

# SERVOMOTOR ACM602V36-01-2500



## MERKMALE:

- Bürstenlose Konstruktion
- 60 mm Rahmengröße
- 36 V DC Nennspannung
- 200 W Nennleistung
- Encoder mit 2500 Schritten pro Umdrehung, inkrementiert auf 10000, mit A, B und Index Kanälen
- 0.64 Nm (90 oz-in) Nenndrehmoment / 1.81 Nm (270 oz-in) maximal
- 3000 min<sup>-1</sup> Nenndrehzahl / 3500 min<sup>-1</sup> max.
- Standardisierte Kabel zu ACS-Servosteuerungen als Option

## BESCHREIBUNG:

Der ACM602V36-01-2500 ist ein bürstenloser 200 W AC-Servomotor mit einem optischen Inkrementalgeber mit 10.000 Pulsen pro Umdr. (2.500 Zeilen), mit 3.000 min<sup>-1</sup> kontinuierlicher Drehzahl und 3.500 min<sup>-1</sup> Höchstdrehzahl. Beim Betrieb mit der Leadshine ACS-Serie läuft dieser Servomotor sehr leise zwischen 1 min<sup>-1</sup> und 3500 min<sup>-1</sup> und mit sehr hoher Präzision. Er wird in hunderten von industriellen OEM-Anwendungen auf der ganzen Welt implementiert.

## GENERELLE SPEZIFIKATION:

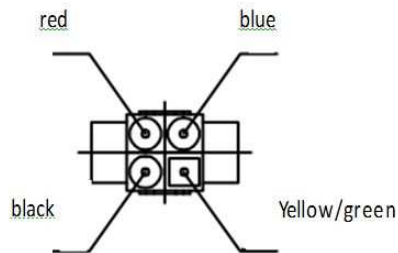
|  | ACM602V36-01-2500      |  |
|--|------------------------|--|
| Spannung (V)   | 36                     |  |
| Nennleistung (W)                                       | 200                    |  |
| Nenndrehmoment (Nm)                                    | 0.64                   |  |
| Max. Drehmoment (Nm)                                   | 1.91                   |  |
| Nenndrehzahl (min <sup>-1</sup> )                      | 3000                   |  |
| Maximaldrehzahl (min <sup>-1</sup> )                   | 3500                   |  |
| Nennstrom (A)  | 7.6                    |  |
| Max. Strom (A)   | 22                     |  |
| Drehmomentkonstante (Nm/A)                             | 0.0918                 |  |
| Back EMF Konstante (V/min <sup>-1</sup> )              | 3.213x10 <sup>-3</sup> |  |
| Widerstand (Ω)   | 0.60                   |  |
| Induktivität (mH)                                      | 0.335                  |  |
| Trägheitsmoment (kg*m <sup>2</sup> *10 <sup>-4</sup> ) | 0.45                   |  |
| Erlaubte radiale Kraft (N)                             | 245                    |  |
| Erlaubte axiale Kraft (N)                              | 68                     |  |
| Gewicht (kg)   | 1.37                   |  |
| Umgebungstemperatur bei Betrieb (°C)                   | 0 to 40                |  |
| Encoderauflösung (lines / Rev.)                        | 2500                   |  |

# SERVOMOTOR ACM602V36-01-2500

## ANSCHLUSS:

### Motorstecker:

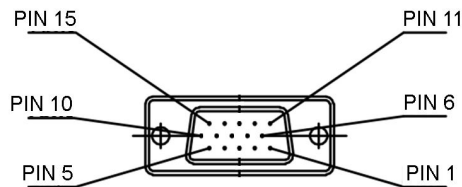
Weibl. Gehäuse JST ELR-04NV mit männl. Pin SLM-41T-P1.3E;  
Gegenstück = männl. Gehäuse JST ELP-04NV mit weibl. Pin SLF-41T-P1.3E



(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):

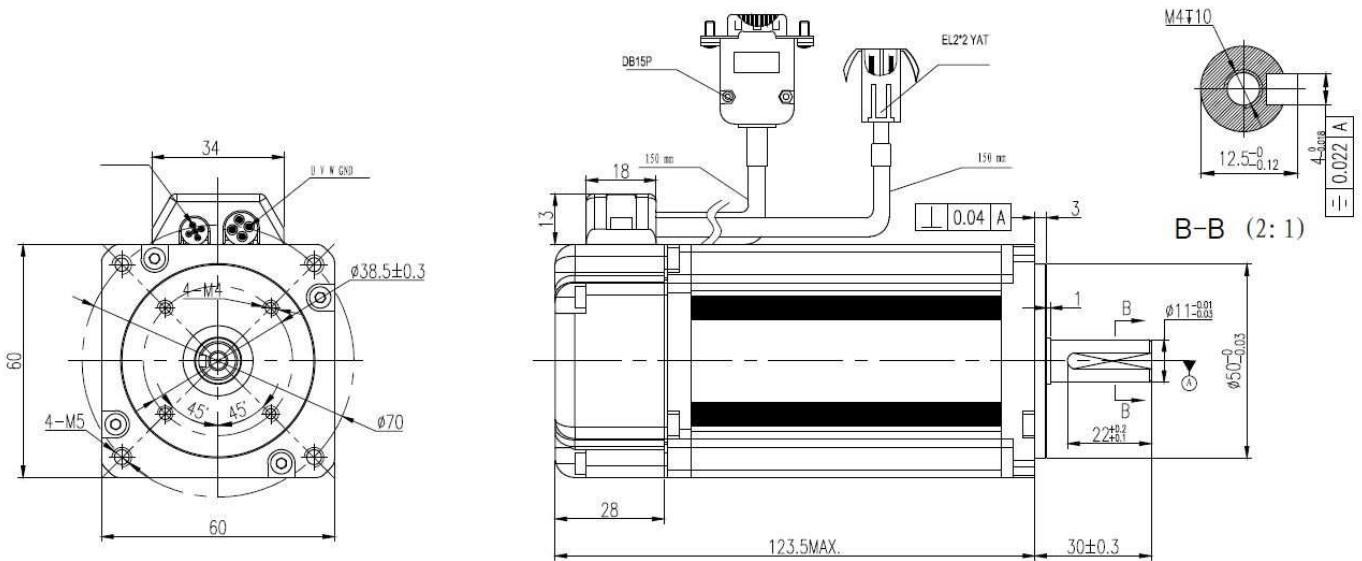


( Blick aufs Steckergesicht)

| 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-     |

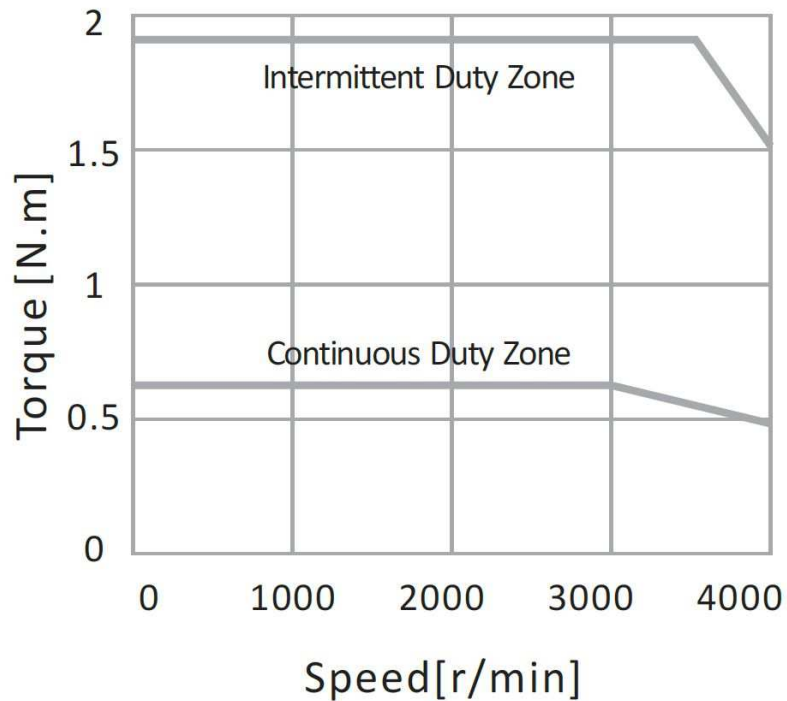
# SERVOMOTOR ACM602V36-01-2500

## MECHANISCHE SPEZIFIKATION:



## DREHMOMENTDIAGRAMM:

ACM602V36



28.06.2017