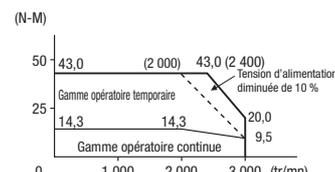
R88M-KH1K520F/C (400 V, 1,5 kW)



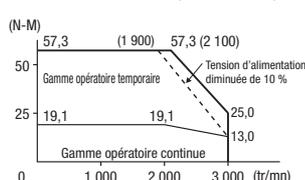
R88M-KH2K020F/C (400 V, 2 kW)



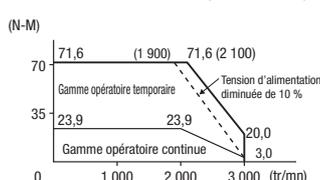
R88M-KH3K020F/C (400 V, 3 kW)



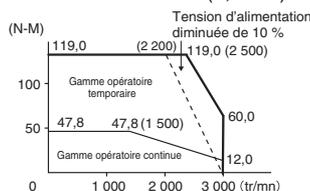
R88M-KH4K020F/C (400 V, 4 kW)



R88M-KH5K020F/C (400 V, 5 kW)



R88M-KH7K515C (7,5 kW)

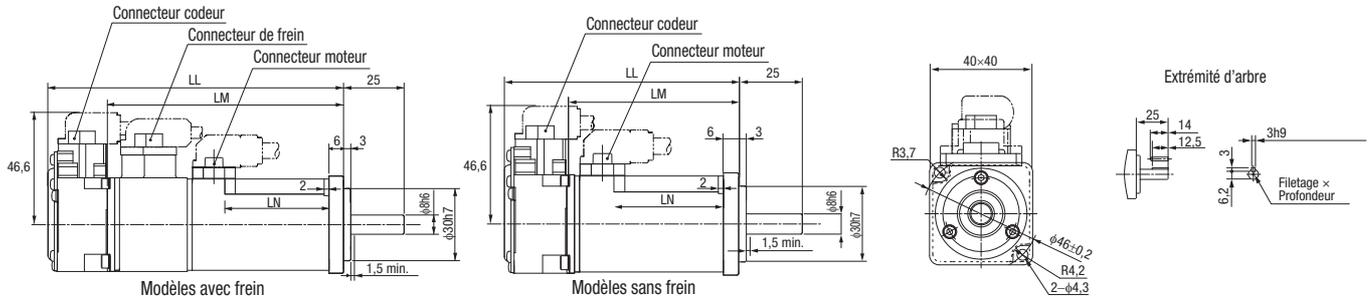


Dimensions

Servomoteurs standard

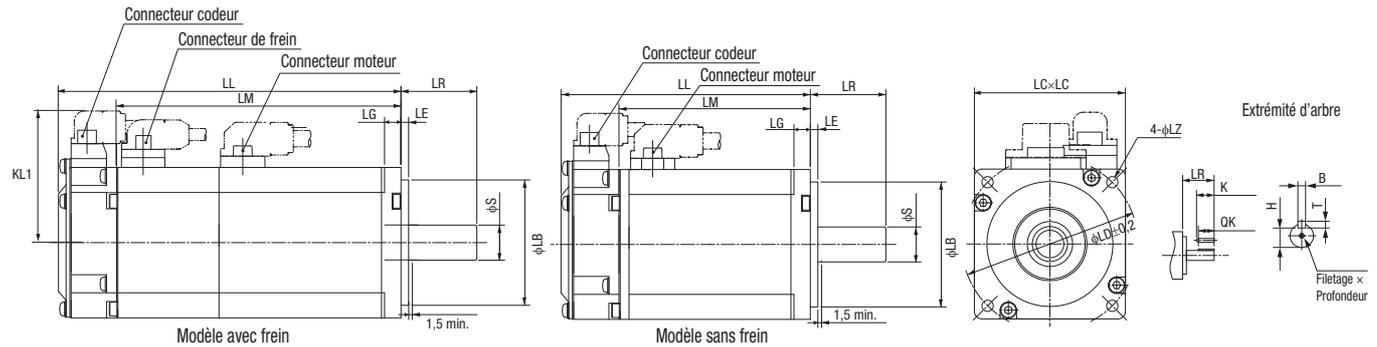
Type moteurs 3 000 tr/min (230 V, 50 à 100 W)

| Dimensions (mm) | Sans frein | | Avec frein | | LN | Dimensions en bout d'arbre | | Poids approx. (kg) | |
|----------------------|------------|----|------------|----|----|----------------------------|------------|--------------------|------|
| | LL | LM | LL | LM | | Filetage × Profondeur | Sans frein | Avec frein | |
| Modèle | | | | | | | | | |
| R88M-K05030(H/T)-□S2 | 72 | 48 | 102 | 78 | 23 | M3 × 6L | | 0,32 | 0,53 |
| R88M-K10030(H/T)-□S2 | 92 | 68 | 122 | 98 | 43 | | | 0,47 | 0,68 |



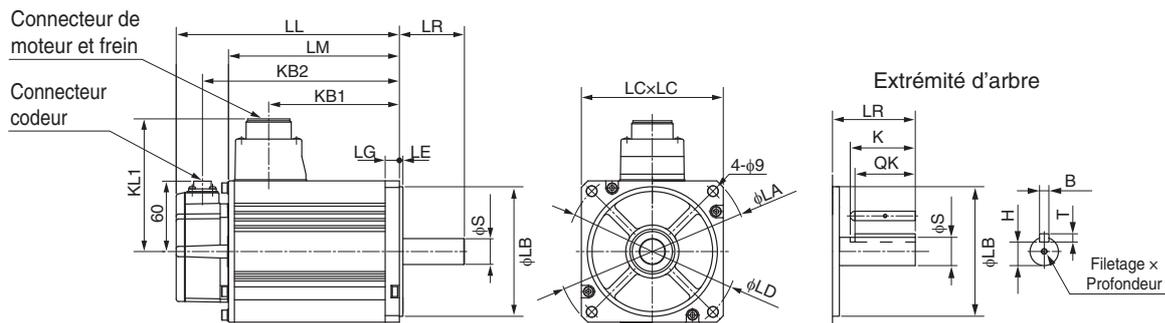
Type moteurs 3 000 tr/min (230 V, 200 à 750 W)

| Dimensions (mm) | Sans frein | | | Avec frein | | | LR | Surface de bride | | | | | | Dimensions en bout d'arbre | | | | | | Poids approx. (kg) | | | |
|----------------------|------------|------|------|------------|-------|------|----|------------------|----|----|----|-----|-----|----------------------------|----|------------------|-----|-----------------|-----------------|-----------------------|------------|------------|-----|
| | LL | LM | KL1 | LL | LM | KL1 | | LB | LC | LD | LE | LG | LZ | S | K | QK | H | B | T | Filetage × Profondeur | Sans frein | Avec frein | |
| Modèle | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| R88M-K20030(H/T)-□S2 | 79,5 | 56,5 | 52,5 | 116 | 93 | 52,5 | 30 | 50 ^{h7} | 60 | 70 | 3 | 6,5 | 4,5 | 11 ^{h6} | 20 | 18 | 8,5 | 4 ^{h9} | 4 | M4 × 8L | 0,82 | 1,3 | |
| R88M-K40030(H/T)-□S2 | 99 | 76 | 52,5 | 135,5 | 112,5 | 52,5 | | | | | | | | 14 ^{h6} | 25 | 22,5 | 11 | 5 ^{h9} | 5 | M5 × 10L | 1,2 | 1,7 | |
| R88M-K75030(H/T)-□S2 | 112,2 | 86,2 | 60 | 148,2 | 122,2 | 61,6 | 35 | 70 ^{h7} | 80 | 90 | | | | 8 | 6 | 19 ^{h6} | 22 | 15,5 | 6 ^{h9} | 6 | | 2,3 | 3,1 |



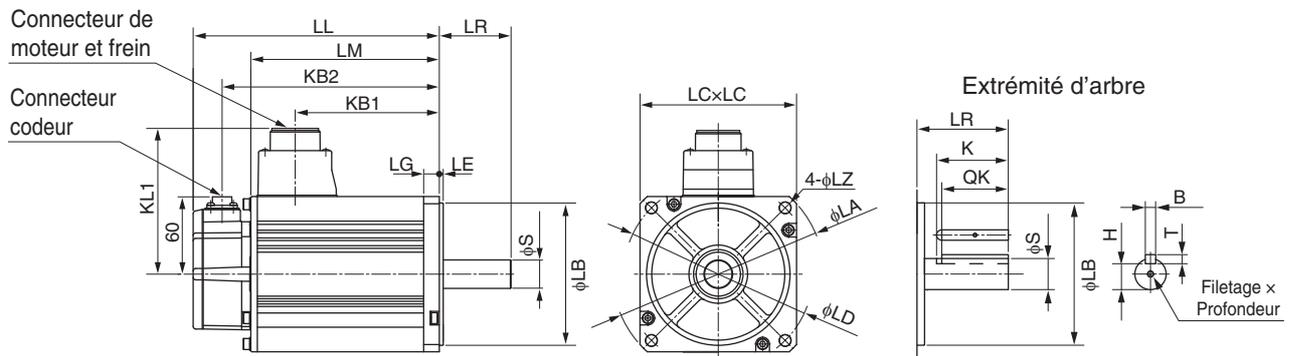
Type moteurs 3 000 tr/min (230 V, 1 à 1,5 kW / 400 V, 750 W à 5 kW)

| Tension | Modèle | Sans frein | | | | | Avec frein | | | | | LR | Surface de bride | | | | | | Dimensions en bout d'arbre | | | | | | Poids approx. (kg) | | |
|---------|----------------|------------|-------|-------|-------|-----|------------|-------|-------|-------|-----|----|------------------|-------------------|-----|-----|------------------|------------------|----------------------------|-----------------------|----|----|------|-----------------|--------------------|------------|------------|
| | | LL | LM | KB1 | KB2 | KL1 | LL | LM | KB1 | KB2 | KL1 | | LA | LB | LC | LD | LE | LG | S | Filetage × Profondeur | K | QK | H | B | T | Sans frein | Avec frein |
| 230 | 1K030(H/T)-□S2 | 141 | 97 | 66 | 119 | 101 | 168 | 124 | 66 | 146 | 101 | 55 | 135 | 95 ^{h7} | 100 | 115 | 3 | 10 | 19 ^{h6} | M5 × 12L | 45 | 42 | 15,5 | 6 ^{h9} | 6 | 3,5 | 4,5 |
| | 1K530(H/T)-□S2 | 159,5 | 115,5 | 84,5 | 137,5 | | 186,5 | 142,5 | 84,5 | 164,5 | | | | | | | | | | | | | | | 4,4 | 5,4 | |
| 400 | 75030(F/C)-□S2 | 131,5 | 87,5 | 56,5 | 109,5 | | 158,5 | 114,5 | 53,5 | 136,5 | 103 | | | | | | | | | | | | | | 3,1 | 4,1 | |
| | 1K030(F/C)-□S2 | 141 | 97 | 66 | 119 | | 168 | 124 | 63 | 146 | | | | | | | | | | | | | | | 3,5 | 4,5 | |
| | 1K530(F/C)-□S2 | 159,5 | 115,5 | 84,5 | 137,5 | | 186,5 | 142,5 | 81,5 | 164,5 | | | | | | | | | | | | | | | 4,4 | 5,4 | |
| | 2K030(F/C)-□S2 | 178,5 | 134,5 | 103,5 | 156,5 | | 205,5 | 161,5 | 100,5 | 183,5 | | | | | | | | | | | | | | | 5,3 | 6,3 | |
| | 3K030(F/C)-□S2 | 190 | 146 | 112 | 168 | 113 | 215 | 171 | 112 | 193 | 113 | 65 | 162 | 110 ^{h7} | 120 | 145 | 12 | 22 ^{h6} | | | | 41 | 18 | 8 ^{h9} | 7 | 8,3 | 9,4 |
| | 4K030(F/C)-□S2 | 208 | 164 | 127 | 186 | 118 | 233 | 189 | 127 | 211 | 118 | 65 | 165 | | 130 | 6 | 24 ^{h6} | M8 × 20L | 55 | 51 | 20 | | | | 11 | 12,6 | |
| | 5K030(F/C)-□S2 | 243 | 199 | 162 | 221 | | 268 | 224 | 162 | 246 | | | | | | | | | | | | | | | 14 | 16 | |



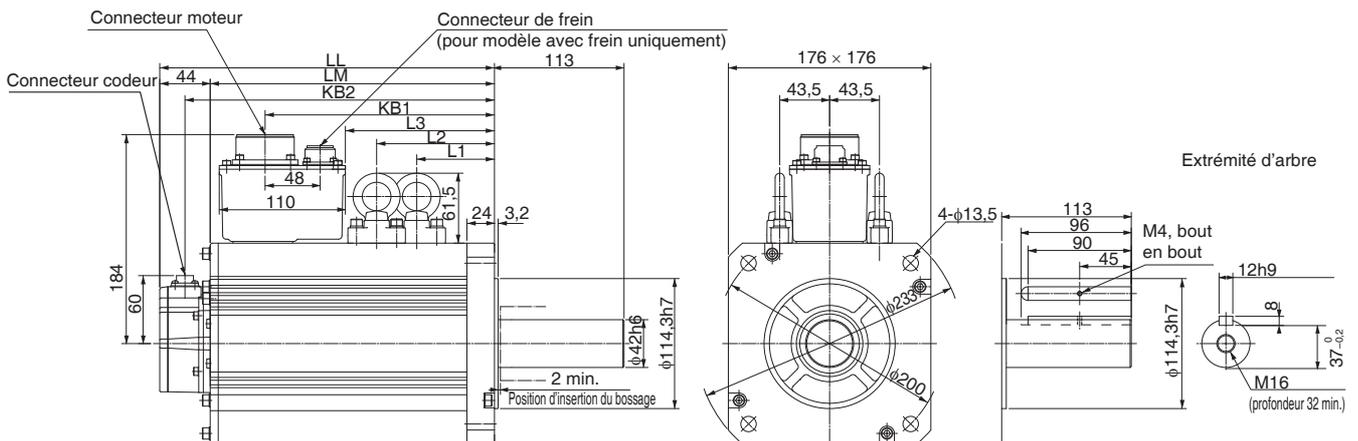
Type moteurs 2 000 tr/min (230 V, 1 à 1,5 kW / 400 V, 400 W à 5 kW)

| Dimensions (mm) | | Sans frein | | | | | Avec frein | | | | | LR | Surface de bride | | | | | | | Dimensions en bout d'arbre | | | | | | Poids approx. (kg) | | |
|-----------------|----------------|------------|-------|------|-------|-----|------------|-------|------|-------|-----|-----|-------------------|---------------------|-----|-----|-----|----|------------------|----------------------------|-----------------------|------|-----------------|-----------------|------------------|--------------------|------------|------------|
| Tension | Modèle | LL | LM | KB1 | KB2 | KL1 | LL | LM | KB1 | KB2 | KL1 | | LA | LB | LC | LD | LE | LG | LZ | S | Filetage x Profondeur | K | QK | H | B | T | Sans frein | Avec frein |
| 230 | 1K020(H/T)-□S2 | 138 | 94 | 60 | 116 | 116 | 163 | 119 | 60 | 141 | 116 | 55 | 165 | 110 ^{h7} | 130 | 145 | 6 | 12 | 9 | 22 ^{h6} | M5 x 12L | 45 | 41 | 18 | 8 ^{h9} | 7 | 5,2 | 6,7 |
| | 1K520(H/T)-□S2 | 155,5 | 111,5 | 77,5 | 133,5 | 101 | 180,5 | 136,5 | 77,5 | 158,5 | 103 | 135 | 95 ^{h7} | 100 | 115 | 3 | 10 | | 19 ^{h6} | | | 42 | 15,5 | 6 ^{h9} | 6 | 3,1 | 4,1 | |
| 400 | 60020(F/C)-□S2 | 141 | 97 | 66 | 119 | 101 | 158,5 | 114,5 | 53,5 | 136,5 | 103 | 135 | 95 ^{h7} | 100 | 115 | 3 | 10 | | 19 ^{h6} | | 42 | 15,5 | 6 ^{h9} | 6 | 3,5 | 4,5 | | |
| | 1K020(F/C)-□S2 | 138 | 94 | 60 | 116 | 116 | 163 | 119 | 57 | 141 | 118 | 165 | 110 ^{h7} | 130 | 145 | 6 | 12 | | 22 ^{h6} | | 41 | 18 | 8 ^{h9} | 7 | 5,2 | 6,7 | | |
| | 1K520(F/C)-□S2 | 155,5 | 111,5 | 77,5 | 133,5 | 101 | 180,5 | 136,5 | 74,5 | 158,5 | 103 | 135 | 95 ^{h7} | 100 | 115 | 3 | 10 | | 19 ^{h6} | | 42 | 15,5 | 6 ^{h9} | 6 | 6,7 | 8,2 | | |
| | 2K020(F/C)-□S2 | 173 | 129 | 95 | 151 | 118 | 198 | 154 | 92 | 176 | 118 | 165 | 110 ^{h7} | 130 | 145 | 6 | 12 | | 22 ^{h6} | | 41 | 18 | 8 ^{h9} | 7 | 8 | 9,5 | | |
| | 3K020(F/C)-□S2 | 208 | 164 | 127 | 186 | 118 | 233 | 189 | 127 | 211 | 118 | 65 | 165 | 110 ^{h7} | 130 | 145 | 6 | 12 | | 22 ^{h6} | | 41 | 18 | 8 ^{h9} | 7 | 11 | 12,6 | |
| | 4K020(F/C)-□S2 | 177 | 133 | 96 | 155 | 140 | 202 | 158 | 96 | 180 | 140 | 70 | 233 | 114,3 ^{h7} | 176 | 200 | 3,2 | 18 | 13,5 | 35 ^{h6} | M8 x 20L | 55 | 51 | 20 | | | | |
| | 5K020(F/C)-□S2 | 196 | 152 | 115 | 174 | 140 | 221 | 177 | 115 | 199 | 140 | 70 | 233 | 114,3 ^{h7} | 176 | 200 | 3,2 | 18 | 13,5 | 35 ^{h6} | M12 x 25L | 55 | 51 | 20 | 10 ^{h9} | 8 | 15,5 | 18,7 |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |



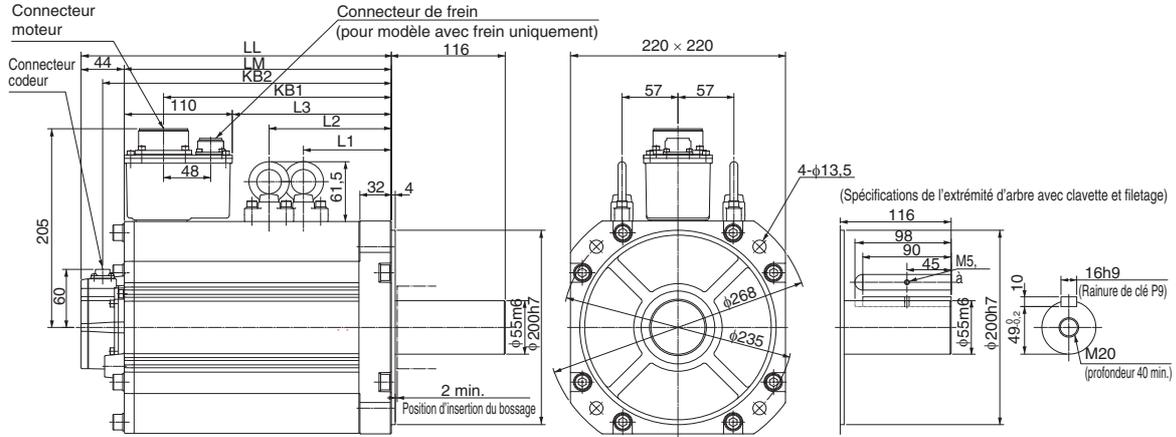
Type moteurs 1 500 tr/min (400 V, 7,5 kW)

| Dimensions (mm) | | Sans frein | | | | | | | Avec frein | | | | | | Poids approx. (kg) | | |
|-----------------|------------|------------|-----|-----|-----|-------|-------|-----|------------|-----|-----|-----|-------|-------|--------------------|------------|------------|
| Tension | Modèle | LL | LM | KB1 | KB2 | L1 | L2 | L3 | LL | LM | KB1 | KB2 | L1 | L2 | L3 | Sans frein | Avec frein |
| 400 | 7K515C-□S2 | 312 | 268 | 219 | 290 | 117,5 | 117,5 | 149 | 337 | 293 | 253 | 315 | 117,5 | 152,5 | 183 | 36,4 | 40,4 |



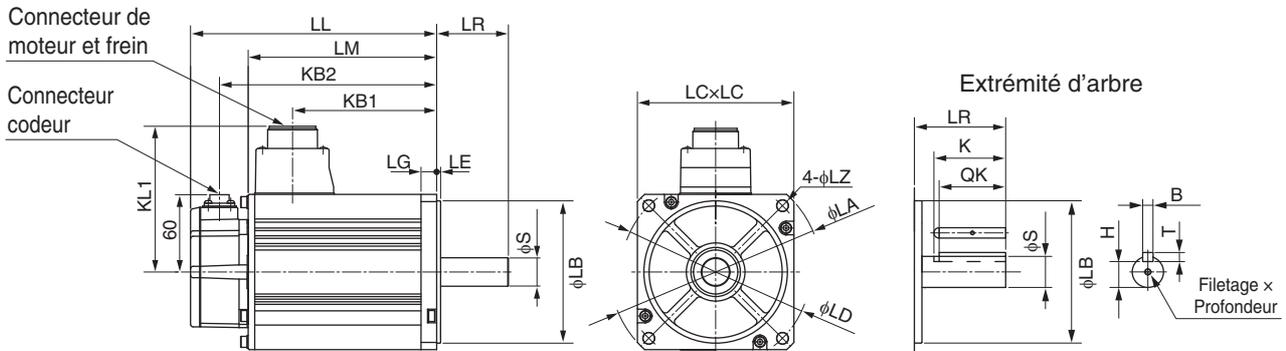
Type moteurs 1 500 tr/min (400 V, 11 à 15 kW)

| Dimensions (mm) | | Sans frein | | | | | | | Avec frein | | | | | | | Poids approx. (kg) | |
|-----------------|-------------|------------|-----|-----|-----|-------|-------|-----|------------|-----|-----|-----|-------|-------|-----|--------------------|------------|
| Tension | Modèle | LL | LM | KB1 | KB2 | L1 | L2 | L3 | LL | LM | KB1 | KB2 | L1 | L2 | L3 | Sans frein | Avec frein |
| 400 | R88M-K□ | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 11K015C-□S2 | 316 | 272 | 232 | 294 | 124,5 | 124,5 | 162 | 364 | 320 | 266 | 342 | 124,5 | 159,5 | 196 | 52,7 | 58,9 |
| | 15K015C-□S2 | 384 | 340 | 300 | 362 | 158,5 | 158,5 | 230 | 432 | 388 | 334 | 410 | 158,5 | 193,5 | 264 | 70,2 | 76,3 |



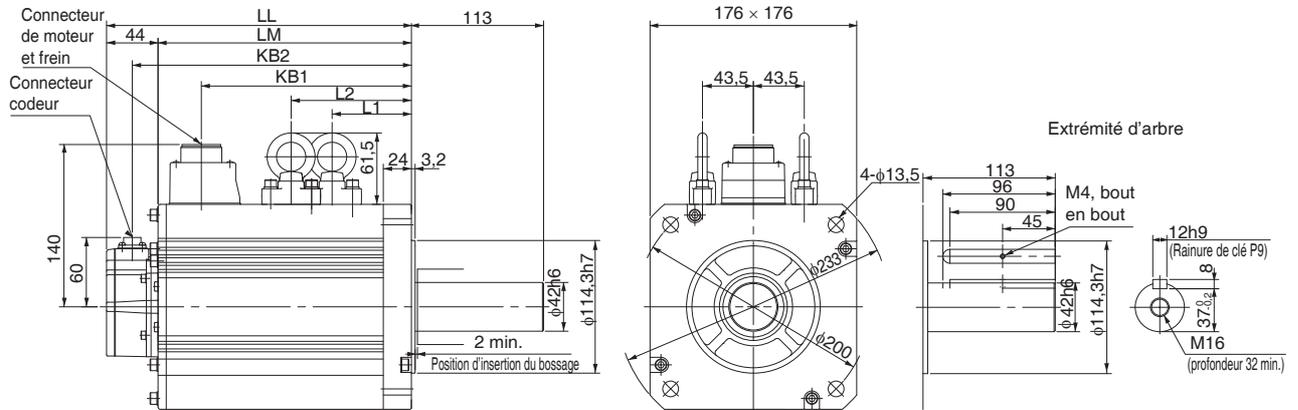
Type moteurs 1 000 tr/min (230 V, 900 W / 400 V, 900 W à 3 kW)

| Dimensions (mm) | | Sans frein | | | | | Avec frein | | | | | LR | Surface de bride | | | | | | | | Dimensions en bout d'arbre | | | | | Poids approx. (kg) | | |
|-----------------|----------------|------------|-------|-------|-------|-----|------------|-------|-------|-------|-----|----|------------------|---------------------|-----|-----|-----|----|------|-----------------------|----------------------------|----|----|----|------------------|--------------------|------------|------|
| Tension | Modèle | LL | LM | KB1 | KB2 | KL1 | LL | LM | KB1 | KB2 | KL1 | LA | LB | LC | LD | LE | LG | LZ | S | Filetage x Profondeur | K | QK | H | B | T | Sans frein | Avec frein | |
| 230 | 90010(H/T)-□S2 | 155,5 | 111,5 | 77,5 | 133,5 | 116 | 180,5 | 136,5 | 77,5 | 158,5 | 116 | 70 | 165 | 110 ^{h7} | 130 | 145 | 6 | 12 | 9 | 22 ^{h6} | M5 x 12L | 45 | 41 | 18 | 8 ^{h9} | 7 | 6,7 | 8,2 |
| 400 | 90010(F/C)-□S2 | | | | | | | | 74,5 | | 118 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 2K010(F/C)-□S2 | 163,5 | 119,5 | 82,5 | 141,5 | 140 | 188,5 | 144,5 | 82,5 | 166,5 | 140 | 80 | 233 | 114,3 ^{h7} | 176 | 200 | 3,2 | 18 | 13,5 | 35 ^{h6} | M12 x 25L | 55 | 50 | 30 | 10 ^{h9} | 8 | 14 | 17,5 |
| | 3K010(F/C)-□S2 | 209,5 | 165,5 | 128,5 | 187,5 | | 234,5 | 190,5 | 128,5 | 212,5 | | | | | | | | | | | | | | | 20 | 23,5 | | |



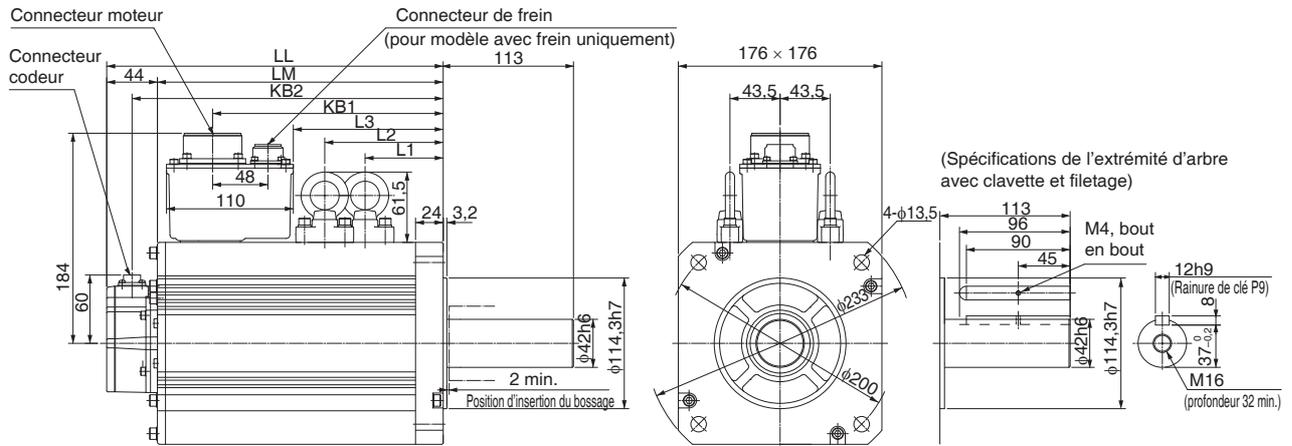
Type moteurs 1 000 tr/min (400 V, 4,5 kW)

| Dimensions (mm) | | Sans frein | | | | | | Avec frein | | | | | | Poids approx. (kg) | |
|-----------------|-----------------------|------------|-----|-----|-----|----|----|------------|-----|-----|-----|----|-----|--------------------|------------|
| Tension | Modèle | LL | LM | KB1 | KB2 | L1 | L2 | LL | LM | KB1 | KB2 | L1 | L2 | Sans frein | Avec frein |
| 400 | R88M-K□ 4K510C-□S2 | 266 | 222 | 185 | 244 | 98 | 98 | 291 | 247 | 185 | 269 | 98 | 133 | 29,4 | 33,3 |



Type moteurs 1 000 tr/min (400 V, 6 kW)

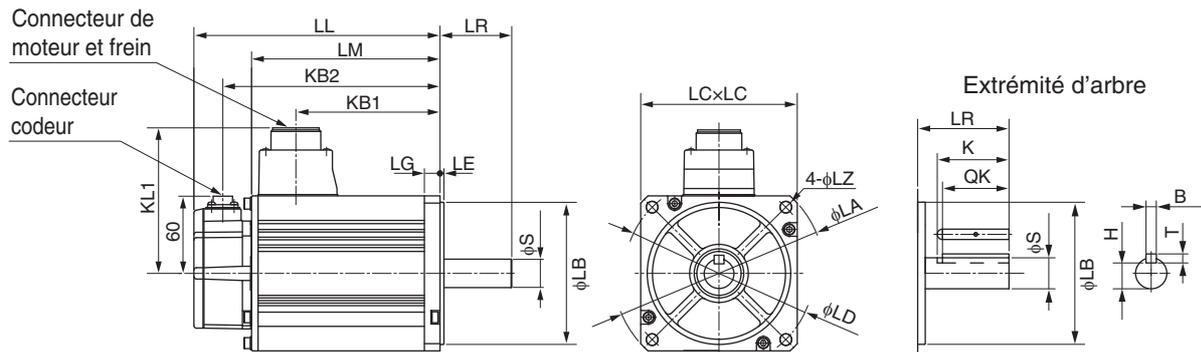
| Dimensions (mm) | | Sans frein | | | | | | | Avec frein | | | | | | Poids approx. (kg) | | |
|-----------------|-----------------------|------------|-----|-----|-----|-------|-------|-----|------------|-----|-----|-----|-------|-------|--------------------|------------|------------|
| Tension | Modèle | LL | LM | KB1 | KB2 | L1 | L2 | L3 | LL | LM | KB1 | KB2 | L1 | L2 | L3 | Sans frein | Avec frein |
| 400 | R88M-K□ 6K010C-□S2 | 312 | 268 | 219 | 290 | 117,5 | 117,5 | 149 | 337 | 293 | 253 | 315 | 117,5 | 152,5 | 183 | 36,4 | 40,4 |



Servomoteurs à forte inertie

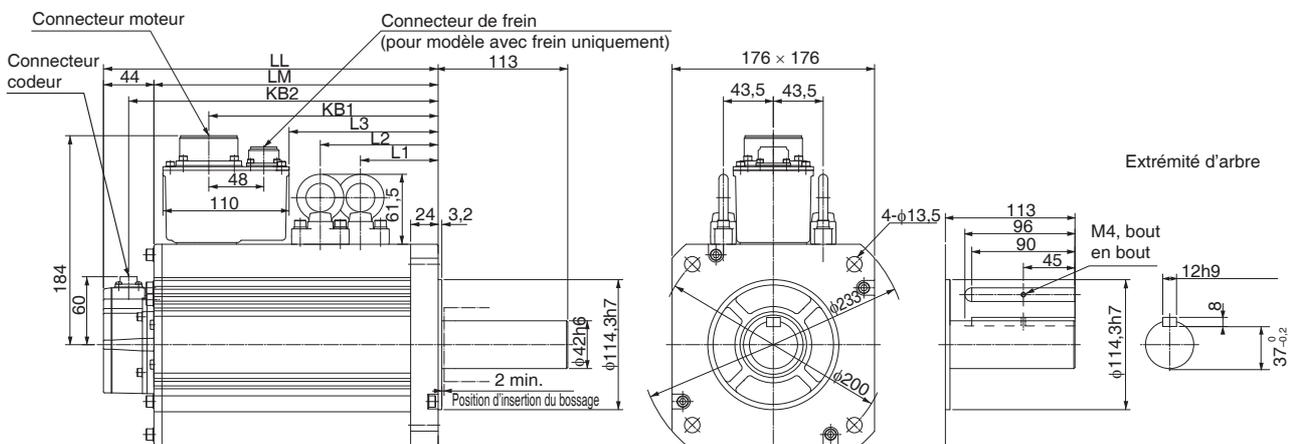
Type moteurs 2 000 tr/min (400 V, 1 kW à 5 kW)

| Dimensions (mm) | | Sans frein | | | | | Avec frein | | | | | LR | Surface de bride | | | | | | | Dimensions en bout d'arbre | | | | | Poids approx. (kg) | | | |
|-----------------|----------------|------------|-------|-------|-------|-----|------------|-------|-------|-------|-----|----|------------------|---------------------|-----|-----|-----|----|------|----------------------------|----|----|----|------------------|--------------------|------------|------------|------|
| Tension | Modèle | LL | LM | KB1 | KB2 | KL1 | LL | LM | KB1 | KB2 | KL1 | | LA | LB | LC | LD | LE | LG | LZ | S | K | QK | H | B | T | Sans frein | Avec frein | |
| 400 | 1K020(F/C)-□S1 | 173 | 129 | 95 | 151 | 116 | 201 | 157 | 92 | 179 | 118 | 70 | 165 | 110 ^{h7} | 130 | 145 | 6 | 12 | 9 | 22 ^{h6} | 45 | 41 | 18 | 8 ^{h9} | 7 | 6,7 | 8,1 | |
| | 1K520(F/C)-□S1 | 190,5 | 146,5 | 112,5 | 168,5 | | 218,5 | 174,5 | 109,5 | 196,5 | | | | | | | | | | | | | | | 8,6 | 10,1 | | |
| | 2K020(F/C)-□S1 | 177 | 133 | 96 | 155 | 140 | 206 | 162 | 96 | 184 | 140 | 80 | 233 | 114,3 ^{h7} | 176 | 200 | 3,2 | 18 | 13,5 | 35 ^{h6} | 55 | 50 | 30 | 10 ^{h9} | 8 | 12,2 | 15,5 | |
| | 3K020(F/C)-□S1 | 196 | 152 | 115 | 174 | | 225 | 181 | 115 | 203 | | | | | | | | | | | | | | | | 16,0 | 19,2 | |
| | 4K020(F/C)-□S1 | 209,5 | 165,5 | 128,5 | 187,5 | | 238,5 | 194,5 | 128,5 | 216,5 | | | | | | | | | | | | | | | | | 18,6 | 21,8 |
| | 5K020(F/C)-□S1 | 238,5 | 194,5 | 157,5 | 216,5 | | 267,5 | 223,5 | 157,5 | 245,5 | | | | | | | | | | | | | | | | | 23,0 | 26,2 |



Type moteurs 1 500 tr/min (400 V, 7,5 kW)

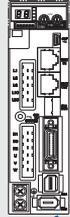
| Dimensions (mm) | | Sans frein | | | | | | Avec frein | | | | | | Poids approx. (kg) | | | |
|-----------------|------------|------------|-----|-----|-----|-------|-------|------------|-----|-----|-----|-----|-------|--------------------|-----|------------|------------|
| Tension | Modèle | LL | LM | KB1 | KB2 | L1 | L2 | L3 | LL | LM | KB1 | KB2 | L1 | L2 | L3 | Sans frein | Avec frein |
| 400 | 7K515C-□S1 | 357 | 313 | 264 | 335 | 146,5 | 146,5 | 194 | 382 | 338 | 298 | 360 | 146,5 | 181,5 | 228 | 42,3 | 46,2 |



Références de commande

(Reportez-vous au chapitre sur les servodriver)

② Options driver



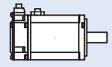
Modèles de servodriver Accurax G5
EtherCAT, ML2 et analogiques / à impulsions



④ Câble d'extension pour codeur absolu (avec compartiment de batterie)

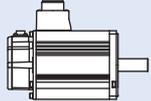
Servomoteurs standard

⑤ Câble d'alimentation
③ Câble codeur
⑥ Câble de frein

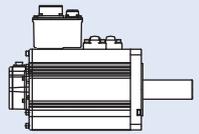


①
3 000 tr/min (50 à 750 W)

⑤ Câble d'alimentation / câble d'alimentation avec frein
③ Câble codeur



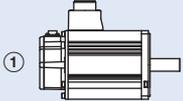
①
3 000 tr/min (750 W à 5 kW)
2 000 tr/min (400 W à 5 kW)
1 000 tr/min (900 W à 3 kW)



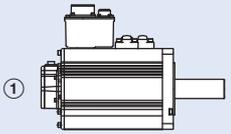
①
1 500 tr/min (7,5 kW à 15 kW)
1 000 tr/min (4,5 kW à 6 kW)

Servomoteurs à forte inertie

⑤ Câble d'alimentation / câble d'alimentation avec frein
③ Câble codeur



①
2 000 tr/min (1 kW à 5 kW)



①
1 500 tr/min (7,5 kW)

Remarque : les symboles ①②③... indiquent la séquence recommandée pour sélectionner le servomoteur et les câbles

Servomoteur

① Sélectionnez le moteur de la famille R88M-K ou R88M-KH en utilisant les tableaux de moteurs des pages suivantes.

Servodriver

② Reportez-vous au chapitre sur les servodriver Accurax G5 pour les spécifications d'entraînement détaillées et une sélection d'accessoires d'entraînement.

Servomoteurs standard

Servomoteurs 3 000 tr/min (50 à 5 000 W)

| Symbole | Caractéristiques | | | | Modèle de servomoteur | Servodrivers compatibles ② | | | |
|--|------------------|--|---|------------------|-----------------------|----------------------------|------------------------------|--------------|------------|
| | Tension | Codeur et conception | Couple nominal | Capacité | | G5 EtherCAT/ML2 | G5 analogique / à impulsions | | |
| <p>①</p>  <p>230 V (50 à 750 W)</p>  <p>230 V (1 kW à 1,5 kW) 400 V (750 W à 5 kW)</p> | 230 V | Codeur incrémental (20 bits) Arbre droit avec clavette, fileté | Sans frein | 0,16 N·m | 50 W | R88M-K05030H-S2 | R88D-KN01H-□ | R88D-KT01H | |
| | | | | 0,32 N·m | 100 W | R88M-K10030H-S2 | R88D-KN01H-□ | R88D-KT01H | |
| | | | | 0,64 N·m | 200 W | R88M-K20030H-S2 | R88D-KN02H-□ | R88D-KT02H | |
| | | | | 1,3 N·m | 400 W | R88M-K40030H-S2 | R88D-KN04H-□ | R88D-KT04H | |
| | | | | 2,4 N·m | 750 W | R88M-K75030H-S2 | R88D-KN08H-□ | R88D-KT08H | |
| | | | | 3,18 N·m | 1 000 W | R88M-K1K030H-S2 | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H | |
| | | | 4,77 N·m | 1 500 W | R88M-K1K530H-S2 | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H | | |
| | | | Avec frein | 0,16 N·m | 50 W | R88M-K05030H-BS2 | R88D-KN01H-□ | R88D-KT01H | |
| | | | | 0,32 N·m | 100 W | R88M-K10030H-BS2 | R88D-KN01H-□ | R88D-KT01H | |
| | | | | 0,64 N·m | 200 W | R88M-K20030H-BS2 | R88D-KN02H-□ | R88D-KT02H | |
| | | | | 1,3 N·m | 400 W | R88M-K40030H-BS2 | R88D-KN04H-□ | R88D-KT04H | |
| | | | | 2,4 N·m | 750 W | R88M-K75030H-BS2 | R88D-KN08H-□ | R88D-KT08H | |
| | | 3,18 N·m | | 1 000 W | R88M-K1K030H-BS2 | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H | | |
| | | 400 V | Codeur absolu (17 bits) Arbre droit avec clavette, fileté | Sans frein | 0,16 N·m | 50 W | R88M-K05030T-S2 | R88D-KN01H-□ | R88D-KT01H |
| | | | | | 0,32 N·m | 100 W | R88M-K10030T-S2 | R88D-KN01H-□ | R88D-KT01H |
| | | | | | 0,64 N·m | 200 W | R88M-K20030T-S2 | R88D-KN02H-□ | R88D-KT02H |
| | | | | | 1,3 N·m | 400 W | R88M-K40030T-S2 | R88D-KN04H-□ | R88D-KT04H |
| | | | | | 2,4 N·m | 750 W | R88M-K75030T-S2 | R88D-KN08H-□ | R88D-KT08H |
| | | | | | 3,18 N·m | 1 000 W | R88M-K1K030T-S2 | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H |
| | | | | 4,77 N·m | 1 500 W | R88M-K1K530T-S2 | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H | |
| | | | | Avec frein | 0,16 N·m | 50 W | R88M-K05030T-BS2 | R88D-KN01H-□ | R88D-KT01H |
| | | | | | 0,32 N·m | 100 W | R88M-K10030T-BS2 | R88D-KN01H-□ | R88D-KT01H |
| | | | | | 0,64 N·m | 200 W | R88M-K20030T-BS2 | R88D-KN02H-□ | R88D-KT02H |
| | | | | | 1,3 N·m | 400 W | R88M-K40030T-BS2 | R88D-KN04H-□ | R88D-KT04H |
| | 2,4 N·m | | | | 750 W | R88M-K75030T-BS2 | R88D-KN08H-□ | R88D-KT08H | |
| | 3,18 N·m | 1 000 W | R88M-K1K030T-BS2 | | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H | | | |
| | Sans frein | Sans frein | Arbre droit avec clavette, fileté | 2,39 N·m | 750 W | R88M-K75030F-S2 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | |
| | | | | 3,18 N·m | 1 000 W | R88M-K1K030F-S2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | |
| | | | | 4,77 N·m | 1 500 W | R88M-K1K530F-S2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | |
| | | | | 6,37 N·m | 2 000 W | R88M-K2K030F-S2 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | |
| | | | | 9,55 N·m | 3 000 W | R88M-K3K030F-S2 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | |
| | | | | 12,7 N·m | 4 000 W | R88M-K4K030F-S2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | | | 15,9 N·m | 5 000 W | R88M-K5K030F-S2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | | | Avec frein | 2,39 N·m | 750 W | R88M-K75030F-BS2 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F |
| | | | | | 3,18 N·m | 1 000 W | R88M-K1K030F-BS2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F |
| | | | | | 4,77 N·m | 1 500 W | R88M-K1K530F-BS2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F |
| | | | | | 6,37 N·m | 2 000 W | R88M-K2K030F-BS2 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F |
| | | | | | 9,55 N·m | 3 000 W | R88M-K3K030F-BS2 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F |
| | | 12,7 N·m | 4 000 W | | R88M-K4K030F-BS2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | | |
| | | Avec frein | 15,9 N·m | 5 000 W | R88M-K5K030F-BS2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | | |
| | | | 2,39 N·m | 750 W | R88M-K75030C-S2 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | | |
| | | | 3,18 N·m | 1 000 W | R88M-K1K030C-S2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | | |
| | | | 4,77 N·m | 1 500 W | R88M-K1K530C-S2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | | |
| | | | 6,37 N·m | 2 000 W | R88M-K2K030C-S2 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | | |
| | | | 9,55 N·m | 3 000 W | R88M-K3K030C-S2 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | | |
| | | | 12,7 N·m | 4 000 W | R88M-K4K030C-S2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | | |
| | | | 15,9 N·m | 5 000 W | R88M-K5K030C-S2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | | |
| | | | Avec frein | 2,39 N·m | 750 W | R88M-K75030C-BS2 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | |
| 3,18 N·m | | | | 1 000 W | R88M-K1K030C-BS2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | | |
| 4,77 N·m | | | | 1 500 W | R88M-K1K530C-BS2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | | |
| 6,37 N·m | 2 000 W | | | R88M-K2K030C-BS2 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | | | |
| 9,55 N·m | 3 000 W | R88M-K3K030C-BS2 | | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | | | | |
| 12,7 N·m | 4 000 W | R88M-K4K030C-BS2 | | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | | | | |
| 15,9 N·m | 5 000 W | R88M-K5K030C-BS2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | | | | | |

Servomoteurs 2 000 tr/min (1 à 5 kW)

| Symbole | Caractéristiques | | | | Modèle de servomoteur | Servodrivés compatibles (2) | | | | |
|---|------------------|-------------------------------------|--------------------------------|-------------------------------------|-----------------------|-----------------------------|------------------|------------------------------|--------------|------------|
| | Tension | Codeur et conception | | Couple nominal | | Capacité | G5 EtherCAT/ML2 | G5 analogique / à impulsions | | |
|  | 230 V | Codeur incrémental (20 bits) | Sans frein | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-K1K020H-S2 | R88D-KN10H-□ | R88D-KT10H | | |
| | | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-K1K520H-S2 | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H | | |
| | | | Avec frein | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-K1K020H-BS2 | R88D-KN10H-□ | R88D-KT10H | | |
| | | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-K1K520H-BS2 | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H | | |
| | | | Codeur absolu (17 bits) | Sans frein | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-K1K020T-S2 | R88D-KN10H-□ | R88D-KT10H | |
| | | | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-K1K520T-S2 | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H | |
| | | Avec frein | | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-K1K020T-BS2 | R88D-KN10H-□ | R88D-KT10H | | |
| | | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-K1K520T-BS2 | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H | | |
| | | 400 V | | Codeur incrémental (20 bits) | Sans frein | 1,91 N·m | 400 W | R88M-K40020F-S2 | R88D-KN06F-□ | R88D-KT06F |
| | | | | | | 2,86 N·m | 600 W | R88M-K60020F-S2 | R88D-KN06F-□ | R88D-KT06F |
| | | | 4,77 N·m | | | 1 000 W | R88M-K1K020F-S2 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | |
| | | | 7,16 N·m | | | 1 500 W | R88M-K1K520F-S2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | |
| | 9,55 N·m | | 2 000 W | | | R88M-K2K020F-S2 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | | |
| | 14,3 N·m | | 3 000 W | | | R88M-K3K020F-S2 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | | |
| | 19,1 N·m | | 4 000 W | | | R88M-K4K020F-S2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | | |
| | 23,9 N·m | | 5 000 W | | | R88M-K5K020F-S2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | | |
| | Avec frein | | 1,91 N·m | | | 400 W | R88M-K40020F-BS2 | R88D-KN06F-□ | R88D-KT06F | |
| | | | 2,86 N·m | | | 600 W | R88M-K60020F-BS2 | R88D-KN06F-□ | R88D-KT06F | |
| | | | 4,77 N·m | | | 1 000 W | R88M-K1K020F-BS2 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | |
| | | | 7,16 N·m | | | 1 500 W | R88M-K1K520F-BS2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | |
| | | 9,55 N·m | 2 000 W | | R88M-K2K020F-BS2 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | | | |
| | | 14,3 N·m | 3 000 W | | R88M-K3K020F-BS2 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | | | |
| | Sans frein | Arbre droit avec clavette, fileté | Sans frein | | 1,91 N·m | 400 W | R88M-K40020C-S2 | R88D-KN06F-□ | R88D-KT06F | |
| | | | | | 2,86 N·m | 600 W | R88M-K60020C-S2 | R88D-KN06F-□ | R88D-KT06F | |
| | | | | | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-K1K020C-S2 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | |
| | | | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-K1K520C-S2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | |
| | | | | | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-K2K020C-S2 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | |
| | | | | | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-K3K020C-S2 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | |
| 19,1 N·m | | | | | 4 000 W | R88M-K4K020C-S2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | | |
| 23,9 N·m | | | | | 5 000 W | R88M-K5K020C-S2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | | |
| Avec frein | | | | | 1,91 N·m | 400 W | R88M-K40020C-BS2 | R88D-KN06F-□ | R88D-KT06F | |
| | | | | | 2,86 N·m | 600 W | R88M-K60020C-BS2 | R88D-KN06F-□ | R88D-KT06F | |
| | | | | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-K1K020C-BS2 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | | |
| | | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-K1K520C-BS2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | | |
| | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-K2K020C-BS2 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | | | | | |
| | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-K3K020C-BS2 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | | | | | |
| Avec frein | 19,1 N·m | 4 000 W | R88M-K4K020C-BS2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | | | | | |
| | 23,9 N·m | 5 000 W | R88M-K5K020C-BS2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | | | | | |

Servomoteurs 1 500 tr/min (7,5 à 15 kW)

| Symbole | Caractéristiques | | | | Modèle de servomoteur | Servodrivés compatibles (2) | | | |
|---|------------------|--------------------------------|-----------------------------------|----------------|-----------------------|-----------------------------|-------------------|------------------------------|-------------|
| | Tension | Codeur et conception | | Couple nominal | | Capacité | G5 EtherCAT | G5 analogique / à impulsions | |
|  | 400 V | Codeur absolu (17 bits) | Arbre droit avec clavette, fileté | Sans frein | 47,8 N·m | 7 500 W | R88M-K7K515C-S2 | R88D-KN75F-ECT | R88D-KT75F |
| | | | | | 70,0 N·m | 11 000 W | R88M-K11K015C-S2 | R88D-KN150F-ECT | R88D-KT150F |
| | | | | | 95,5 N·m | 15 000 W | R88M-K15K015C-S2 | R88D-KN150F-ECT | R88D-KT150F |
| | | | | Avec frein | 47,8 N·m | 7 500 W | R88M-K7K515C-BS2 | R88D-KN75F-ECT | R88D-KT75F |
| | | | | | 70,0 N·m | 11 000 W | R88M-K11K015C-BS2 | R88D-KN150F-ECT | R88D-KT150F |
| | | | | | 95,5 N·m | 15 000 W | R88M-K15K015C-BS2 | R88D-KN150F-ECT | R88D-KT150F |

Servomoteurs 1 000 tr/min (900 à 6 000 W)

| Symbole | Caractéristiques | | | | Modèle de servomoteur | Servodriviers compatibles (2) | | |
|---|---|---|------------|----------------|-----------------------|-------------------------------|-----------------|------------------------------|
| | Tension | Codeur et conception | | Couple nominal | | Capacité | G5 EtherCAT/ML2 | G5 analogique / à impulsions |
|  900 W – 3 kW  4,5 kW – 6 kW | 230 V | Codeur incrémental (20 bits) Arbre droit avec clavette, fileté | Sans frein | 8,59 N·m | 900 W | R88M-K90010H-S2 | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H |
| | | | Avec frein | 8,59 N·m | 900 W | R88M-K90010H-BS2 | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H |
| | | Codeur absolu (17 bits) Arbre droit avec clavette, fileté | Sans frein | 8,59 N·m | 900 W | R88M-K90010T-S2 | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H |
| | | | Avec frein | 8,59 N·m | 900 W | R88M-K90010T-BS2 | R88D-KN15H-□ | R88D-KT15H |
| | 400 V | Codeur incrémental (20 bits) Arbre droit avec clavette, fileté | Sans frein | 8,59 N·m | 900 W | R88M-K90010F-S2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F |
| | | | | 19,1 N·m | 2 000 W | R88M-K2K010F-S2 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F |
| | | | Avec frein | 28,7 N·m | 3 000 W | R88M-K3K010F-S2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F |
| | | | | 8,59 N·m | 900 W | R88M-K90010F-BS2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F |
| | | Codeur absolu (17 bits) Arbre droit avec clavette, fileté | Sans frein | 19,1 N·m | 2 000 W | R88M-K2K010C-S2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F |
| | | | | 28,7 N·m | 3 000 W | R88M-K3K010C-S2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F |
| | | | Avec frein | 43,0 N·m | 4 500 W | R88M-K4K510C-S2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F |
| | | | | 57,3 N·m | 6 000 W | R88M-K6K010C-S2 | R88D-KN75F-ECT | R88D-KT75F |
| | 400 V | Codeur incrémental (20 bits) Arbre droit avec clavette, fileté | Sans frein | 8,59 N·m | 900 W | R88M-K90010C-S2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F |
| | | | | 19,1 N·m | 2 000 W | R88M-K2K010C-S2 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F |
| | | | Avec frein | 28,7 N·m | 3 000 W | R88M-K3K010C-S2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F |
| | | | | 43,0 N·m | 4 500 W | R88M-K4K510C-BS2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F |
| Codeur absolu (17 bits) Arbre droit avec clavette, fileté | | Sans frein | 57,3 N·m | 6 000 W | R88M-K6K010C-S2 | R88D-KN75F-ECT | R88D-KT75F | |
| | | | 8,59 N·m | 900 W | R88M-K90010C-BS2 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | |
| | | Avec frein | 19,1 N·m | 2 000 W | R88M-K2K010C-S2 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | |
| | | | 28,7 N·m | 3 000 W | R88M-K3K010C-S2 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| 400 V | Codeur incrémental (20 bits) Arbre droit avec clavette, fileté | Sans frein | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-KH1K020F-S1 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | |
| | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-KH1K520F-S1 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | |
| | Codeur absolu (17 bits) Arbre droit avec clavette, fileté | Sans frein | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-KH2K020F-S1 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | |
| | | | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-KH3K020F-S1 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | |
| 400 V | Codeur incrémental (20 bits) Extrémité d'arbre avec clavette | Sans frein | 19,1 N·m | 4 000 W | R88M-KH4K020F-S1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | | 23,9 N·m | 5 000 W | R88M-KH5K020F-S1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | Avec frein | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-KH1K020F-BS1 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | |
| | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-KH1K520F-BS1 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | |
| | Codeur absolu (17 bits) Extrémité d'arbre avec clavette | Sans frein | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-KH2K020F-BS1 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | |
| | | | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-KH3K020F-BS1 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | |
| | | Avec frein | 19,1 N·m | 4 000 W | R88M-KH4K020F-BS1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | | 23,9 N·m | 5 000 W | R88M-KH5K020F-BS1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| 400 V | Codeur incrémental (20 bits) Extrémité d'arbre avec clavette | Sans frein | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-KH1K020C-S1 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | |
| | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-KH1K520C-S1 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | |
| | | Avec frein | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-KH2K020C-S1 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | |
| | | | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-KH3K020C-S1 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | |
| | Codeur absolu (17 bits) Extrémité d'arbre avec clavette | Sans frein | 19,1 N·m | 4 000 W | R88M-KH4K020C-S1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | | 23,9 N·m | 5 000 W | R88M-KH5K020C-S1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | Avec frein | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-KH1K020C-BS1 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | |
| | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-KH1K520C-BS1 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | |
| 400 V | Codeur incrémental (20 bits) Extrémité d'arbre avec clavette | Sans frein | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-KH2K020C-BS1 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | |
| | | | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-KH3K020C-BS1 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | |
| | | Avec frein | 19,1 N·m | 4 000 W | R88M-KH4K020C-BS1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | | 23,9 N·m | 5 000 W | R88M-KH5K020C-BS1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | Codeur absolu (17 bits) Extrémité d'arbre avec clavette | Sans frein | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-KH1K020C-S1 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | |
| | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-KH1K520C-S1 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | |
| | | Avec frein | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-KH2K020C-S1 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | |
| | | | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-KH3K020C-S1 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | |
| 400 V | Codeur incrémental (20 bits) Extrémité d'arbre avec clavette | Sans frein | 19,1 N·m | 4 000 W | R88M-KH4K020C-S1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | | 23,9 N·m | 5 000 W | R88M-KH5K020C-S1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | Avec frein | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-KH1K020C-BS1 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | |
| | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-KH1K520C-BS1 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | |
| | Codeur absolu (17 bits) Extrémité d'arbre avec clavette | Sans frein | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-KH2K020C-BS1 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | |
| | | | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-KH3K020C-BS1 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | |
| | | Avec frein | 19,1 N·m | 4 000 W | R88M-KH4K020C-BS1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | | 23,9 N·m | 5 000 W | R88M-KH5K020C-BS1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |

Servomoteurs à forte inertie

Servomoteurs 2 000 tr/min (1 à 5 kW)

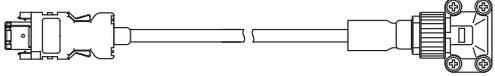
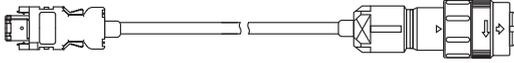
| Symbole | Caractéristiques | | | | Modèle de servomoteur | Servodriviers compatibles (2) | | |
|---|---|---|------------|----------------|-----------------------|-------------------------------|-----------------|------------------------------|
| | Tension | Codeur et conception | | Couple nominal | | Capacité | G5 EtherCAT/ML2 | G5 analogique / à impulsions |
|  | 400 V | Codeur incrémental (20 bits) Extrémité d'arbre avec clavette | Sans frein | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-KH1K020F-S1 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F |
| | | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-KH1K520F-S1 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F |
| | | | | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-KH2K020F-S1 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F |
| | | | | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-KH3K020F-S1 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F |
| | | | Avec frein | 19,1 N·m | 4 000 W | R88M-KH4K020F-S1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F |
| | | | | 23,9 N·m | 5 000 W | R88M-KH5K020F-S1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F |
| | | | | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-KH1K020F-BS1 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F |
| | | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-KH1K520F-BS1 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F |
| | | Codeur absolu (17 bits) Extrémité d'arbre avec clavette | Sans frein | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-KH2K020F-BS1 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F |
| | | | | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-KH3K020F-BS1 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F |
| | | | | 19,1 N·m | 4 000 W | R88M-KH4K020F-BS1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F |
| | | | | 23,9 N·m | 5 000 W | R88M-KH5K020F-BS1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F |
| | | | Avec frein | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-KH1K020C-S1 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F |
| | | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-KH1K520C-S1 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F |
| | | | | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-KH2K020C-S1 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F |
| | | | | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-KH3K020C-S1 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F |
| 400 V | Codeur incrémental (20 bits) Extrémité d'arbre avec clavette | Sans frein | 19,1 N·m | 4 000 W | R88M-KH4K020C-S1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | | 23,9 N·m | 5 000 W | R88M-KH5K020C-S1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | Avec frein | 4,77 N·m | 1 000 W | R88M-KH1K020C-BS1 | R88D-KN10F-□ | R88D-KT10F | |
| | | | 7,16 N·m | 1 500 W | R88M-KH1K520C-BS1 | R88D-KN15F-□ | R88D-KT15F | |
| | Codeur absolu (17 bits) Extrémité d'arbre avec clavette | Sans frein | 9,55 N·m | 2 000 W | R88M-KH2K020C-BS1 | R88D-KN20F-□ | R88D-KT20F | |
| | | | 14,3 N·m | 3 000 W | R88M-KH3K020C-BS1 | R88D-KN30F-□ | R88D-KT30F | |
| | | Avec frein | 19,1 N·m | 4 000 W | R88M-KH4K020C-BS1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |
| | | | 23,9 N·m | 5 000 W | R88M-KH5K020C-BS1 | R88D-KN50F-□ | R88D-KT50F | |

Servomoteurs 1 500 tr/min (7,5 kW)

| Symbole | Caractéristiques | | | | Modèle de servomoteur | Servodriviers compatibles (2) | | |
|--|------------------|--|------------|----------------|-----------------------|-------------------------------|----------------|------------------------------|
| | Tension | Codeur et conception | | Couple nominal | | Capacité | G5 EtherCAT | G5 analogique / à impulsions |
|  | 400 V | Codeur absolu (17 bits) Extrémité d'arbre avec clavette | Sans frein | 47,8 N·m | 7 500 W | R88M-KH7K515C-S1 | R88D-KN75F-ECT | R88D-KT75F |
| | | | Avec frein | 47,8 N·m | 7 500 W | R88M-KH7K515C-BS1 | R88D-KN75F-ECT | R88D-KT75F |

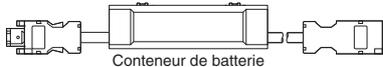
Câbles codeur

Pour codeurs absolus et incrémentaux

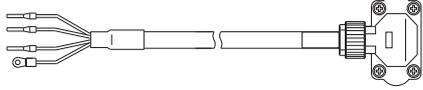
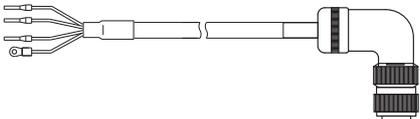
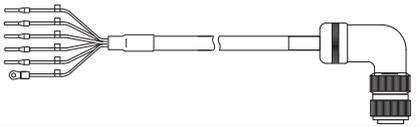
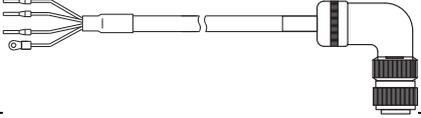
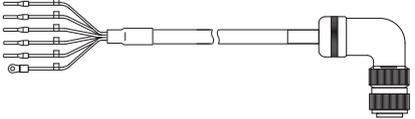
| Symbole | Caractéristiques | Modèle | Présentation |
|-----------------------|--|--------------------------|--|
| ③ | Câble codeur pour servomoteurs R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)□ | 1,5 m R88A-CRKA001-5CR-E |  |
| | | 3 m R88A-CRKA003CR-E | |
| | | 5 m R88A-CRKA005CR-E | |
| | | 10 m R88A-CRKA010CR-E | |
| | | 15 m R88A-CRKA015CR-E | |
| | | 20 m R88A-CRKA020CR-E | |
| | Câble codeur pour servomoteurs R88M-K(1K0/1K5)30(H/T)□ R88M-K(750/1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)30(F/C)□ R88M-K(400/600/1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)20□ R88M-K(7K5/11K0/15K0)15□ R88M-K(900/2K0/3K0/4K5/6K0)10□ R88M-KH(1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)20(F/C)□ R88M-KH7K515C□ | 1,5 m R88A-CRKC001-5NR-E |  |
| | | 3 m R88A-CRKC003NR-E | |
| | | 5 m R88A-CRKC005NR-E | |
| | | 10 m R88A-CRKC010NR-E | |
| 15 m R88A-CRKC015NR-E | | | |
| 20 m R88A-CRKC020NR-E | | | |

Remarque : pour les servomoteurs dotés d'un codeur absolu, vous devez ajouter l'allonge de câble de batterie R88A-CRGD0R3C□ (voir ci-dessous) ou brancher une batterie de secours dans le connecteur d'E/S CN1.

Câble avec batterie pour codeur absolu (uniquement allonge de câble pour codeur)

| Symbole | Caractéristiques | Modèle | Présentation |
|---------|--|--|---|
| D | Câble avec batterie pour codeur absolu | Batterie non comprise 0,3 m R88A-CRGD0R3C-E |  |
| | | Batterie comprise 0,3 m R88A-CRGD0R3C-BS-E | |
| | Batterie de secours pour codeur absolu | 2 000 mA.h 3,6 V - R88A-BAT01G | |

Câbles d'alimentation

| Symbole | Caractéristiques | Modèle | Présentation | | |
|------------|--|--|---|---|---|
| E | Pour servomoteurs 200 V R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)-□□S2 Remarque : pour servomoteurs avec frein R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)-BS2, le câble de frein distinct R88A-CAKA□□□BR-E est nécessaire | Uniquement câble d'alimentation (sans frein) | 1,5 m R88A-CAKA001-5SR-E |  | |
| | | | 3 m R88A-CAKA003SR-E | | |
| | | | 5 m R88A-CAKA005SR-E | | |
| | | | 10 m R88A-CAKA010SR-E | | |
| | | | 15 m R88A-CAKA015SR-E | | |
| | | | 20 m R88A-CAKA020SR-E | | |
| | | Pour servomoteurs 200 V R88M-K(1K0/1K5)30(H/T)-□□S2 R88M-K(1K0/1K5)20(H/T)-□□S2 R88M-K90010(H/T)-□□S2 | sans frein | 1,5 m R88A-CAGB001-5SR-E |  |
| | | | | 3 m R88A-CAGB003SR-E | |
| | | | | 5 m R88A-CAGB005SR-E | |
| | | | | 10 m R88A-CAGB010SR-E | |
| | | | 15 m R88A-CAGB015SR-E | | |
| | | | 20 m R88A-CAGB020SR-E | | |
| | avec frein | | 1,5 m R88A-CAGB001-5BR-E |  | |
| | | | 3 m R88A-CAGB003BR-E | | |
| | | | 5 m R88A-CAGB005BR-E | | |
| | | | 10 m R88A-CAGB010BR-E | | |
| | Pour servomoteurs 400 V R88M-K(750/1K0/1K5/2K0)30(F/C)-□□S2 R88M-K(400/600/1K0/1K5/2K0)20(F/C)-□□S2 R88M-K90010(F/C)-□□S2 R88M-KH(1K0/1K5)20(F/C)-□□S1 | sans frein | 1,5 m R88A-CAGB001-5SR-E |  | |
| | | | 3 m R88A-CAGB003SR-E | | |
| | | | 5 m R88A-CAGB005SR-E | | |
| | | | 10 m R88A-CAGB010SR-E | | |
| | | 15 m R88A-CAGB015SR-E | | | |
| | | 20 m R88A-CAGB020SR-E | | | |
| avec frein | | 1,5 m R88A-CAKF001-5BR-E |  | | |
| | | 3 m R88A-CAKF003BR-E | | | |
| | | 5 m R88A-CAKF005BR-E | | | |
| | | 10 m R88A-CAKF010BR-E | | | |

| Symbole | Caractéristiques | | Modèle | Présentation | |
|--|---|------------|--------------------|--------------------|--|
| E | Pour servomoteurs 400 V R88M-KH2K020(F/C)-□□S1 | sans frein | 1,5 m | R88A-CAKC001-5SR-E | |
| | | | 3 m | R88A-CAKC003SR-E | |
| | | | 5 m | R88A-CAKC005SR-E | |
| | | | 10 m | R88A-CAKC010SR-E | |
| | | | 15 m | R88A-CAKC015SR-E | |
| | | | 20 m | R88A-CAKC020SR-E | |
| | avec frein | 1,5 m | R88A-CAKF001-5BR-E | | |
| | | 3 m | R88A-CAKF003BR-E | | |
| | | 5 m | R88A-CAKF005BR-E | | |
| | | 10 m | R88A-CAKF010BR-E | | |
| | | 15 m | R88A-CAKF015BR-E | | |
| | | 20 m | R88A-CAKF020BR-E | | |
| Pour servomoteurs 400 V R88M-K(3K0/4K0/5K0)30(F/C)-□□S2 R88M-K(3K0/4K0/5K0)20(F/C)-□□S2 R88M-K(2K0/3K0)10(F/C)-□□S2 R88M-K4K510C-□□S2 R88M-KH(3K0/4K0/5K0)20(F/C)-□□S1 | sans frein | 1,5 m | R88A-CAGD001-5SR-E | | |
| | | 3 m | R88A-CAGD003SR-E | | |
| | | 5 m | R88A-CAGD005SR-E | | |
| | | 10 m | R88A-CAGD010SR-E | | |
| | | 15 m | R88A-CAGD015SR-E | | |
| | | 20 m | R88A-CAGD020SR-E | | |
| | avec frein | 1,5 m | R88A-CAGD001-5BR-E | | |
| | | 3 m | R88A-CAGD003BR-E | | |
| | | 5 m | R88A-CAGD005BR-E | | |
| | | 10 m | R88A-CAGD010BR-E | | |
| | | 15 m | R88A-CAGD015BR-E | | |
| | | 20 m | R88A-CAGD020BR-E | | |
| Pour servomoteurs 400 V R88M-K6K010C-□□S2 R88M-K7K515C-□□S2 R88M-KH7K515C-□□S1 Remarque : pour servomoteurs avec frein R88M-K(6K010/7K515)C-BS2 et R88M-KH7K515C-BS1, le câble de frein distinct R88A-CAGE□□□BR-E est nécessaire | Câble d'alimen- tation uni- quement | 1,5 m | R88A-CAKE001-5SR-E | | |
| | | 3 m | R88A-CAKE003SR-E | | |
| | | 5 m | R88A-CAKE005SR-E | | |
| | | 10 m | R88A-CAKE010SR-E | | |
| | | 15 m | R88A-CAKE015SR-E | | |
| | | 20 m | R88A-CAKE020SR-E | | |
| Pour servomoteurs 400 V R88M-K(11K0/15K0)15C-□□S2 Remarque : pour servomoteurs avec frein R88M-K(11K0/15K0)15C-BS2, le câble de frein distinct R88A-CAGE□□□BR-E est nécessaire | Câble d'alimen- tation uni- quement | 1,5 m | R88A-CAKG001-5SR-E | | |
| | | 3 m | R88A-CAKG003SR-E | | |
| | | 5 m | R88A-CAKG005SR-E | | |
| | | 10 m | R88A-CAKG010SR-E | | |
| | | 15 m | R88A-CAKG015SR-E | | |
| | | 20 m | R88A-CAKG020SR-E | | |

Câbles de frein (pour servomoteurs 200 V 50 à 750 W et servomoteurs 400 V 6 à 15 kW)

| Symbole | Caractéristiques | | Modèle | Présentation |
|---------|---|-------|--------------------|--------------|
| F | Câble de frein uniquement. Pour servomoteurs 200 V avec frein R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)-BS2 | 1,5 m | R88A-CAKA001-5BR-E | |
| | | 3 m | R88A-CAKA003BR-E | |
| | | 5 m | R88A-CAKA005BR-E | |
| | | 10 m | R88A-CAKA010BR-E | |
| | | 15 m | R88A-CAKA015BR-E | |
| | Câble de frein uniquement. Pour servomoteurs 400 V avec frein R88M-K6K010C-BS2 R88M-K(7K5/11K0/15K0)15C-BS2 R88M-KH7K515C-BS1 | 1,5 m | R88A-CAGE001-5BR-E | |
| | | 3 m | R88A-CAGE003BR-E | |
| | | 5 m | R88A-CAGE005BR-E | |
| | | 10 m | R88A-CAGE010BR-E | |
| | | 15 m | R88A-CAGE015BR-E | |
| 20 m | R88A-CAGE020BR-E | | | |

Connecteurs pour câbles de codeur, d'alimentation et de frein

| Caractéristiques | | Servomoteur applicable | Modèle |
|--|-------------------|---|---------------|
| Connecteurs de réalisation câbles codeur | Côté driver (CN2) | Tous les modèles | R88A-CNW01R |
| | Côté moteur | R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)□ | R88A-CNK02R |
| | Côté moteur | R88M-K(1K0/1K5)30(H/T)□ R88M-K(750/1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)30(F/C)□ R88M-K(400/600/1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)20□ R88M-K(900/2K0/3K0)10□ R88M-K(4K5/6K0)10C-□ R88M-K(7K5/11K0/15K0)15C-□ R88M-KH(1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0/7K5)□ | R88A-CNK04R |
| Connecteurs de réalisation câbles d'alimentation | Côté moteur | R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)□ | R88A-CNK11A |
| | Côté moteur | R88M-K(1K0/1K5)30(H/T)-S2 R88M-K(1K0/1K5)20(H/T)-S2 R88M-K90010(H/T)-S2 R88M-K(750/1K0/1K5/2K0)30(F/C)-S2, R88M-K(400/600/1K0/1K5/2K0)20(F/C)-S2 R88M-K90010(F/C)-S2 R88M-KH(1K0/1K5)20(F/C)-S1 | MS3108E20-4S |
| | Côté moteur | R88M-K(1K0/1K5)30(H/T)-BS2 R88M-K(1K0/1K5)20(H/T)-BS2 R88M-K90010(H/T)-BS2 | MS3108E20-18S |
| | Côté moteur | R88M-K(750/1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)30(F/C)-BS2 R88M-K(400/600/1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)20(F/C)-BS2 R88M-K(900/2K0/3K0)10(F/C)-BS2 R88M-K4K510C-BS2 R88M-KH(1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)20(F/C)-BS1 | MS3108E24-11S |
| | Côté moteur | R88M-K(3K0/4K0/5K0)30(F/C)-S2 R88M-K(3K0/4K0/5K0)20(F/C)-S2 R88M-K(2K0/3K0)10(F/C)-S2 R88M-K4K510C-S2 R88M-KH(2K0/3K0/4K0/5K0)20(F/C)-S1 | MS3108E22-22S |
| | Côté moteur | R88M-K6K010C-□ R88M-K(7K5/11K0/15K0)15C-□ R88M-KH7K515C-□S1 | MS3108E32-17S |
| Connecteur pour câble de frein | Côté moteur | R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)-BS2 | R88A-CNK11B |
| | Côté moteur | R88M-K6K010C-BS2 R88M-K(7K5/11K0/15K0)15C-BS2 R88M-KH7K515C-BS1 | MS3108E14S-2S |

- Remarque :**
1. Tous les câbles repris sont flexibles et blindés (sauf le R88A-CAKA□□□-BR-E qui est seulement un câble flexible).
 2. Tous les connecteurs et câbles repris sont de classe IP67 (sauf le connecteur R88A-CNW01R et le câble R88A-CRGD0R3C).

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.
Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.