

# 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<sup>-1</sup> Nenndrehzahl / 5000 min<sup>-1</sup> 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<sup>-1</sup> kontinuierlicher Drehzahl und 5000 min<sup>-1</sup> Höchstdrehzahl. Beim Betrieb mit der Leadshine ACS-Serie läuft dieser Servomotor sehr leise zwischen 1 min<sup>-1</sup> und 5000 min<sup>-1</sup> und mit sehr hoher Präzision. Er wird in hunderten von industriellen OEM-Anwendungen auf der ganzen Welt implementiert.

## GENERELLE SPEZIFIKATION:

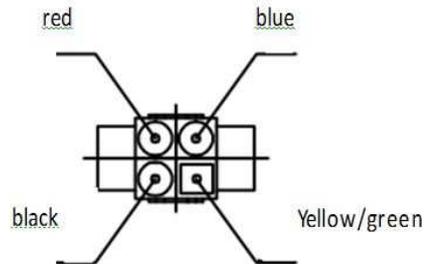
	ACM604V60-T-2500	
<b>Spannung (V)</b>	60	
<b>Nennleistung (W)</b>	400	
<b>Nenndrehmoment (Nm)</b>	1.27	
<b>Max. Drehmoment (Nm)</b>	3.82	
<b>Nenndrehzahl (min<sup>-1</sup>)</b>	3000	
<b>Maximaldrehzahl (min<sup>-1</sup>)</b>	5000	
<b>Nennstrom (A)</b>	8.5	
<b>Max. Strom (A)</b>	26.4	
<b>Drehmomentkonstante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

# SERVOMOTOR ACM604V60-T-2500

## ANSCHLUSS:

### Motorstecker:

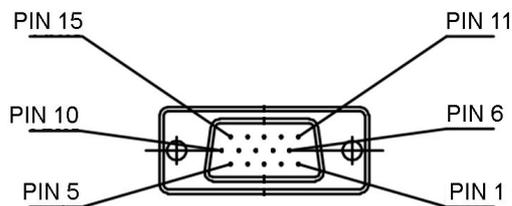
Weibl. Gehäuse JST ELR-04NV mit männl. Pin SLM-41T-P1.3E;  
Gegenstück = männl. Gehäuse JST ELP-04NV mit weibl. Pin SLF-41T-P1.3E



(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):

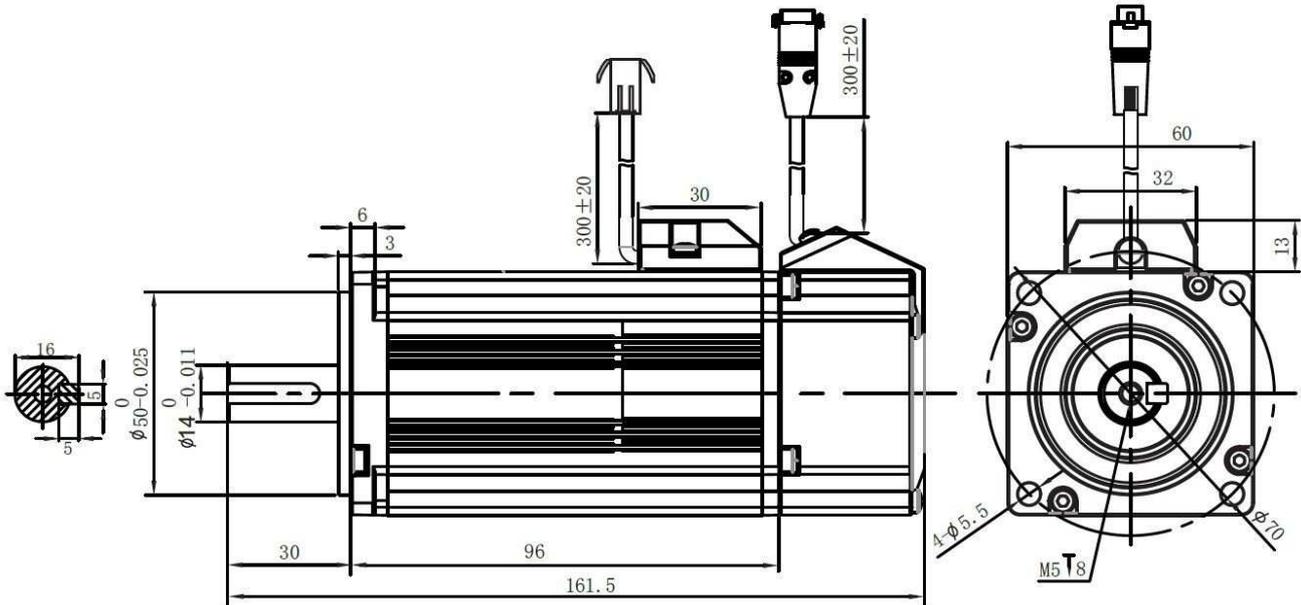


(Blick aufs Steckergesicht)

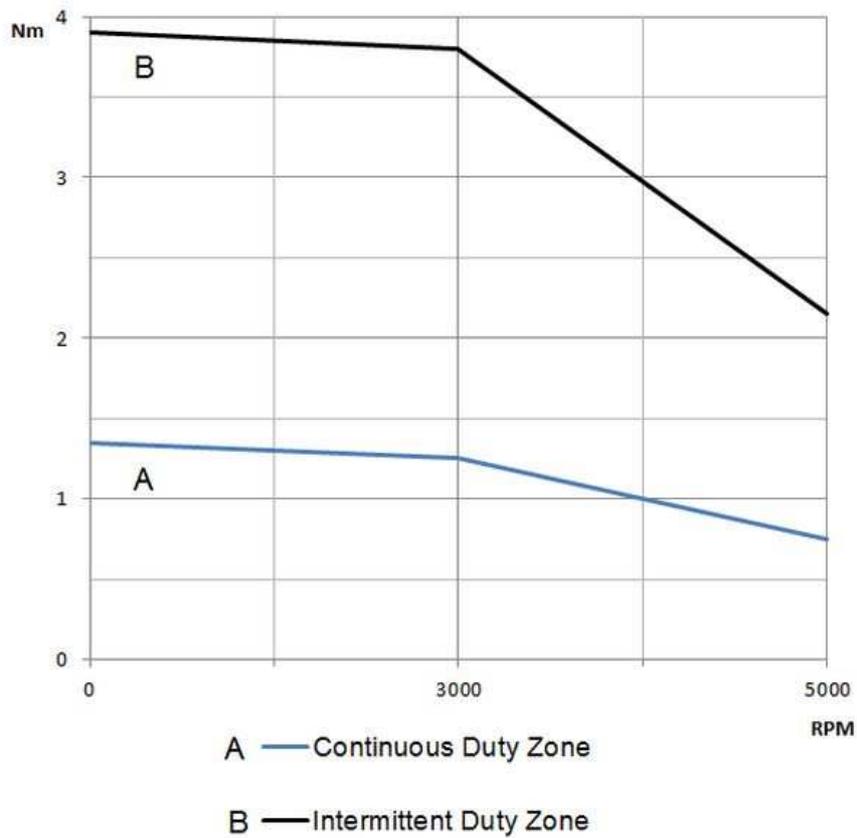
Pin	Signal	Beschreibung
1	EA+	Encoderkanal A+
2	EB+	Encodekanal B+
3	EGND	Signal Masse
4	HallW+	Hallsensor W+
5	HallU+	Hallsensor U+
6	FG	Masse Abschirmung
7	EZ+	Encoderkanal Z+
8	EZ-	Encoderkanal Z-
9	HallV+	Hallsensor V+
10	HallV-	Hallsensor V-
11	EA-	Encoderkanall A-
12	EB-	Encoderkanal B-
13	VCC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

# SERVOMOTOR ACM604V60-T-2500

## MECHANISCHE SPEZIFIKATION:



## DREHMOMENTDIAGRAMM:



08.03.2018