

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



		Baureihe 60E32
→ Bemessungswerte		
Spitzendrehmoment (ED 15%)*	[Nm]	1,00
Stillstandsmoment (ED 100%)*	[Nm]	0,50
Nenn Drehmoment (ED 100%)*	[Nm]	0,43
Nenn Drehzahl	[min ⁻¹]	3500
Spitzenstrom	[A _{eff}]	8,5
Stillstandsstrom (pro Phase)(ED 100%)*	[A _{eff}]	4,25
Nennstrom (pro Phase) (ED 100%)*	[A _{eff}]	3,9
* Montageflansch 240 x 160 x 6 mm		
→ Technische Daten Motor		
Drehmomentkonstante	[Nm/A]	0,11
Spannungskonstante	[V/1000min ⁻¹]	6,5
Motorträgheitsmoment	[kgm ² x10 ⁻³]	0,01
Isolationsklasse	JATISO, DV-155J VIII	
Max. Axialbelastung	[N]	110
Max. Radialbelastung	[N]	220
Max. Axialbelastung Montage	[N]	400
→ Technische Daten Inkrementalencoder		
Auflösung	[Ink/U]	128.000
→ Technische Daten Multiturn-Absolutwertencoder		
Auflösung		17 Bit/U und 12 Bit Umdrehungen

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

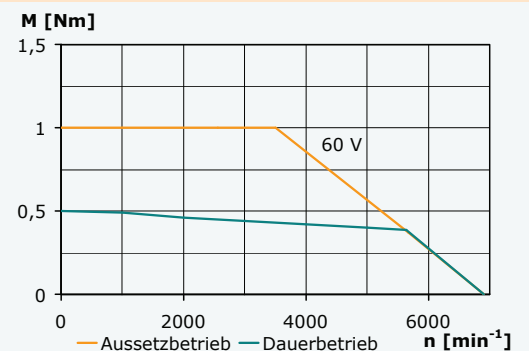
5 digitale Steuersignaleingänge (davon 2 isoliert)	V	LOW 0-7, HIGH 12-36
	mA	2 (bei 24 V)
3 digitale Steuersignalausgänge (davon 2 isoliert)	V	24
	A	0,2

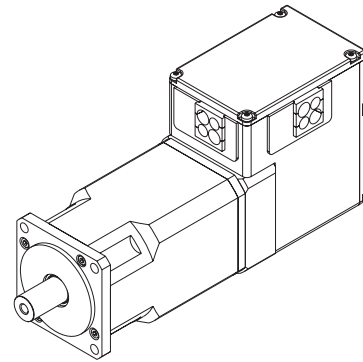
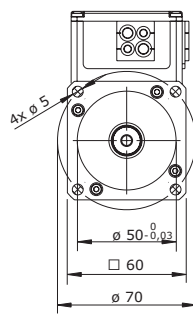
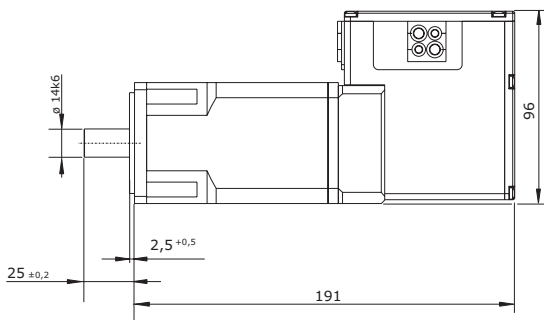
→ Abmessungen und Gewichte

Abmessungen siehe umseitige Zeichnungen

Gewicht 60E32	kg	2,2
---------------	----	-----

→ Kennlinie 60E32





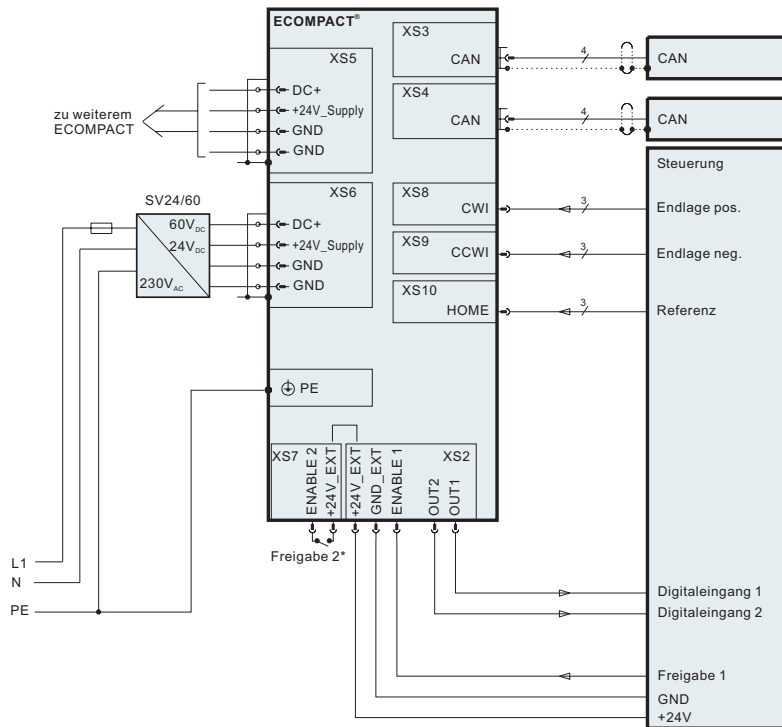
Alle Längenangaben mit Inkrementalencoder.

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 I²t-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



*) Optional kann XS7 auch als frei verwendbarer Digitaleingang ausgeführt sein (ECOMPACT-60Exx-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 61 132-2)
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