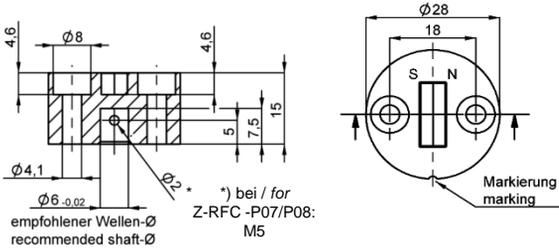
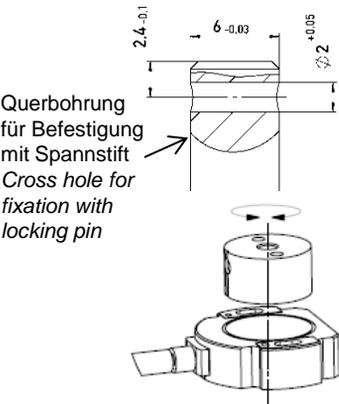


**Z-RFC-P01/-P02/-P07/-P08**



empfohlener Wellen-Ø  
 recommended shaft-Ø  
 \*) bei / for Z-RFC -P07/P08: M5

**Bei / for Z-RFC-P01/-P02**  
**Ausführung Welle (empfohlen)**  
**Recommended shaft setup**



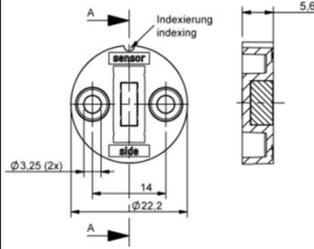
Querbohrung für Befestigung mit Spannstift  
 Cross hole for fixation with locking pin

**Montagehinweise**  
**Installation instructions**

Axiale Montage mit 2 Schrauben M4 x 20, max. Drehmoment 300 Ncm  
 Radiale Montage mit Gewindestift M5, max. Drehmoment 120 Ncm  
 Axial mounting with 2 screws M4 x 20, max. tightening torque 300 Ncm  
 Radial mounting with threaded pin M5, max. tightening torque 120 Ncm

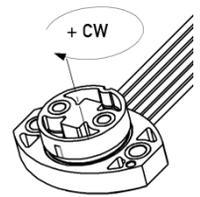
Indexpunkt / Index position

**Z-RFC-P30**



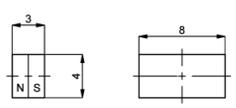
**Montagehinweise**  
**Installation instructions**

Axiale Montage mit 2 Schrauben M3 x 8, max. Drehmoment 200 Ncm  
 Axial mounting with 2 screws M3 x 8, max. tightening torque 200 Ncm

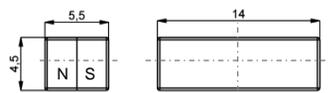


Indexpunkt / Index position

**Z-RFC-P03**

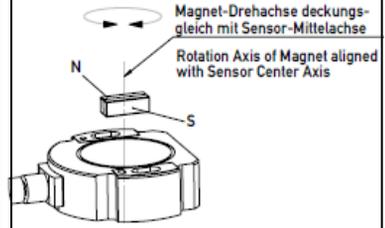


**Z-RFC-P04**



**Montagehinweise**  
**Installation instructions**

Nicht mechanisch belasten. Einkleben mit anaerobem Klebstoff z.B. Weicon AN 306-30 in nicht-magnetisches Material (empfohlen)  
 Avoid mechanical load. Glue in place with anaerobic glue e.g. Weicon AN 306-30, in not magnetizable material (recomm.)



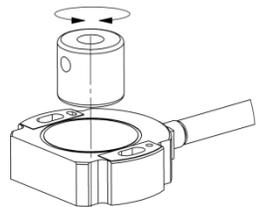
Indexpunkt / Index position

**Z-RFC-P23**

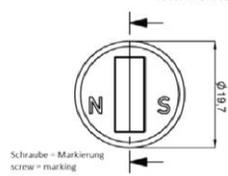
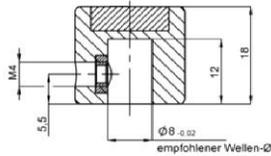
**Ausführung Welle (empfohlen)**  
**Recommended shaft setup**

Kann unbearbeitet sein, aber eine Abflachung an der Schraubenauflage wird empfohlen für Befestigung mit Gewindestift

May be without treatment, but a flattening is recommended at screw pressing point for fixation with threaded pin



Indexpunkt / Index position

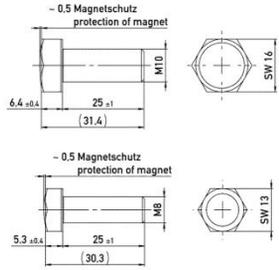


**Montagehinweise**  
**Installation instructions**

Radiale Montage mit Gewindestift M4, max. Drehmoment 100 Ncm

Radial mounting with threaded pin M4, max. tightening torque 100 Ncm

**Z-RFC-P16**  
**Z-RFC-P17**

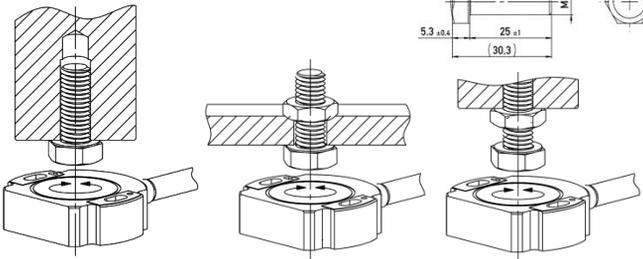


**Montagehinweise**  
**Installation instructions**

Direkte Verschraubung oder Sicherung mit Befestigungsmutter, Drehmoment max. 12 ... 16 Nm.  
 Eine Verdrehsicherung des Positionsgebers wird unbedingt empfohlen. Die Ausrichtung des Messbereichs (Magnetlage zu elektrischem Winkel) muss elektronisch über die Ausgangssignale erfolgen.

Directly screwed or secured by mounting nut, tightening torque max. 12...16 Nm. It is absolutely recommended to secure the position marker against rotation.

The orientation of the measuring range (magnet position vs. electrical angle) must be done electronically via output signals.



**Arbeitsabstände** (in mm) : Abstand zwischen Positionsgeber und Sensorgehäuse  
**Working distances** (in mm) : distance between position marker and sensor housing

Baureihe series	Z-RFC-P01	Z-RFC-P02	Z-RFC-P03	Z-RFC-P04	Z-RFC-P07	Z-RFC-P08	Z-RFC-P16	Z-RFC-P17	Z-RFC-P23	Z-RFC-P30
RFC analog / digital SPI einkanalig / single	0 ... 1,5	0 ... 4	0 ... 1,5	0 ... 4	0 ... 1,5	0 ... 4	0 ... 4,5	0 ... 2,2	0 ... 4	0 ... 1,5
RFC analog mehrkanalig / redundant	0 ... 1,5	0 ... 4	0 ... 1,5	0 ... 4	0 ... 1,5	0 ... 4	0 ... 4	0 ... 1,7	0 ... 4	0 ... 1,5
RFC digital SSI, Inkremental	-	0 ... 1,4	-	0 ... 1,4	-	0 ... 1,4	-	-	0 ... 1,4	-
RFC CAN / IO-Link einkanalig / single	-	2,3 ... 5	-	2,3 ... 5	-	2,3 ... 5	0 ... 4,5	0 ... 2,2	2,3 ... 5	-
RFC CAN mehrkanalig / redundant	-	1,9 ... 4,5	-	1,9 ... 4,5	-	1,9 ... 4,5	0 ... 4	0 ... 1,7	1,9 ... 4,5	-
RFA einkanalig / single	-	-	1 ... 3	2,8 ... 6,2	-	-	-	-	2,8 ... 6,2	-
RFA mehrkanalig / redundant	-	-	0,6 ... 2,6	2,8 ... 6,2	-	-	-	-	2,8 ... 6,2	-
RFD einkanalig / single	-	-	1 ... 3	2,8 ... 6,2	-	-	0 ... 5	0 ... 2,8	2,8 ... 6,2	1,2 ... 2,7
RFD mehrkanalig / redundant	-	-	0,6 ... 2,6	2,8 ... 6,2	-	-	0 ... 4,5	0 ... 2,3	2,8 ... 6,2	0,75 ... 2,25
RFX analog	-	0,3 ... 3,5	-	0,3 ... 3,5	-	0,3 ... 3,5	0 ... 2,5	-	0,3 ... 3,5	-

Seitlicher Versatz von Sensor und Positionsgeber erzeugt eine zusätzliche Linearitätsabweichung (Winkelfehler siehe Datenblatt). Es ist daher auf konzentrischen Einbau zu achten.



*Lateral offset of sensor and position marker causes an additional linearity error (angular error see data sheet). A concentric mounting has to be ensured.*