

SERVOMOTOR ACM604V60-T-2500



MERKMALE:

- Bürstenlose Konstruktion
- 60 mm Rahmengröße
- 60 V DC Nennspannung
- 400 W Nennleistung
- Encoder mit 2500 Schritten pro Umdrehung, inkrementiert auf 10000, mit A, B und Index Kanälen
- 1.27 Nm (180 oz-in) Nenndrehmoment / 3.82 Nm (540 oz-in) maximal
- 3000 min⁻¹ Nenndrehzahl / 5000 min⁻¹ max.
- Standardisierte Kabel zu ACS-Servosteuerungen als Option

BESCHREIBUNG:

Der ACM604V60-T-2500 ist ein bürstenloser 400 W AC-Servomotor mit einem optischen Inkrementalgeber mit 10.000 Pulsen pro Umdr. (2.500 Zeilen), mit 3000 min⁻¹ kontinuierlicher Drehzahl und 5000 min⁻¹ Höchstdrehzahl. Beim Betrieb mit der Leadshine ACS-Serie läuft dieser Servomotor sehr leise zwischen 1 min⁻¹ und 5000 min⁻¹ und mit sehr hoher Präzision. Er wird in hunderten von industriellen OEM-Anwendungen auf der ganzen Welt implementiert.

GENERELLE SPEZIFIKATION:

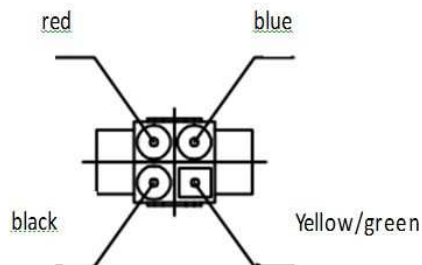
	ACM604V60-T-2500	
Spannung (V)	60	
Nennleistung (W)	400	
Nenndrehmoment (Nm)	1.27	
Max. Drehmoment (Nm)	3.82	
Nenndrehzahl (min ⁻¹)	3000	
Maximaldrehzahl (min ⁻¹)	5000	
Nennstrom (A)	8.5	
Max. Strom (A)	26.4	
Drehmomentkonstante (Nm/A)	0.149	
Back EMF Konstante (V/kRPM)	9.2	
Widerstand (Ω)	0.27	
Induktivität (mH)	1.3	
Trägheitsmoment (kg*m ² *10 ⁻⁵)	3.42	
Erlaubte radiale Kraft (N)	245	
Erlaubte axiale Kraft (N)	74	
Gewicht (kg)	1.9	
Umgebungstemperatur bei Betrieb (°C)	0 to 40	
Encoderauflösung (lines / Rev.)	2500	

SERVOMOTOR ACM604V60-T-2500

ANSCHLUSS:

Motorstecker:

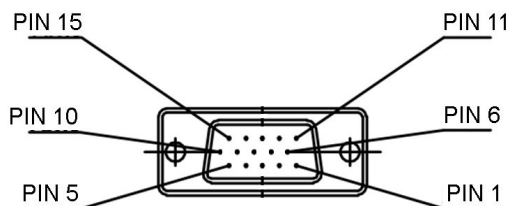
Weibl. Gehäuse JST ELR-04NV mit männl. Pin SLM-41T-P1.3E;
 Gegenstück = männl. Gehäuse JST ELP-04NV mit weibl. Pin SLF-41T-P1.3E



(Blick aufs Steckergesicht)

	Farbe	
Motor Phase U	Rot	
Motor Phase V	Blau	
Motor Phase W	Schwarz	
Schirm / Motor Gehäuse	Gelb	

Encoderstecker (D-Sub 15, männlich):

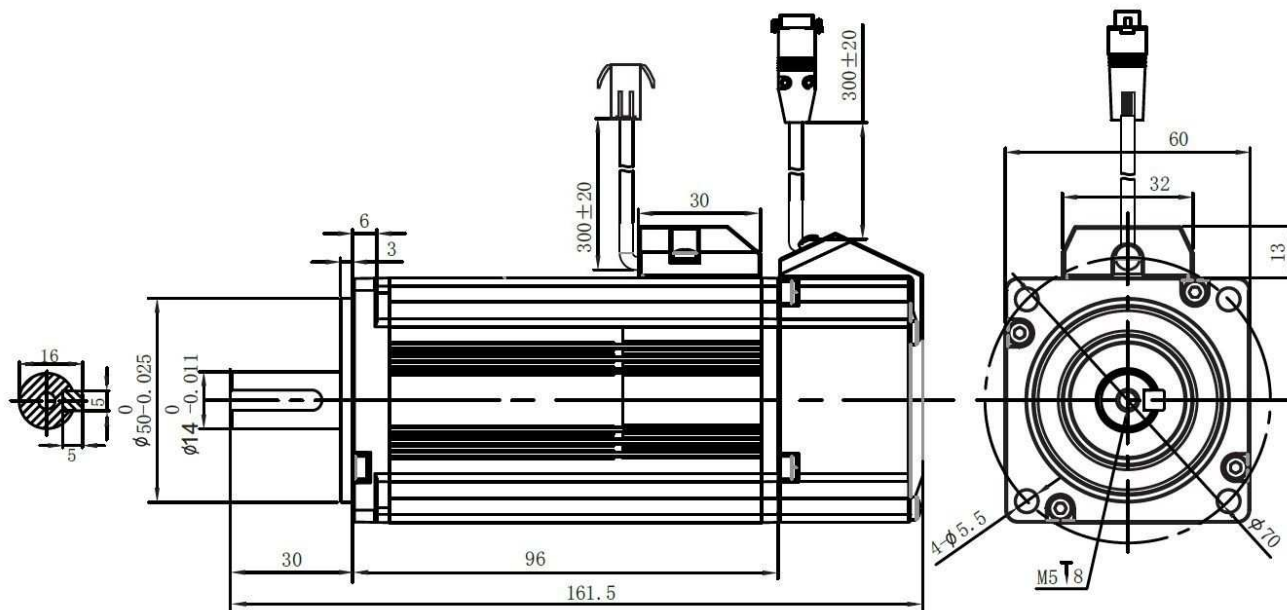


(Blick aufs Steckergesicht)

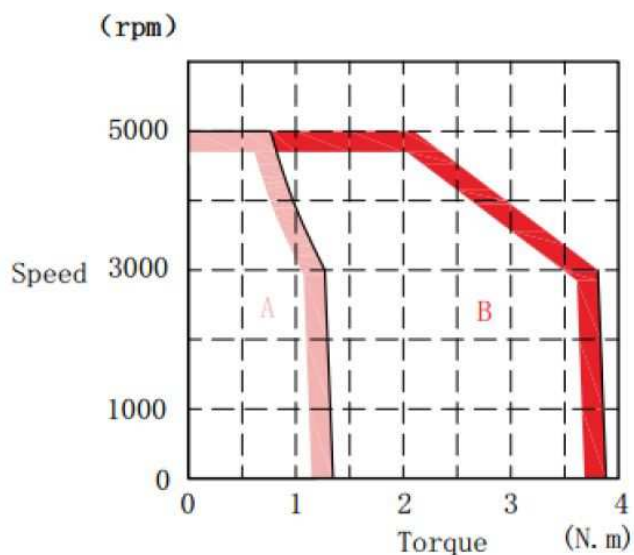
Pin	Signal	Beschreibung
1	EA+	Encoderkanal A+
2	EB+	Encodekanal B+
3	EGND	Signal Masse
4	HallW+	Hallsensor W+
5	HallU+	Hallsensor U+
6	FG	Masse Abschirmung
7	EZ+	Encoderkanal Z+
8	EZ-	Encoderkanal Z-
9	HallV+	Hallsensor V+
10	HallV-	Hallsensor V-
11	EA-	Encoderkanall A-
12	EB-	Encoderkanal B-
13	VCC	+5V @ 100 mA max.
14	HallW-	Hallsensor W-
15	HallU-	Hallsensor U-

SERVOMOTOR ACM604V60-T-2500

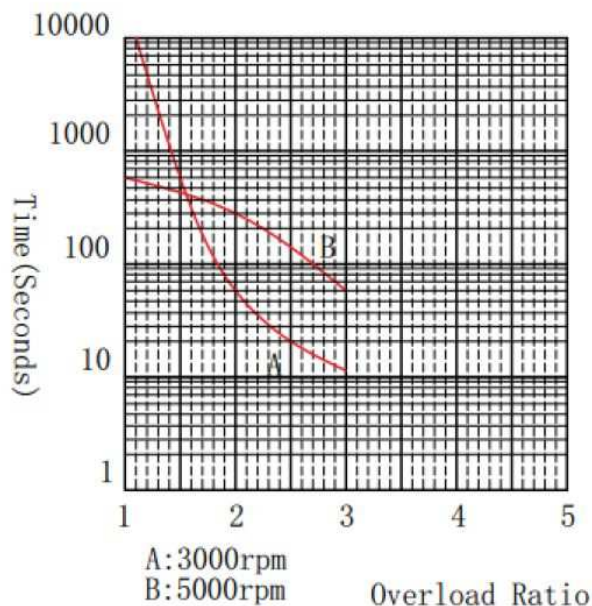
MECHANISCHE SPEZIFIKATION:



DREHMOMENTDIAGRAMM:



A: Continuous Duty Zone
 B: Intermittent Duty Zone



A: 3000rpm
 B: 5000rpm

Overload Ratio