

- Dezentraler Servokompaktantrieb
- Direkte Montage an der Maschine
- Motion Control
- Drehmoment-/Kraft-, Geschwindigkeits- und Positionsregelung
- Feldbus: CANopen, optional EtherCAT
- Wiederanlaufsperr
- vom Leistungskreis unabhängige Hilfseinspeisung
- optional mit M8/M12-Steckverbindern



		Bau- reihe 23E21	Bau- reihe 23E31	Bau- reihe 23E41
→ Bemessungswerte				
Spitzendrehmoment*	[Nm]	1,1	2,15	3,20
Stillstandsmoment (ED 100%)*	[Nm]	0,72	1,20	2,20
Nennendrehmoment (ED 100%)*	[Nm]	0,45	0,67	0,98
Nennendrehzahl	[min ⁻¹]	750	1000	1000
Stillstandsstrom (pro Phase)(ED 100%)*	[A _{eff}]	3,2	4,4	3,7
Nennstrom (pro Phase) (ED 100%)*	[A _{eff}]	2,4	3,4	1,8
* Montageflansch Ø 110 mm / Dicke 10 mm				
→ Technische Daten Motor				
Drehmomentkonstante	[Nm/A]	0,19	0,34	0,54
Spannungskonstante	[V/1000min ⁻¹]	11,7	20,8	33,5
Motorträgheitsmoment	[kgm ² x10 ⁻³]	0,046	0,048	0,069
Isolationsklasse		B, 130°C		
Max. Axialbelastung	[N]	80		
Max. Radialbelastung	[N]	100		
Max. Axialbelastung Montage	[N]	150		
→ Technische Daten Inkrementalencoder (SIN/COS)				
Auflösung	[Ink/U]	128.000		
→ Technische Daten Multiturn-Absolutwertencoder				
Auflösung		17 Bit/U und 12 Bit Um-drehungen		
→ Technische Daten Singleturn-Absolutwertencoder				
Auflösung		17 Bit/U		

Elektrische Anschlussdaten

→ DC-Einspeisung

Leistungsversorgung	V _{DC}	24 .. 60
Empfohlene Absicherung Leistungsversorgung	A	5 A T
Logikversorgung	V _{DC}	24 (18 .. 30)
Empfohlene Absicherung Logikversorgung	A	3 A T

→ Steuersignale

5 digitale Steuersignaleingänge (davon 2 isoliert)	V	LOW 0-7, HIGH 12-30
	mA	2 (bei 24 V)
2 digitale Steuersignalausgänge (davon 2 isoliert)	V	24
	A	0,2

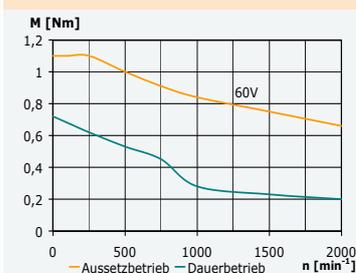
→ Abmessungen und Gewichte

Abmessungen siehe umseitige Zeichnungen

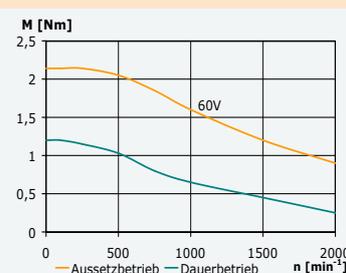
Gewicht 23E21	kg	1,55 *
Gewicht 23E31	kg	1,75 *
Gewicht 23E41	kg	2,50 *

*) ohne Bremsmodul

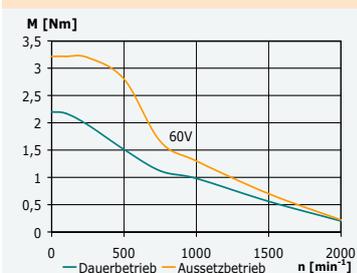
→ Kennlinie 23E21

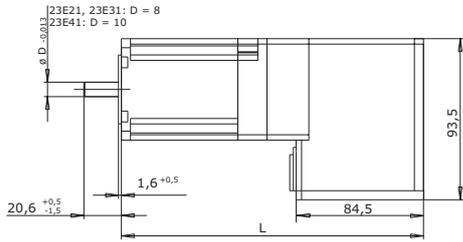


→ Kennlinie 23E31

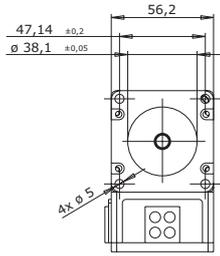


→ Kennlinie 23E41

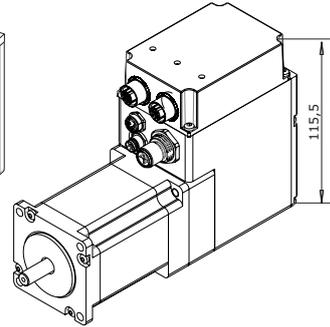
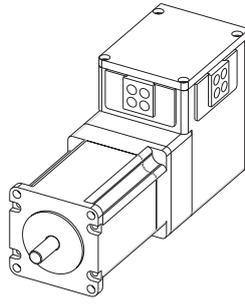




23E21 ohne Bremsmodul	L = 142,5
23E21 mit Bremsmodul	L = 186,4
23E31 ohne Bremsmodul	L = 164,5
23E31 mit Bremsmodul	L = 208,4
23E41 ohne Bremsmodul	L = 189,5
23E41 mit Bremsmodul	L = 233,4



Alle Längenangaben mit Inkrementalencoder.
Mit Absolutwertencoder erhöht sich die Länge jeweils um 20 mm.



Mit Option EtherCAT-Schnittstelle:
Die Höhe erhöht sich auf 115,5 mm.

Grundfunktionen

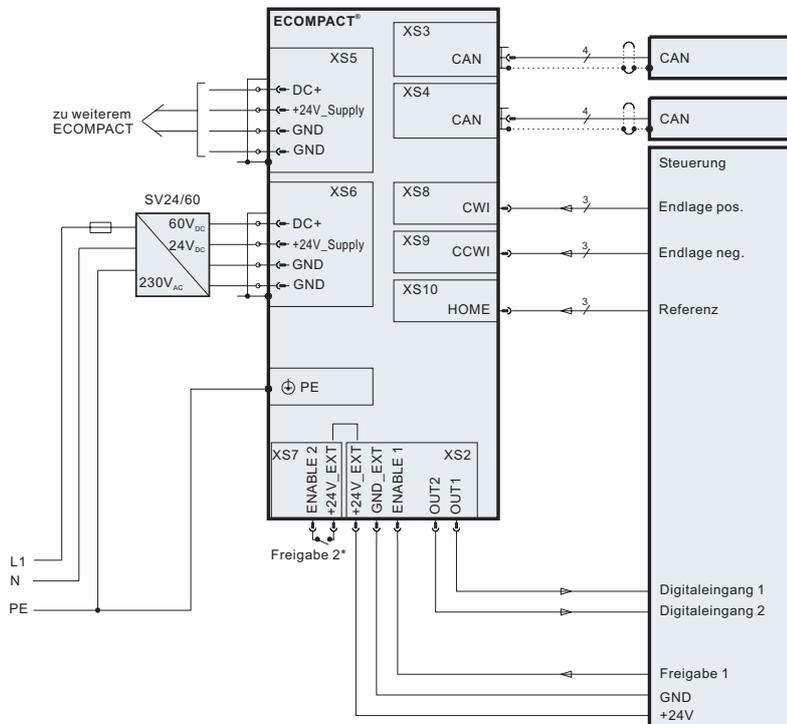
- digitale Strom-, Drehzahl- und Lageregelung mit Positions-, Geschwindigkeits- und Momentenbegrenzung
- digitale Filterfunktionen zum Dämpfen von Schwingungen im Gesamtsystem
- Ruckfilter zur Optimierung der Bewegungsprofile
- Kurzschluss-, Spannungs-, Temperatur-, Encoder-, Schleppfehler- und I²xt-Überwachung
- Parametrierung über CANopen
- Auswertung von Endlagenschaltern und Referenzsensor, verschiedene Referenzfahrtmodi
- Freigabe der Endstufe über digitale Eingänge
- Meldung der Betriebsbereitschaft über digitalen Ausgang
- Wiederanlaufsperrung über zweiten Enable-Eingang

Positioniersteuerung am Feldbus

- Direkte Sollwertvorgabe
- Interpolation / Motion Control

Optionen

- EtherCAT-Schnittstelle
- Bremsmodul 1,5 Nm
- Absolutwertencoder (Multiturn oder Singleturn)
- M8/M12-Steckverbinder



*) Optional kann XS7 auch als frei verwendbarer Digitaleingang ausgeführt sein (ECOMPACT-23Exx-xxx-xxx-BB-...)

→ Umgebungsbedingungen

Umgebungstemperatur im Betrieb bei Nennlast	5 °C .. 40 °C
Lagertemperatur	-10 °C .. 70 °C
Feuchtegrad (nicht kondensierend)	5 - 95 % relative Luftfeuchtigkeit (RH-2 nach IEC 61 131-2)
Kühlung	über Motorflansch und Konvektion
Aufstellhöhe	bis 1.000 m über NN ohne Leistungseinschränkung
Einbaulage	beliebig
Schutzart	IP40

→ Angewandte Normen

Störfestigkeit	gemäß EN61800-3
Störaussendung	gemäß EN61800-3
CE-Sicherheit	gemäß EN61800-5-1