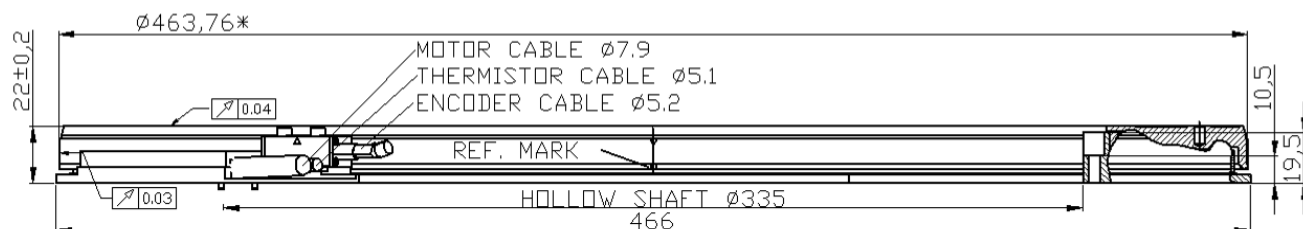


ПОВОРОТНЫЙ СТОЛ RSMR-T-36-409-25-C-HS1-KF-AM



СВОЙСТВА:

- Безжелезный трехфазный синхронный моментный серводвигатель.
- Безредукторный дисковый привод, отсутствие люфта и зубцового момента
- Низкая высота 22 мм, полый вал Ø33.5 мм.
- Встроенный прецизионный шариковый радиально-упорный подшипник
- Синусный индуктивный инкрементальный датчик положения, термисторы защиты от перегрева.
- Высокие точность, повторяемость, разрешение, равномерность частоты вращения и момента.

ОБЛАСТЬ ПРИМЕНЕНИЯ:

Делительные столы и головки, сборочные автоматы, глобусные столы.

КОНСТРУКЦИЯ:

Двигатель состоит из неподвижного беспазового статора с залитой теплопроводящим компаундом трехфазной системой обмоток и вращающегося стального ротора с наклеенными редкоземельными постоянными магнитами. Равномерность перемещения и точность позиционирования достигается синусоидальной модуляцией токов статора и регулированием их амплитуды сервоконтроллером в зависимости от рассогласования по положению.

ПАРАМЕТРЫ RSMR-T-36-409-25-C-**-KF-AM		**=HS1	**=HT1
Количество пар полюсов P		32	
Пиковый / длительный момент М_p / М_a	Нм	100 / 23	
Момент трогания / зубцовый момент М_b / М_c	Нм	3.0 / 0.0	
Коэффициент демпфирования	Нм/Об/мин	0,06	
Пиковый / длительный ток при М_p / М_a	Аэфф	8,7 / 2,4	15,1 / 4,2
Индуктивность L (фаза-фаза)	мГн	16	5,4
Сопротивление R (фаза-фаза)	Ом	22	7,4
Частота вращения Н_p при М_p / Н_a при М_a	Об/мин	1 / 144	110 / 290
Максимальная частота вращения	Об/мин	210	360
Рассеиваемая мощность	Вт	260	
Напряжение питания ~AC	В	220	
Момент инерции ротора	кг•м ²	0,15	
Вес стола	кг	10,4	
Максимальная осевая / радиальная нагрузка	кг	45 / 45	
Максимальный опрокидывающий момент нагрузки	Нм	48	
Осевое / радиальное биение	мкм	40 / 30	
Количество периодов энкодера		1455	
Точность / Повторяемость / Разрешение	Угл. сек	20 / 3 / 1	
Степень защиты		IP20	

ПРИМЕР ЗАКАЗА: RSMR-T-36-409-25-C-HS1-KF-AM-3000-N0-A; где RSMR-T-36 – тип, 409 – средний диаметр ротора, 25 – длина магнитов, С – воздушное охлаждение, Н – код обмотки, S или Т – соединение звезда или треугольник, 1-количество параллельных катушек, KF- код подшипника, AM-код энкодера, 3000-длина кабеля мм, N0-без разъема, А-стандартное исполнение.

ПРИМЕЧАНИЯ:

Четырехточечный радиально упорный подшипник отличается высокой жесткостью, допускает нагрузку в любом направлении и любое расположение оси вращения (вертикальное, горизонтальное, под углом, вверх ногами). Максимальная частота 360 об/мин ограничена консистентной смазкой и не должна длиться более 5 секунд, длительное непрерывное вращение на максимальной частоте снижает срок службы подшипника.

Монтажные резьбовые отверстия М4 на диаметре 426 мм ротора для крепления нагрузки - сквозные. Все 32 отверстий должны быть использованы для предотвращения проскальзывания нагрузки по ротору под пиковым моментом. Момент затяжки 3 Нм, в два этапа накрест. Винты должны заходить в отверстие не более чем на 4 мм для предотвращения повреждения обмоток. Слишком длинные винты могут повредить обмотки.

Расположение выводов вилки P2 D-Sub-15M энкодера WMK
вид со стороны контактов

Negative sin	Orange	AXM	09
Ground sensor		GNDS	10
Negative cos	Green	BXM	11
+5V sensor		+5VS	12
			13
Positive reference	Blue	RXP	14
			15

⊙	01	AXP	Red	Positive sinus
⊙	02	GND	Black	Ground
⊙	03	BXP	Yellow	Positive cosinus
⊙	04	+5V	Brown	Supply voltage +5V
⊙	05			
⊙	06			
⊙	07	RXM	Violet	Negative reference
⊙	08			

Экран кабеля подключен к металлическому корпусу разъема.

Sin, cos являются дифференциальными аналоговыми выходными напряжениями 1V_{ptp} (point to point) энкодера относительно земли GND. Уровень выходных сигналов sin, cos 2.5V +/- 0.25V (от 2.25 до 2.75V). Используйте для подключения экранированный кабель с витыми парами, экран кабеля подключать к металлическому корпусу разъема на стороне сервоконтроллера. Референтная метка импульсная, уровень сигнала по стандарту RS422.

Сенсорные линии GNDS сенсор земли и +5VS сенсор питания соединены в считывающей головке энкодера с линиями земли GND и питания +5V. Если сервоконтроллер поддерживает компенсацию падения напряжения на кабеле энкодера, соедините сенсорные линии с соответствующими входами сервоконтроллера, если нет – с линиями питания GND и +5V.

Расположение выводов кабеля двигателя ELITRONIC-CY LIYCY 4x0.50, Ø6.3 mm

Wire number	Wire color	Cross Section	Description	Connection
01	White	0.5 qmm	U	Motor phase U
02	Yellow	0.5 qmm	V	Motor phase V
03	Brown	0.5 qmm	W	Motor phase W
04	Green	0.5 qmm	GND	Motor case, ground

Расположение выводов кабеля термисторов ELITRONIC-CY LIYCY 2x0.25, Ø4.5 mm

Wire number	Wire color	Cross Section	Description	Connection
01	White	0.25 qmm	PTC1	PTC pin 1
02	Brown	0.25 qmm	PTC2	PTC pin 2

Цветовое кодирование проводов по DIN 47100.

PTC – нелинейный термистор с положительным температурным коэффициентом по DIN-44081, совместим с входом защиты двигателя от перегрева стандартных сервоконтроллеров. Три термистора PTC соединены последовательно и расположены на катушках каждой из трех фаз двигателя. PTC изменяет сопротивление от 150 Ом при температуре ниже 115 C° до более 12 Ком при 125 C°.