

R88M-K□, R88M-KH□

# Servomotores Accurax G5

La familia de servos ideal para un control de movimiento preciso. Gama de potencias ampliada hasta 15 kW.

- Modelos de servomotor estándar y de alta inercia
- Par máximo del 300% del par nominal durante 3 segundos o más, en función del modelo
- Encoder serie de alta resolución con encoder de 20 bits
- Protección IP67 en todos los modelos
- Motor ultraligero y de tamaño compacto
- Baja fluctuación de velocidad y par gracias al bajo rizado del par
- Varias opciones de eje, freno y sello

**Valores nominales**

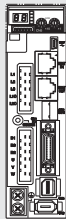
- 230 Vc.a. de 50 W a 1,5 kW (par nominal de 0,16 Nm a 8,59 Nm)
- 400 Vc.a. de 400 W a 15 kW (par nominal de 1,91 Nm a 95,5 Nm)



**Configuración del sistema**

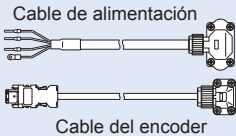
(Consulte el capítulo de servodrives)

Opciones de servodrive

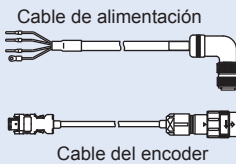


**Servodrives Accurax G5**  
Modelos EtherCAT, ML2 y analógico/impulsos

**Servomotores estándar**



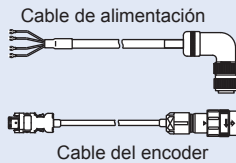
3.000 rpm (50 W a 750 W)



3.000 rpm (750 W a 5 kW)  
2.000 rpm (400 W a 5 kW)  
1.000 rpm (900 W a 3 kW)

1.500 rpm (7,5 kW a 15 kW)  
1.000 rpm (4,5 kW a 6 kW)

**Servomotores de alta inercia**








2.000 rpm (1 kW a 5 kW)



1.500 rpm (7,5 kW)

Combinación de servomotor/servodrive

Servomotor estándar

Servomotor rotativo Accurax G5						Modelos de servodrive Accurax G5			
Tensión	Velocidad	Par nominal	Capacidad	Modelo	EtherCAT	Analógico/impulsos	MECHATROLINK-II		
	230 V	3.000 min <sup>-1</sup>	0,16 Nm	50 W	R88M-K05030(H/T)-□	R88D-KN01H-ECT	R88D-KT01H	R88D-KN01H-ML2	
			0,32 Nm	100 W	R88M-K10030(H/T)-□	R88D-KN01H-ECT	R88D-KT01H	R88D-KN01H-ML2	
			0,64 Nm	200 W	R88M-K20030(H/T)-□	R88D-KN02H-ECT	R88D-KT02H	R88D-KN02H-ML2	
			1,3 Nm	400 W	R88M-K40030(H/T)-□	R88D-KN04H-ECT	R88D-KT04H	R88D-KN04H-ML2	
			2,4 Nm	750 W	R88M-K75030(H/T)-□	R88D-KN08H-ECT	R88D-KT08H	R88D-KN08H-ML2	
	 230 V (1 kW a 1,5 kW) 400 V (400 W a 5 kW)	400 V	3.000 min <sup>-1</sup>	3,18 Nm	1.000 W	R88M-K1K030(H/T)-□	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
				4,77 Nm	1.500 W	R88M-K1K530(H/T)-□	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
				2,39 Nm	750 W	R88M-K75030(F/C)-□	R88D-KN10F-ECT	R88D-KT10F	R88D-KN10F-ML2
				3,18 Nm	1.000 W	R88M-K1K030(F/C)-□	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
				4,77 Nm	1.500 W	R88M-K1K530(F/C)-□	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
 7,5 kW a 15 kW		230 V	2.000 min <sup>-1</sup>	6,37 Nm	2.000 W	R88M-K2K030(F/C)-□	R88D-KN20F-ECT	R88D-KT20F	R88D-KN20F-ML2
				9,55 Nm	3.000 W	R88M-K3K030(F/C)-□	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2
				12,7 Nm	4.000 W	R88M-K4K030(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
				15,9 Nm	5.000 W	R88M-K5K030(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
				4,77 Nm	1.000 W	R88M-K1K020(H/T)-□	R88D-KN10H-ECT	R88D-KT10H	R88D-KN10H-ML2
	400 V	2.000 min <sup>-1</sup>	7,16 Nm	1.500 W	R88M-K1K520(H/T)-□	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2	
			1,91 Nm	400 W	R88M-K40020(F/C)-□	R88D-KN06F-ECT	R88D-KT06F	R88D-KN06F-ML2	
			2,86 Nm	600 W	R88M-K60020(F/C)-□	R88D-KN06F-ECT	R88D-KT06F	R88D-KN06F-ML2	
			4,77 Nm	1.000 W	R88M-K1K020(F/C)-□	R88D-KN10F-ECT	R88D-KT10F	R88D-KN10F-ML2	
			7,16 Nm	1.500 W	R88M-K1K520(F/C)-□	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2	
400 V	1.500 min <sup>-1</sup>	9,55 Nm	2.000 W	R88M-K2K020(F/C)-□	R88D-KN20F-ECT	R88D-KT20F	R88D-KN20F-ML2		
		14,3 Nm	3.000 W	R88M-K3K020(F/C)-□	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2		
		19,1 Nm	4.000 W	R88M-K4K020(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2		
		23,9 Nm	5.000 W	R88M-K5K020(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2		
		47,8 Nm	7.500 W	R88M-K7K515C-□	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F	-		
	230 V	1.000 min <sup>-1</sup>	70,0 Nm	11.000 W	R88M-K11K015C-□	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F	-	
			95,5 Nm	15.000 W	R88M-K15K015C-□	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F	-	
	400 V		8,59 Nm	900 W	R88M-K90010(H/T)-□	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2	
			8,59 Nm	900 W	R88M-K90010(F/C)-□	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2	
	400 V	1.000 min <sup>-1</sup>	19,1 Nm	2.000 W	R88M-K2K010(F/C)-□	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2	
			28,7 Nm	3.000 W	R88M-K3K010(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2	
			43,0 Nm	4.500 W	R88M-K4K510C-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2	
			57,3 Nm	6.000 W	R88M-K6K010C-□	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F	-	

Servomotor de alta inercia

Servomotor rotativo Accurax G5					Modelos de servodrive Accurax G5			
Tensión	Velocidad	Par nominal	Capacidad	Modelo	EtherCAT	Analógico/impulsos	MECHATROLINK-II	
 1 kW a 5 kW	400 V	2.000 min <sup>-1</sup>	4,77 Nm	1.000 W	R88M-KH1K020(F/C)-□	R88D-KN10F-ECT	R88D-KT10F	R88D-KN10F-ML2
			7,16 Nm	1.500 W	R88M-KH1K520(F/C)-□	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
			9,55 Nm	2.000 W	R88M-KH2K020(F/C)-□	R88D-KN20F-ECT	R88D-KT20F	R88D-KN20F-ML2
			14,3 Nm	3.000 W	R88M-KH3K020(F/C)-□	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2
			19,1 Nm	4.000 W	R88M-KH4K020(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
			23,9 Nm	5.000 W	R88M-KH5K020(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
	 7,5 kW	1.500 min <sup>-1</sup>	47,8 Nm	7.500 W	R88M-KH7K515C-□	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F	-

Nota: 1. Consulte los números de referencia de los servomotores y cables en la tabla de selección al final de este capítulo.  
2. Consulte información detallada acerca de especificaciones y selección en el capítulo de Unidades de servodrive.

Modelo de servomotor

Servomotores estándar

R88M-K05030H-BOS2

Servomotor Accurax G5

Capacidad

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

Velocidad nominal (rpm)

10	1.000
15	1.500
20	2.000
30	3.000

Especificaciones del extremo del eje

En blanco	Eje recto, sin chaveta
S2	Recto, chaveta, roscado (estándar)

Especificaciones de junta de aceite

En blanco	Sin junta de aceite
O	Junta de aceite

Especificaciones del freno

En blanco	Sin freno
B	Freno

Especificaciones de tensión y encoder

H: Encoder incremental de 230 V y 20 bits

T: Encoder absoluto de 230 V y 17 bits

F: Encoder incremental de 400 V y 20 bits

C: Encoder absoluto de 400 V y 17 bits

Servomotores de alta inercia

R88M-KH1K020F-BS1

Servomotor de alta inercia Accurax G5

Capacidad

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

Velocidad nominal (rpm)

15	1.500
20	2.000

Extremo de eje con chaveta

Especificaciones del freno

En blanco	Sin freno
B	Freno

Especificaciones de tensión y encoder

F: Encoder incremental de 400 V y 20 bits

C: Encoder absoluto de 400 V y 17 bits

Especificaciones del servomotor

Servomotores estándar de 3.000 rpm, 230 V

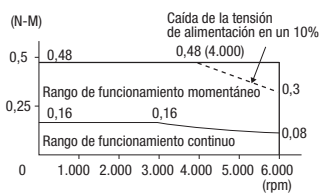
Valores nominales y especificaciones

Tensión		230 V						
Modelo de servomotor R88M-K□	Encoder incremental de 20 bits	05030H-□	10030H-□	20030H-□	40030H-□	75030H-□	1K030H-□	1K530H-□
	Encoder absoluto de 17 bits	05030T-□	10030T-□	20030T-□	40030T-□	75030T-□	1K030T-□	1K530T-□
Salida nominal	W	50	100	200	400	750	1.000	1.500
Par nominal	N·m	0,16	0,32	0,64	1,3	2,4	3,18	4,77
Par máximo instantáneo	N·m	0,48	0,95	1,91	3,8	7,1	9,55	14,3
Corriente nominal	A (eficaces)	1,1	1,1	1,5	2,4	4,1	6,6	8,2
Corriente máx. instantánea	A (eficaces)	4,7	4,7	6,5	10,2	17,4	28	35
Velocidad nominal	min. <sup>-1</sup>	3000						
Velocidad máx.	min. <sup>-1</sup>	6.000					5000	
Constante de par	N·m/A	0,11±10%	0,21±10%	0,31±10%	0,39±10%	0,42±10%	0,37	0,45
Momento de inercia del rotor (JM)	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup> (sin freno)	0,025	0,051	0,14	0,26	0,87	2,03	2,84
	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup> (con freno)	0,027	0,054	0,16	0,28	0,97	2,35	3,17
Momento de inercia de la carga admisible (JL)	Múltiplo de (JM)	30 <sup>1</sup>				20 <sup>1</sup>	15 <sup>1</sup>	
Relación de potencia nominal	kW/s (sin freno)	10,1	19,9	29,0	62,4	65,6	49,8	80,1
	kW/s (con freno)	9,4	18,8	25,4	58	58,8	43	71,8
Carga radial admisible	N	68		245		490		
Carga axial admisible	N	58		98		196		
Masa aprox.	kg (sin freno)	0,32	0,47	0,82	1,2	2,3	3,5	4,4
	kg (con freno)	0,53	0,68	1,3	1,7	3,1	4,5	5,4
Especificaciones del freno	Tensión nominal	24 Vc.c. ±10%						
	Momento de inercia del freno de retención J	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup>	0,002		0,0018		0,33	
	Consumo eléctrico (a 20°C)	W	7		9		17	19
	Consumo de corriente (a 20°C)	A	0,3		0,36		0,70±10%	0,81±10%
	Par de fricción estática	N·m (mínimo)	0,29		1,27		2,5	7,8
	Tiempo de alcance de par de retención	ms (máx.)	35		50			
Tiempo de desconexión	ms (máx.)	20		15				
Especificaciones básicas	Tiempo de funcionamiento	Continuo						
	Categoría de aislamiento	Tipo B					Tipo F	
	Temperatura ambiente/temperatura de almacenamiento	0 a +40°C/-20 a 65°C						
	Humedad ambiente de funcionamiento/humedad de almacenamiento	20% a 80% (sin condensación)					20% a 85% (sin condensación)	
	Categoría de vibración	V-15						
	Resistencia de aislamiento	20 MΩ mín. a 500 Vc.c. entre los terminales de alimentación y el terminal FG						
	Alojamiento	Totalmente cerrada, autoventilada, IP67 (excluida la sección del eje)						
Resistencia a vibraciones	Aceleración de vibración 49 m/s <sup>2</sup>							
Accesorio	Montaje de brida							

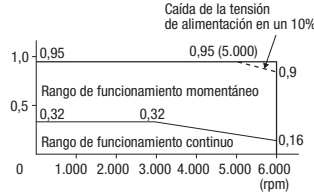
<sup>1</sup> Inercia de carga aplicable: la relación de inercia de carga operativa (inercia de carga/inercia de rotor) depende de la configuración mecánica y su rigidez. Para una máquina con una gran rigidez, la operación es posible incluso con una alta inercia de carga. Seleccione el motor apropiado y confirme que la operación es posible.

Características de par/velocidad

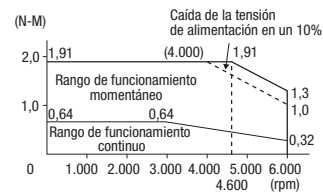
R88M-K05030H/T (50 W)



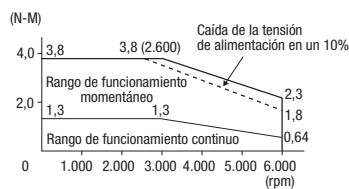
R88M-K10030H/T (100 W)



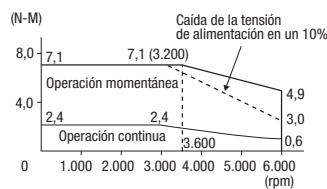
R88M-K20030H/T (200 W)



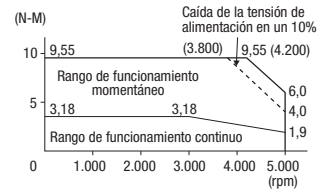
R88M-K40030H/T (400 W)



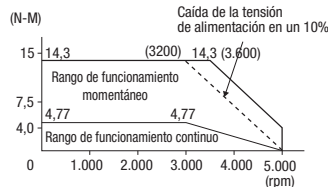
R88M-K75030H/T (750 W)



R88M-K1K030H/T (1 kW)



R88M-K1K530H/T (1,5 kW)



Servomotores estándar de 3.000 rpm, 400 V

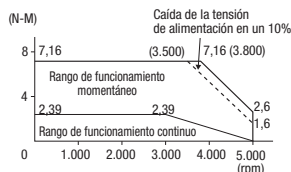
Valores nominales y especificaciones

Tensión		400 V							
Modelo de servomotor R88M-K□	Encoder incremental de 20 bits	75030F-□	1K030F-□	1K530F-□	2K030F-□	3K030F-□	4K030F-□	5K030F-□	
	Encoder absoluto de 17 bits	75030C-□	1K030C-□	1K530C-□	2K030C-□	3K030C-□	4K030C-□	5K030C-□	
Salida nominal	W	750	1.000	1.500	2.000	3.000	4.000	5.000	
Par nominal	N·m	2,39	3,18	4,77	6,37	9,55	12,7	15,9	
Par máximo instantáneo	N·m	7,16	9,55	14,3	19,1	28,6	38,2	47,7	
Corriente nominal	A (eficaces)	2,4	3,3	4,2	5,7	9,2	9,9	12	
Corriente máx. instantánea	A (eficaces)	10	14	18	24	39	42	51	
Velocidad nominal	min. <sup>-1</sup>	3.000							
Velocidad máx.	min. <sup>-1</sup>	5.000					4.500		
Constante de par	N·m/A	0,78	0,75	0,89	0,87	0,81	0,98		
Momento de inercia del rotor (JM)	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup> (sin freno)	1,61	2,03	2,84	3,68	6,5	12,9	17,4	
	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup> (con freno)	1,93	2,35	3,17	4,01	7,85	14,2	18,6	
Momento de inercia de la carga admisible (JL)	Múltiplo de (JM)	20 <sup>1</sup>		15 <sup>1</sup>					
Relación de potencia nominal	kW/s (sin freno)	35,5	49,8	80,1	110	140	126	146	
	kW/s (con freno)	29,6	43	71,8	101	116	114	136	
Carga radial admisible	N	490					784		
Carga axial admisible	N	196					343		
Masa aprox.	kg (sin freno)	3,1	3,5	4,4	5,3	8,3	11	14	
	kg (con freno)	4,1	4,5	5,4	6,3	9,4	12,6	16	
Especificaciones del freno	Tensión nominal	24 Vc.c. ±10%							
	Momento de inercia del freno de retención J	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup>	0,33						1,35
	Consumo eléctrico (a 20°C)	W	17	19				22	
	Consumo de corriente (a 20°C)	A	0,70±10%		0,81±10%			0,90±10%	
	Par de fricción estática	N·m (mínimo)	2,5	7,8			11,8		16,1
	Tiempo de alcance de par de retención	ms (máx.)	50					110	
	Tiempo de desconexión	ms (máx.)	15					50	
Especificaciones básicas	Tiempo de funcionamiento	Continuo							
	Categoría de aislamiento	Tipo F							
	Temperatura ambiente/temperatura de almacenamiento	0 a +40°C/-20 a 65°C							
	Humedad ambiente de funcionamiento/humedad de almacenamiento	20 a 85% (sin condensación)							
	Categoría de vibración	V-15							
	Resistencia de aislamiento	20 MΩ mín. a 500 Vc.c. entre los terminales de alimentación y el terminal FG							
	Alojamiento	Totalmente cerrada, autoventilada, IP67 (excluida la sección del eje)							
	Resistencia a vibraciones	Aceleración de vibración 49 m/s <sup>2</sup>							
Accesorio	Montaje de brida								

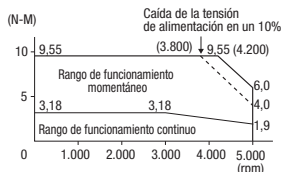
<sup>1</sup> Inercia de carga aplicable: la relación de inercia de carga operativa (inercia de carga/inercia de rotor) depende de la configuración mecánica y su rigidez. Para una máquina con una gran rigidez, la operación es posible incluso con una alta inercia de carga. Seleccione el motor apropiado y confirme que la operación es posible.

Características de par/velocidad

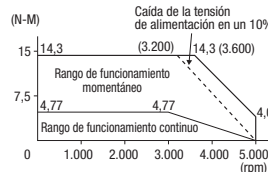
R88M-K75030F/C (750 W)



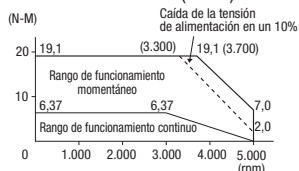
R88M-K1K030F/C (1 kW)



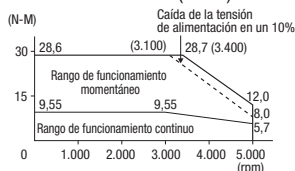
R88M-K1K530F/C (1,5 kW)



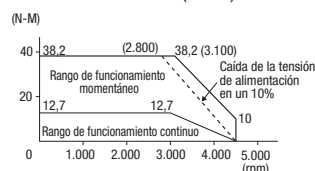
R88M-K2K030F/C (2 kW)



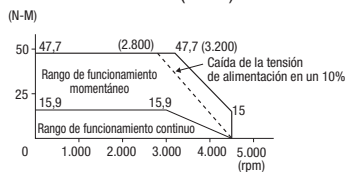
R88M-K3K030F/C (3 kW)



R88M-K4K030F/C (4 kW)



R88M-K5K030F/C (5 kW)



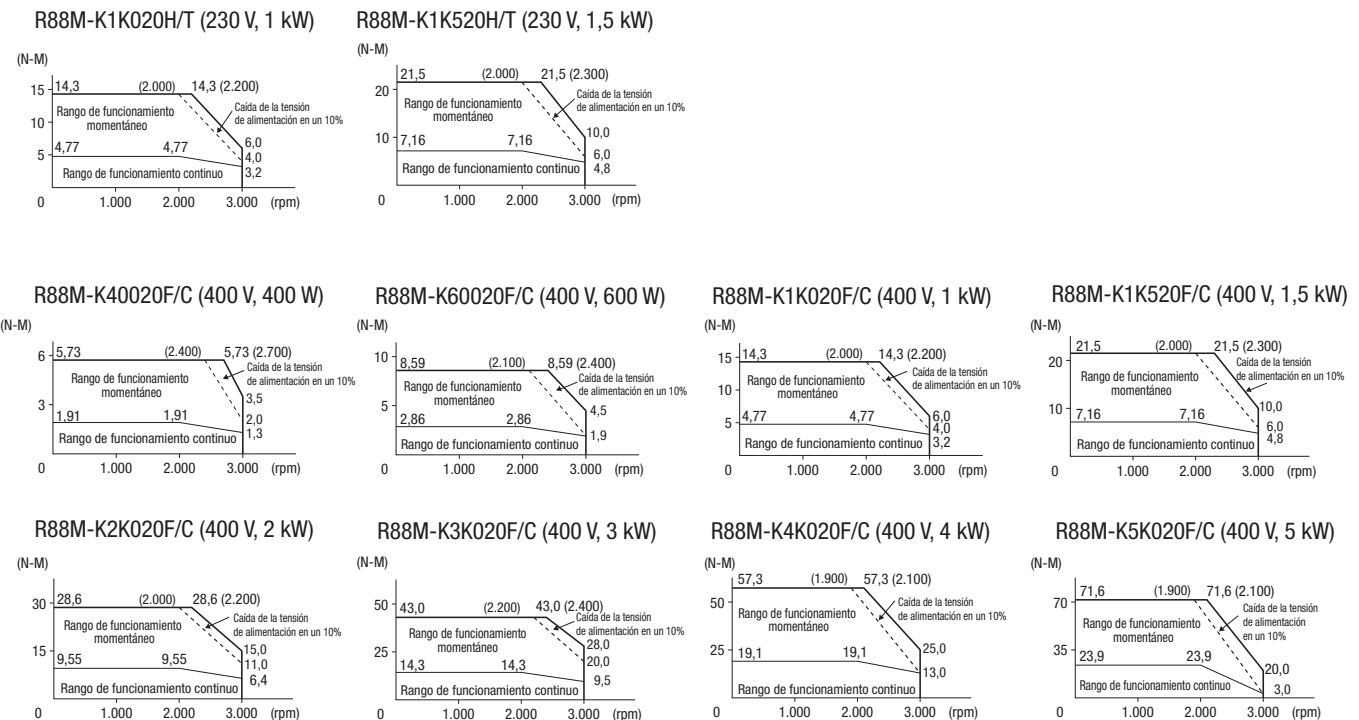
## Servomotores estándar de 2.000 rpm, 230 V/400 V

### Valores nominales y especificaciones

Tensión		230 V					400 V					
Modelo de servomotor R88M-K□	Incremental de 20 bits	1K020H-□	1K520H-□	40020F-□	60020F-□	1K020F-□	1K520F-□	2K020F-□	3K020F-□	4K020F-□	5K020F-□	
	Absoluto de 17 bits	1K020T-□	1K520T-□	40020C-□	60020C-□	1K020C-□	1K520C-□	2K020C-□	3K020C-□	4K020C-□	5K020C-□	
Salida nominal	W	1.000	1.500	400	600	1.000	1.500	2.000	3.000	4.000	5.000	
Par nominal	N·m	4,77	7,16	1,91	2,86	4,77	7,16	9,55	14,3	19,1	23,9	
Par máximo instantáneo	N·m	14,3	21,5	5,73	8,59	14,3	21,5	28,7	43	57,3	71,6	
Corriente nominal	A (eficaces)	5,7	9,4	1,2	1,5	2,8	4,7	5,9	8,7	10,6	13	
Corriente máx. instantánea	A (eficaces)	24	40	4,9	6,5	12	20	25	37	45	55	
Velocidad nominal	min. <sup>-1</sup>	2.000										
Velocidad máx.	min. <sup>-1</sup>	3.000										
Constante de par	N·m/A	0,63	0,58	1,27	1,38	1,27	1,16	1,27	1,18	1,40	1,46	
Momento de inercia del rotor (JM)	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup> (sin freno)	4,60	6,70	1,61	2,03	4,60	6,70	8,72	12,9	37,6	48	
	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup> (con freno)	5,90	7,99	1,90	2,35	5,90	7,99	10	14,2	38,6	48,8	
Máximo momento de inercia de la carga (JL)	Múltiplo de (JM)	10 <sup>1</sup>										
Relación de potencia nominal	kW/s (sin freno)	49,5	76,5	22,7	40,3	49,5	76,5	105	159	97,1	119	
	kW/s (con freno)	38,6	64,2	19,2	34,8	38,6	64,2	91,2	144	94,5	117	
Carga radial admisible	N	490					784					
Carga axial admisible	N	196					343					
Masa aprox.	kg (sin freno)	5,2	6,7	3,1	3,5	5,2	6,7	8	11	15,5	18,6	
	kg (con freno)	6,7	8,2	4,1	4,5	6,7	8,2	9,5	12,6	18,7	21,8	
Especificaciones del freno	Tensión nominal	24 Vc.c. ±10%										
	Momento de inercia del freno de retención	(J) kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup>	1,35								4,7	
	Consumo (20°C)	W	14	19	17	14	19	22	31			
	Consumo (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%		
Especificaciones básicas	Par de fricción estática	N·m (mínimo)	4,9	13,7	2,5	4,9	13,7	16,2	24,5			
	Tiempo de alcance de par de retención	ms (máx.)	80	100	50	80	100	110	80			
	Tiempo de desconexión	ms (máx.)	70	50	15	70	50	25				
Tiempo de funcionamiento		Continuo										
Categoría de aislamiento		Tipo F										
Temperatura ambiente/temperatura de almacenamiento		0 a +40°C/-20 a 65°C										
Humedad ambiente de funcionamiento/humedad de almacenamiento		20 a 85% (sin condensación)										
Categoría de vibración		V-15										
Resistencia de aislamiento		20 MΩ mín. a 500 Vc.c. entre los terminales de alimentación y el terminal FG										
Alojamiento		Totalmente cerrada, autoventilada, IP67 (excluida la sección del eje)										
Resistencia a vibraciones		Aceleración de vibración 49 m/s <sup>2</sup>										
Accesorio		Montaje de brida										

\*1. Inercia de carga aplicable: la relación de inercia de carga operativa (inercia de carga/inercia de rotor) depende de la configuración mecánica y su rigidez. Para una máquina con una gran rigidez, la operación es posible incluso con una alta inercia de carga. Seleccione el motor apropiado y confirme que la operación es posible.

### Características de par/velocidad



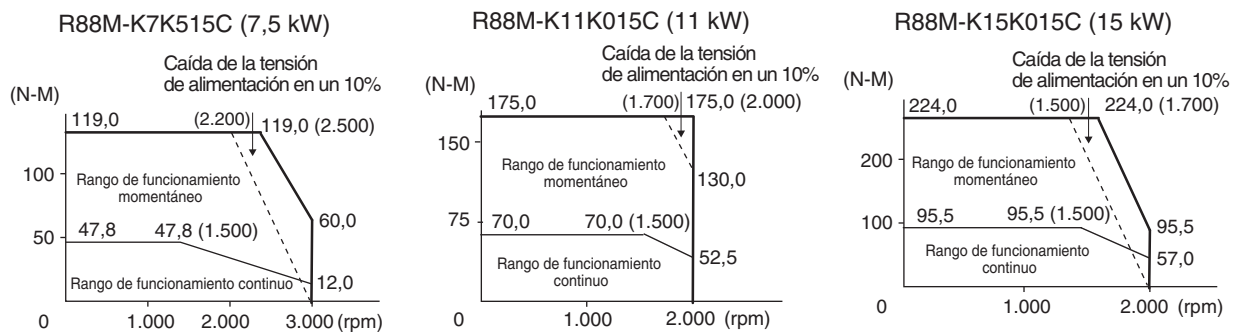
Servomotores estándar de 1.500 rpm, 400 V

Valores nominales y especificaciones

Tensión aplicada		400 V		
Modelo de servomotor R88M-K□	Encoder absoluto de 17 bits	7K515C-□	11K015C-□	15K015C-□
Salida nominal	W	7.500	11.000	15.000
Par nominal	N·m	47,8	70,0	95,5
Par máximo instantáneo	N·m	119,0	175,0	224,0
Corriente nominal	A (eficaces)	22,0	27,1	33,1
Corriente máx. instantánea	A (eficaces)	83	101	118
Velocidad nominal	min. <sup>-1</sup>	1.500		
Velocidad máx.	min. <sup>-1</sup>	3.000	2.000	
Constante de par	N·m/A	1,54	1,84	2,10
Momento de inercia del rotor (JM)	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup> (sin freno)	101	212	302
	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup> (con freno)	107	220	311
Momento de inercia de la carga admisible (JL)	Múltiplo de (JM)	10 <sup>1</sup>		
Relación de potencia nominal	kW/s (sin freno)	226	231	302
	kW/s (con freno)	213	223	293
Carga radial admisible	N	1.176	2.254	
Carga axial admisible	N	490	686	
Masa aprox.	kg (sin freno)	36,4	52,7	70,2
	kg (con freno)	40,4	58,9	76,3
Especificaciones del freno	Tensión nominal	24 Vc.c. ±10%		
	Momento de inercia del freno de retención J	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup>	4,7	7,1
	Consumo eléctrico (a 20°C)	W	34	26
	Consumo de corriente (a 20°C)	A	1,4±10%	1,08±10%
	Par de fricción estática	N·m (mínimo)	58,8	100
	Tiempo de alcance de par de retención	ms (máx.)	150	300
	Tiempo de desconexión	ms (máx.)	50	140
Especificaciones básicas	Tiempo de funcionamiento	Continuo		
	Categoría de aislamiento	Tipo F		
	Temperatura ambiente/temperatura de almacenamiento	0 a +40°C/-20 a 65°C		
	Humedad ambiente de funcionamiento/humedad de almacenamiento	Humedad relativa de 20 a 85% (sin condensación)		
	Categoría de vibración	V-15		
	Resistencia de aislamiento	20 MΩ mín. a 500 Vc.c. entre los terminales de alimentación y el terminal FG		
	Alojamiento	Totalmente cerrada, autoventilada, IP67 (excluida la sección del eje)		
	Resistencia a vibraciones	Aceleración de vibración 49 m/s <sup>2</sup>		
Accesorio	Montaje de brida			

\*1 Inercia de carga aplicable: la relación de inercia de carga operativa (inercia de carga/inercia de rotor) depende de la configuración mecánica y su rigidez. Para una máquina con una gran rigidez, la operación es posible incluso con una alta inercia de carga. Seleccione el motor apropiado y confirme que la operación es posible.

Características de par/velocidad



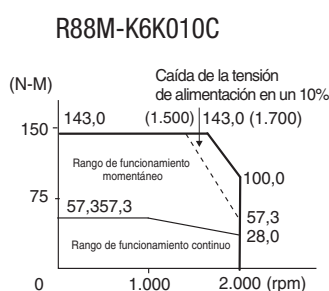
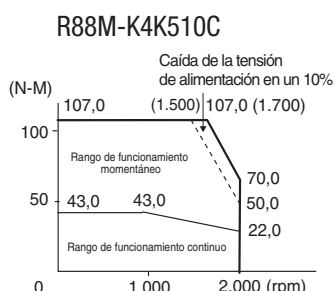
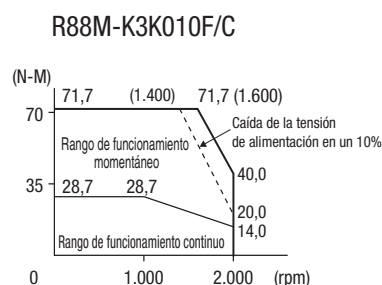
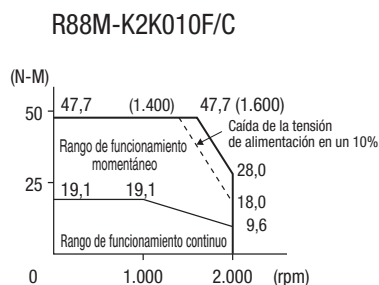
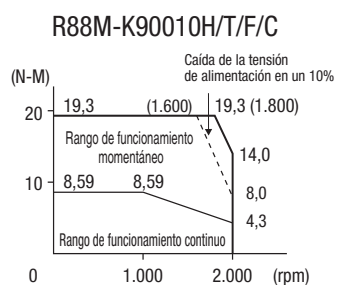
## Servomotores estándar de 1.000 rpm, 230 V/400 V

### Valores nominales y especificaciones

Tensión aplicada		230 V		400 V			
Modelo de servomotor R88M-K□	Incremental de 20 bits	90010H-□	90010F-□	2K010F-□	3K010F-□	4K510C-□	6K010C-□
	Absoluto de 17 bits	90010T-□	90010C-□	2K010C-□	3K010C-□	4K510C-□	6K010C-□
Salida nominal	W	900	900	2.000	3.000	4.500	6.000
Par nominal	N·m	8,59		19,1	28,7	43,0	57,3
Par máximo instantáneo	N·m	19,3		47,7	71,7	107,0	143,0
Corriente nominal	A (eficaces)	7,6	3,8	8,5	11,3	14,8	19,4
Corriente máx. instantánea	A (eficaces)	24	12	30	40	55	74
Velocidad nominal	min. <sup>-1</sup>	1.000					
Velocidad máx.	min. <sup>-1</sup>	2.000					
Constante de par	N·m/A	0,86	1,72	1,76	1,92	2,05	2,08
Momento de inercia del rotor (JM)	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup> (sin freno)	6,70		30,3	48,4	79,1	101
	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup> (con freno)	7,99		31,4	49,2	84,4	107
Momento de inercia de la carga admisible (JL)	Múltiplo de (JM)	10 <sup>-1</sup>					
Relación de potencia nominal	kW/s (sin freno)	110		120	170	233	325
	kW/s (con freno)	92,4		116	167	219	307
Carga radial admisible	N	686		1.176	1.470		1.764
Carga axial admisible	N	196		490			588
Masa aprox.	kg (sin freno)	6,7		14	20	29,4	36,4
	kg (con freno)	8,2		17,5	23,5	33,3	40,4
Especificaciones del freno	Tensión nominal	24 Vc.c. ±10%					
	Momento de inercia del freno de retención J	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup>		4,7			
	Consumo eléctrico (a 20°C)	W		19	31	34	
	Consumo de corriente (a 20°C)	A		0,79±10%		1,4±10%	
	Par de fricción estática	N·m (mínimo)		13,7	24,5	58,8	
	Tiempo de alcance de par de retención	ms (máx.)		100	80	150	
	Tiempo de desconexión	ms (máx.)		50	25	50	
Especificaciones básicas	Tiempo de funcionamiento	Continuo					
	Categoría de aislamiento	Tipo F					
	Temperatura ambiente/temperatura de almacenamiento	0 a +40°C/-20 a 65°C					
	Humedad ambiente de funcionamiento/humedad de almacenamiento	Humedad relativa de 20 a 85% (sin condensación)					
	Categoría de vibración	V-15					
	Resistencia de aislamiento	20 MΩ mín. a 500 Vc.c. entre los terminales de alimentación y el terminal FG					
	Alojamiento	Totalmente cerrada, autoventilada, IP67 (excluida la sección del eje)					
	Resistencia a vibraciones	Aceleración de vibración 49 m/s <sup>2</sup>					
Accesorio	Montaje de brida						

<sup>1</sup> Inercia de carga aplicable: la relación de inercia de carga operativa (inercia de carga/inercia de rotor) depende de la configuración mecánica y su rigidez. Para una máquina con una gran rigidez, la operación es posible incluso con una alta inercia de carga. Seleccione el motor apropiado y confirme que la operación es posible.

### Características de par/velocidad





Servomotores de alta inercia de 2.000 y 1.500 rpm, 400 V

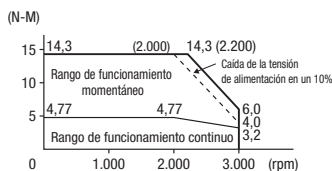
Valores nominales y especificaciones

Rpm, Tensión		2.000 rpm, 400 V						1.500 rpm, 400 V	
Modelo de servomotor R88M-KH□	Incremental de 20 bits	1K020F-□	1K520F-□	2K020F-□	3K020F-□	4K020F-□	5K020F-□		
	Absoluto de 17 bits	1K020C-□	1K520C-□	2K020C-□	3K020C-□	4K020C-□	5K020C-□	7K515C-□	
Salida nominal	W	1.000	1.500	2.000	3.000	4.000	5.000	7.500	
Par nominal	N·m	4,77	7,16	9,55	14,3	19,1	23,9	47,8	
Par máximo instantáneo	N·m	14,3	21,5	28,6	43,0	57,3	71,6	119	
Corriente nominal	A (eficaces)	2,9	4,7	5,5	8,0	10,5	13,0	22,0	
Corriente máx. instantánea	A (eficaces)	12	20	24	34	45	55	83	
Velocidad nominal	min. <sup>-1</sup>	2.000						1.500	
Velocidad máx.	min. <sup>-1</sup>	3.000						3.000	
Constante de par	N·m/A	1,27	1,16	1,31	1,34	1,38	1,39	1,54	
Momento de inercia del rotor (JM)	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup> (sin freno)	24,7	37,1	57,8	90,2	112	162	273	
	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup> (con freno)	26,0	38,4	62,9	95,3	117	167	279	
Máximo momento de inercia de la carga (JL)	Múltiplo de (JM)	5 <sup>1</sup>							
Relación de potencia nominal	kW/s (sin freno)	9,2	13,8	15,8	22,7	32,5	35,1	86,7	
	kW/s (con freno)	8,8	13,4	14,5	21,5	31,1	34,1	85,1	
Carga radial admisible	N	490		784			1.176		
Carga axial admisible	N	196		343			490		
Masa aprox.	kg (sin freno)	6,7	8,6	12,2	16,0	18,6	23,0	42,3	
	kg (con freno)	8,1	10,1	15,5	19,2	21,8	26,2	46,2	
Especificaciones del freno	Tensión nominal	24 Vc.c. ±10%							
	Momento de inercia del freno de retención	(J) kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup>	1,35			4,7			
	Consumo (20°C)	W	14	19	31			34	
	Consumo (20°C)	A	0,59±10%	0,79±10%	1,30±10%			1,40±10%	
	Par de fricción estática	N·m (mínimo)	4,9	13,7	24,5			58,8	
	Tiempo de alcance de par de retención	ms (máx.)	80	100	80			150	
Tiempo de desconexión	ms (máx.)	70	50	25			50		
Especificaciones básicas	Tiempo de funcionamiento	Continuo							
	Categoría de aislamiento	Tipo F							
	Temperatura ambiente/temperatura de almacenamiento	0 a +40°C/-20 a 65°C							
	Humedad ambiente de funcionamiento/humedad de almacenamiento	Humedad relativa de 20 a 85% (sin condensación)							
	Categoría de vibración	V-15							
	Resistencia de aislamiento	20 MΩ mín. a 500 Vc.c. entre los terminales de alimentación y el terminal FG							
	Alojamiento	Totalmente cerrada, autoventilada, IP67 (excluida la sección del eje)							
	Resistencia a vibraciones	Aceleración de vibración 49 m/s <sup>2</sup>							
Accesorio	Montaje de brida								

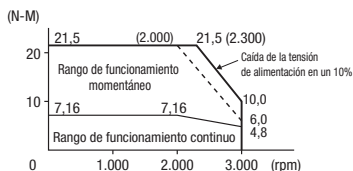
<sup>1</sup> Inercia de carga aplicable: la relación de inercia de carga operativa (inercia de carga/inercia de rotor) depende de la configuración mecánica y su rigidez. Para una máquina con una gran rigidez, la operación es posible incluso con una alta inercia de carga. Seleccione el motor apropiado y confirme que la operación es posible.

Características de par/velocidad

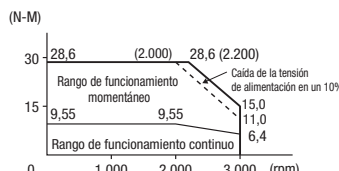
R88M-KH1K020F/C (400 V, 1 kW)



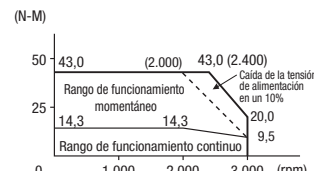
R88M-KH1K520F/C (400 V, 1,5 kW)



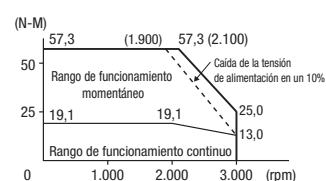
R88M-KH2K020F/C (400 V, 2 kW)



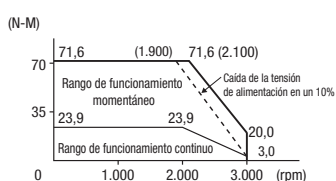
R88M-KH3K020F/C (400 V, 3 kW)



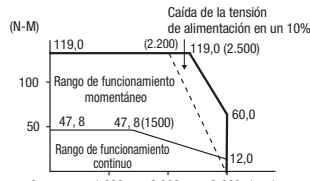
R88M-KH4K020F/C (400 V, 4 kW)



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



R88M-KH7K515C (7,5 kW)

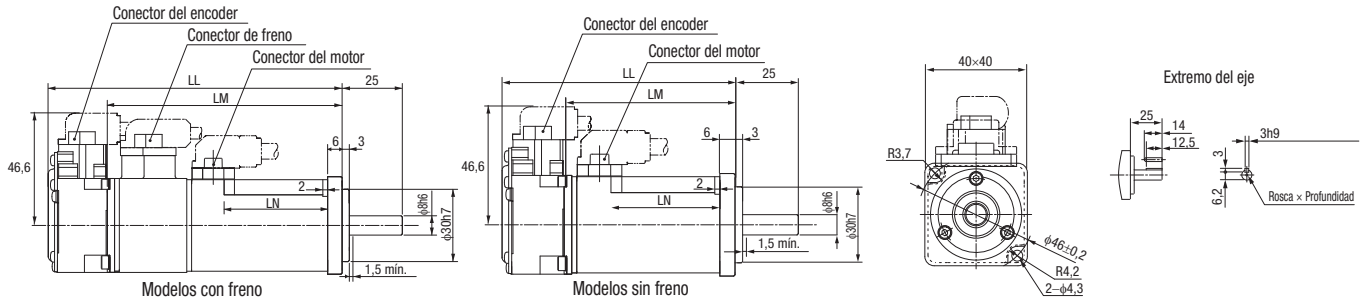


Dimensiones

Servomotores estándar

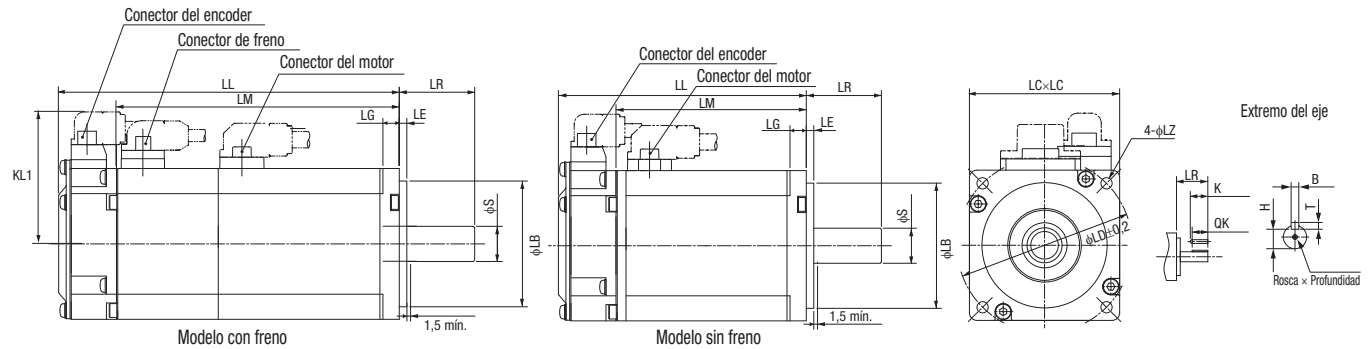
Motores de tipo 3.000 rpm (230 V, 50 a 100 W)

Dimensiones (mm)	Sin freno		Con freno		LN	Dimensiones del extremo del eje		Peso aprox. (kg)	
	LL	LM	LL	LM		Rosca × Profundidad	Sin freno	Con freno	
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	



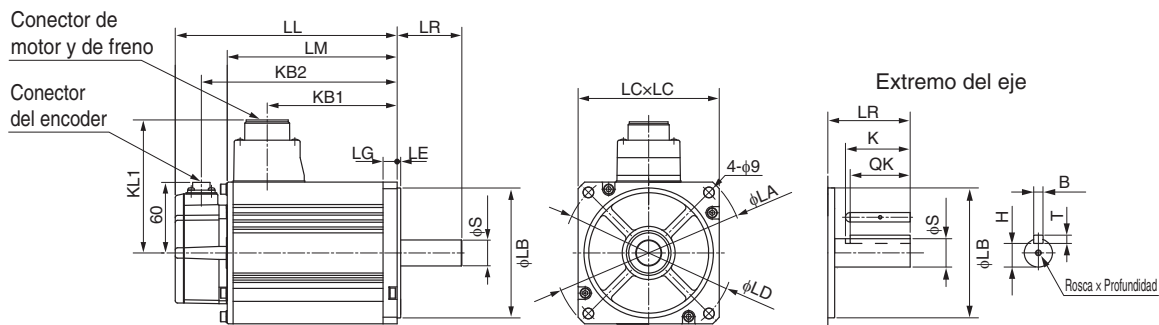
Motores de 3.000 rpm (230 V, 200 a 750 W)

Dimensiones (mm)	Sin freno			Con freno			LR	Superficie de brida						Dimensiones del extremo del eje						Peso aprox. kg		
	LL	LM	KL1	LL	LM	KL1		LB	LC	LD	LE	LG	LZ	S	K	QK	H	B	T	Rosca × Profundidad	Sin freno	Con freno
R88M-K20030(H/T)-□S2	79,5	56,5	52,5	116	93	52,5	30	50 <sup>h7</sup>	60	70	3	6,5	4,5	11 <sup>h6</sup>	20	18	8,5	4 <sup>h9</sup>	4	M4 × 8L	0,82	1,3
R88M-K40030(H/T)-□S2	99	76	52,5	135,5	112,5	52,5								14 <sup>h6</sup>	25	22,5	11	5 <sup>h9</sup>	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 <sup>h7</sup>	80	90		8	6	19 <sup>h6</sup>		22	15,5	6 <sup>h9</sup>	6		2,3	3,1



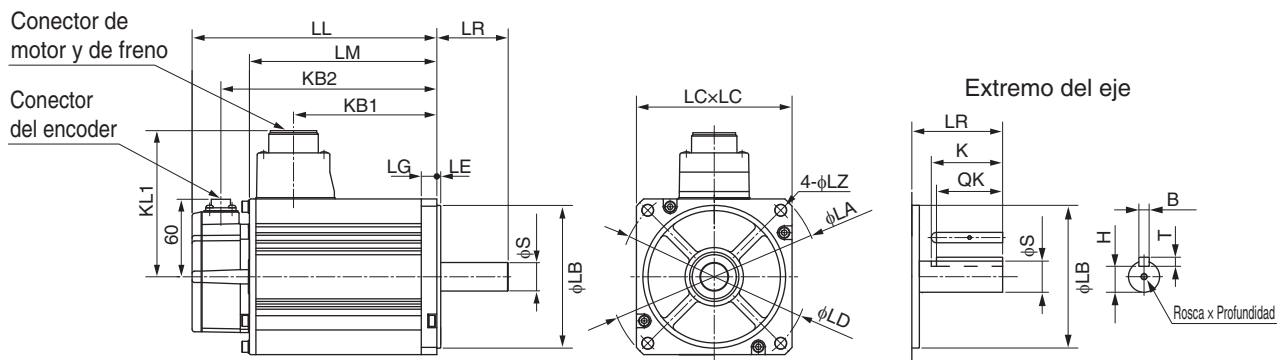
Motores de 3.000 rpm (230 V, 1 a 1,5 kW/400 V, 750 W a 5 kW)

Dimensiones (mm)	Sin freno					Con freno					LR	Superficie de brida						Dimensiones del extremo del eje						Peso aprox. (kg)			
	LL	LM	KB1	KB2	KL1	LL	LM	KB1	KB2	KL1		LA	LB	LC	LD	LE	LG	S	Rosca × Profundidad	K	QK	H	B	T	Sin freno	Con freno	
230	R88M-K□																										
	1K030(H/T)-□S2	141	97	66	119	101	168	124	66	146	101	55	135	95 <sup>h7</sup>	100	115	3	10	19 <sup>h6</sup>	M5 × 12L	45	42	15,5	6 <sup>h9</sup>	6	3,5	4,5
400	1K530(H/T)-□S2	159,5	115,5	84,5	137,5		186,5	142,5	84,5	164,5																4,4	5,4
	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 <sup>h7</sup>	120	145	12	22 <sup>h6</sup>				41	18	8 <sup>h9</sup>	7	8,3	9,4
	4K030(F/C)-□S2	208	164	127	186	118	233	189	127	211	118	65	165		130	6	24 <sup>h6</sup>	M8 × 20L	55	51	20					11	12,6
5K030(F/C)-□S2	243	199	162	221		268	224	162	246																	14	16



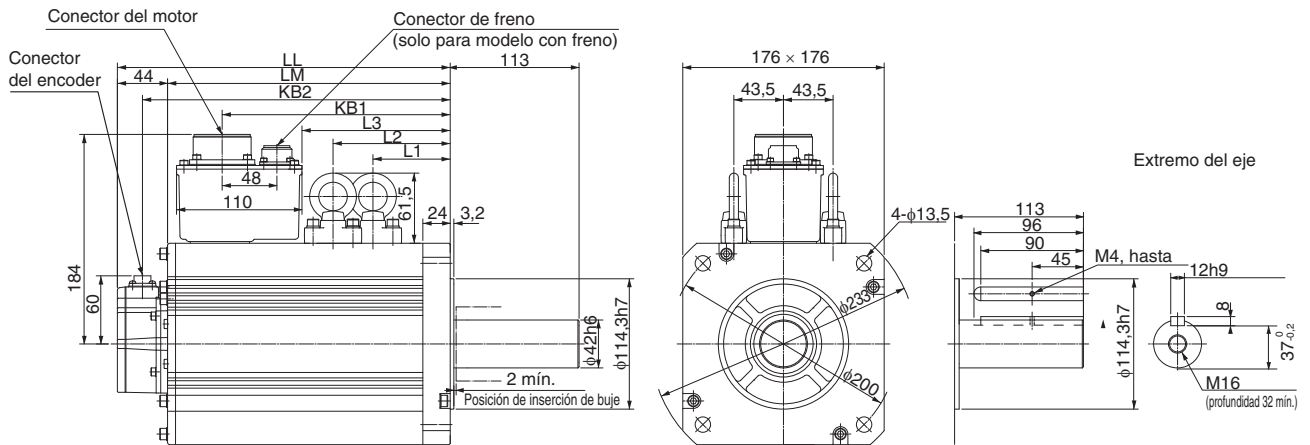
Motores de 2.000 rpm (230 V, 1 a 1,5 kW/400 V, 400 W a 5 kW)

Dimensiones (mm)		Sin freno					Con freno					LR	Superficie de brida							Dimensiones del extremo del eje						Peso aprox. (kg)						
Tensión	Modelo	LL	LM	KB1	KB2	KL1	LL	LM	KB1	KB2	KL1		LA	LB	LC	LD	LE	LG	LZ	S	Rosca x profundidad	K	QK	H	B	T	Sin freno	Con freno				
230	1K020(H/T)-□S2	138	94	60	116	116	163	119	60	141	116	55	165	110 <sup>h7</sup>	130	145	6	12	9	22 <sup>h6</sup>	M5 x 12L	45	41	18	8 <sup>h9</sup>	7	5,2	6,7				
	1K520(H/T)-□S2	155,5	111,5	77,5	133,5	116	180,5	136,5	77,5	158,5	116	55	165	110 <sup>h7</sup>	130	145	6	12	9	22 <sup>h6</sup>		M5 x 12L	45	41	18	8 <sup>h9</sup>	7	6,7	8,2			
400	40020(F/C)-□S2	131,5	87,5	56,5	109,5	101	158,5	114,5	53,5	136,5	103	55	135	95 <sup>h7</sup>	100	115	3	10	19 <sup>h6</sup>	M8 x 20L	55		51	20	10 <sup>h9</sup>	8	3,1	4,1				
	60020(F/C)-□S2	141	97	66	119	116	168	124	63	146	118	55	135	95 <sup>h7</sup>	100	115	3	10	19 <sup>h6</sup>		M8 x 20L	55	51	20	10 <sup>h9</sup>	8	3,5	4,5				
	1K020(F/C)-□S2	138	94	60	116	116	163	119	57	141	118	55	165	110 <sup>h7</sup>	130	145	6	12	22 <sup>h6</sup>			M8 x 20L	55	51	20	10 <sup>h9</sup>	7	5,2	6,7			
	1K520(F/C)-□S2	155,5	111,5	77,5	133,5	116	180,5	136,5	74,5	158,5	118	55	165	110 <sup>h7</sup>	130	145	6	12	22 <sup>h6</sup>				M8 x 20L	55	51	20	10 <sup>h9</sup>	7	6,7	8,2		
	2K020(F/C)-□S2	173	129	95	151	118	198	154	92	176	118	55	165	110 <sup>h7</sup>	130	145	6	12	22 <sup>h6</sup>					M8 x 20L	55	51	20	10 <sup>h9</sup>	7	8	9,5	
	3K020(F/C)-□S2	208	164	127	186	118	233	189	127	211	118	55	165	110 <sup>h7</sup>	130	145	6	12	22 <sup>h6</sup>						M8 x 20L	55	51	20	10 <sup>h9</sup>	7	11	12,6
	4K020(F/C)-□S2	177	133	96	155	140	202	158	96	180	140	70	233	114,3 <sup>h7</sup>	176	200	3,2	18	13,5							35 <sup>h6</sup>	M12 x 25L	50	30	10 <sup>h9</sup>	8	15,5
5K020(F/C)-□S2	196	152	115	174	140	221	177	115	199	140	70	233	114,3 <sup>h7</sup>	176	200	3,2	18	13,5	35 <sup>h6</sup>	M12 x 25L						50		30	10 <sup>h9</sup>	8	18,6	21,8



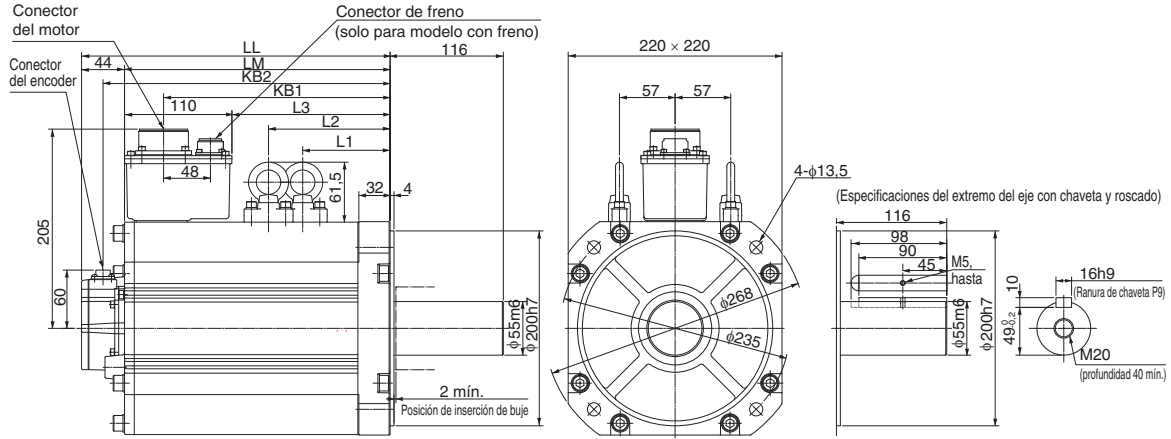
Motores de 1.500 rpm (400 V, 7,5 kW)

Dimensiones (mm)		Sin freno							Con freno						Peso aprox. (kg)		
Tensión	Modelo	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	Sin freno	Con freno
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



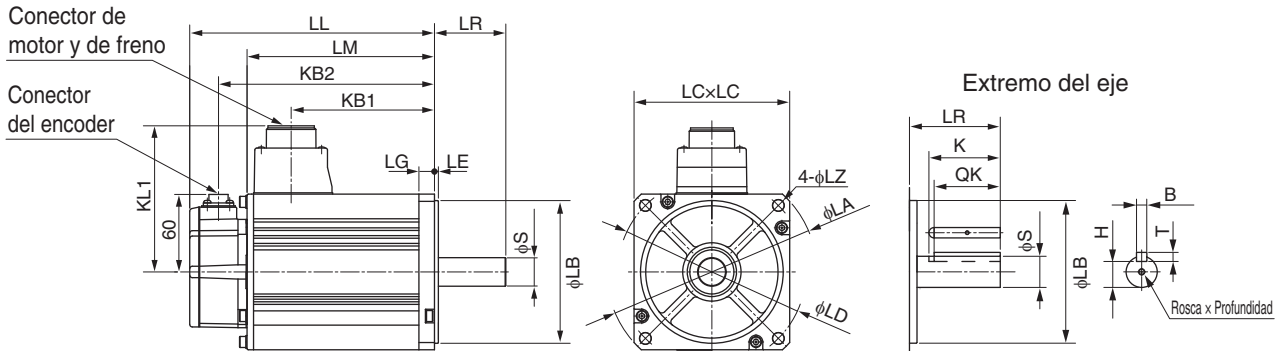
## Motores de 1.500 rpm (400 V, 11 a 15 kW)

Dimensiones (mm)		Sin freno							Con freno							Peso aprox. (kg)	
Tensión	Modelo	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	Sin freno	Con freno
400	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



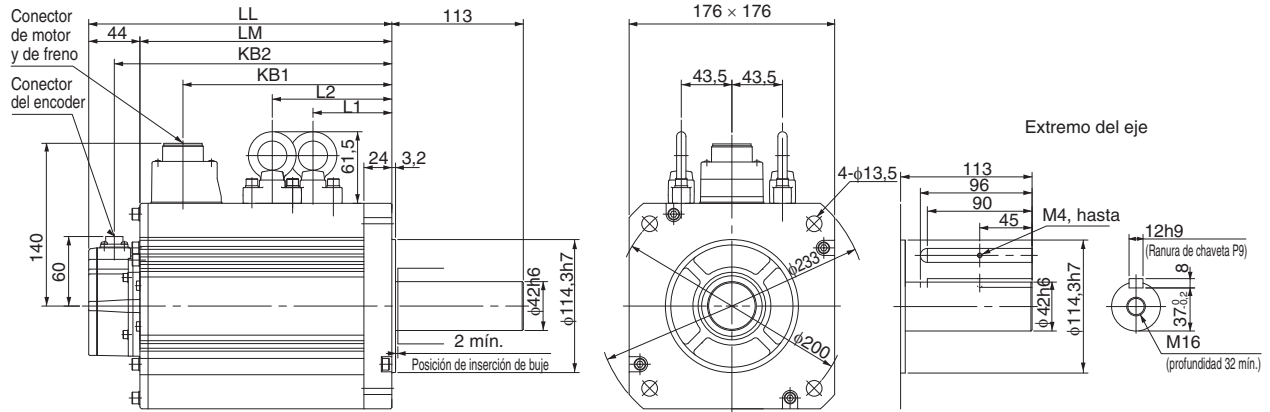
## Motores de 1.000 rpm (230 V, 900 W/400 V, 900 W a 3 kW)

Dimensiones (mm)		Sin freno					Con freno					LR	Superficie de brida								Dimensiones del extremo del eje					Peso aprox. (kg)		
Tensión	Modelo	LL	LM	KB1	KB2	KL1	LL	LM	KB1	KB2	KL1	LA	LB	LC	LD	LE	LG	LZ	S	Rosca x profundidad	K	QK	H	B	T	Sin freno	Con freno	
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 <sup>h7</sup>	130	145	6	12	9	22 <sup>h6</sup>	M5 x 12L	45	41	18	8 <sup>h9</sup>	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 <sup>h7</sup>	176	200	3,2	18	13,5	35 <sup>h6</sup>	M12 x 25L	55	50	30	10 <sup>h9</sup>	8	14	17,5
	3K010(F/C)-□S2	209,5	165,5	128,5	187,5		234,5	190,5	128,5	212,5																		



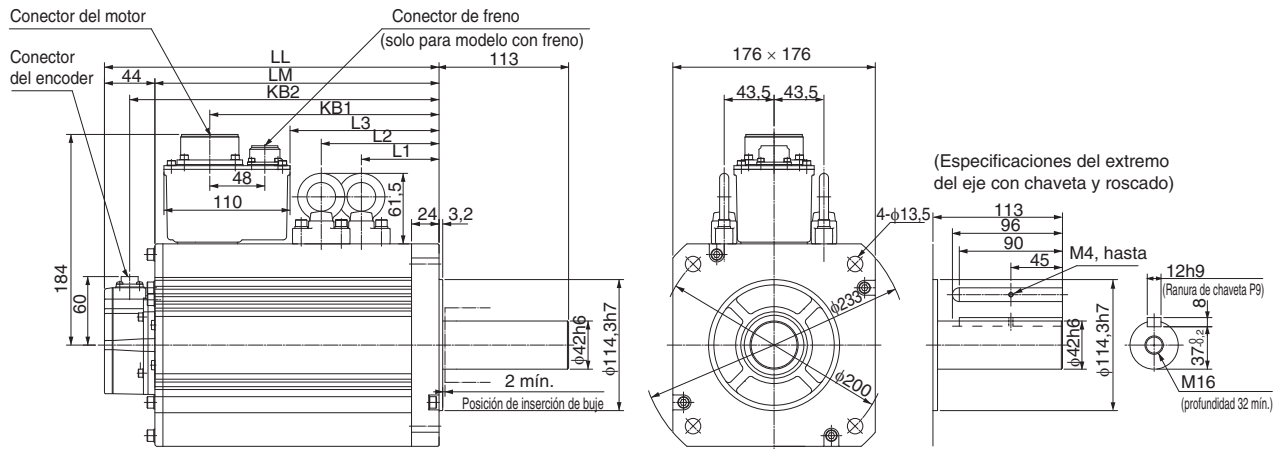
Motores de 1.000 rpm (400 V, 4,5 kW)

Dimensiones (mm)		Sin freno						Con freno						Peso aprox. (kg)	
Tensión	Modelo	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	Sin freno	Con freno
400	R88M-K□ 4K510C-□S2	266	222	185	244	98	98	291	247	185	269	98	133	29,4	33,3



Motores de 1.000 rpm (400 V, 6 kW)

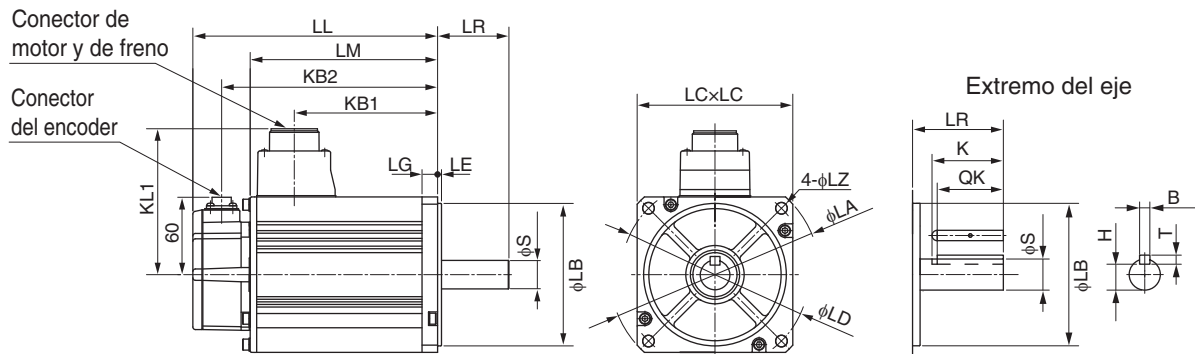
Dimensiones (mm)		Sin freno							Con freno						Peso aprox. (kg)		
Tensión	Modelo	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	Sin freno	Con freno
400	R88M-K□ 6K010C-□S2	312	268	219	290	117,5	117,5	149	337	293	253	315	117,5	152,5	183	36,4	40,4



## Servomotores de alta inercia

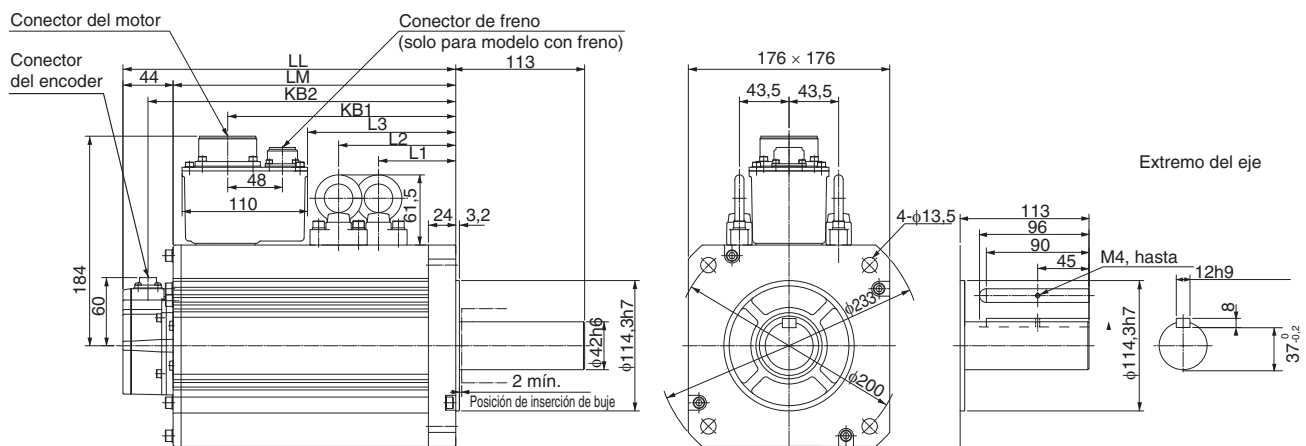
### Motores de 2.000 rpm (400 V, 1 kW a 5 kW)

Dimensiones (mm)		Sin freno					Con freno					LR	Superficie de brida							Dimensiones del extremo del eje					Peso aprox. (kg)			
Tensión	Modelo	LL	LM	KB1	KB2	KL1	LL	LM	KB1	KB2	KL1		LA	LB	LC	LD	LE	LG	LZ	S	K	QK	H	B	T	Sin freno	Con freno	
400	1K020(F/C)-□S1	173	129	95	151	116	201	157	92	179	118	70	165	110 <sup>h7</sup>	130	145	6	12	9	22 <sup>h6</sup>	45	41	18	8 <sup>h9</sup>	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 <sup>h7</sup>	176	200	3,2	18	13,5	35 <sup>h6</sup>	55	50	30	10 <sup>h9</sup>	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



### Motores de 1.500 rpm (400 V, 7,5 kW)

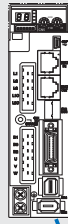
Dimensiones (mm)		Sin freno						Con freno						Peso aprox. (kg)			
Tensión	Modelo	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	Sin freno	Con freno
400	7K515C-□S1	357	313	264	335	146,5	146,5	194	382	338	298	360	146,5	181,5	228	42,3	46,2



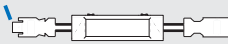
**Tabla de selección**

(Consulte el capítulo de servodrivés)

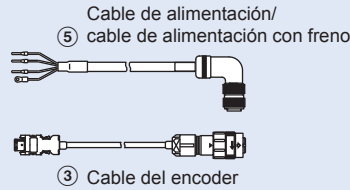
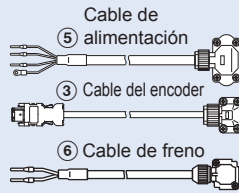
② Opciones de variador



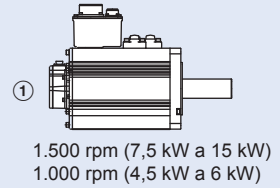
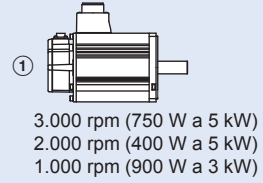
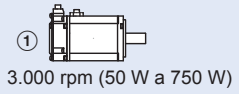
**Servodrivés Accurax G5**  
Modelos EtherCAT, ML2  
y analógico/impulsos



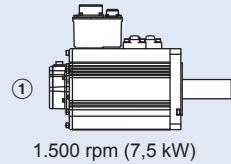
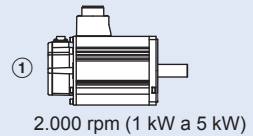
④ Cable de extensión  
para encoder absoluto  
(con soporte de batería)



**Servomotores estándar**



**Servomotores de alta inercia**



**Nota:** Los símbolos ①②③... indican la secuencia recomendada para la elección de los servomotores y cables

**Servomotor**



① Seleccione el motor de entre las familias R88M-K o R88M-KH consultando las tablas de motores de las páginas siguientes.

**Servodrive**

② Consulte el capítulo dedicado al servodrive Accurax G5 para obtener las especificaciones detalladas de las unidades y el rango de accesorios para estas.


## Servomotores estándar

### Servomotores de 3.000 rpm (50 a 5.000 W)


Símbolo	Especificaciones				Modelo de servomotor	Servodrives compatibles (2)				
	Tensión	Encoder y diseño		Par nominal		Capacidad	G5 EtherCAT/ ML2	G5 analógico/ impulsos		
<p>①</p>  <p>230 V (50 a 750 W)</p>  <p>230 V (1 kW a 1,5 kW) 400 V (750 W a 5 kW)</p>	230 V	Encoder incremental (20 bits)	Sin freno	0,16 Nm	50 W	R88M-K05030H-S2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H		
				0,32 Nm	100 W	R88M-K10030H-S2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H		
				0,64 Nm	200 W	R88M-K20030H-S2	R88D-KN02H-□	R88D-KT02H		
				1,3 Nm	400 W	R88M-K40030H-S2	R88D-KN04H-□	R88D-KT04H		
				2,4 m	750 W	R88M-K75030H-S2	R88D-KN08H-□	R88D-KT08H		
				3,18 Nm	1.000 W	R88M-K1K030H-S2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H		
			4,77 Nm	1.500 W	R88M-K1K530H-S2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H			
			Con freno	0,16 Nm	50 W	R88M-K05030H-BS2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H		
				0,32 Nm	100 W	R88M-K10030H-BS2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H		
				0,64 Nm	200 W	R88M-K20030H-BS2	R88D-KN02H-□	R88D-KT02H		
				1,3 Nm	400 W	R88M-K40030H-BS2	R88D-KN04H-□	R88D-KT04H		
				2,4 m	750 W	R88M-K75030H-BS2	R88D-KN08H-□	R88D-KT08H		
		3,18 Nm		1.000 W	R88M-K1K030H-BS2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H			
		Encoder absoluto (17 bits)	Sin freno	Eje recto con chaveta y roscado	0,16 Nm	50 W	R88M-K05030T-S2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H	
					0,32 Nm	100 W	R88M-K10030T-S2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H	
					0,64 Nm	200 W	R88M-K20030T-S2	R88D-KN02H-□	R88D-KT02H	
					1,3 Nm	400 W	R88M-K40030T-S2	R88D-KN04H-□	R88D-KT04H	
					2,4 m	750 W	R88M-K75030T-S2	R88D-KN08H-□	R88D-KT08H	
					3,18 Nm	1.000 W	R88M-K1K030T-S2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H	
				4,77 Nm	1.500 W	R88M-K1K530T-S2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H		
				Con freno	0,16 Nm	50 W	R88M-K05030T-BS2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H	
					0,32 Nm	100 W	R88M-K10030T-BS2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H	
					0,64 Nm	200 W	R88M-K20030T-BS2	R88D-KN02H-□	R88D-KT02H	
					1,3 Nm	400 W	R88M-K40030T-BS2	R88D-KN04H-□	R88D-KT04H	
	2,4 m				750 W	R88M-K75030T-BS2	R88D-KN08H-□	R88D-KT08H		
	3,18 Nm		1.000 W		R88M-K1K030T-BS2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H			
	400 V		Encoder incremental (20 bits)	Sin freno	Eje recto con chaveta y roscado	2,39 Nm	750 W	R88M-K75030F-S2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
						3,18 Nm	1.000 W	R88M-K1K030F-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
						4,77 Nm	1.500 W	R88M-K1K530F-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
						6,37 Nm	2.000 W	R88M-K2K030F-S2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
						9,55 Nm	3.000 W	R88M-K3K030F-S2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
						12,7 Nm	4.000 W	R88M-K4K030F-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
				15,9 Nm	5.000 W	R88M-K5K030F-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F		
				Con freno	2,39 Nm	750 W	R88M-K75030F-BS2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F	
					3,18 Nm	1.000 W	R88M-K1K030F-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F	
					4,77 Nm	1.500 W	R88M-K1K530F-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F	
					6,37 Nm	2.000 W	R88M-K2K030F-BS2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F	
		9,55 Nm			3.000 W	R88M-K3K030F-BS2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F		
		12,7 Nm	4.000 W		R88M-K4K030F-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F			
		15,9 Nm	5.000 W	R88M-K5K030F-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F				
		Encoder absoluto (17 bits)	Sin freno	Eje recto con chaveta y roscado	2,39 Nm	750 W	R88M-K75030C-S2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F	
					3,18 Nm	1.000 W	R88M-K1K030C-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F	
					4,77 Nm	1.500 W	R88M-K1K530C-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F	
					6,37 Nm	2.000 W	R88M-K2K030C-S2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F	
					9,55 Nm	3.000 W	R88M-K3K030C-S2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F	
					12,7 Nm	4.000 W	R88M-K4K030C-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F	
			15,9 Nm	5.000 W	R88M-K5K030C-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F			
			Con freno	2,39 Nm	750 W	R88M-K75030C-BS2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F		
3,18 Nm				1.000 W	R88M-K1K030C-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F			
4,77 Nm				1.500 W	R88M-K1K530C-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F			
6,37 Nm	2.000 W			R88M-K2K030C-BS2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F				
9,55 Nm	3.000 W			R88M-K3K030C-BS2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F				
12,7 Nm	4.000 W	R88M-K4K030C-BS2		R88D-KN50F-□	R88D-KT50F					
15,9 Nm	5.000 W	R88M-K5K030C-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F						





Servomotores de 2.000 rpm (1 a 5 kW)

Símbolo	Especificaciones				Modelo de servomotor	Servodrivs compatibles (2)			
	Tensión	Encoder y diseño	Par nominal	Capacidad		G5 EtherCAT/ ML2	G5 analógico/ impulsos		
	230 V	Encoder incremental (20 bits) Eje recto con chaveta y roscado	Sin freno	4,77 Nm 7,16 Nm	1.000 W 1.500 W	R88M-K1K020H-S2 R88M-K1K520H-S2	R88D-KN10H-□ R88D-KN15H-□	R88D-KT10H R88D-KT15H	
			Con freno	4,77 Nm 7,16 Nm	1.000 W 1.500 W	R88M-K1K020H-BS2 R88M-K1K520H-BS2	R88D-KN10H-□ R88D-KN15H-□	R88D-KT10H R88D-KT15H	
		Encoder absoluto (17 bits) Eje recto con chaveta y roscado	Sin freno	4,77 Nm 7,16 Nm	1.000 W 1.500 W	R88M-K1K020T-S2 R88M-K1K520T-S2	R88D-KN10H-□ R88D-KN15H-□	R88D-KT10H R88D-KT15H	
			Con freno	4,77 Nm 7,16 Nm	1.000 W 1.500 W	R88M-K1K020T-BS2 R88M-K1K520T-BS2	R88D-KN10H-□ R88D-KN15H-□	R88D-KT10H R88D-KT15H	
		400 V	Encoder incremental (20 bits) Eje recto con chaveta y roscado	Sin freno	1,91 Nm	400 W	R88M-K40020F-S2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F
					2,86 Nm	600 W	R88M-K60020F-S2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F
					4,77 Nm	1.000 W	R88M-K1K020F-S2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
					7,16 Nm	1.500 W	R88M-K1K520F-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
					9,55 Nm	2.000 W	R88M-K2K020F-S2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
					14,3 Nm	3.000 W	R88M-K3K020F-S2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
				Con freno	1,91 Nm	400 W	R88M-K40020F-BS2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F
					2,86 Nm	600 W	R88M-K60020F-BS2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F
	4,77 Nm				1.000 W	R88M-K1K020F-BS2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F	
	7,16 Nm				1.500 W	R88M-K1K520F-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F	
	9,55 Nm				2.000 W	R88M-K2K020F-BS2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F	
	14,3 Nm				3.000 W	R88M-K3K020F-BS2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F	
	Encoder absoluto (17 bits) Eje recto con chaveta y roscado		Sin freno	1,91 Nm	400 W	R88M-K40020C-S2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F	
				2,86 Nm	600 W	R88M-K60020C-S2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F	
				4,77 Nm	1.000 W	R88M-K1K020C-S2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F	
				7,16 Nm	1.500 W	R88M-K1K520C-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F	
	Con freno	9,55 Nm	2.000 W	R88M-K2K020C-S2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F			
		14,3 Nm	3.000 W	R88M-K3K020C-S2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F			
		19,1 Nm	4.000 W	R88M-K4K020C-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F			
		23,9 Nm	5.000 W	R88M-K5K020C-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F			
		1,91 Nm	400 W	R88M-K40020C-BS2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F			
		2,86 Nm	600 W	R88M-K60020C-BS2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F			
		4,77 Nm	1.000 W	R88M-K1K020C-BS2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F			
		7,16 Nm	1.500 W	R88M-K1K520C-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F			

Servomotores de 1.500 rpm (7,5 a 15 kW)


Símbolo	Especificaciones				Modelo de servomotor	Servodrivs compatibles (2)		
	Tensión	Encoder y diseño	Par nominal	Capacidad		G5 EtherCAT	G5 analógico/ impulsos	
	400 V	Encoder absoluto (17 bits) Eje recto con chaveta y roscado	Sin freno	47,8 Nm	7.500 W	R88M-K7K515C-S2	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F
				70,0 Nm	11.000 W	R88M-K11K015C-S2	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F
				95,5 Nm	15.000 W	R88M-K15K015C-S2	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F
			Con freno	47,8 Nm	7.500 W	R88M-K7K515C-BS2	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F
				70,0 Nm	11.000 W	R88M-K11K015C-BS2	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F
				95,5 Nm	15.000 W	R88M-K15K015C-BS2	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F

## Servomotores de 1.000 rpm (900 a 6.000 W)


Símbolo	Especificaciones				Modelo de servomotor	Servodrivres compatibles (2)		
	Tensión	Encoder y diseño	Par nominal	Capacidad		G5 EtherCAT/ML2	G5 analógico/impulsos	
 <p>900 W-3 kW</p>  <p>4,5 kW-6 W</p>	230 V	Encoder incremental (20 bits) Eje recto con chaveta y roscado	Sin freno	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010H-S2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
			Con freno	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010H-BS2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
		Encoder absoluto (17 bits) Eje recto con chaveta y roscado	Sin freno	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010T-S2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
			Con freno	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010T-BS2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
	400 V	Encoder incremental (20 bits) Eje recto con chaveta y roscado	Sin freno	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010F-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				19,1 Nm	2.000 W	R88M-K2K010F-S2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
			Con freno	28,7 Nm	3.000 W	R88M-K3K010F-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
				28,7 Nm	3.000 W	R88M-K3K010F-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
		Encoder absoluto (17 bits) Eje recto con chaveta y roscado	Sin freno	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010C-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				19,1 Nm	2.000 W	R88M-K2K010C-S2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
			Con freno	28,7 Nm	3.000 W	R88M-K3K010C-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
				43,0 Nm	4.500 W	R88M-K4K510C-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
	400 V	Encoder absoluto (17 bits) Eje recto con chaveta y roscado	Sin freno	57,3 Nm	6.000 W	R88M-K6K010C-S2	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F
				57,3 Nm	6.000 W	R88M-K6K010C-BS2	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F
			Con freno	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010C-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				19,1 Nm	2.000 W	R88M-K2K010C-BS2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
400 V	Encoder absoluto (17 bits) Eje recto con chaveta y roscado	Sin freno	28,7 Nm	3.000 W	R88M-K3K010C-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F	
			43,0 Nm	4.500 W	R88M-K4K510C-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F	
		Con freno	28,7 Nm	3.000 W	R88M-K3K010C-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F	
			43,0 Nm	4.500 W	R88M-K4K510C-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F	
400 V	Encoder absoluto (17 bits) Eje recto con chaveta y roscado	Sin freno	57,3 Nm	6.000 W	R88M-K6K010C-S2	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F	
			57,3 Nm	6.000 W	R88M-K6K010C-BS2	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F	
		Con freno	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010C-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F	
			19,1 Nm	2.000 W	R88M-K2K010C-BS2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F	

## Servomotores de alta inercia

### Servomotores de 2.000 rpm (1 a 5 kW)

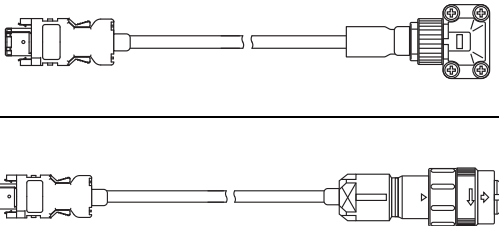
Símbolo	Especificaciones				Modelo de servomotor	Servodrivres compatibles (2)		
	Tensión	Encoder y diseño	Par nominal	Capacidad		G5 EtherCAT/ML2	G5 analógico/impulsos	
	400 V	Encoder incremental (20 bits) Extremo de eje con chaveta	Sin freno	4,77 Nm	1.000 W	R88M-KH1K020F-S1	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
				7,16 Nm	1.500 W	R88M-KH1K520F-S1	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				9,55 Nm	2.000 W	R88M-KH2K020F-S1	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
				14,3 Nm	3.000 W	R88M-KH3K020F-S1	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
				19,1 Nm	4.000 W	R88M-KH4K020F-S1	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
			23,9 Nm	5.000 W	R88M-KH5K020F-S1	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F	
			Con freno	4,77 Nm	1.000 W	R88M-KH1K020F-BS1	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
				7,16 Nm	1.500 W	R88M-KH1K520F-BS1	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				9,55 Nm	2.000 W	R88M-KH2K020F-BS1	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
				14,3 Nm	3.000 W	R88M-KH3K020F-BS1	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
		19,1 Nm		4.000 W	R88M-KH4K020F-BS1	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F	
		Encoder absoluto (17 bits) Extremo de eje con chaveta	Sin freno	4,77 Nm	1.000 W	R88M-KH1K020C-S1	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
				7,16 Nm	1.500 W	R88M-KH1K520C-S1	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				9,55 Nm	2.000 W	R88M-KH2K020C-S1	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
				14,3 Nm	3.000 W	R88M-KH3K020C-S1	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
				19,1 Nm	4.000 W	R88M-KH4K020C-S1	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
			23,9 Nm	5.000 W	R88M-KH5K020C-S1	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F	
			Con freno	4,77 Nm	1.000 W	R88M-KH1K020C-BS1	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
				7,16 Nm	1.500 W	R88M-KH1K520C-BS1	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				9,55 Nm	2.000 W	R88M-KH2K020C-BS1	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
14,3 Nm	3.000 W			R88M-KH3K020C-BS1	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F		
19,1 Nm	4.000 W	R88M-KH4K020C-BS1		R88D-KN50F-□	R88D-KT50F			
400 V	Encoder absoluto (17 bits) Extremo de eje con chaveta	Con freno	23,9 Nm	5.000 W	R88M-KH5K020C-BS1	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F	

### Servomotores de 1.500 rpm (7,5 kW)

Símbolo	Especificaciones				Modelo de servomotor	Servodrivres compatibles (2)		
	Tensión	Encoder y diseño	Par nominal	Capacidad		G5 EtherCAT	G5 analógico/impulsos	
	400 V	Encoder absoluto (17 bits) Extremo de eje con chaveta	Sin freno	47,8 Nm	7.500 W	R88M-KH7K515C-S1	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F
			Con freno	47,8 Nm	7.500 W	R88M-KH7K515C-BS1	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F

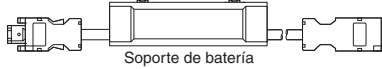

**Cables del encoder**

**Para encoders absolutos e incrementales**

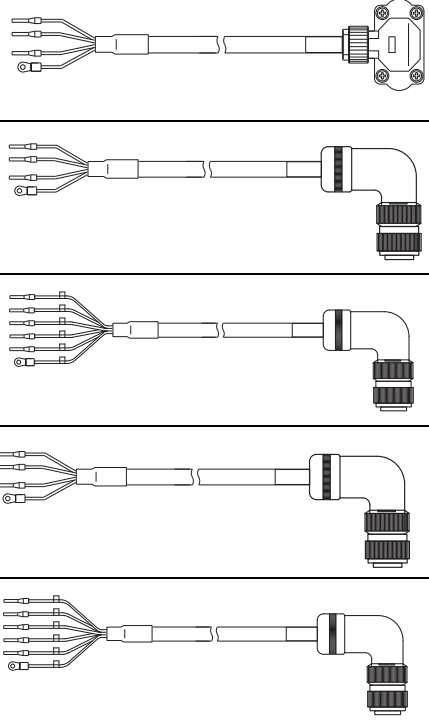
Símbolo	Especificaciones	Modelo	Aspecto	
③	Cable de encoder para servomotores R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)□	1,5 m	R88A-CRKA001-5CR-E	
		3 m	R88A-CRKA003CR-E	
		5 m	R88A-CRKA005CR-E	
		10 m	R88A-CRKA010CR-E	
		15 m	R88A-CRKA015CR-E	
	20 m	R88A-CRKA020CR-E		
	Cable de encoder para servomotores R88M-K(1K0/1K5)30(H/T)□ 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			

**Nota:** Para servomotores con encoder absoluto, es necesario añadir el cable de batería de extensión R88A-CRGD0R3C□ (ver a continuación) o conectar una batería de reserva en el conector CN1 I/O.

**Cable de batería del encoder absoluto (solo cable de extensión del encoder)**

Símbolo	Especificaciones	Modelo	Aspecto		
④	Cable de batería del encoder absoluto	Batería no incluida	0,3 m	R88A-CRGD0R3C-E	 <p>Soporte de batería</p>
		Batería incluida	0,3 m	R88A-CRGD0R3C-BS-E	
	Batería de reserva del encoder absoluto	2.000 mAh, 3,6 V	-	R88A-BAT01G	

**Cable de potencia**

Símbolo	Especificaciones	Modelo	Aspecto		
⑤	Para servomotores de 200 V R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)-□□S2 <b>Nota:</b> Para servomotores con freno R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)-BS2, se necesita aparte el cable de freno R88A-CAKA□□BR-E	Solo cable de alimentación (sin freno)	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			
	Para servomotores de 200 V R88M-K(1K0/1K5)30(H/T)-□□S2 R88M-K(1K0/1K5)20(H/T)-□□S2 R88M-K90010(H/T)-□□S2	sin freno	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			
	con freno	1,5 m	R88A-CAGB001-5BR-E		
		3 m	R88A-CAGB003BR-E		
		5 m	R88A-CAGB005BR-E		
		10 m	R88A-CAGB010BR-E		
		15 m	R88A-CAGB015BR-E		
	20 m	R88A-CAGB020BR-E			
Para servomotores de 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	sin freno	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				
con freno	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				

Símbolo	Especificaciones		Modelo	Aspecto	
⑤	Para servomotores de 400 V R88M-KH2K020(F/C)-□□S1	sin freno	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		
		con freno	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		
	Para servomotores de 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	sin freno	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			
con freno		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			
Para servomotores de 400 V R88M-K6K010C-□□S2 R88M-K7K515C-□□S2 R88M-KH7K515C-□□S1 <small>Nota: Para servomotores con freno R88M-K(6K010/7K515)C-BS2 y R88M-KH7K515C-BS1 se, necesita aparte el cable de freno R88A-CAGE□□□BR-E</small>	Alimentación solo cable (sin freno)	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		
Para servomotores de 400 V R88M-K(11K0/15K0)15C-□□S2 <small>Nota: Para servomotores con freno R88M-K(11K0/15K0)15C-BS2, se necesita aparte el cable de freno R88A-CAGE□□□BR-E</small>	Alimentación solo cable (sin freno)	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		

**Cables de freno (para servomotores de 200 V 50 a 750 W y servomotores de 400 V 6 a 15 kW)**

Símbolo	Especificaciones		Modelo	Aspecto
⑥	Solo cable de freno. Para servomotores de 200 V con freno 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	
		20 m	R88A-CAKA020BR-E	
	Solo cable de freno. Para servomotores de 400 V con freno 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	

**Conectores para cables de encoder, freno y alimentación**

Especificaciones	Servomotor aplicable	Modelo	
Conectores para cables de encoder	Lado del servodrive (CN2)	Todos los modelos	R88A-CNW01R
	Lado del motor	R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)□	R88A-CNK02R
	Lado del motor	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
Conectores para cables de alimentación	Lado del motor	R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)□	R88A-CNK11A
	Lado del motor	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
	Lado del motor	R88M-K(1K0/1K5)30(H/T)-BS2 R88M-K(1K0/1K5)20(H/T)-BS2 R88M-K90010(H/T)-BS2	MS3108E20-18S
	Lado del motor	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
	Lado del motor	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
	Lado del motor	R88M-K6K010C-□ R88M-K(7K5/11K0/15K0)15C-□ R88M-KH7K515C-□S1	MS3108E32-17S
Conector para cable de freno	Lado del motor	R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)-BS2	R88A-CNK11B
	Lado del motor	R88M-K6K010C-BS2 R88M-K(7K5/11K0/15K0)15C-BS2 R88M-KH7K515C-BS1	MS3108E14S-2S

**Nota:** 1. Todos los cables que se mencionan son flexibles y están protegidos (excepto el cable R88A-CAKA□□□-BR-E, que es solo un cable flexible).  
2. Todos los conectores y cables son de clase IP67 (excepto el conector R88A-CNW01R y el cable R88A-CRGD0R3C).

TODAS LAS DIMENSIONES SE ESPECIFICAN EN MILÍMETROS.  
Para convertir de milímetros a pulgadas, multiplique por 0,03937. Para convertir de gramos a onzas, multiplique por 0,03527.