



HMD - Servoantriebssysteme

## ■ Einleitung

Die AC-Servomotoren der HeiMotion Dynamic Baureihe erfüllen höchste Ansprüche an Dynamik und Robustheit. Die Baureihe zeichnet sich durch feine Drehmomentabstufungen, Spannungsvarianten von 24 bis 400 V, sowie durch äußerst geringe Rastmomente aus. Weitere Stärken sind die Kompaktheit und die große Leistungsdichte, welche durch eine optimierte Wickeltechnologie erreicht werden.

Die HeiMotion Dynamic Motoren sind in zwei verschiedenen Flanschgrößen erhältlich:

- 60 mm - HMD06
- 80 mm - HMD08

Die Eigenschaften im Überblick:

- Geringe Trägheitsmomente
- Hoher Wirkungsgrad
- Hohe Robustheit
- Sehr kompakte Bauform
- Sehr hohe Leistungsdichte
- Sehr niedrige Rastmomente
- Energieeffizienz
- Sehr hohe Beschleunigungswerte

## ■ Inhaltsverzeichnis

### Allgemeines

---

Übersicht Motoren	S. 4
Zuordnung Motoren und Servoregler	S. 6
Umgebungsbedingungen und technische Merkmale	S. 8
Abkürzungen und Definitionen	S. 9
Lebensdauer	S. 10
Bestellschlüssel	S. 11

### HeiMotion Dynamic Motoren

---

HMD06-005	S. 12
HMD06-010	S. 16
HMD06-015	S. 20
HMD06-020	S. 24
HMD08-020	S. 28
HMD08-028	S. 32
HMD08-035	S. 36
HMD08-050	S. 40
HMD08-060	S. 44

### Optionen

---

Variantenüberblick	S. 46
Anschlussstechnik	S. 48
Standard Resolver	S. 50
Inkrementalgeber	S. 51
Absolutwertgeber EnDat 2.2	S. 52
Absolutwertgeber HIPERFACE®	S. 54
Absolutwertgeber HIPERFACE®-DSL	S. 56
Hall-Encoder	S. 58
Bremse	S. 60
Stecker Y-Tec	S. 62
Stecker M23	S. 64
Stecker für Einkabellösung	S. 66

### Servoregler

---

HCD Servoregler	S. 68
HCE Servoregler	S. 70
HCF Servoregler	S. 72
HCJ Servoregler	S. 74

## HeiMotion Dynamic Motoren

Typ	Bezeichnung	$U_{ZK}$ [V <sub>DC</sub> ]	$I_o$ [A]	$I_n$ [A]	$M_o$ [Nm]	$M_n$ [Nm]	$M_{max}$ [Nm]	$n_n$ [min <sup>-1</sup> ]	J [kgcm <sup>2</sup> ]	$P_n (S_1)$ [W]
HMD06	HMD06-005	24	8,6	8,4	0,5	0,48	1,3	3.000	1,48E-01	150
		24	18,0	16,2	0,5	0,43	1,3	6.000	1,48E-01	250
		48	4,3	4,2	0,5	0,48	1,3	3.000	1,48E-01	150
		48	8,6	7,7	0,5	0,43	1,3	6.000	1,48E-01	250
		320	0,7	0,7	0,5	0,48	1,3	3.000	1,48E-01	150
		320	1,1	1,0	0,5	0,43	1,3	6.000	1,48E-01	250
		560	0,7	0,7	0,5	0,48	1,3	3.000	1,48E-01	150
		560	0,7	0,6	0,5	0,43	1,3	6.000	1,48E-01	250
	HMD06-010	24	18,9	13,6	1,0	0,72	2,5	3.000	2,00E-01	225
		24	34,2	21,9	1,0	0,61	2,5	6.000	2,00E-01	350
		48	8,9	6,5	1,0	0,72	2,5	3.000	2,00E-01	225
		48	17,7	11,8	1,0	0,61	2,5	6.000	2,00E-01	350
		320	1,2	0,9	1,0	0,72	2,5	3.000	2,00E-01	225
		320	2,3	1,4	1,0	0,61	2,5	6.000	2,00E-01	350
		560	0,9	0,7	1,0	0,72	2,5	3.000	2,00E-01	225
		560	1,2	0,7	1,0	0,61	2,5	6.000	2,00E-01	350
	HMD06-015	24	27,0	23,3	1,5	1,27	3,8	3.000	3,10E-01	400
		24	54,1	35,9	1,5	0,95	3,8	6.000	3,10E-01	550
		48	12,7	11,0	1,5	1,27	3,8	3.000	3,10E-01	400
		48	27,0	17,9	1,5	0,95	3,8	6.000	3,10E-01	550
		320	1,8	1,5	1,5	1,27	3,8	3.000	3,10E-01	400
		320	3,3	2,2	1,5	0,95	3,8	6.000	3,10E-01	550
		560	0,9	0,8	1,5	1,27	3,8	3.000	3,10E-01	400
		560	1,9	1,2	1,5	0,95	3,8	6.000	3,10E-01	550
	HMD06-020	24	32,0	28,4	2,0	1,75	5,0	3.000	4,50E-01	550
		24	63,8	46,5	2,0	1,39 *	5,0	6.000	4,50E-01	800
		48	17,5	15,5	2,0	1,75	5,0	3.000	4,50E-01	550
		48	32,0	23,3	2,0	1,39	5,0	6.000	4,50E-01	800
		320	2,4	2,1	2,0	1,75	5,0	3.000	4,50E-01	550
		320	4,3	3,2	2,0	1,39	5,0	6.000	4,50E-01	800
		560	1,2	1,1	2,0	1,75	5,0	3.000	4,50E-01	550
		560	2,4	1,7	2,0	1,39	5,0	6.000	4,50E-01	800

\* Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!

Typ	Bezeichnung	$U_{ZK}$	$I_o$	$I_n$	$M_o$	$M_n$	$M_{max}$	$n_n$	$J$	$P_n (S1)$
		[V <sub>DC</sub> ]	[A]	[A]	[Nm]	[Nm]	[Nm]	[min <sup>-1</sup> ]	[kgcm <sup>2</sup> ]	[W]
HMD08	HMD08-020	24	35,4	28,5	2,0	1,6	5,0	3.000	6,63E-01	500
		24	58,5	39,5	2,0	1,3	5,0	5.500	6,63E-01	750
		48	18,0	14,4	2,0	1,6	5,0	3.000	6,63E-01	500
		48	35,4	23,8	2,0	1,3	5,0	5.500	6,63E-01	750
		320	2,5	2,0	2,0	1,6	5,0	3.000	6,63E-01	500
		320	4,5	3,0	2,0	1,3	5,0	5.500	6,63E-01	750
		560	1,4	1,1	2,0	1,6	5,0	3.000	6,63E-01	500
		560	2,5	1,7	2,0	1,3	5,0	5.500	6,63E-01	750
	HMD08-028	24	47,7	41,3	2,8	2,4	7,0	3.000	9,30E-01	750
		24	110,6	69,9	2,8	1,7	7,0	5.500	9,30E-01	1.000
		48	25,5	22,2	2,8	2,4	7,0	3.000	9,30E-01	750
		48	47,7	29,9	2,8	1,7	7,0	5.500	9,30E-01	1.000
		320	3,4	2,9	2,8	2,4	7,0	3.000	9,30E-01	750
		320	6,2	3,9	2,8	1,7	7,0	5.500	9,30E-01	1.000
		560	1,9	1,7	2,8	2,4	7,0	3.000	9,30E-01	750
		560	3,4	2,1	2,8	1,7	7,0	5.500	9,30E-01	1.000
	HMD08-035	24	77,8	72,3	3,5	3,2	8,8	3.000	1,20E00	1.000
		24	103,7	64,9	3,5	2,1	8,8	5.500	1,20E00	1.200
		48	31,1	28,9	3,5	3,2	8,8	3.000	1,20E00	1.000
		48	77,8	48,7	3,5	2,1	8,8	5.500	1,20E00	1.200
		320	4,2	3,9	3,5	3,2	8,8	3.000	1,20E00	1.000
		320	7,8	4,9	3,5	2,1	8,8	5.500	1,20E00	1.200
		560	2,3	2,2	3,5	3,2	8,8	3.000	1,20E00	1.000
		560	4,2	2,6	3,5	2,1	8,8	5.500	1,20E00	1.200
	HMD08-050	24	98,7	96,5	5,0	4,8	12,5	3.000	1,73E00	1.500
		48	49,4	48,3	5,0	4,8	12,5	3.000	1,73E00	1.500
		48	98,7	60,0	5,0	2,9	12,5	5.500	1,73E00	1.650
		320	6,2	6,1	5,0	4,8	12,5	3.000	1,73E00	1.500
		320	11,0	6,7	5,0	2,9	12,5	5.500	1,73E00	1.650
		560	3,3	3,3	5,0	4,8	12,5	3.000	1,73E00	1.500
		560	6,2	3,8	5,0	2,9	12,5	5.500	1,73E00	1.650
		HMD08-060	320	7,4	6,9	6,0	5,5	15,0	3.000	2,25E00
320	12,1		7,4	6,0	3,4	15,0	5.500	2,25E00	1.950	
560	3,9		3,7	6,0	5,5	15,0	3.000	2,25E00	1.750	
560	7,4		4,5	6,0	3,4	15,0	5.500	2,25E00	1.950	

## Zuordnung Motoren und Servoregler

Motor	Bezeichnung	n [min <sup>-1</sup> ]	U <sub>ZK</sub> [V <sub>DC</sub> ]	HCD	HCE	HCE	HCF	HCJ	HCJ	
				1 x 230 V <sub>AC</sub>	1 x 230 V <sub>AC</sub>	3 x 400 V <sub>AC</sub>	24 - 48 V <sub>DC</sub>	1 x 230 V <sub>AC</sub>	3 x 400 V <sub>AC</sub>	
HMD06	HMD06-005	3.000	24						HCJ 24.012 *	
		6.000	24						HCJ 24.016 **	
		3.000	48	HCF 3000					HCJ 22.006 *	HCJ 24.007 *
		6.000	48	HCF 3000					HCJ 22.008 *	HCJ 24.012 *
		3.000	320		HCB 0,4 kW	HCE 0,375 kW			HCJ 22.003	
		6.000	320		HCB 0,4 kW	HCE 0,375 kW			HCJ 22.003	
		3.000	560				HCE 0,75 kW			HCJ 24.002
		6.000	560				HCE 0,75 kW			HCJ 24.002
	HMD06-010	3.000	24							HCJ 24.016 *
		6.000	24							HCJ 24.016 **
		3.000	48	HCF 3000					HCJ 22.008 *	HCJ 24.007 *
		6.000	48							HCJ 24.012 *
		3.000	320		HCB 0,4 kW	HCE 0,375 kW			HCJ 22.003	
		6.000	320		HCB 0,4 kW	HCE 0,375 kW			HCJ 22.003	
		3.000	560				HCE 0,75 kW			HCJ 24.002
		6.000	560				HCE 0,75 kW			HCJ 24.002
	HMD06-015	3.000	24							HCJ 24.016 **
		6.000	24							HCJ 24.016 **
		3.000	48							HCJ 24.012 *
		6.000	48							HCJ 24.016 **
		3.000	320		HCB 0,4 kW	HCE 0,375 kW			HCJ 22.003	
		6.000	320		HCB 0,75 kW	HCE 0,375 kW			HCJ 22.003	
		3.000	560				HCE 0,75 kW			HCJ 24.002
		6.000	560				HCE 0,75 kW			HCJ 24.002
	HMD06-020	3.000	24							HCJ 24.016 **
		6.000	24							HCJ 24.016 **
		3.000	48							HCJ 24.016 *
		6.000	48							HCJ 24.016 **
		3.000	320		HCB 0,75 kW	HCE 0,375 kW			HCJ 22.003	
		6.000	320		HCB 0,75 kW	HCE 0,75 kW			HCJ 22.006	
		3.000	560				HCE 0,75 kW			HCJ 24.002
		6.000	560				HCE 0,75 kW			HCJ 24.002



HCD  
Seite 68



HCE  
Seite 70



HCF  
Seite 72



HCJ  
Seite 74

Motor	Bezeichnung	n [min <sup>-1</sup> ]	U <sub>ZK</sub> [V <sub>DC</sub> ]	HCD	HCE	HCE	HCF	HCJ	HCJ	
				1 X 230 V <sub>AC</sub>	1 X 230 V <sub>AC</sub>	3 X 400 V <sub>AC</sub>	24 - 48 V <sub>DC</sub>	1 X 230 V <sub>AC</sub>	3 X 400 V <sub>AC</sub>	
HMD08	HMD08-020	3.000	24						HCJ 24.016 **	
		5.500	24						HCJ 24.016 **	
		3.000	48						HCJ 24.016 **	
		5.500	48						HCJ 24.016 **	
		3.000	320		HCB 0,4 kW	HCE 0,375 kW			HCJ 22.003	
		5.500	320		HCB 0,75 kW	HCE 0,75 kW			HCJ 22.003	
		3.000	560					HCE 0,75 kW		HCJ 24.002
		5.500	560					HCE 0,75 kW		HCJ 24.002
	HMD08-028	3.000	24							HCJ 24.016 **
		5.500	24							HCJ 24.016 **
		3.000	48							HCJ 24.016 **
		5.500	48							HCJ 24.016 **
		3.000	320		HCB 0,75 kW	HCE 0,75 kW			HCJ 22.003	
		5.500	320		HCB 1,0 kW	HCE 0,75 kW			HCJ 22.006	
		3.000	560					HCE 0,75 kW		HCJ 24.002
		5.500	560					HCE 0,75 kW		HCJ 24.004
	HMD08-035	3.000	24							HCJ 24.016 **
		5.500	24							HCJ 24.016 **
		3.000	48							HCJ 24.016 **
		5.500	48							HCJ 24.016 **
		3.000	320		HCB 1,0 kW	HCE 0,75 kW			HCJ 22.006	
		5.500	320			HCE 1,5 kW			HCJ 22.006	
		3.000	560					HCE 0,75 kW		HCJ 24.004
		5.500	560					HCE 1,5 kW		HCJ 24.004
	HMD08-050	3.000	24							HCJ 24.016 **
		3.000	48							HCJ 24.016 **
		5.500	48							HCJ 24.016 **
		3.000	320			HCE 1,5 kW			HCJ 22.008	
		5.500	320			HCE 1,5 kW			HCJ 22.008	
		3.000	560					HCE 1,5 kW		HCJ 24.004
		5.500	560					HCE 1,5 kW		HCJ 24.007
	HMD08-060	3.000	320			HCE 1,5 kW			HCJ 22.008	
		5.500	320						HCJ 22.008	
		3.000	560					HCE 1,5 kW		HCJ 24.007
		5.500	560					HCE 2,2 kW		HCJ 24.007

\* Netzteil für die Leistung notwendig

\*\* Netzteil notwendig, derating

## ■ Allgemeine Daten

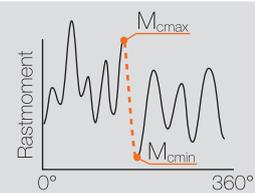
### Umgebungsbedingungen und technische Merkmale

Motortyp	Permanentmagneterregter Drehstrom-Synchron-Servomotor	
Umgebungstemperaturen (im Betrieb)	- 10 °C bis + 40 °C	
Lagertemperaturen (nicht im Betrieb)	- 20 °C bis + 70 °C	
Luftfeuchte	< 90 % relative Luftfeuchte (ohne Auskondensation)	
Isolationsklasse	F (= bis 155 °C) $\Delta T = 115 K$	
Schutzart	IP65 im Standard (außer AS-Seite, hier IP21)	
Kühlung	Konvektiv (Selbstkühlung)	
Lagerlebensdauer	20.000 h bei Bemessungsbedingungen ( $M_n$ )	
Temperatursensor	KTY84-130	
Spannungsteilheit dU/dt	14 kV / $\mu s$	
Max. Aufstellhöhe	4.000 Meter über NN; Ab 1.000 Metern ist ein Derating um 1 % je 100 m in Kauf zu nehmen.	
Rundlaufgenauigkeit, Koaxialität und Planlauf nach DIN 42955	N (normal)	
Schwingstärke nach ISO 2373	Stufe N	
Rastmomentfaktor $c_t$	HMD06 HMD08	< 2,0 % bezogen auf das Stillstandsmoment ( $M_0$ ) < 1,5 % bezogen auf das Stillstandsmoment ( $M_0$ )
Lackierung	Decklack schwarz, RAL 9005	
Magnetmaterial	Neodym Eisen Bor (NdFeB)	
Wellenende	Zylindrisches Wellenende mit / ohne Passfedernut	
Wuchtgüte	Q 2,5	
Gebersysteme	Resolver, HIPERFACE®, HIPERFACE DSL®, Inkrementalgeber, SSI, EnDat 2.2	
Approbationen	CE,  us - Abnahme *	

\* UL derzeit bis 30 A zulässig, bei höheren Stromstärken bitte Kontaktaufnahme mit Vertrieb

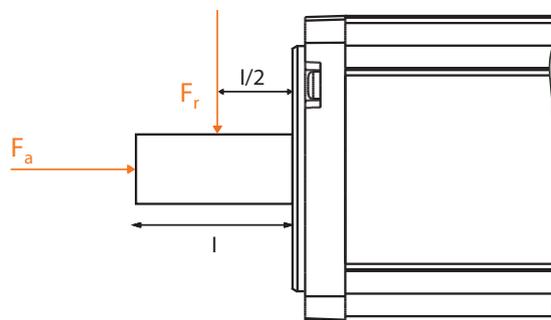
## Abkürzungen und Definitionen

Kürzel	Einheit	Erläuterung
$f_n$	[Hz]	Nennfrequenz
$I_0$	[A <sub>rms</sub> ]	Stillstandsstrom je Phase (Motorstrom beim Stillstands Drehmoment $M_0$ )
$I_n$	[A <sub>rms</sub> ]	Nennstrom (Nennstrom je Phase)
$I_{max}$	[A <sub>rms</sub> ]	Spitzenstrom (Maximal zulässiger Strom je Phase)
J	[kgcm <sup>2</sup> ]	Massenträgheitsmoment Rotor (Bezieht sich auf einen Motor ohne Bremse)
$k_e$	[V <sub>rms</sub> / kmin <sup>-1</sup> ]	Spannungskonstante (Induzierte Spannung zwischen zwei Phasen bei 1000 min <sup>-1</sup> ) Effektivwert
$k_t$	[Nm / A <sub>rms</sub> ]	Drehmomentkonstante (Effektivwert) im Nennpunkt
$L_{pp}$	[mH]	Wicklungsinduktivität (2 Phasen) bei Nennstrom $I_n$
m	[kg]	Masse (Motormasse ohne Bremse)
$M_0$	[Nm]	Stillstandsmoment (Stillstands Drehmoment bei S1)
$M_n$	[Nm]	Nennmoment (Dauerdrehmoment bei S1)
$M_{max}$	[Nm]	Spitzendrehmoment (Maximal kurzzeitig zulässiges Moment)
$n_n$	[min <sup>-1</sup> ]	Nenn Drehzahl
$n_{max}$	[min <sup>-1</sup> ]	Maximale Drehzahl
$P_n$	[W]	Nennleistung (Mechanische Bemessungsleistung an der Welle)
$R_{pp}$	[Ω]	Wicklungswiderstand (2 Phasen, bei einer Wicklungstemperatur von 20 °C),
$c_t$	[%]	Lokales Rastmoment $c_t = \frac{M_{cmax} - M_{cmin}}{M_0} \times 100 \%$
$M_{cmax}$	[Nm]	Lokales Maximum des Rastmomentes
$M_{cmin}$	[Nm]	Lokales Minimum des Rastmomentes
$T_{el}$	[ms]	Elektrische Zeitkonstante
$T_{th}$	[min]	Thermische Zeitkonstante
$U_{mot}$	[V <sub>rms</sub> ]	Nennspannung Motor (Spannung zwischen 2 Phasen im Nennpunkt), Effektivwert
$U_{ZK}$	[V <sub>DC</sub> ]	Zwischenkreisspannung



## Zulässige Kräfte

Die Lebensdauer der Motoren beträgt mind. 20.000 Stunden unter Nennbedingungen. Die als Lagerbelastung zulässigen Radialkräfte sind der untenstehenden Tabelle zu entnehmen. Der Kraftangriffspunkt liegt in der Wellenmitte (s. Grafik).



## Maximale Radialkraft $F_r$ , [N]

	1.000 [min <sup>-1</sup> ]	2.000 [min <sup>-1</sup> ]	3.000 [min <sup>-1</sup> ]	4.000 [min <sup>-1</sup> ]	5.000 [min <sup>-1</sup> ]	6.000 [min <sup>-1</sup> ]	7.000 [min <sup>-1</sup> ]	8.000 [min <sup>-1</sup> ]	9.000 [min <sup>-1</sup> ]	10.000 [min <sup>-1</sup> ]
HMD06-005	350	270	240	220	200	190	180	170	165	160
HMD06-010	360	290	250	230	210	200	190	180	175	170
HMD06-015	390	310	270	240	230	210	200	190	185	180
HMD06-020	400	320	280	260	240	220	210	200	195	190
HMD08-020	430	340	300	270	250	240	225	215	210	200
HMD08-028	460	370	320	290	270	250	240	230	220	210
HMD08-035	480	380	330	300	280	265	250	240	230	220
HMD08-050	510	410	360	320	300	280	270	260	250	240
HMD08-060	530	420	370	330	310	290	280	265	255	245

Maximale Axialkraft:  $F_a = 0,2 \times F_r$

Im Stillstand ist für die Motormontage eine einmalige Axialkraft von 40 % der Radialkraft zulässig. Maximal zulässige Axial- und Radialkräfte sind nicht zusammen zulässig.

## Bestellschlüssel

**HMD08-028-320-30-B0H2MW23W**

<p><b>Flanschmaß</b></p> <p>60 mm → 06 80 mm → 08</p> <p><b>Stillstandsmoment</b></p> <p>0,5 Nm → 005 1,0 Nm → 010 1,5 Nm → 015 2,0 Nm → 020 2,8 Nm → 028 3,5 Nm → 035 5,0 Nm → 050 6,0 Nm → 060</p> <p><b>Zwischenkreisspannung</b></p> <p>24 V → 024 48 V → 048 320 V → 320 560 V → 560</p> <p><b>Nenn Drehzahl</b></p> <p>3.000 min<sup>-1</sup> → 30 5.500 min<sup>-1</sup> → 55 6.000 min<sup>-1</sup> → 60</p>	<p><b>Optionen</b></p> <p>Ohne Bremse 0XXXXXXXXX Mit Bremse BXXXXXXXXX Ohne Passfeder X0XXXXXXXX Mit Passfeder XPXXXXXXXX Resolver XXR1PXXXX Resolver sicher angebaut XXRAPXXXX HES 1 (4,5 V<sub>pp</sub>) XXM1SXXXX HES 1 (1,0 V<sub>pp</sub>) XXM2SXXXX HEM 1 (1,0 V<sub>pp</sub> ohne Batterie) XXM1MXXXX HEM 1 (1,0 V<sub>pp</sub> mit Batterie) XXM2MXXXX HES 3 XXM1IXXXX ECI 1118 XXE1SXXXX EQI 1131 XXE1MXXXX SEK 37 XXH1SXXXX SEL 37 XXH1MXXXX SKS 36 XXH2SXXXX SKS 36S sicher angebaut XXHBSXXXX SKM 36 XXH2MXXXX SKM 36S sicher angebaut XXHBMXXXX SRS 50 XXH3SXXXX SRM 50 XXH3MXXXX EES 37 XXD1SXXXX EES 37-2 sicher angebaut XXDASXXXX EEM 37 XXD1MXXXX EEM 37-2 sicher angebaut XXDAMXXXX EKS 36 XXD2SXXXX EKS 36-2 sicher angebaut XXDBSXXXX EKM 36 XXD2MXXXX EKM 36-2 sicher angebaut XXDBMXXXX EFS 50 XXD3SXXXX EFM 50 XXD3MXXXX CKS 36 XXI1SXXXX M23 gewinkelt XXXXXW23X Y-Tec XXXXXY17X I-Tec XXXXXI17X Kabelabgang 1,5m<sup>1)</sup> XXXXXK15X Kabelabgang 5m<sup>1)</sup> XXXXXK50X Twintus XXXXXT16X Ohne RWDR XXXXXXXX0 Mit RWDR XXXXXXXXW</p>
--	--

1) Nur auf Anfrage

**Beispiel: HMD08-028-320-30-B0H2MW23W**

<p>Flanschmaß 80 mm</p> <p>Stillstandsmoment 2,8 Nm</p> <p>Zwischenkreisspannung 320 V</p> <p>Nenn Drehzahl 3.000 min<sup>-1</sup></p>	<p><b>Optionen:</b></p> <p>Mit Bremse</p> <p>Ohne Passfeder</p> <p>SKM 36 Geber</p> <p>Gewinkelter M23 Stecker</p> <p>Mit Radialwellendichtring</p>
--	---

# HMD06-005

24 / 48 V

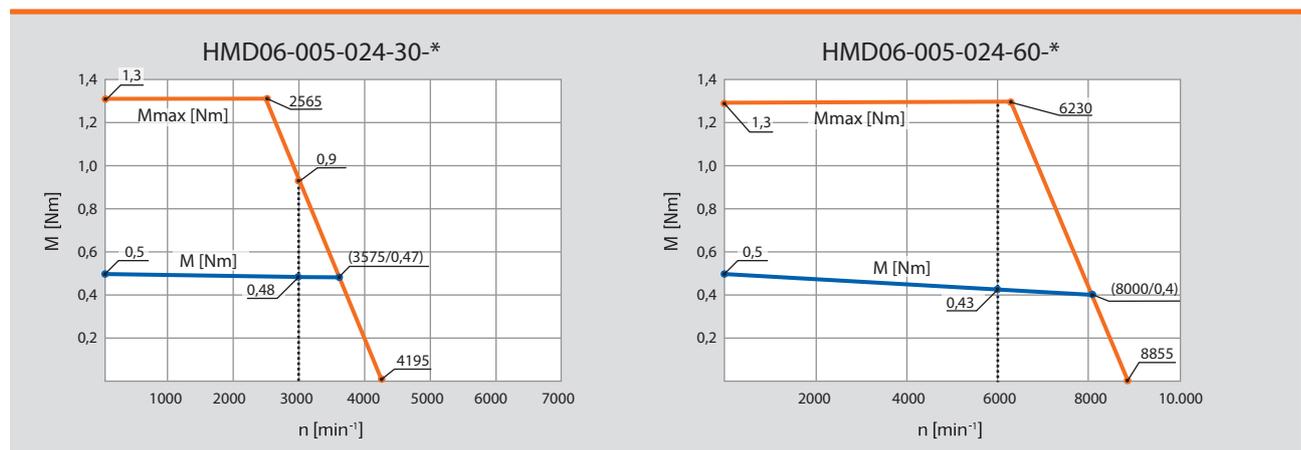


## Technische Daten Motor

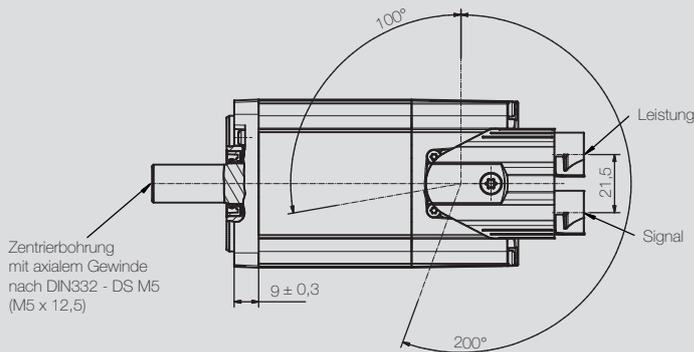
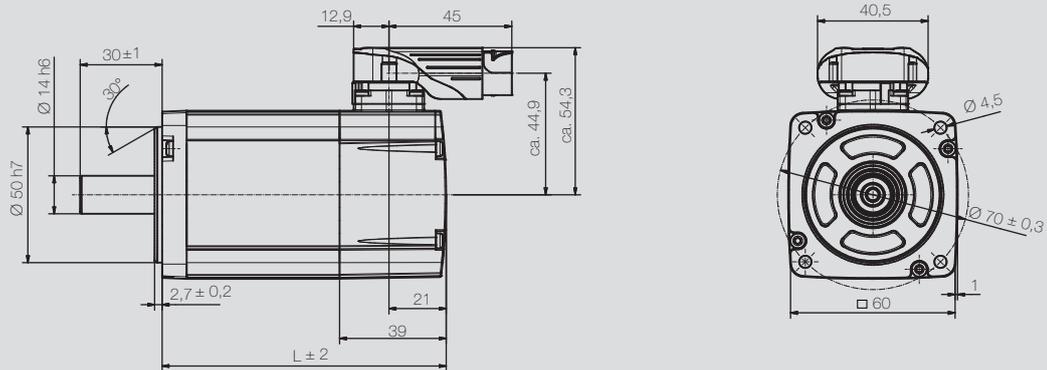
		HMD06-005			
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	6.000	3.000	6.000
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub>	24	24	48	48
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	13	12	26	24
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	150	250	150	250
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	0,48	0,43	0,48	0,43
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	8,4	16,2	4,2	7,7
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b>M<sub>0</sub></b>	<b>0,5</b>	<b>0,5</b>	<b>0,5</b>	<b>0,5</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>0</sub>	8,6	18,0	4,3	8,6
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	1,3	1,3	1,3	1,3
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>max</sub>	21,4	45,0	10,8	21,5
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	4.195	8.855	4.140	8.390
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	3,8	1,8	7,7	3,8
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,06	0,03	0,11	0,06
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	0,24	0,06	0,87	0,24
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	0,48	0,11	1,90	0,48
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	2,0	1,8	2,2	2,0
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	25	25	25	25
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	1,48E-01	1,48E-01	1,48E-01	1,48E-01
Gewicht Motor [kg]	m	1,1	1,1	1,1	1,1

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

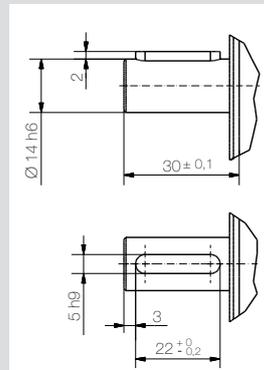
## Kennlinien



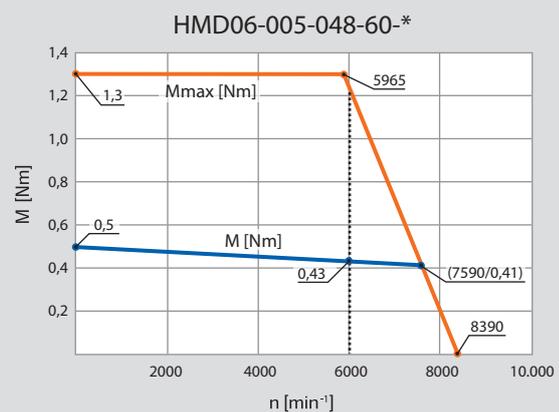
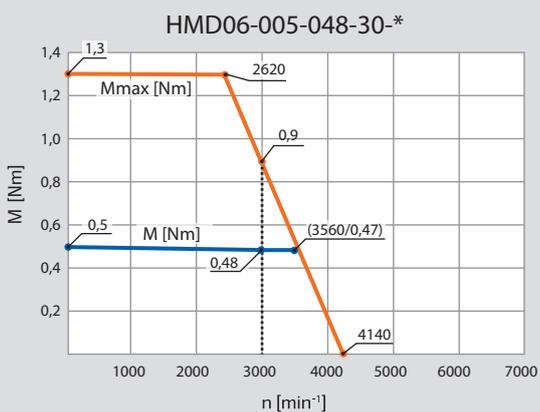
# Maßzeichnungen



Passfeder (optional)



Motortyp		L
HMD06-005	ohne Bremse	105 mm
HMD06-005	mit Bremse	144 mm



# ■ HMD06-005

## 320 / 560 V

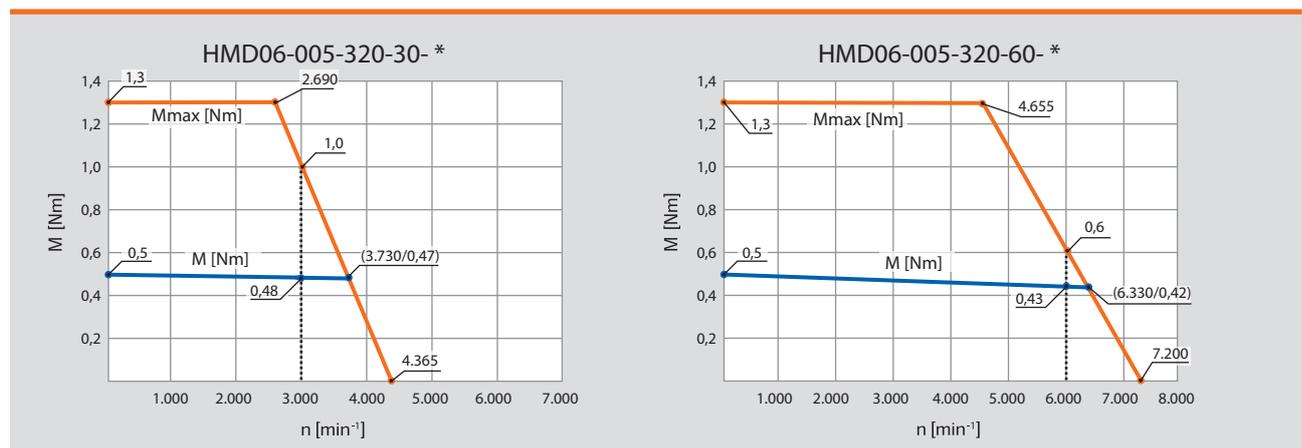


### Technische Daten Motor

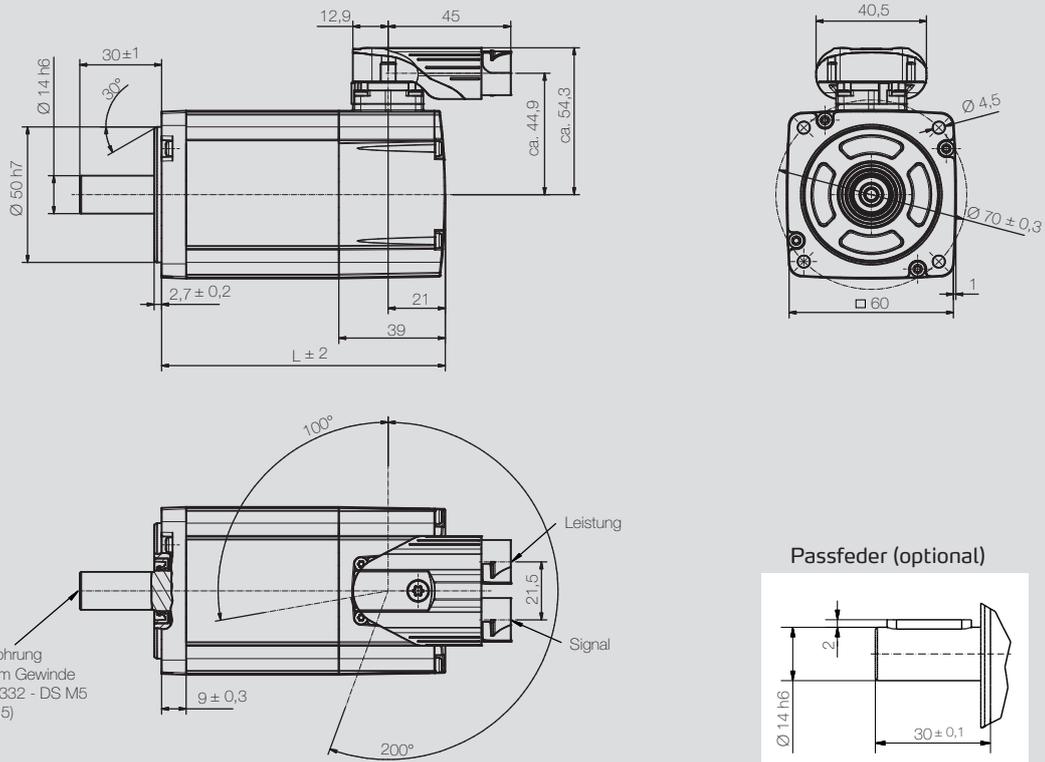
		HMD06-005			
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	6.000	3.000	6.000
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub>	320	320	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	167	199	167	309
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	150	250	150	250
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	0,48	0,43	0,48	0,43
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	0,7	1,0	0,7	0,6
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b>M<sub>0</sub></b>	<b>0,5</b>	<b>0,5</b>	<b>0,5</b>	<b>0,5</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>0</sub>	0,7	1,1	0,7	0,7
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	1,3	1,3	1,3	1,3
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>max</sub>	1,7	2,6	1,7	1,7
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	4.365	7.200	7.590	7.590
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	48,4	31,0	48,4	48,4
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,69	0,43	0,69	0,72
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	39,9	17,6	39,9	39,9
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	75,9	31,6	75,9	75,9
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	1,9	1,8	1,9	1,9
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	25	25	25	25
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	1,48E-01	1,48E-01	1,48E-01	1,48E-01
Gewicht Motor [kg]	m	1,1	1,1	1,1	1,1

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

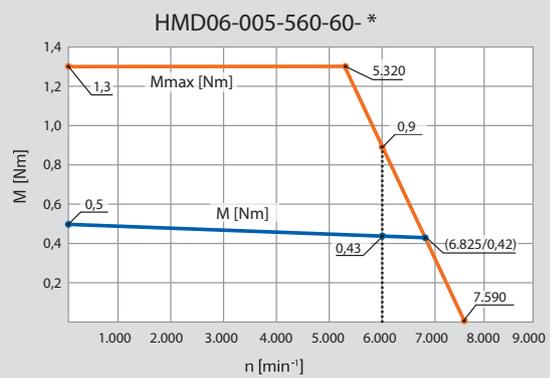
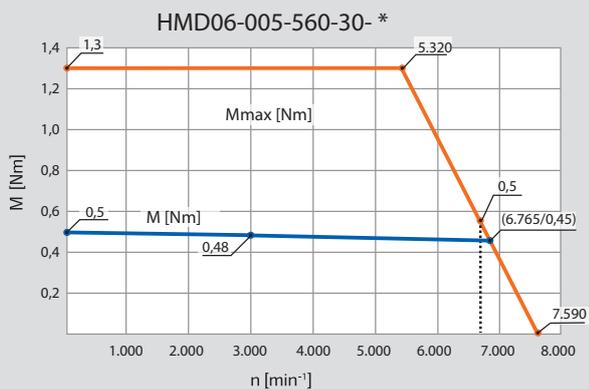
### Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD06-005	ohne Bremse	105 mm
HMD06-005	mit Bremse	144 mm



# HMD06-010

24 / 48 V

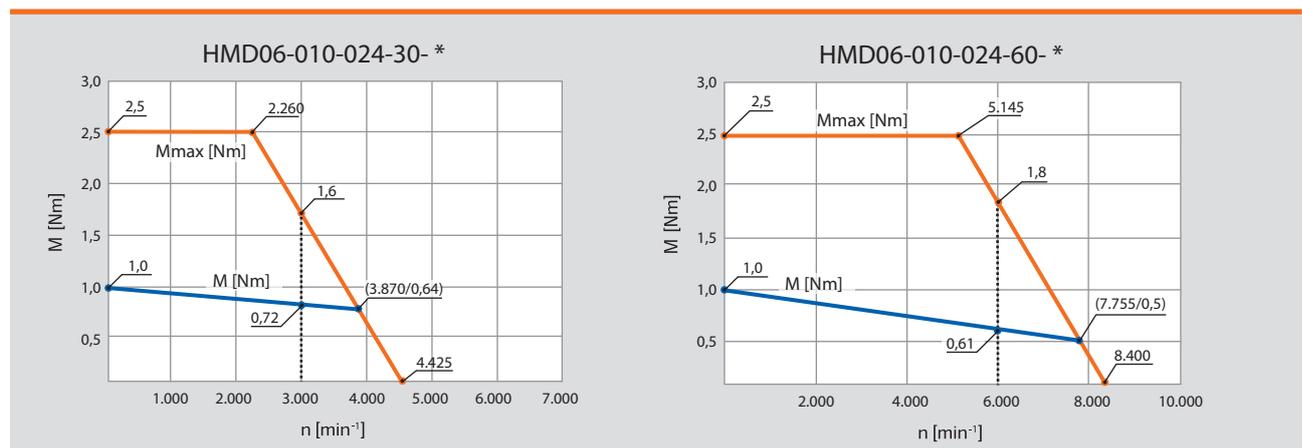


## Technische Daten Motor

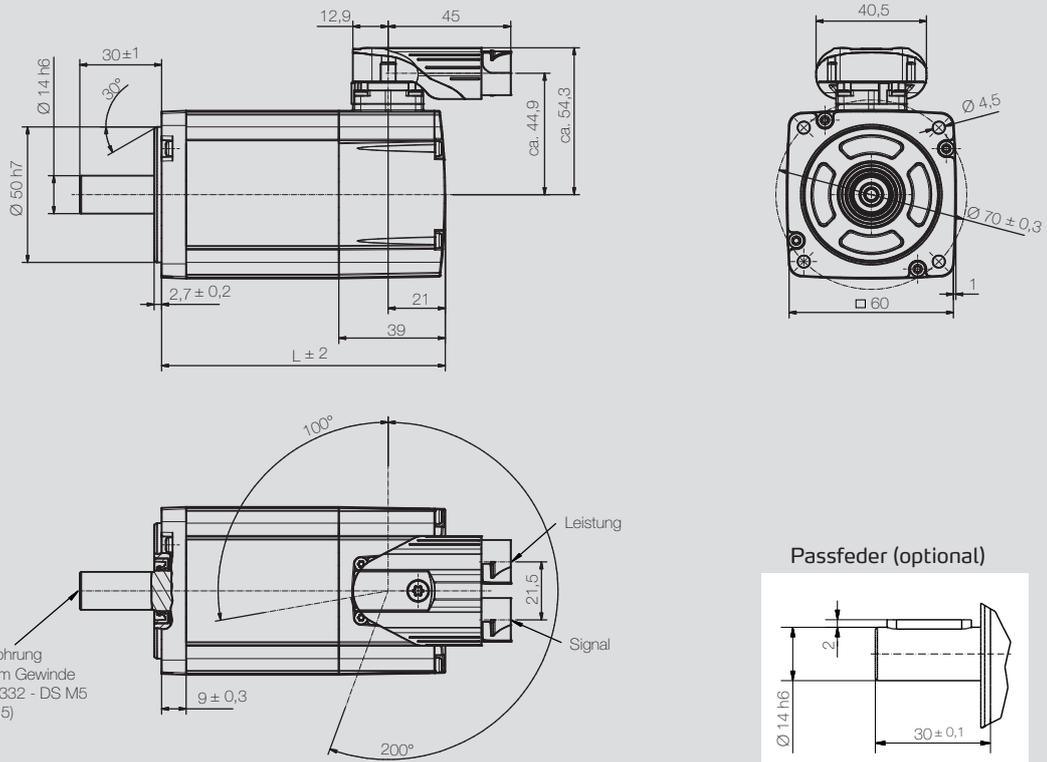
	HMD06-010				
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	6.000	3.000	6.000
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub>	24	24	48	48
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	12	12	25	22
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	225	350	225	350
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	0,72	0,61	0,72	0,61
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	13,6	21,9	6,5	11,8
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b>M<sub>0</sub></b>	<b>1,0</b>	<b>1,0</b>	<b>1,0</b>	<b>1,0</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>0</sub>	18,9	34,2	8,9	17,7
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	2,5	2,5	2,5	2,5
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>max</sub>	47,3	85,5	22,3	44,3
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	4.425	8.400	4.310	8.445
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	3,6	1,9	7,4	3,5
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,05	0,03	0,11	0,05
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	0,14	0,04	0,5	0,14
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	0,27	0,08	1,17	0,27
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	2,0	2,2	2,3	2,0
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	25	25	25	25
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	2,00E-01	2,00E-01	2,00E-01	2,00E-01
Gewicht Motor [kg]	m	1,3	1,3	1,3	1,3

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

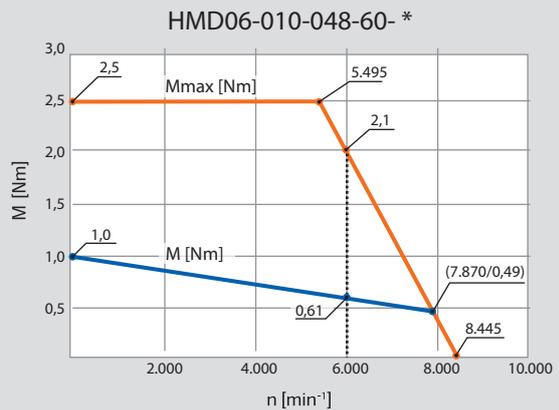
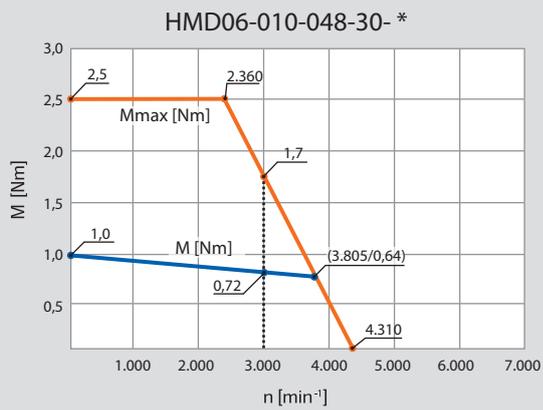
## Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD06-010	ohne Bremse	115 mm
HMD06-010	mit Bremse	154 mm



# ■ HMD06-010

## 320 / 560 V

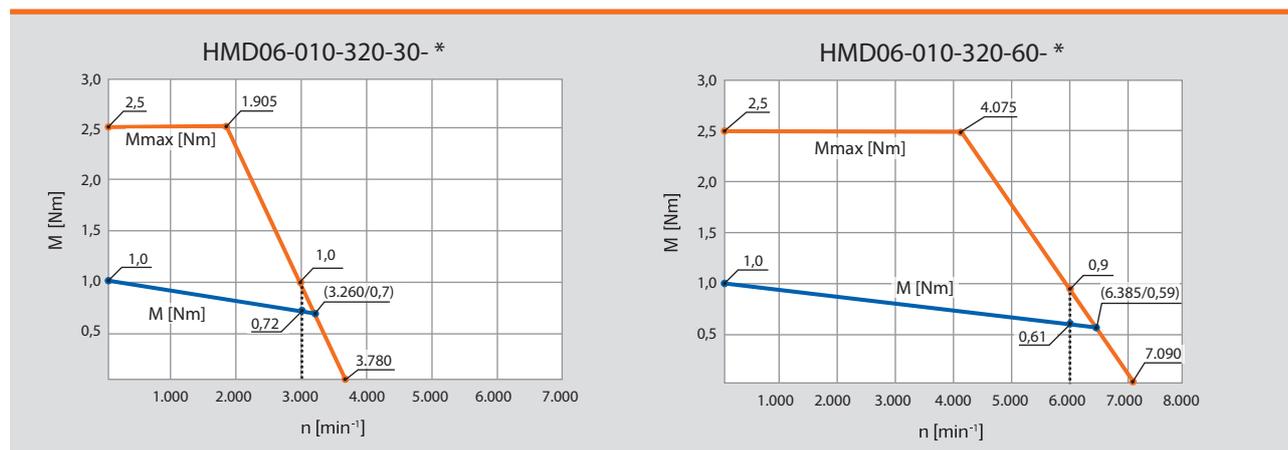


### Technische Daten Motor

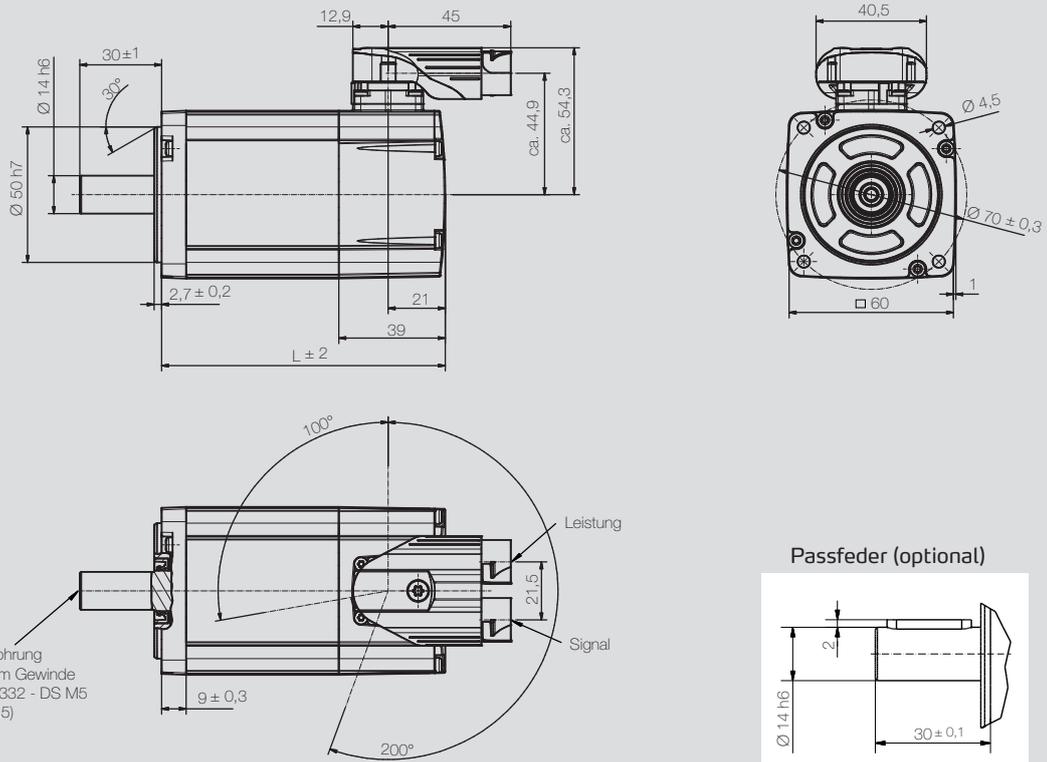
		HMD06-010			
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	6.000	3.000	6.000
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub>	320	320	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	189	189	244	351
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	225	350	225	350
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	0,72	0,61	0,72	0,61
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	0,9	1,4	0,7	0,7
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b>M<sub>0</sub></b>	<b>1,0</b>	<b>1,0</b>	<b>1,0</b>	<b>1,0</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>0</sub>	1,2	2,3	0,9	1,2
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	2,5	2,5	2,5	2,5
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>max</sub>	2,9	5,8	2,3	2,9
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	3.780	7.090	5.080	6.900
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	55,9	29,8	72,3	55,9
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,8	0,43	1,03	0,87
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	31,30	9,40	51,1	31,3
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	67,6	19,8	113,0	67,6
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	2,2	2,1	2,2	2,2
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	25	25	25	25
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	2,00E-01	2,00E-01	2,00E-01	2,00E-01
Gewicht Motor [kg]	m	1,3	1,3	1,3	1,3

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

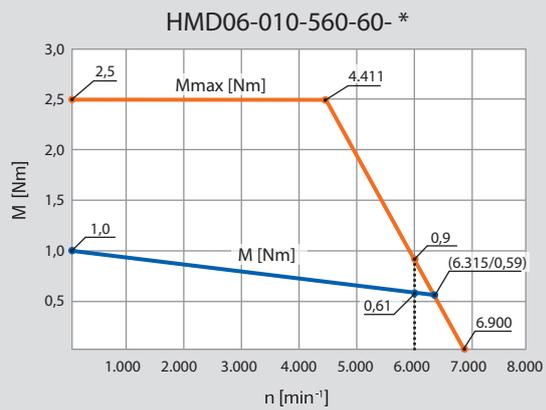
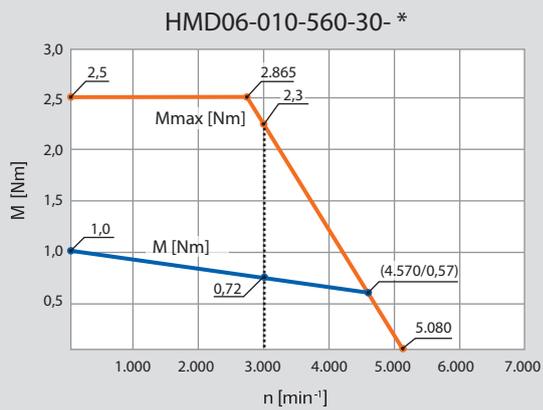
### Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD06-010	ohne Bremse	115 mm
HMD06-010	mit Bremse	154 mm



# HMD06-015

24 / 48 V

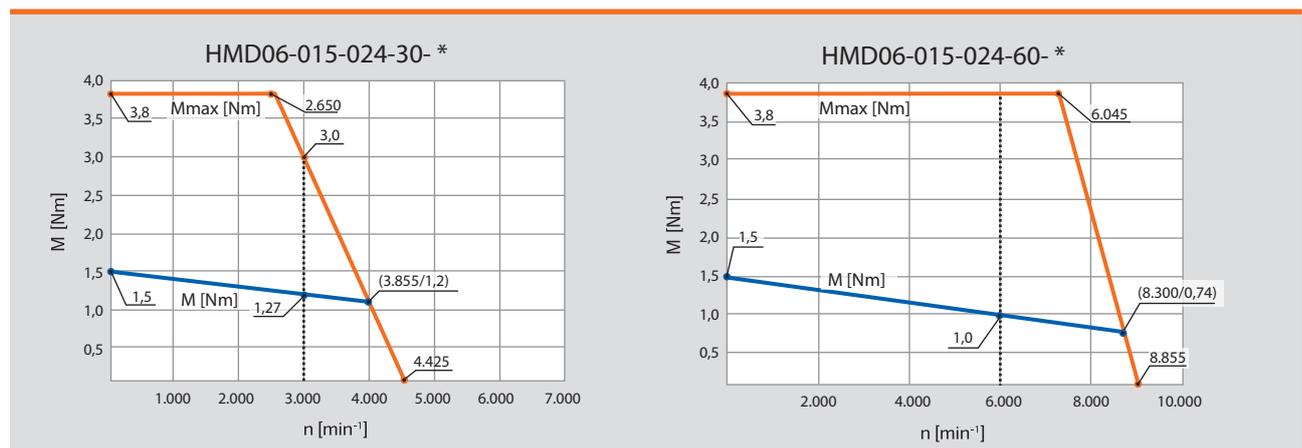


## Technische Daten Motor

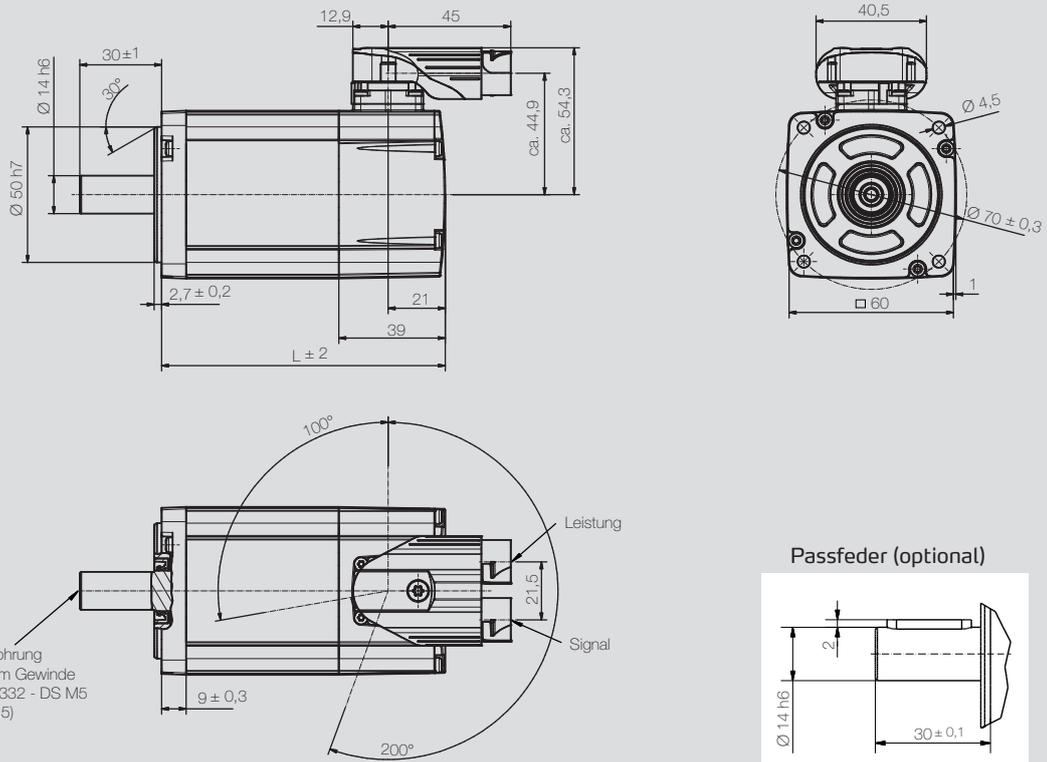
		HMD06-015			
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	6.000	3.000	6.000
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub>	24	24	48	48
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	12	11	26	22
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	400	550	400	550
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	1,27	0,95	1,27	0,95
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	23,3	35,9	11,0	17,9
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b>M<sub>0</sub></b>	<b>1,5</b>	<b>1,5</b>	<b>1,5</b>	<b>1,5</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>0</sub>	27,0	54,1	12,7	27,0
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	3,8	3,8	3,8	3,8
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>max</sub>	67,5	135,3	31,8	67,5
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	4.425	8.855	4.140	8.855
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	3,6	1,8	7,7	3,6
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,05	0,03	0,12	0,05
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	0,07	0,02	0,32	0,07
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	0,17	0,04	0,76	0,17
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	2,4	2,7	2,4	2,4
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	25	25	25	25
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	3,10E-01	3,10E-01	3,10E-01	3,10E-01
Gewicht Motor [kg]	m	1,6	1,6	1,6	1,6

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

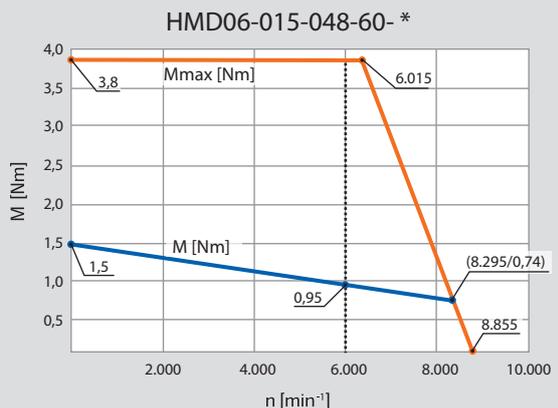
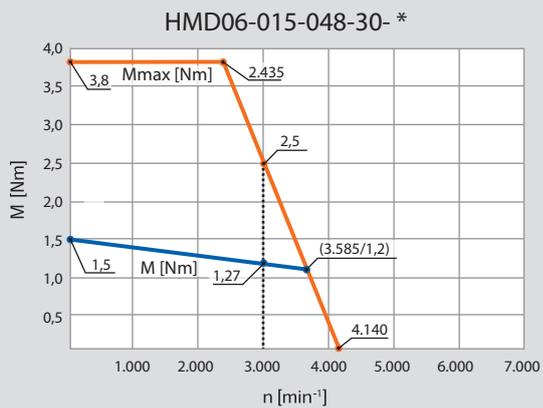
## Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD06-015	ohne Bremse	135 mm
HMD06-015	mit Bremse	174 mm



# HMD06-015

320 / 560 V

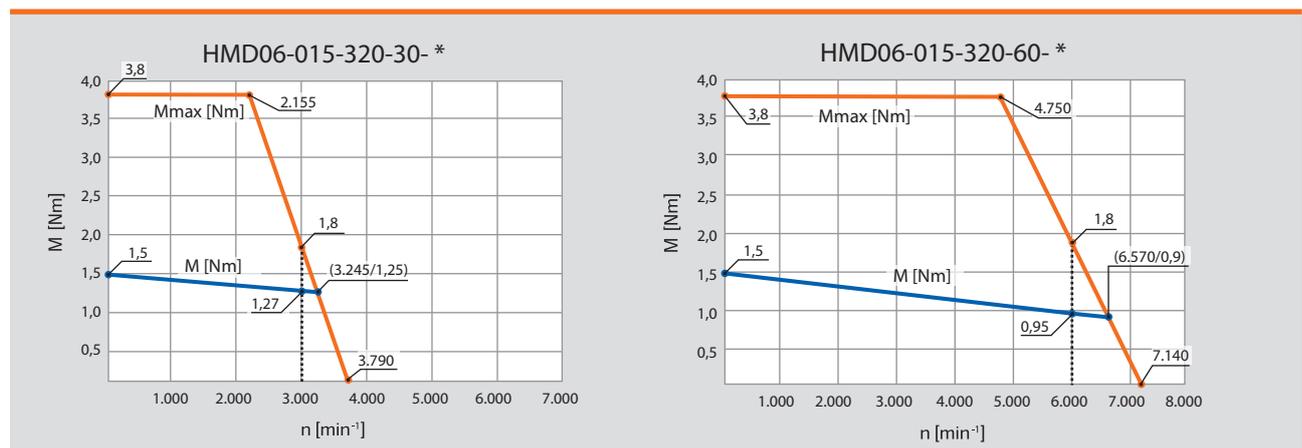


## Technische Daten Motor

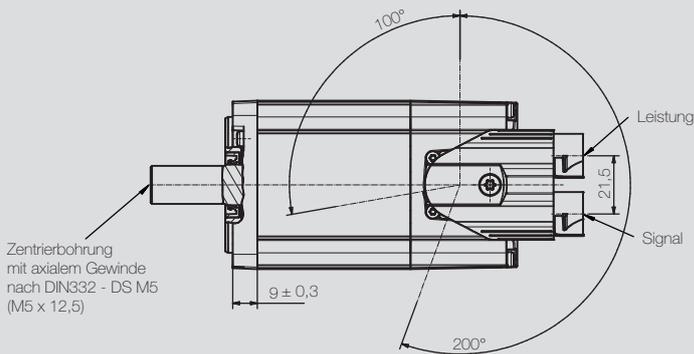
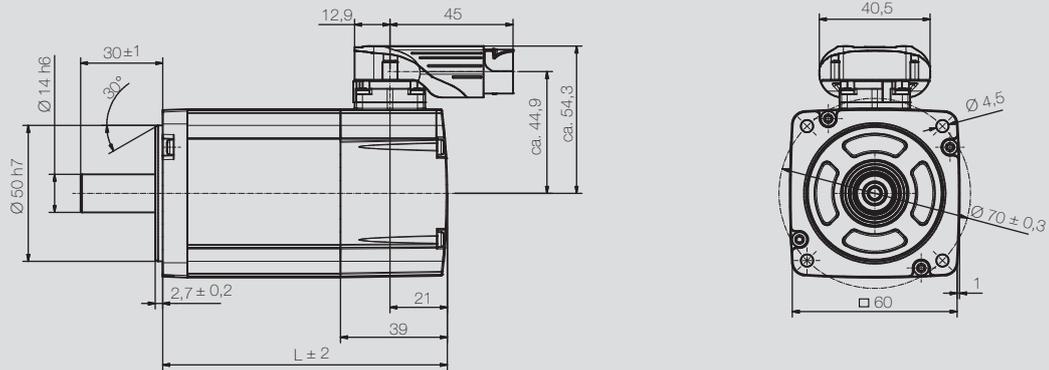
		HMD06-015			
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	6.000	3.000	6.000
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub>	320	320	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	187	184	358	345
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	400	550	400	550
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	1,27	0,95	1,27	0,95
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	1,5	2,2	0,8	1,2
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b>M<sub>0</sub></b>	<b>1,5</b>	<b>1,5</b>	<b>1,5</b>	<b>1,5</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>0</sub>	1,8	3,3	0,9	1,9
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	3,8	3,8	3,8	3,8
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>max</sub>	4,4	8,3	2,3	4,7
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	3.790	7.140	3.600	6.900
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	55,8	29,6	107,1	55,8
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,85	0,43	1,59	0,79
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	16,80	4,00	57,8	16,8
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	40,0	11,8	147,2	40,0
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	2,4	3,0	2,5	2,4
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	25	25	25	25
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	3,10E-01	3,10E-01	3,10E-01	3,10E-01
Gewicht Motor [kg]	m	1,6	1,6	1,6	1,6

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

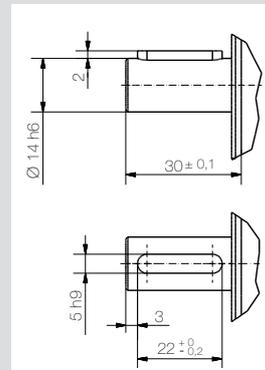
## Kennlinien



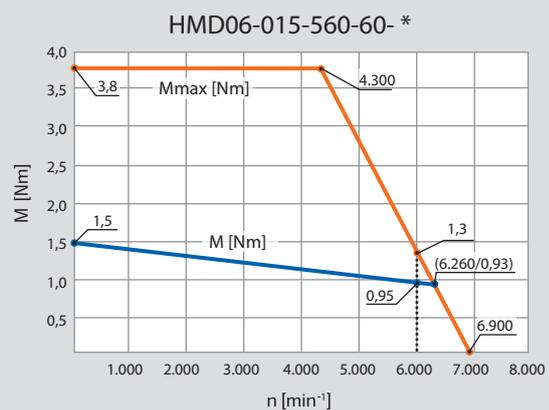
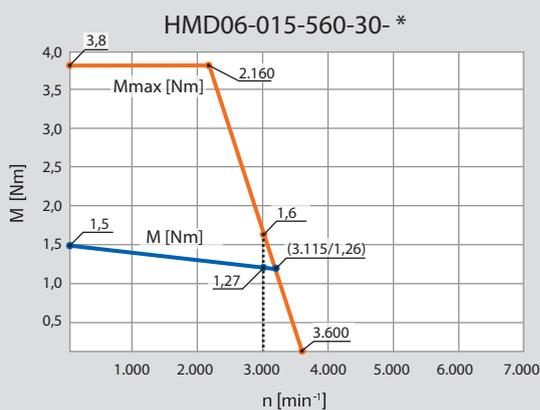
# Maßzeichnungen



Passfeder (optional)



Motortyp		L
HMD06-015	ohne Bremse	135 mm
HMD06-015	mit Bremse	174 mm



# HMD06-020

24 / 48 V

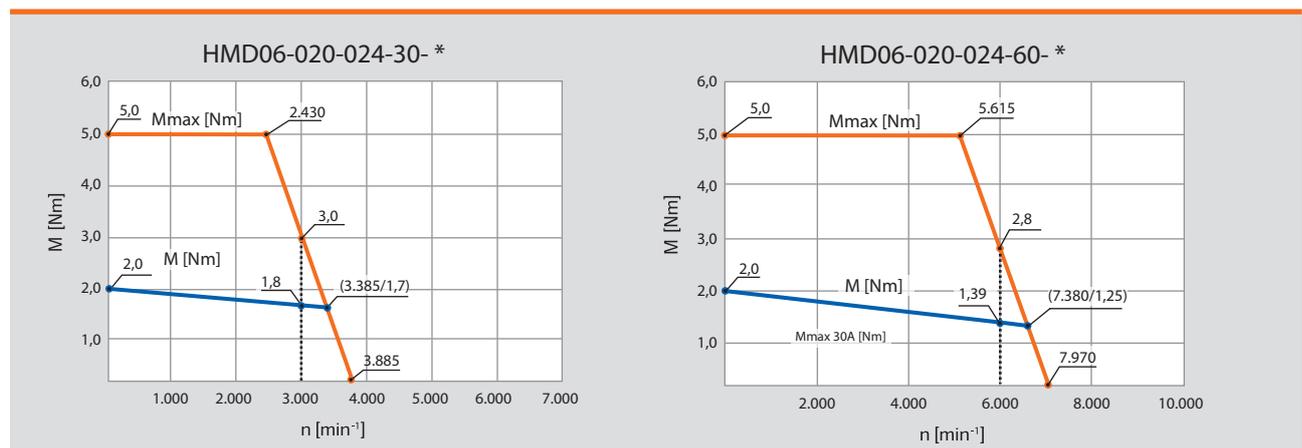


## Technische Daten Motor

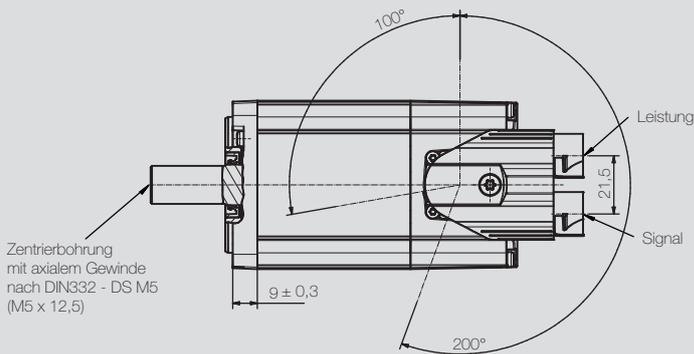
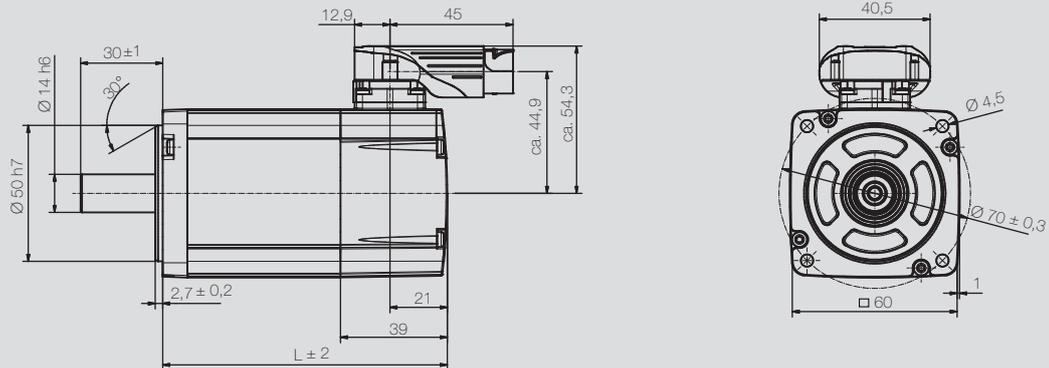
	HMD06-020				
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	6.000	3.000	6.000
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub>	24	24	48	48
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	13	13	25	25
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	550	800	550	800
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	1,75	1,39	1,75	1,39
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	28,4	46,5	15,5	23,3
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b>M<sub>0</sub></b>	<b>2,0</b>	<b>2,0</b>	<b>2,0</b>	<b>2,0</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>0</sub>	32,0	63,8	17,5	32,0
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	5,0	5,0	5,0	5,0
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>max</sub>	80,0	159,5	43,8	80,0
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	3.885	7.970	4.250	7.775
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	4,1	2,0	7,5	4,1
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,06	0,03	0,11	0,06
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	0,06	0,01	0,19	0,06
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	0,14	0,04	0,49	0,14
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	2,6	2,8	2,6	2,6
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	25	25	25	25
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	4,50E-01	4,50E-01	4,50E-01	4,50E-01
Gewicht Motor [kg]	m	2,0	2,0	2,0	2,0

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

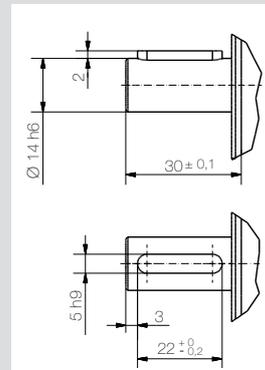
## Kennlinien



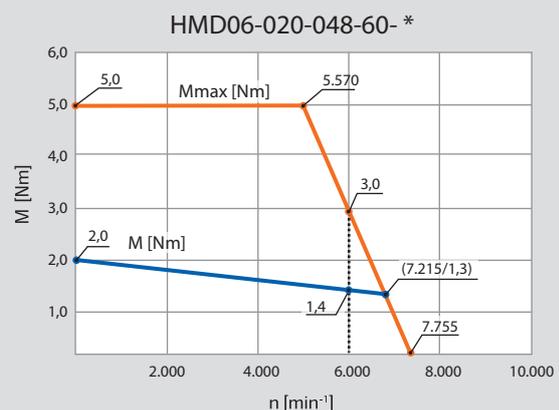
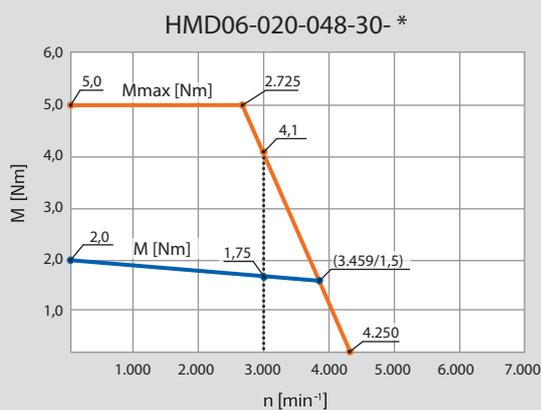
# Maßzeichnungen



Passfeder (optional)



Motortyp		L
HMD06-020	ohne Bremse	160 mm
HMD06-020	mit Bremse	199 mm



# HMD06-020

320 / 560 V

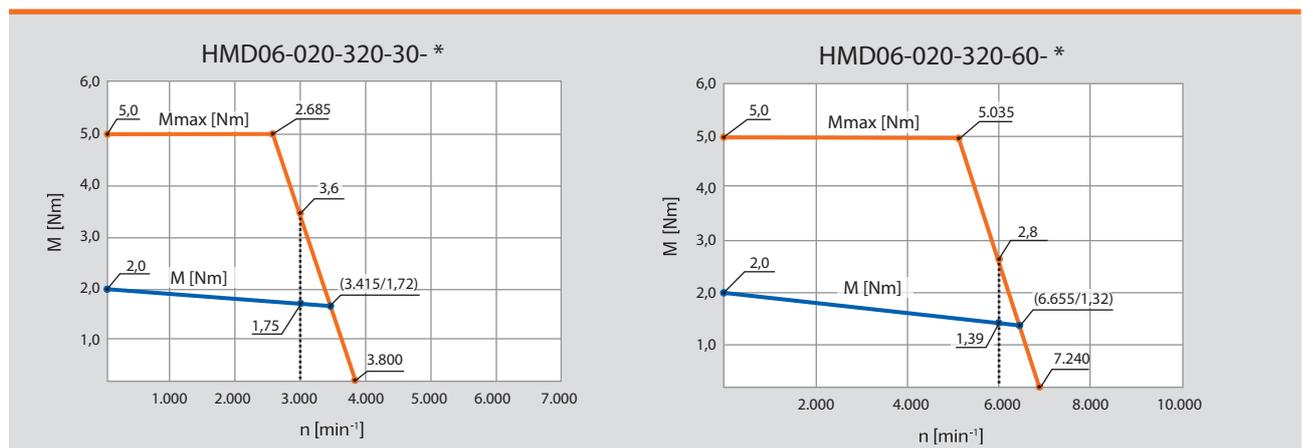


## Technische Daten Motor

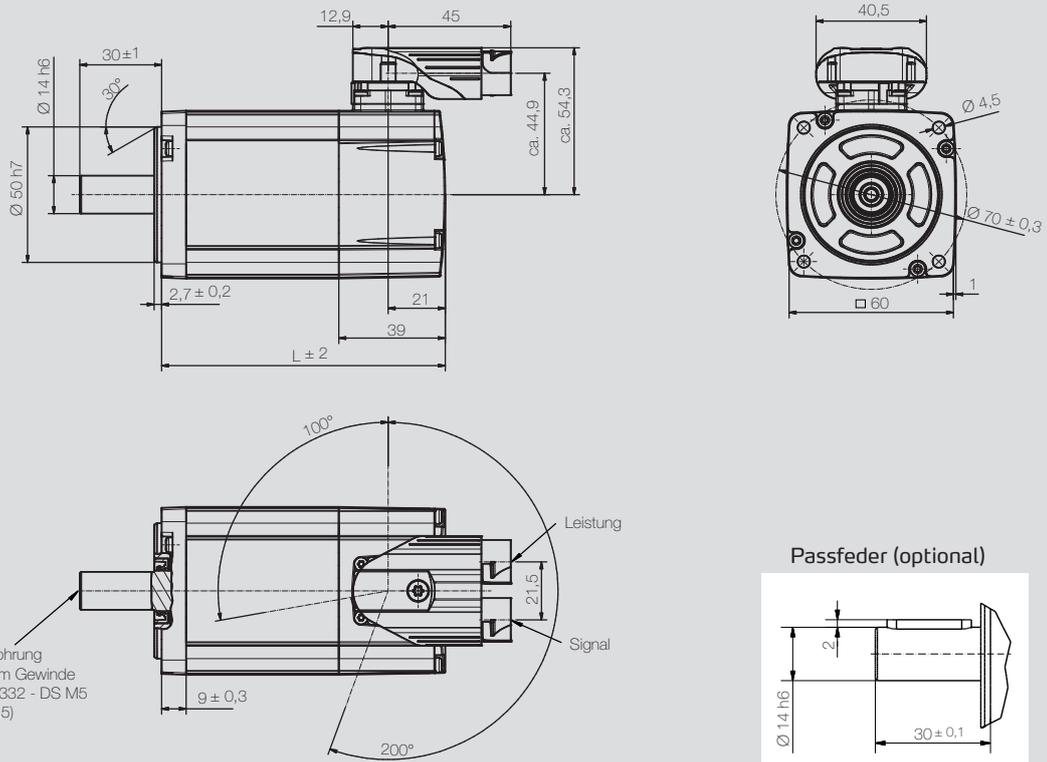
		HMD06-020			
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	6.000	3.000	6.000
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub>	320	320	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	182	184	353	343
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	550	800	550	800
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	1,75	1,39	1,75	1,39
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	2,1	3,2	1,1	1,7
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b>M<sub>0</sub></b>	<b>2,0</b>	<b>2,0</b>	<b>2,0</b>	<b>2,0</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>0</sub>	2,4	4,3	1,2	2,4
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	5,0	5,0	5,0	5,0
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>max</sub>	5,9	10,8	3,0	5,9
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	3.800	7.240	3.500	6.900
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	55,6	29,6	108,4	55,1
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,83	0,43	1,59	0,82
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	9,6	2,9	33,9	9,6
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	16,9	7,9	105,2	16,9
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	1,8	2,7	3,1	1,8
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	25	25	25	25
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	4,50E-01	4,50E-01	4,50E-01	4,50E-01
Gewicht Motor [kg]	m	2,0	2,0	2,0	2,0

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

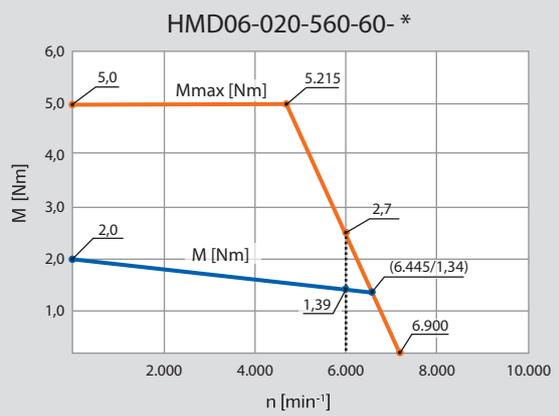
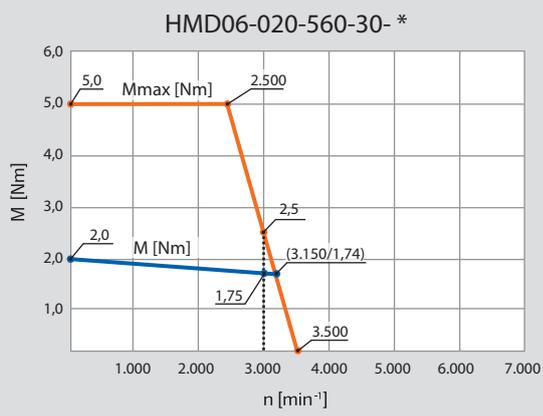
## Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD06-020	ohne Bremse	160 mm
HMD06-020	mit Bremse	199 mm



# HMD08-020

24 / 48 V

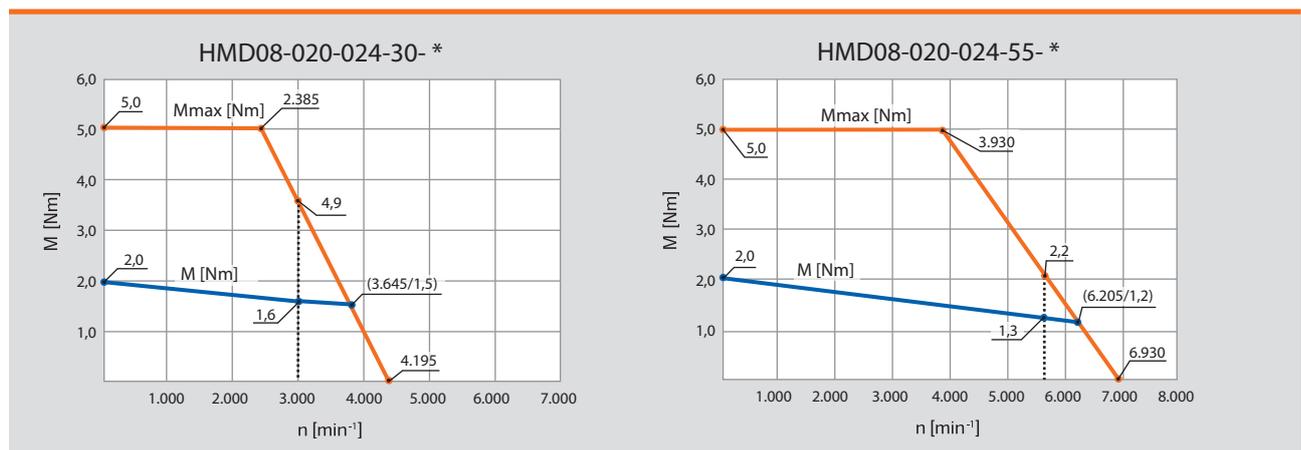


## Technische Daten Motor

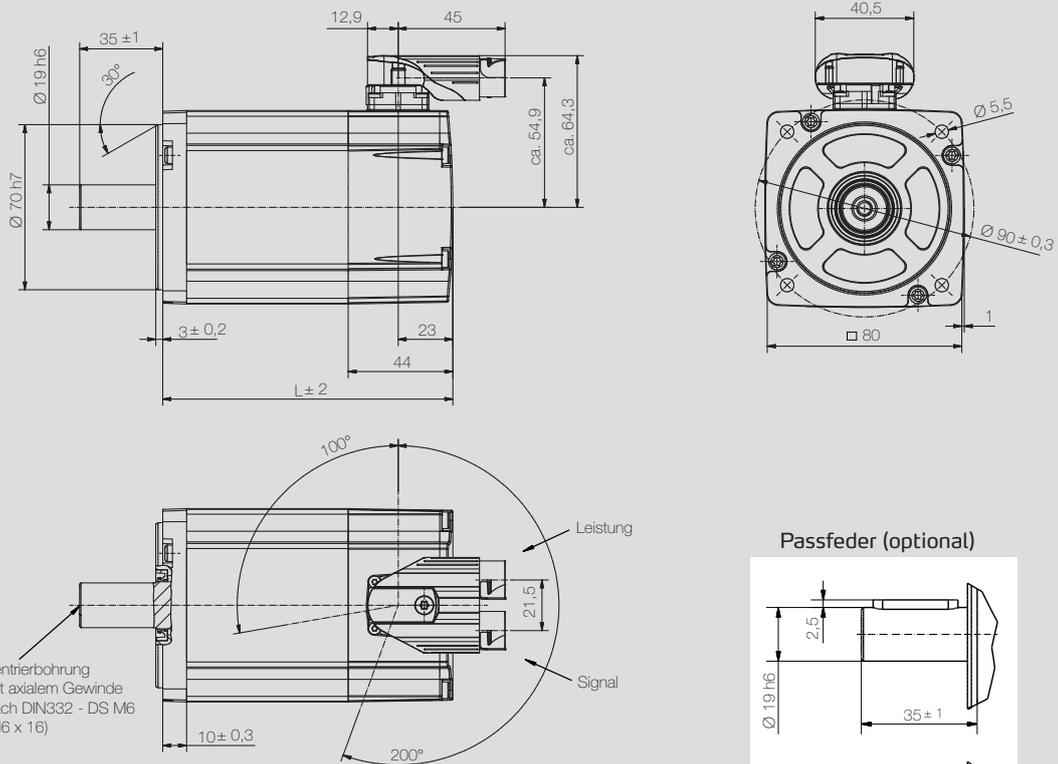
		HMD08-020			
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	$n_n$	3.000	5.500	3.000	5.500
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	$U_{ZK}$	24	24	48	48
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	$U_{mot}$	12	13	25	21
Nennleistung [W]	$P_n$	500	750	500	750
Nennmoment [Nm]	$M_n$	1,6	1,3	1,6	1,3
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	$I_n$	28,5	39,5	14,4	23,8
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b><math>M_0</math></b>	<b>2,0</b>	<b>2,0</b>	<b>2,0</b>	<b>2,0</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	$I_0$	35,4	58,5	18,0	35,4
Spitzendrehmoment [Nm]	$M_{max}$	5,0	5,0	5,0	5,0
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	$I_{max}$	88,5	146,3	45,0	88,5
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	$n_{max}$	4.195	6.930	4.195	8.390
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	$k_e$	3,8	2,3	7,6	3,8
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	$k_t$	0,06	0,03	0,11	0,05
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	$R_{pp}$	0,04	0,02	0,17	0,04
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	$L_{pp}$	0,18	0,07	0,73	0,18
Elektrische Zeitkonstante [ms]	$T_{el}$	4,7	4,5	4,4	4,7
Thermische Zeitkonstante [min]	$T_{th}$	30	30	30	30
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	$J$	6,63E-01	6,63E-01	6,63E-01	6,63E-01
Gewicht Motor [kg]	$m$	2,2	2,2	2,2	2,2

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

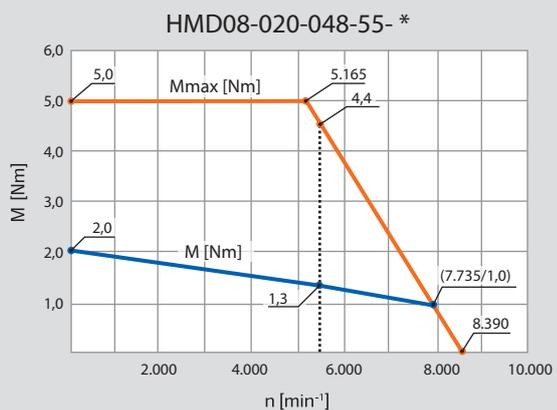
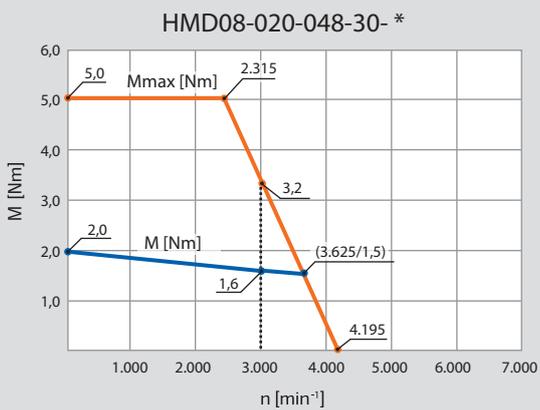
## Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD08-020	ohne Bremse	124 mm
HMD08-020	mit Bremse	172 mm



# HMD08-020

320 / 560 V

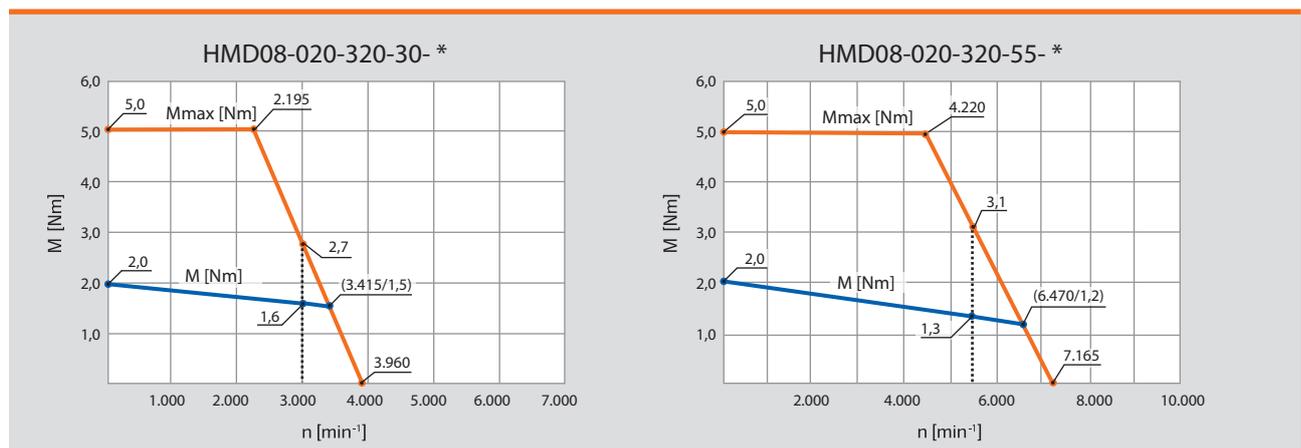


## Technische Daten Motor

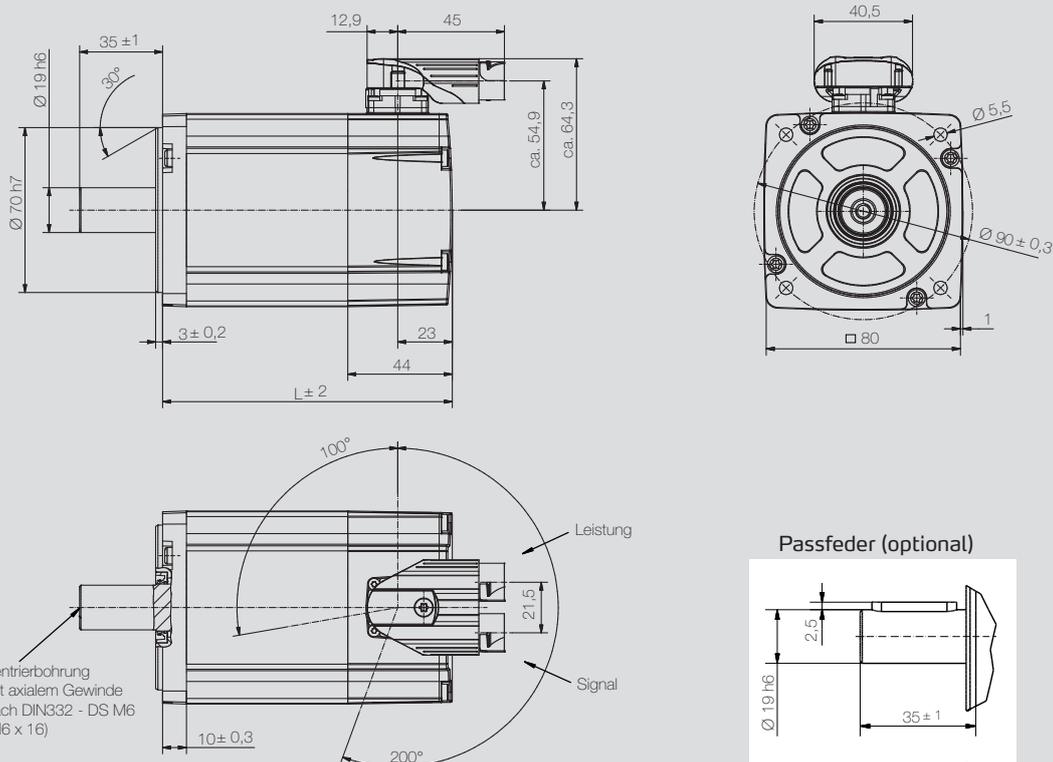
		HMD08-020			
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	5.500	3.000	5.500
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub>	320	320	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	173	167	322	300
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	500	750	500	750
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	1,6	1,3	1,6	1,3
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	2,0	3,0	1,1	1,7
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b>M<sub>0</sub></b>	<b>2,0</b>	<b>2,0</b>	<b>2,0</b>	<b>2,0</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>0</sub>	2,5	4,5	1,4	2,5
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	5,0	5,0	5,0	5,0
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>max</sub>	6,3	11,3	3,4	6,3
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	3.960	7.165	3.675	6.880
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	53,4	29,5	99,9	53,4
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,80	0,43	1,45	0,76
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	8,10	2,30	27,10	8,10
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	36,30	11,70	125,80	36,30
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	4,5	5,1	4,6	4,5
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	30	30	30	30
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	6,63E-01	6,63E-01	6,63E-01	6,63E-01
Gewicht Motor [kg]	m	2,2	2,2	2,2	2,2

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

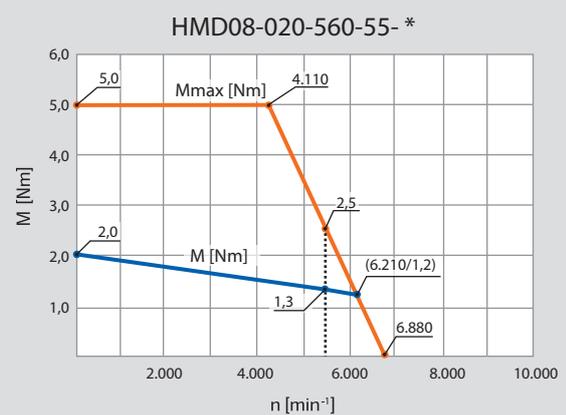
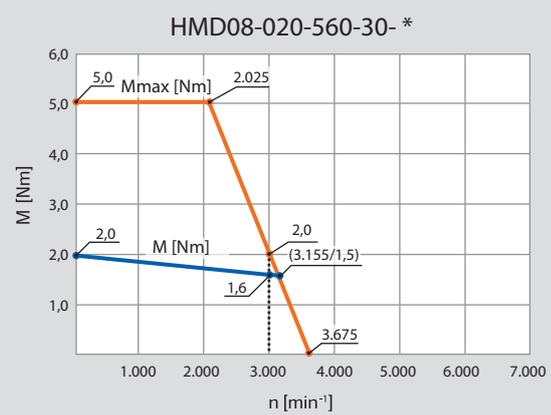
## Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD08-020	ohne Bremse	124 mm
HMD08-020	mit Bremse	172 mm



# HMD08-028

24 / 48 V



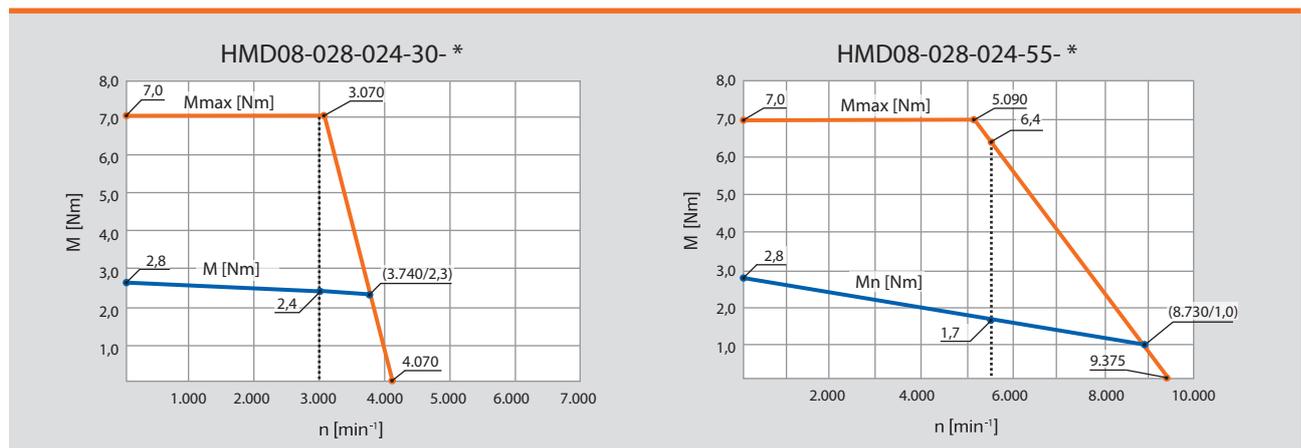
## Technische Daten Motor

HMD08-028

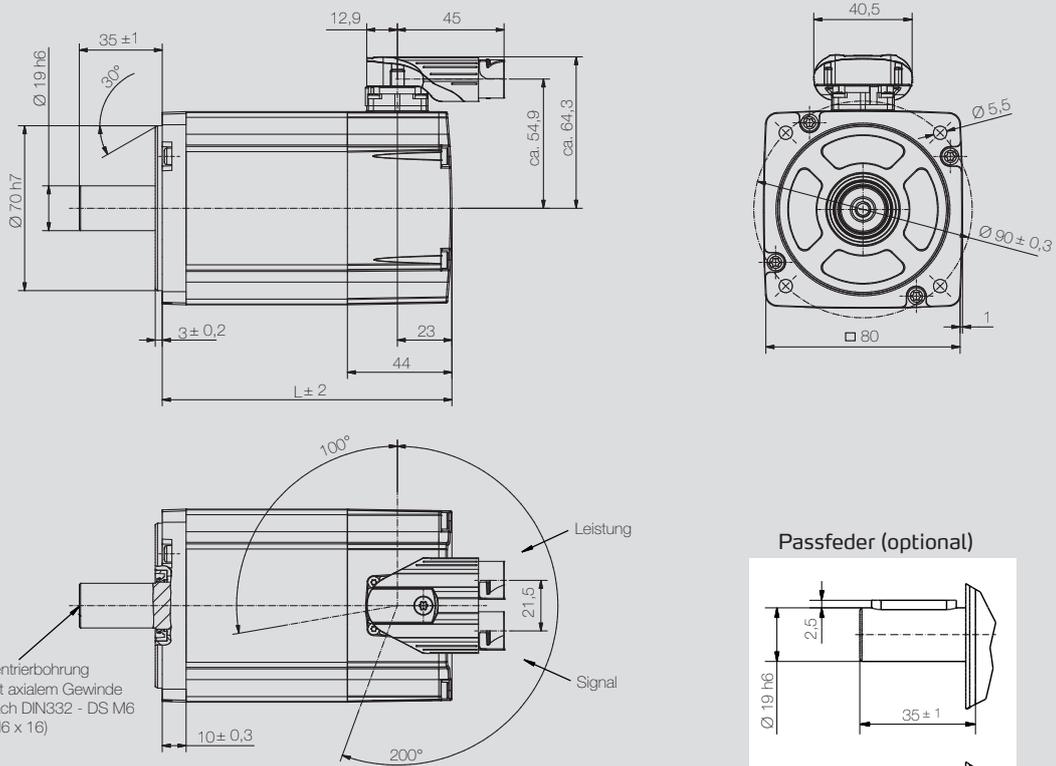
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	5.500	3.000	5.500
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub>	24	24	48	48
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	13	9	23	22
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	750	1.000	750	1.000
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	2,4	1,7	2,4	1,7
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	41,3	69,9	22,2	29,9
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b>M<sub>0</sub></b>	<b>2,8</b>	<b>2,8</b>	<b>2,8</b>	<b>2,8</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>0</sub>	47,7	110,6	25,5	47,7
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	7,0	7,0	7,0	7,0
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>max</sub>	119,3	276,5	63,8	119,3
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	3.985	9.710	4.305	7.970
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	4,0	1,7	7,4	4,0
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,06	0,02	0,11	0,06
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	0,02	0,01	0,08	0,02
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	0,13	0,03	0,46	0,13
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	5,8	5,5	5,7	5,8
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	30	30	30	30
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	9,30E-01	9,30E-01	9,30E-01	9,30E-01
Gewicht Motor [kg]	m	2,7	2,7	2,7	2,7

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

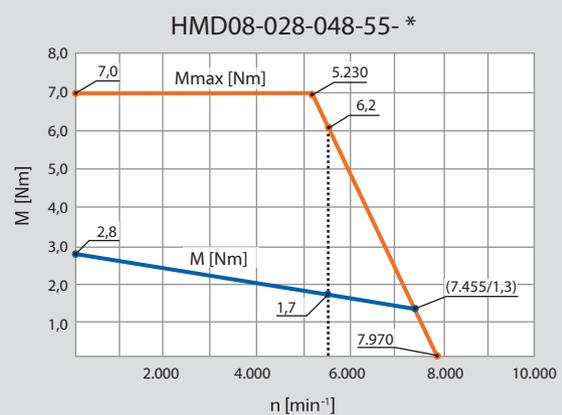
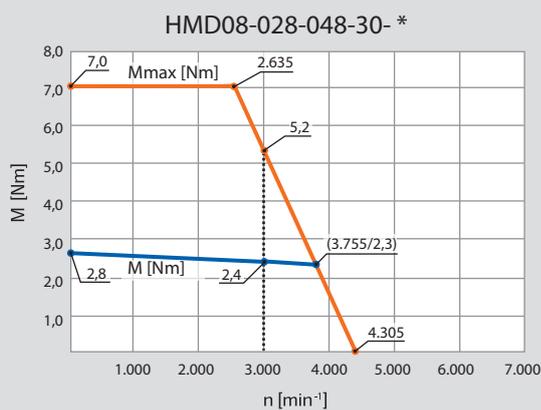
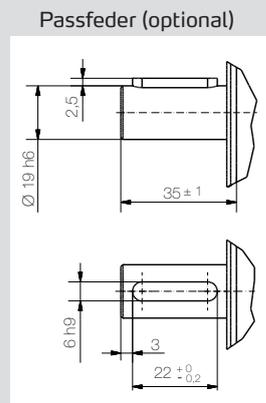
## Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD08-028	ohne Bremse	139 mm
HMD08-028	mit Bremse	187 mm



# HMD08-028

320 / 560 V

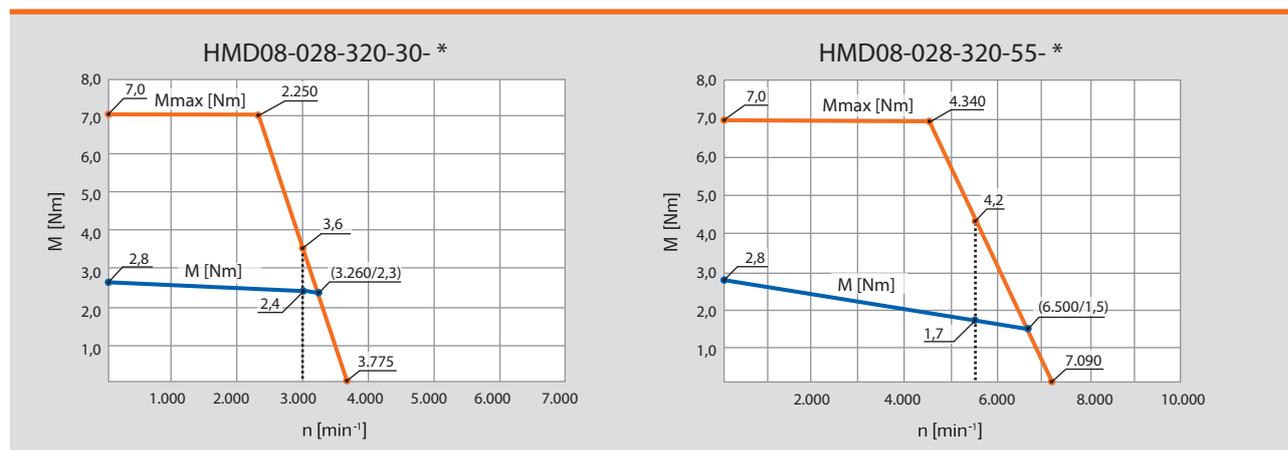


## Technische Daten Motor

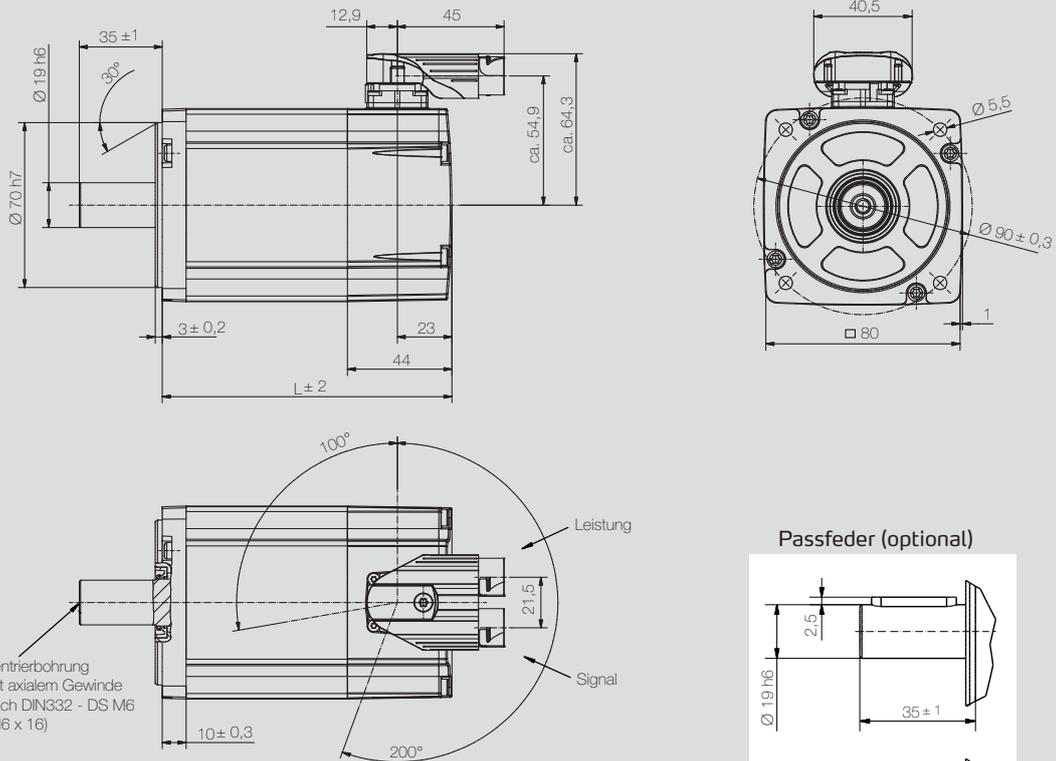
		HMD08-028			
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	$n_n$	3.000	5.500	3.000	5.500
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	$U_{ZK}$	320	320	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	$U_{mot}$	179	168	319	308
Nennleistung [W]	$P_n$	750	1.000	750	1.000
Nennmoment [Nm]	$M_n$	2,4	1,7	2,4	1,7
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	$I_n$	2,9	3,9	1,7	2,1
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b><math>M_0</math></b>	<b>2,8</b>	<b>2,8</b>	<b>2,8</b>	<b>2,8</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	$I_0$	3,4	6,2	1,9	3,4
Spitzendrehmoment [Nm]	$M_{max}$	7,0	7,0	7,0	7,0
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	$I_{max}$	8,4	15,4	4,6	8,4
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	$n_{max}$	3.775	7.090	3.660	6.560
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	$k_e$	56,0	29,8	100,3	56,0
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	$k_t$	0,83	0,44	1,41	0,81
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	$R_{pp}$	4,7	1,4	14,8	4,7
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	$L_{pp}$	26,8	8,3	85,3	26,8
Elektrische Zeitkonstante [ms]	$T_{el}$	5,8	5,8	5,8	6,0
Thermische Zeitkonstante [min]	$T_{th}$	30	30	30	30
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	$J$	9,30E-01	9,30E-01	9,30E-01	9,30E-01
Gewicht Motor [kg]	$m$	2,7	2,7	2,7	2,7

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

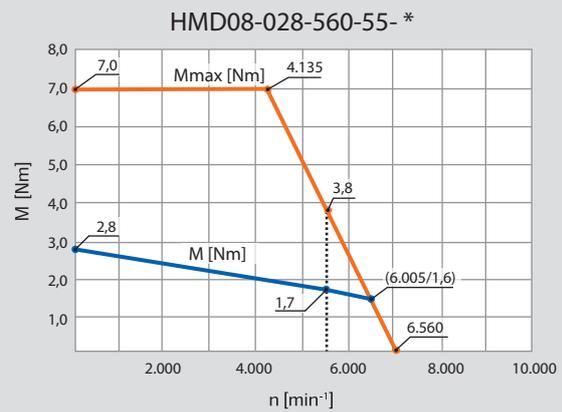
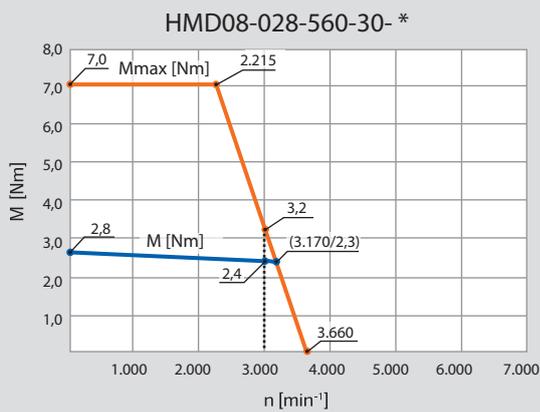
## Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD08-028	ohne Bremse	139 mm
HMD08-028	mit Bremse	187 mm



# HMD08-035

24 / 48 V

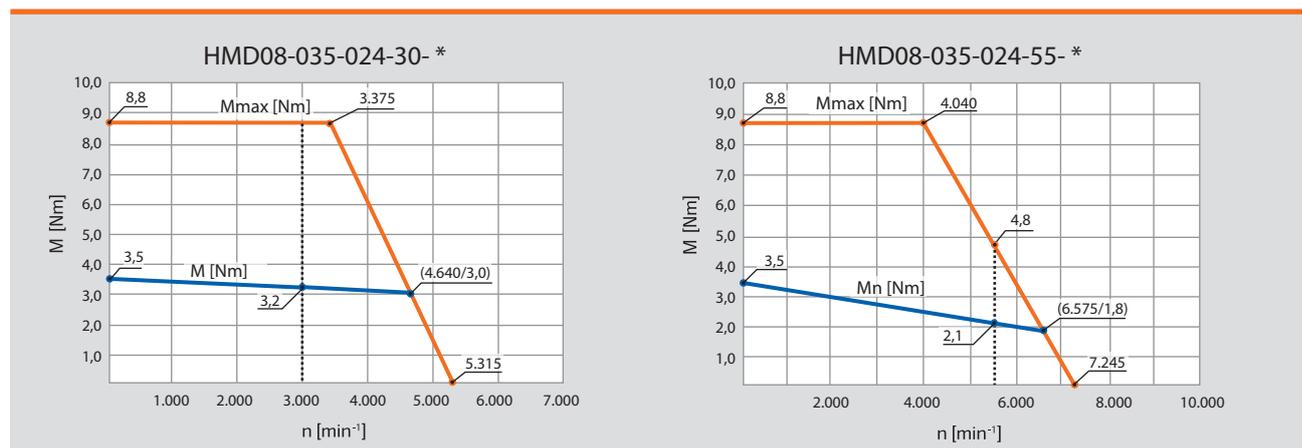


## Technische Daten Motor

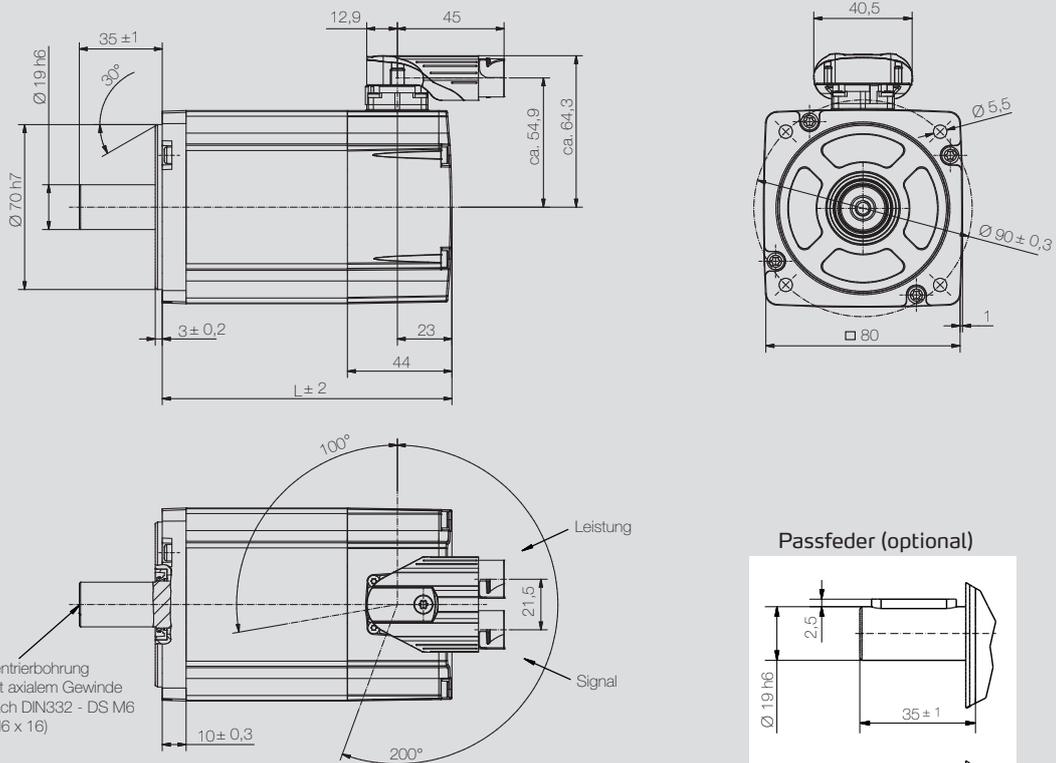
		HMD08-035			
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	5.500	3.000	5.500
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub>	24	24	48	48
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	10	12	24	17
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	1.000	1.200	1.000	1.200
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	3,2	2,1	3,2	2,1
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	72,3	64,9	28,9	48,7
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b>M<sub>0</sub></b>	<b>3,5</b>	<b>3,5</b>	<b>3,5</b>	<b>3,5</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>0</sub>	77,8	103,7	31,1	77,8
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	8,8	8,8	8,8	8,8
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>max</sub>	194,5	259,3	77,8	194,5
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	5.315	7.330	4.250	10.750
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	3,0	2,2	7,5	3,0
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,04	0,03	0,11	0,04
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	0,01	0,01	0,06	0,01
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	0,06	0,04	0,36	0,06
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	5,8	5,8	5,9	5,8
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	30	30	30	30
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	1,20E00	1,20E00	1,20E00	1,20E00
Gewicht Motor [kg]	m	3,2	3,2	3,2	3,2

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

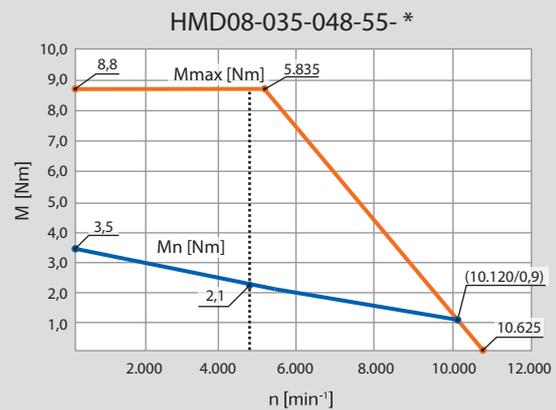
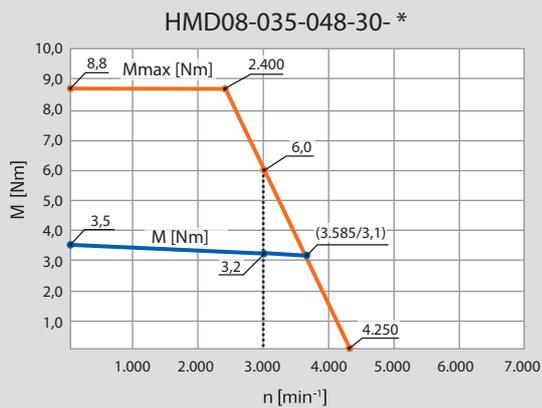
## Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD08-035	ohne Bremse	154 mm
HMD08-035	mit Bremse	202 mm



# HMD08-035

320 / 560 V

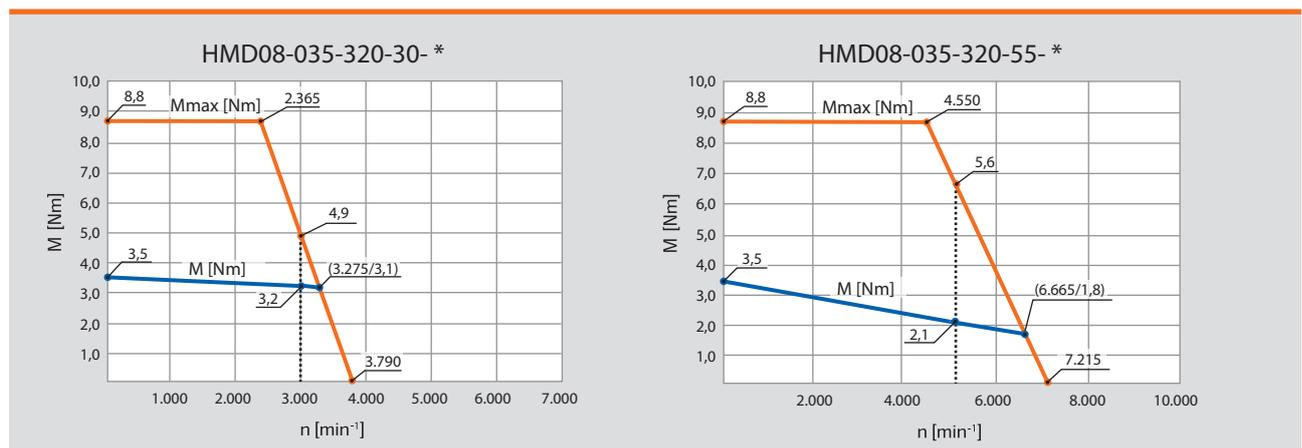


## Technische Daten Motor

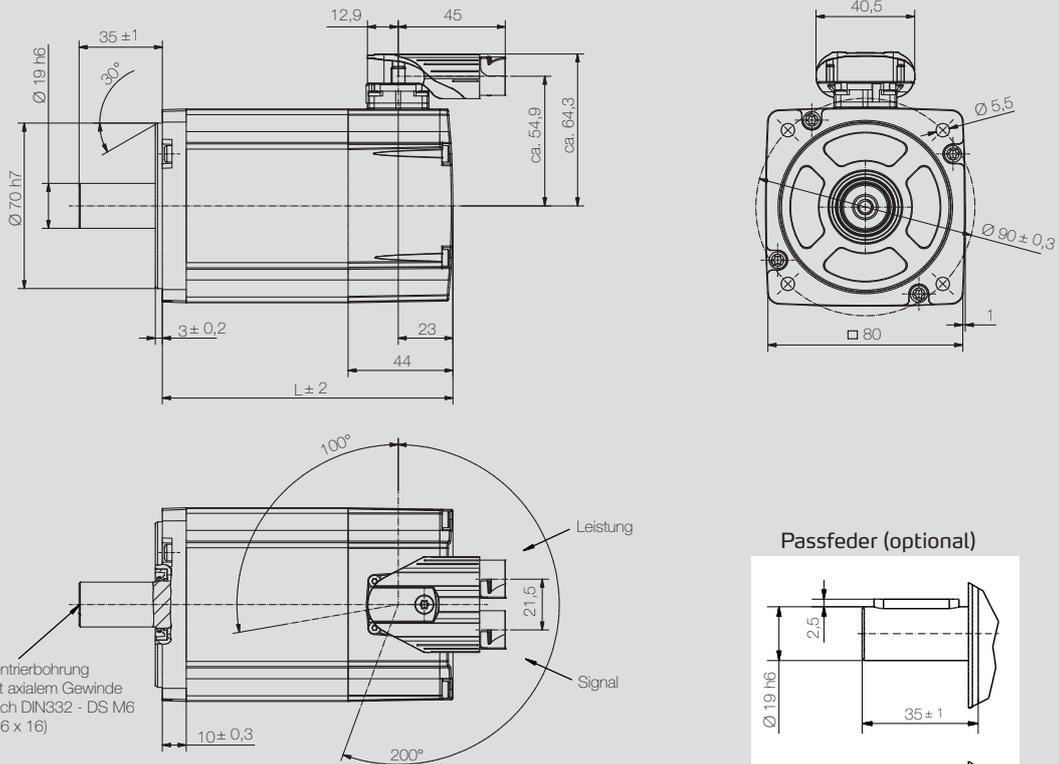
		HMD08-035			
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	5.500	3.000	5.500
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub>	320	320	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	177	165	318	304
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	1.000	1.200	1.000	1.200
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	3,2	2,1	3,2	2,1
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	3,9	4,9	2,2	2,6
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b>M<sub>0</sub></b>	<b>3,5</b>	<b>3,5</b>	<b>3,5</b>	<b>3,5</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>0</sub>	4,2	7,8	2,3	4,2
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	8,8	8,8	8,8	8,8
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>max</sub>	10,5	19,4	5,8	10,5
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	3.790	7.215	3.635	6.580
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	55,8	29,3	101,0	54,2
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,82	0,43	1,45	0,81
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	3,4	1,0	10,0	3,4
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	19,9	3,1	65,2	21,0
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	5,8	6,0	6,5	6,1
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	30	30	30	30
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	1,20E00	1,20E00	1,20E00	1,20E00
Gewicht Motor [kg]	m	3,2	3,2	3,2	3,2

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

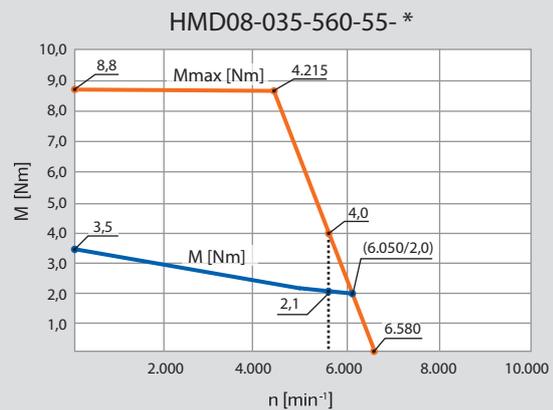
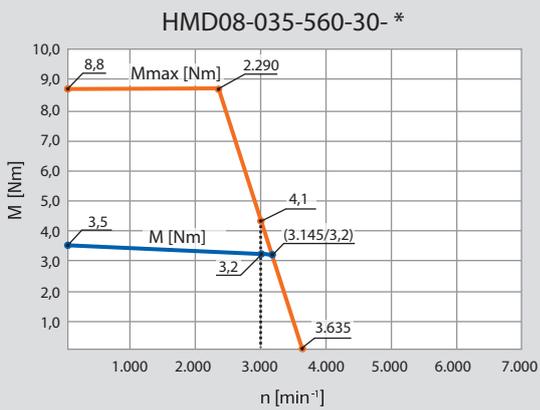
## Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD08-035	ohne Bremse	154 mm
HMD08-035	mit Bremse	202 mm



# ■ HMD08-050

24 / 48 V

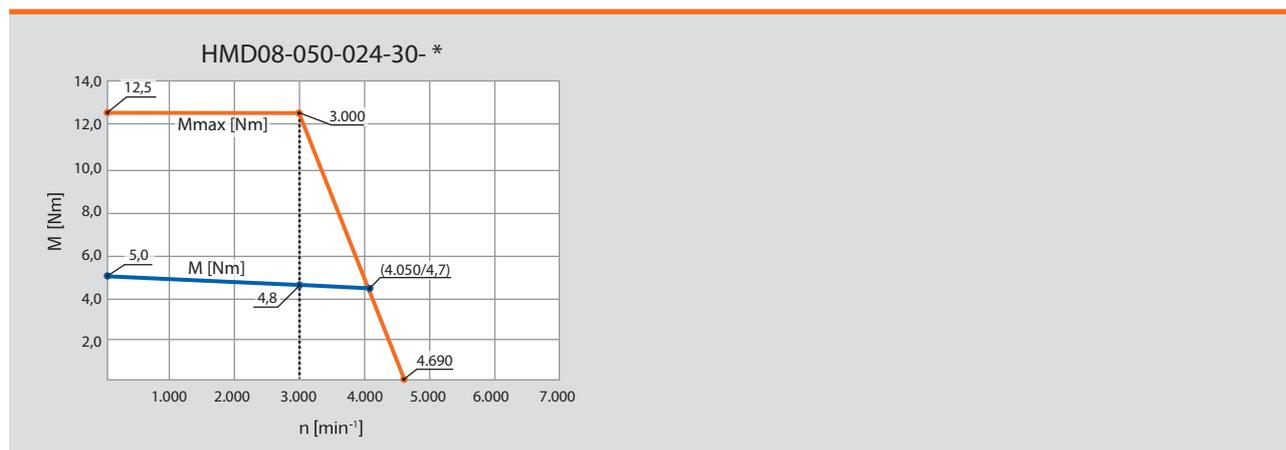


## Technische Daten Motor

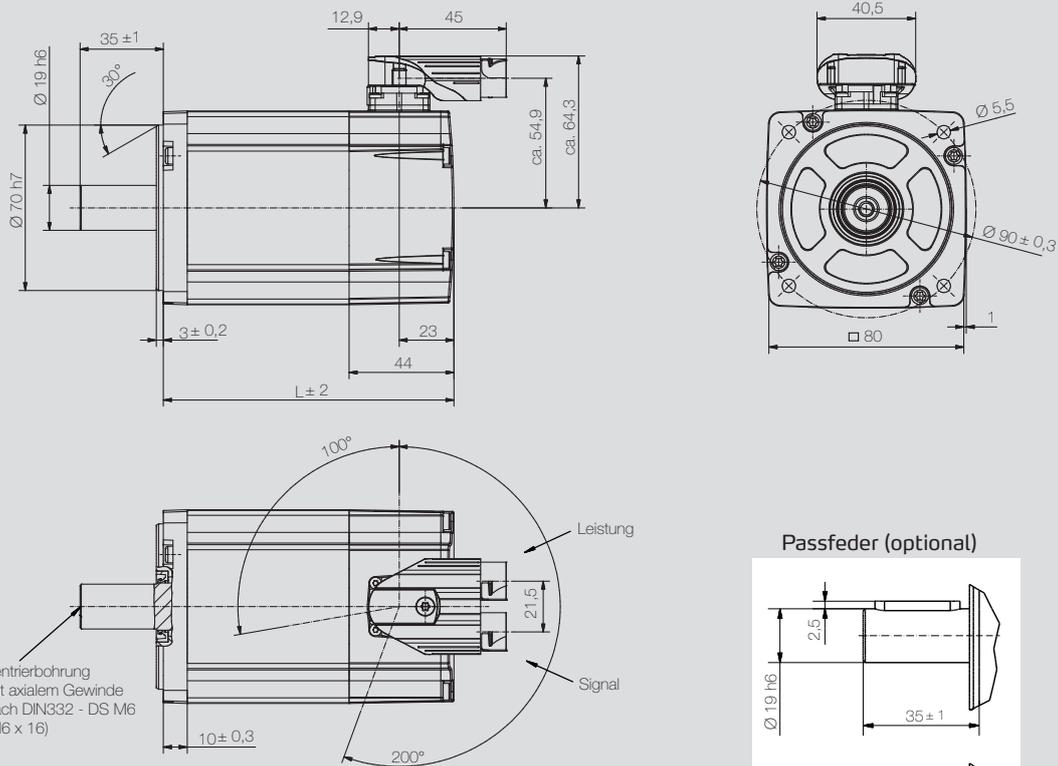
		HMD08-050		
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	$n_n$	3.000	3.000	5.500
Polpaarzahl		3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	$U_{ZK}$	24	48	48
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	$U_{mot}$	11	22	18
Nennleistung [W]	$P_n$	1.500	1.500	1.650
Nennmoment [Nm]	$M_n$	4,8	4,8	2,9
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	$I_n$	96,5	48,3	60
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b><math>M_0</math></b>	<b>5,0</b>	<b>5,0</b>	<b>5,0</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	$I_0$	98,7	49,4	98,7
Spitzendrehmoment [Nm]	$M_{max}$	12,5	12,5	12,5
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	$I_{max}$	246,8	123,5	246,8
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	$n_{max}$	4.690	4.690	9.480
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	$k_e$	3,4	6,8	3,4
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	$k_t$	0,05	0,10	0,05
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	$R_{pp}$	0,01	0,03	0,01
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	$L_{pp}$	0,05	0,20	0,05
Elektrische Zeitkonstante [ms]	$T_{el.}$	5,6	5,9	5,6
Thermische Zeitkonstante [min]	$T_{th}$	30	30	30
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	1,73E00	1,73E00	1,73E00
Gewicht Motor [kg]	m	4,1	4,1	4,1

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

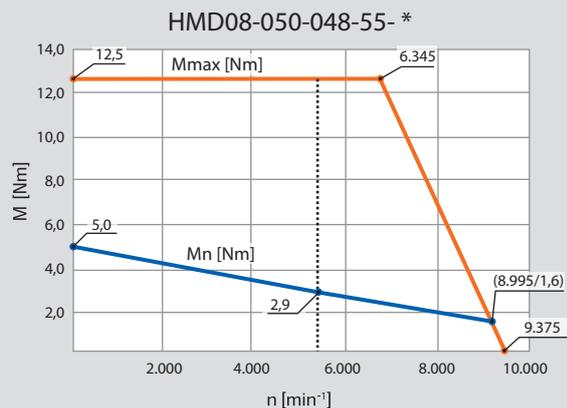
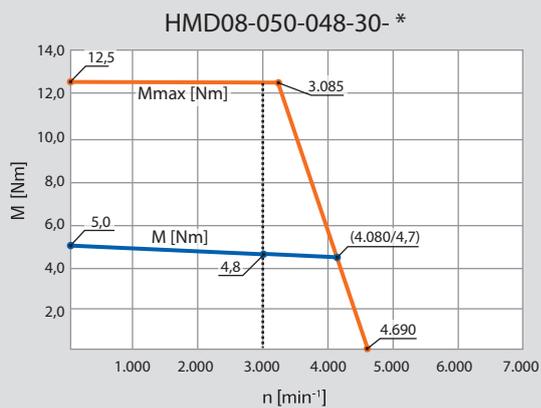
## Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD08-050	ohne Bremse	184 mm
HMD08-050	mit Bremse	232 mm



# HMD08-050

320 / 560 V

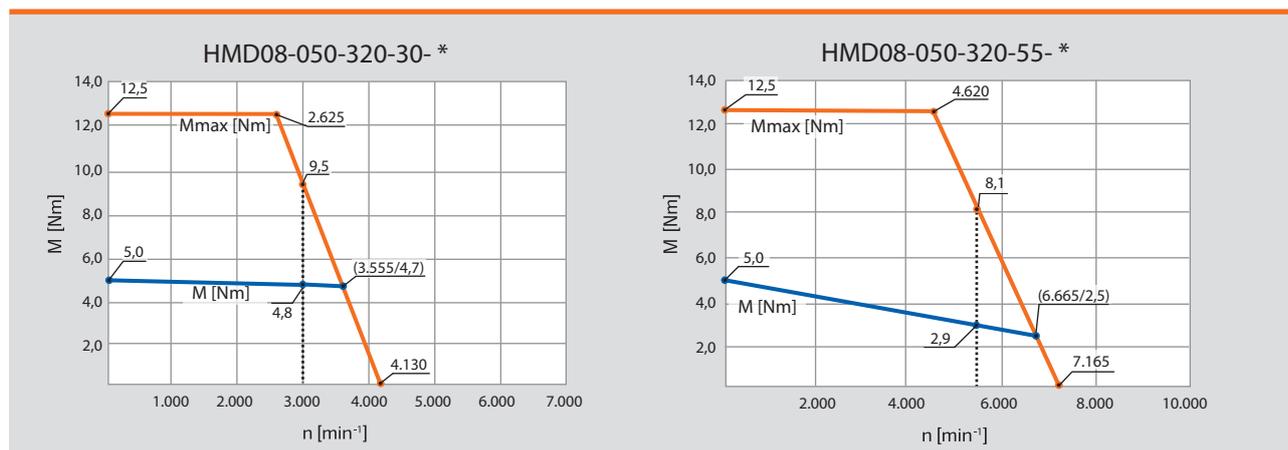


## Technische Daten Motor

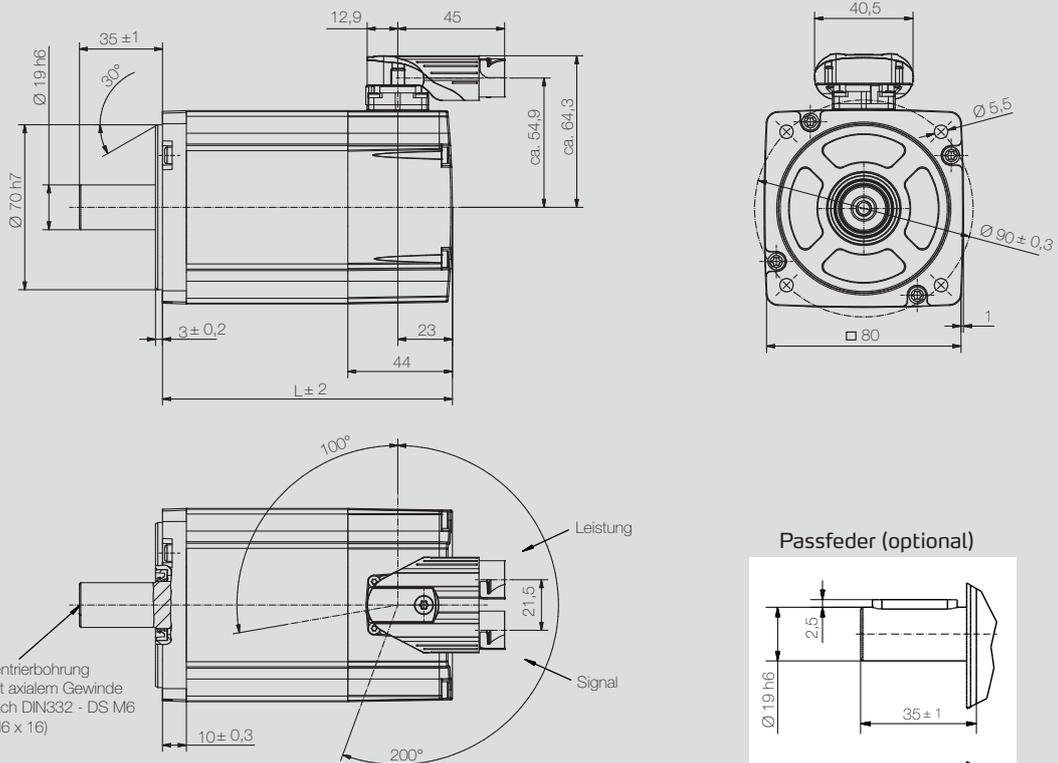
		HMD08-050			
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	5.500	3.000	5.500
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub>	320	320	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	171	165	318	293
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	1.500	1.650	1.500	1.650
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	4,8	2,9	4,8	2,9
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	6,1	6,7	3,3	3,8
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b>M<sub>0</sub></b>	<b>5,0</b>	<b>5,0</b>	<b>5,0</b>	<b>5,0</b>
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>0</sub>	6,2	11,0	3,3	6,2
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	12,5	12,5	12,5	12,5
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>max</sub>	15,5	27,5	8,3	15,5
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	4.130	7.165	3.655	7.175
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	51,2	29,5	100,5	51,2
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,79	0,43	1,45	0,76
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	1,9	0,7	7,1	1,9
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	12,5	4,22	43,0	12,5
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	6,5	6,1	6,0	6,5
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	30	30	30	30
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	J	1,73E00	1,73E00	1,73E00	1,73E00
Gewicht Motor [kg]	m	4,1	4,1	4,1	4,1

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

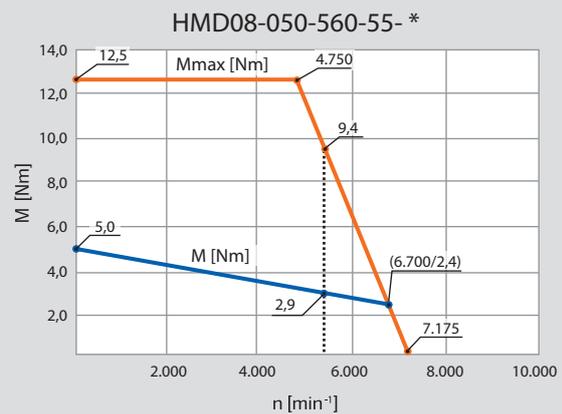
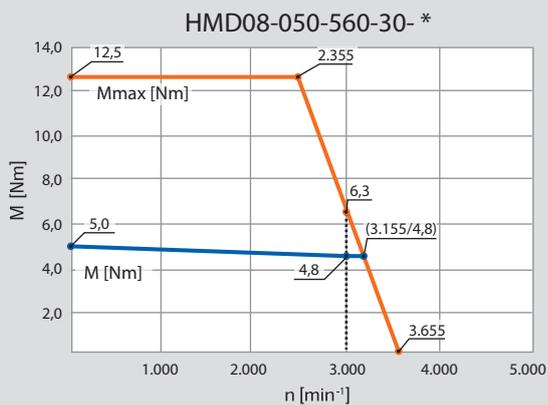
## Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD08-050	ohne Bremse	184 mm
HMD08-050	mit Bremse	232 mm



# HMD08-060

320 / 560 V

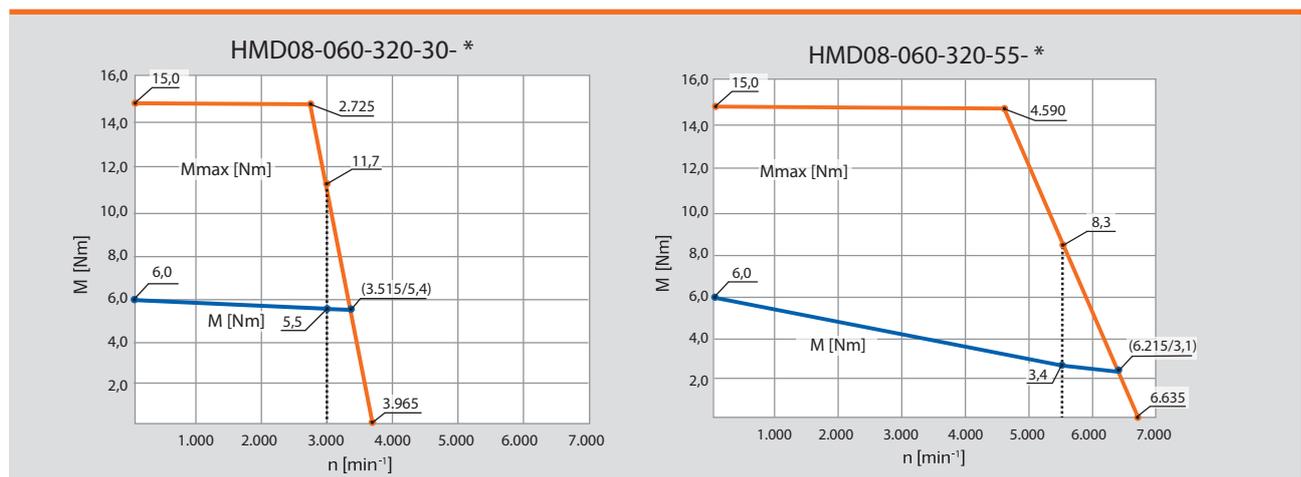


## Technische Daten Motor

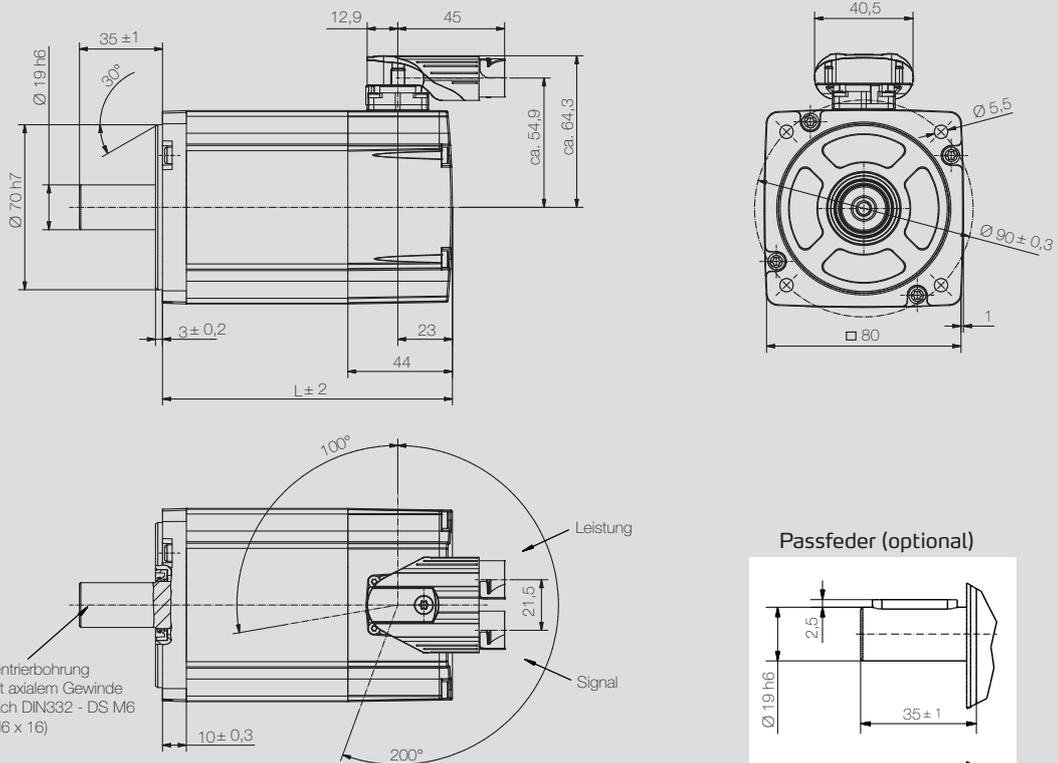
		HMD08-060			
Nenn Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	$n_n$	3.000	5.500	3.000	5.500
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Y	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	$U_{ZK}$	320	320	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	$U_{mot}$	168	177	317	290
Nennleistung [W]	$P_n$	1.750	1.950	1.750	1.950
Nennmoment [Nm]	$M_n$	5,5	3,4	5,5	3,4
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	$I_n$	6,9	7,4	3,7	4,5
<b>Stillstandsmoment [Nm]</b>	<b><math>M_0</math></b>	6,0	6,0	6,0	6,0
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	$I_0$	7,4	12,1	3,9	7,4
Spitzendrehmoment [Nm]	$M_{max}$	15,0	15,0	15,0	15,0
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	$I_{max}$	18,5	30,3	9,8	18,5
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	$n_{max}$	3.965	6.635	3.645	7.190
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	$k_e$	53,3	31,8	100,7	53,3
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	$k_t$	0,80	0,46	1,5	0,76
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	$R_{pp}$	1,46	0,55	5,2	1,46
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	$L_{pp}$	9,27	3,65	33,1	9,27
Elektrische Zeitkonstante [ms]	$T_{el.}$	6,3	6,6	6,4	6,3
Thermische Zeitkonstante [min]	$T_{th}$	30	30	30	30
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm <sup>2</sup> ]	$J$	2,25E00	2,25E00	2,25E00	2,25E00
Gewicht Motor [kg]	$m$	5,3	5,3	5,3	5,3

Bei Stillstands-/Nennstrom größer 30 A Anschluss technik (Seite 48) und Geberauswahl (Seite 46) beachten!  
Andere Spannungsvarianten auf Anfrage möglich.

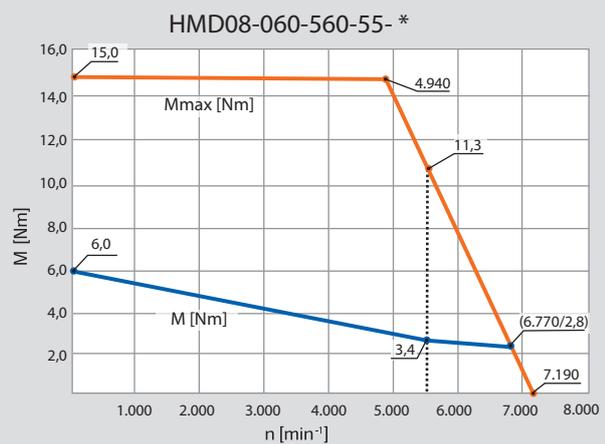
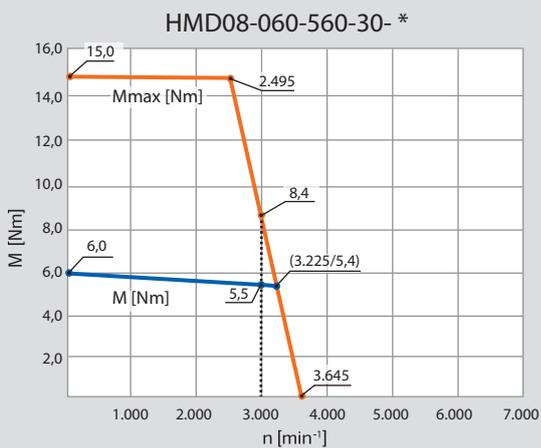
## Kennlinien



# Maßzeichnungen



Motortyp		L
HMD08-060	ohne Bremse	214 mm
HMD08-060	mit Bremse	262 mm



# Variantenübersicht

## Geber

Alle HeiMotion Dynamic-Motoren sind im Standard mit einem Resolver ausgestattet. Optional können an die Baureihe diverse Geber mit unterschiedlichen Schnittstellen angebaut werden.

Motortyp	Resolver *	CKS36	ECI 1118	EQI 1131
	Standard	Inkremental-geber	EnDat 2.2	EnDat 2.2
HMD06-XXX-024- *	X		X	
HMD06-XXX-048- *	X		X	
HMD06-XXX-320- *	X	X	X	X
HMD06-XXX-560- *	X	X	X	X
HMD08-XXX-024- *	X		X	
HMD08-XXX-048- *	X		X	
HMD08-XXX-320- *	X	X	X	X
HMD08-XXX-560- *	X	X	X	X
	Seite 50	Seite 51	Seite 52	

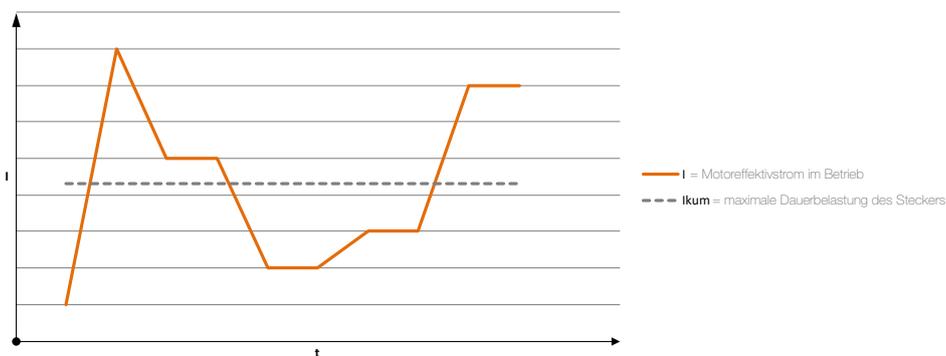
Motortyp	SEK/ SEL37	SKS/ SKM36 *	SRS/ SRM50	EES/ EEM37	EKS/ EKM36 *	EFS/ EFM50	HES/ HEM
	HIPERFACE®	HIPERFACE®	HIPERFACE®	HIPERFACE DSL®	HIPERFACE DSL®	HIPERFACE DSL®	Hall-Encoder
HMD06-XXX-024- *	X						X
HMD06-XXX-048- *	X						X
HMD06-XXX-320- *	X	X		X	X		X
HMD06-XXX-560- *	X	X		X	X		X
HMD08-XXX-024- *	X						X
HMD08-XXX-048- *	X						X
HMD08-XXX-320- *	X	X	X	X	X	X	X
HMD08-XXX-560- *	X	X	X	X	X	X	X
		Seite 54		Seite 56			Seite 58

\* Auch sicher angebaut erhältlich  
Alternative Gebersysteme auf Anfrage

## Anschlussstechnik

Die verschiedenen Varianten der Anschlussstechnik befinden sich auf den nachfolgenden Seiten (S. 48 und S. 49).

### Effektivstrom Motor



## Unterstützte Gebersysteme

Feedback-System	HCD	HCE	HCF	HCJ
Resolver		X	X	X
HIPERFACE® Geber		X		X
HIPERFACE DSL®-Geber				X
Inkrementalgeber		X	X	X
Hall-Encoder (HES/HEM)	X	X	X	X
EnDat Geber				X
	Seite 68	Seite 70	Seite 72	Seite 74



## Anslusstechnik

Motorotyp	Y-Tec <sup>1)</sup>	2 x M23 <sup>1)</sup>	I-Tec <sup>1)</sup>	1 x M23 <sup>1)</sup>	Klemmkasten
HMD06-005-024-30	X	X		X	
HMD06-005-024-60		X		X	
HMD06-005-048-30	X	X	X	X	
HMD06-005-048-60	X	X	X	X	
HMD06-005-320-30	X	X	X	X	
HMD06-005-320-60	X	X	X	X	
HMD06-005-560-30	X	X	X	X	
HMD06-005-560-60	X	X	X	X	
HMD06-010-024-30		X		X	
HMD06-010-024-60		X		X	
HMD06-010-048-30	X	X	X	X	
HMD06-010-048-60		X		X	
HMD06-010-320-30	X	X	X	X	
HMD06-010-320-60	X	X	X	X	
HMD06-010-560-30	X	X	X	X	
HMD06-010-560-60	X	X	X	X	
HMD06-015-024-30		X		X	
HMD06-015-024-60		X		X	
HMD06-015-048-30	X	X	X	X	
HMD06-015-048-60		X		X	
HMD06-015-320-30	X	X	X	X	
HMD06-015-320-60	X	X	X	X	
HMD06-015-560-30	X	X	X	X	
HMD06-015-560-60	X	X	X	X	
HMD06-020-024-30		X		X	
HMD06-020-024-60					
HMD06-020-048-30		X		X	
HMD06-020-048-60		X		X	
HMD06-020-320-30	X	X	X	X	
HMD06-020-320-60	X	X	X	X	
HMD06-020-560-30	X	X	X	X	
HMD06-020-560-60	X	X	X	X	
HMD08-020-024-30		X		X	X
HMD08-020-024-55					X
HMD08-020-048-30		X		X	X
HMD08-020-048-55		X		X	X

Motortyp	Y-Tec <sup>1)</sup>	2 x M23 <sup>1)</sup>	I-Tec <sup>1)</sup>	1 x M23 <sup>1)</sup>	Klemmkasten
HMD08-020-320-30	X	X	X	X	
HMD08-020-320-55	X	X	X	X	
HMD08-020-560-30	X	X	X	X	
HMD08-020-560-55	X	X	X	X	
HMD08-028-024-30					X
HMD08-028-024-55					X
HMD08-028-048-30		X		X	X
HMD08-028-048-55					X
HMD08-028-320-30	X	X	X	X	
HMD08-028-320-55	X	X	X	X	
HMD08-028-560-30	X	X	X	X	
HMD08-028-560-55	X	X	X	X	
HMD08-035-024-30					X
HMD08-035-024-55					X
HMD08-035-048-30		X		X	X
HMD08-035-048-55					X
HMD08-035-320-30	X	X	X	X	
HMD08-035-320-55	X	X	X	X	
HMD08-035-560-30	X	X	X	X	
HMD08-035-560-55	X	X	X	X	
HMD08-050-024-30					X
HMD08-050-048-30					X
HMD08-050-048-55					X
HMD08-050-320-30	X	X	X	X	
HMD08-050-320-55	X	X	X	X	
HMD08-050-560-30	X	X	X	X	
HMD08-050-560-55	X	X	X	X	
HMD08-060-320-30	X	X	X	X	X
HMD08-060-320-55	X	X	X	X	X
HMD08-060-560-30	X	X	X	X	X
HMD08-060-560-55	X	X	X	X	X
Nennstrom Anschluss [Arms]	15,0	30,0	15,0	30,0	50,0
max. Anschlussquerschnitt [mm <sup>2</sup> ]	2,5	4,0	2,5	4,0	10,0
	Seite 62	Seite 64	Seite 66	Seite 67	

1) Standardmäßig gewinkelt, drehbare Ausführung, Alternativen auf Anfrage möglich

# Standard Resolver

## Technische Daten

## RE-15

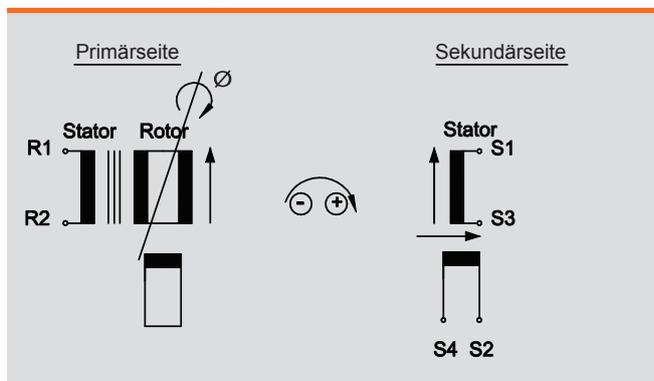
Polpaarzahl	1
Eingangsfrequenz	10 kHz
Eingangsspannung	7 V <sub>rms</sub>
Eingangsstrom typ.	50 mA
Transformationsverhältnis	0,5 ± 10 %
Phasenverschiebung (Informationswert)	3 ± 3°
Ohmscher Widerstand	
Statorwicklung	(bei 25 °C) 70 ± 10 %
Rotorwicklung	(bei 25 °C) 24 ± 10 %
Impedanzen	
Z <sub>ro</sub> (Rotorleerlaufimpedanz)	typ. 86 j 120
Z <sub>rs</sub> (Rotorkurzschlussimpedanz)	typ. 70 j 105
Z <sub>so</sub> (Statorleerlaufimpedanz)	typ. 140 j 273
Z <sub>ss</sub> (Stator Kurzschlussimpedanz)	typ. 122 j 244
Restspannung max.	30 mV
Elektrischer Fehler max.	± 10'
Masse	77 g
Schutzart Resolver	IP20
Isolationsklasse	F
Isolationstest Gehäuse / Windung	500 V <sub>AC</sub> / 50 Hz / 1 s
Rotorträgheitsmoment	15 gcm <sup>2</sup>



## Beständigkeiten

Arbeitsumgebung	IE 32 nach EN 60721-3-3
Arbeitstemperaturen	- 55 °C – 155 °C
Schwingungsfestigkeit nach EN 60068-2-6 im Bereich von	100 m/s <sup>2</sup> 10 - 150 Hz
Stoßfestigkeit bei	400 m/s <sup>2</sup> 6 ms
Arbeitsdrehzahl max.	20.000 min <sup>-1</sup>

## Maßzeichnungen



## Sicherheitstechnische Kenngrößen

Sicherheits-Integritätslevel	SIL 2 ( EN 61800-5-2 / EN 62061)
Kategorie	3 (EN ISO 13849-1)
Performance Level	PL d (EN ISO 13849-1)



SIL/PL  
Capability

www.tuv.com  
ID 0600000000

## ■ Option Inkrementalgeber

### Optische Systeme

#### CKS36

(Inkrementalgeber)



#### Technische Daten:

- Auflösung: 2.048 Impulse je Umdrehung
- Anzahl Polpaare: 3
- Nullimpuls: 90°

#### Technische Daten nach DIN 32878

#### CKS36

Strichzahl pro Umdrehung		2.048
Kommutierungssignale		3 Polpaare
Messschritt		90° / Strichzahl
Referenzsignal	Anzahl Lage	1 90° elektr., logisch verknüpft mit A u. B
Fehlergrenzen	„binäre“ Strichzahlen „nicht binäre“ Strichzahlen	± 0,09° ± 0,13°
Messschrittabweichung	„binäre“ Strichzahlen „nicht binäre“ Strichzahlen	± 0,035° ± 0,07°
Max. Ausgabefrequenz	TTL/RS 422	400 kHz
Widerstandsfähigkeit	gegenüber Schocks gegenüber Vibration	100 g (6 ms) 50 g (10 ... 2.000 Hz)
Betriebsspannungsbereich		5 V ± 10 %
Max. Betriebsstrom ohne Last		60 mA
Schnittstellensignale	Inkremental- und Kommutierungssignale Parametrierschnittstelle	gemäß EIA 422 IIC-Bus

# ■ Optionen Absolutwertgeber

## Induktive Systeme EnDat 2.2

### ECl1118

(Singleturngeber)



#### Technische Daten:

- Induktives Gebersystem ohne Eigenlagerung
- Rein serielles EnDat 2.2 - Schnittstelle
- Für Maschinen mit hohen Anforderungen an Dynamik und Robustheit
- Hohe Systemgenauigkeit
- Digitale Datenübertragung
- Elektronisches Typenschild

**EnDat 2.2**

### EQI1131

(Multiturngeber)



#### Technische Daten:

- Induktives Gebersystem ohne Eigenlagerung
- Multiturnfunktion über Getriebe
- Rein serielles EnDat 2.2 - Schnittstelle
- Für Maschinen mit hohen Anforderungen an Dynamik und Robustheit
- Hohe Systemgenauigkeit
- Digitale Datenübertragung
- Elektronisches Typenschild

**EnDat 2.2**

Technische Daten	ECl1118	EQI1131
Geberart	induktiv	induktiv
Positionswerte pro Umdrehung	262.144 18 Bit	524.288 19 Bit
Umdrehungen	-	4.096 12 Bit
Rechenzeit	≤ 6 μs	≤ 5 μs
Taktfrequenz	≤ 8 MHz	≤ 16 MHz
Systemgenauigkeit	± 120"	± 120"
Max. Arbeitstemperatur	+ 115 °C - 20 °C	+ 110 °C - 40 °C
Zulässige Drehzahl	15.000 min <sup>-1</sup>	12.000 min <sup>-1</sup>
Spannungsversorgung	3,6 - 14 V <sub>DC</sub>	3,6 - 14 V <sub>DC</sub>
Max. Leistungsaufnahme	520 - 600 mW	700 - 850 mW
Stromaufnahme bei 5 V (typisch)	80 mA	115 mA
Multiturn	-	Getriebe
Vibration 55 Hz bis 2.000 Hz	≤ 300 m/s <sup>2</sup>	≤ 400 m/s <sup>2</sup>
Schock 6 ms	≤ 1.000 m/s <sup>2</sup>	≤ 2.000 m/s <sup>2</sup>
Digitale Schnittstelle	EnDat 2.2	EnDat 2.2

# Optionen Absolutwertgeber

## Kapazitive Systeme - HIPERFACE®

### SEK / SEL37

(Single- / Multiturngeber)



#### Technische Daten:

- 16 Sinus- / Cosinusperioden je Umdrehung
- Absolute Position mit einer Auflösung von 512 Schritten je Umdrehung
- 4.096 Umdrehungen messbar (Multiturn)
- Programmierung des Positionswertes
- HIPERFACE®-Schnittstelle
- Elektronisches Typenschild



## Optische Systeme - HIPERFACE®

### SKS / SKM36

(Single- / Multiturngeber)



#### Technische Daten:

- 128 Sinus- / Cosinusperioden je Umdrehung
- Absolute Position mit einer Auflösung von 4.096 Schritten je Umdrehung
- 4.096 Umdrehungen messbar (Multiturn)
- Programmierung des Positionswertes
- HIPERFACE®-Schnittstelle
- Elektronisches Typenschild



### SRS / SRM50

(Single- / Multiturngeber)



#### Technische Daten:

- 1.024 Sinus- / Cosinusperioden je Umdrehung
- Absolute Position mit einer Auflösung von 32.768 Schritten je Umdrehung
- 4.096 Umdrehungen messbar (Multiturn)
- Programmierung des Positionswertes
- HIPERFACE®-Schnittstelle
- Elektronisches Typenschild



Technische Daten	SEK/SEL37	SKS/SKM36	SRS/SRM50
Anzahl Sin/Cos-Perioden pro Umdrehung	16	128	1.024
Anzahl der absolut erfassbaren Umdrehungen	Single SEK 1 Multi SEL 4.096	Single SKS 1 Multi SKM 4.096	Single SRS 1 Multi SRM 4.096
Codeart für den Absolutwert	binär	binär	binär
Codeverlauf <sup>1)</sup>	steigend	steigend	steigend
Messschritt bei Interpolation der Sinus- / Cosinus-signale mit z.B. 12 Bit	20 Winkelsec.	2,5 Winkelsec.	0,3 Winkelsec.
Fehlergrenzen bei Auswertung der Sinus- / Cosinus-signale, integrale Nichtlinearität	± 288 Winkelsec.	± 80 Winkelsec.	± 45 Winkelsec.
Nichtlinearität einer Sinus- / Cosinusperiode differentielle Nichtlinearität	± 144 Winkelsec. <sup>2)</sup>	± 40 Winkelsec. <sup>2)</sup>	± 7 Winkelsec. <sup>2)</sup>
Ausgabefrequenz für Sinus- / Cosinus-signale	---	0 ... 65 kHz	0 ... 200 kHz
Widerstandsfähigkeit gegenüber Schocks	100 g / 10 ms	100 g / 6 ms	100 g / 10 ms
Widerstandsfähigkeit gegenüber Vibration	50 g / 10...2.000 Hz	50 g / 10...2.000 Hz	50 g / 10...2.000 Hz
Betriebsspannungsbereich	7...12 V	7...12 V	7...12 V
Empfohlene Versorgungsspannung	8 V	8 V	8 V
Max. Betriebsstrom ohne Last	< 50 mA	60 mA	80 mA
Verfügbarer Speicherbereich im EEPROM 2048 <sup>3)</sup>	1.792 Byte	1.792 Byte	1.792 Byte
Schnittstellensignale Prozessdatenkanal = SIN, REFSIN, COS, REFCOS Parameterkanal = RS 485	analog, differentiell digital	analog, differentiell digital	analog, differentiell digital

### Sicherheitstechnische Kenngrößen

### SKS/SKM36S

Sicherheit-Integritätslevel <sup>4)</sup>	-	SIL2 (EN 61800-5-2 / EN 62061)	-
Kategorie <sup>4)</sup>	-	3 (EN ISO 13849-1)	-
Performance Level <sup>4)</sup>	-	PL d (EN ISO 13849-1)	-

1) Bei Drehung der Welle im Uhrzeigersinn mit Blick in Richtung „A“

2) Bei Nominallage ± 0,1 mm

3) Bei Verwendung des elektronischen Typenschildes in Wirkverbindung mit numerischen Steuerungen ist das Patent EP 425 912 B 2 zu beachten; ausgenommen hiervon ist die Verwendung in Wirkverbindung mit Drehzahlreglern.

4) Sicherheitstechnische Kenngrößen gelten nur für Motoren mit sicher angebauten Gebern.

# Optionen Absolutwertgeber

## Kapazitive Systeme - HIPERFACE DSL®

### EES / EEM<sub>37</sub>

(Single- / Multiturngeber)



#### Technische Daten:

- Absolute Position mit einer Auflösung von 131.072 Schritten je Umdrehung
- 4.096 Umdrehungen messbar (Multiturn)
- Programmierung des Positionswertes
- HIPERFACE DSL®-Schnittstelle
- Elektronisches Typenschild



## Optische Systeme - HIPERFACE DSL®

### EKS / EKM<sub>36</sub>

(Single- / Multiturngeber)



#### Technische Daten:

- Absolute Position mit einer Auflösung von 262.144 Schritten je Umdrehung
- 4.096 Umdrehungen messbar (Multiturn)
- Programmierung des Positionswertes
- HIPERFACE DSL®-Schnittstelle
- Elektronisches Typenschild



### EFS / EFM<sub>50</sub>

(Single- / Multiturngeber)



#### Technische Daten:

- Absolute Position mit einer Auflösung von 8.388.608 Schritten je Umdrehung
- 4.096 Umdrehungen messbar (Multiturn)
- Programmierung des Positionswertes
- HIPERFACE DSL®-Schnittstelle
- Elektronisches Typenschild



Technische Daten	EES/EEM37	EKS/EKM36	EFS/EFM50
Anzahl Sin/Cos-Perioden / Umdrehung	-	-	-
Anzahl der absolut erfassbaren Umdrehungen	Single EES1 Multi EEM 4.096	Single EKS 1 Multi EKM 4.096	Single EFS 1 Multi EFM 4.096
Codeart für den Absolutwert	binär	binär	binär
Codeverlauf <sup>1)</sup>	steigend	steigend	steigend
Messschritt bei Interpolation der Sinus- / Cosinus-signale mit z.B. 12 Bit	-	-	-
Fehlergrenzen bei Auswertung der Sinus- / Cosinus-signale, integrale Nichtlinearität	± 160 Winkelsec. <sup>2)</sup>	± 80 Winkelsec.	± 45 Winkelsec.
Nichtlinearität einer Sinus- / Cosinusperiode differentielle Nichtlinearität	-	± 40 Winkelsec.	± 7 Winkelsec.
Ausgabefrequenz für Sinus- / Cosinus-signale	-	0 ... 75 kHz (digitaler Positionswert)	0 ... 75 kHz (digitaler Positionswert)
Widerstandsfähigkeit gegenüber Schocks	100 g / 6 ms	100 g / 6 ms	100 g / 6 ms
Widerstandsfähigkeit gegenüber Vibration	50 g / 10...2.000 Hz	50 g / 10...2.000 Hz	30 g / 10...2.000 Hz
Betriebsspannungsbereich	7...12 V	7...12 V	7...12 V
Empfohlene Versorgungsspannung	-	8 V	9 V
Max. Betriebsstrom ohne Last	150 mA	150 mA	150 mA
Verfügbarer Speicherbereich im EEPROM 2048 <sup>3)</sup>	8.192 Byte	8.192 Byte	8.192 Byte
Schnittstellensignale Prozessdatenkanal = SIN, REFSIN, COS, REFCOS Parameterkanal = RS 485	differentiell, digital	differentiell, digital	differentiell, digital

## Sicherheitstechnische Kenngrößen

### EKS/EKM36-2

Sicherheit-Integritätslevel <sup>4)</sup>	-	SIL2 (EN 61800-5-2 / EN 62061)	-
Kategorie <sup>4)</sup>	-	3 (EN ISO 13849-1)	-
Performance Level <sup>4)</sup>	-	PL d (EN ISO 13849-1)	-

1) Bei Drehung der Welle im Uhrzeigersinn mit Blick in Richtung „A“

2) Systemgenauigkeit

3) Bei Verwendung des elektronischen Typenschildes in Wirkverbindung mit numerischen Steuerungen ist das Patent EP 425 912 B 2 zu beachten; ausgenommen hiervon ist die Verwendung in Wirkverbindung mit Drehzahlreglern.

4) Sicherheitstechnische Kenngrößen gelten nur für Motoren mit sicher angebauten Gebern.

# Optionen Hall-Encoder

## HES1-001



### Technische Daten:

- Singletum-Geber mit 12 Bit Auflösung (interpoliert 14 Bit)
- SSI-Schnittstelle differentiell und single ended
- differentielle Sin/Cos Spuren mit 4,5 V<sub>pp</sub>

## HES1-002



### Technische Daten:

- Singletum-Geber mit 12 Bit Auflösung (interpoliert 14 Bit)
- SSI-Schnittstelle differentiell und single ended
- differentielle Sin/Cos Spuren mit 1,0 V<sub>pp</sub>

## HEM1-001



### Technische Daten:

- Multiturn-Geber mit 32 Bit ( $\approx$  4,2 Milliarden Umdrehungen messbar)
- Singletumgeber mit 12 Bit Auflösung (interpoliert 14 Bit)
- SSI-Schnittstelle differentiell und single ended
- Differentielle Sin/Cos-Spuren mit 1,0 V<sub>pp</sub>
- Externer Batterieanschluss

## HEM1-002



### Technische Daten:

- Multiturn-Geber mit bis zu 32 Bit ( $\approx$  4,2 Milliarden Umdrehungen messbar)
- 12 Bit Singletum-Auflösung (interpoliert 14 Bit)
- SSI-Schnittstelle differentiell und single ended
- Differentielle Sin/Cos-Spuren mit 1,0 V<sub>pp</sub>
- Batterie on board

## HES<sub>3</sub>



### Technische Daten:

- Singletum-Geber mit 10 Bit Auflösung (interpoliert 12 Bit)
- Kommutierungs- und Inkrementalsignale ABZ differentiell und single ended
- Kommutierungssignale für 2/4/6 oder 8-polige Motoren

## Technische Daten

(nach DIN 32878)

	HES1-001	HES1-002	HEM1-001	HEM1-002	HES3
Durchmesser (mm)	34,95 ± 0,05	34,95 ± 0,05	34,95 ± 0,05	34,95 ± 0,05	34,95 ± 0,05
Versorgungsspannung	5,0 V <sub>DC</sub> ± 10 %	5,0 V <sub>DC</sub> ± 10 %			
Max. Ausgangsstrom pro Ausgang	50 mA	50 mA	50 mA	50 mA	50 mA
Max. Auflösung Singleturn	12 Bit 0,088°	12 Bit 0,088°	12 Bit 0,088°	12 Bit 0,088°	10 Bit 0,35
Max. Auflösung Singleturn interpoliert	14 Bit 0,022°	14 Bit 0,022°	14 Bit 0,022°	14 Bit 0,022°	12 Bit 0,088°
Max. Anzahl der absolut erfassten Umdrehungen	-	-	32 Bit ≈ 4,2 Milliarden	32 Bit ≈ 4,2 Milliarden	-
Pufferbatterieanschluss für Multiturn-Geber	-	-	extern	onboard	-
SSI-Schnittstelle	differenziell u. single ended	differenziell u. single ended	differenziell u. single ended	differenziell u. single ended	-
Max. Arbeitsfrequenz SSI	4 MHz	4 MHz	4 MHz	4 MHz	-
Sin/Cos Spuren	differenziell	differenziell	differenziell	differenziell	-
Anzahl Sin/Cos-Perioden pro Umdrehung	1	1	1	1	-
Amplitude Sin/Cos	4,5 V <sub>pp</sub>	1,0 V <sub>pp</sub>	1,0 V <sub>pp</sub>	1,0 V <sub>pp</sub>	-
Inkrementalsignale (ABZ)	-	-	-	-	differenziell
High-Level Ausgangsspannung ABZ	-	-	-	-	Min. 3,8 V
Low-Level Ausgangsspannung ABZ	-	-	-	-	Max. 0,7 V
Kommutierungssignale (UWW)	-	-	-	-	differenziell
High-Level Ausgangsspannung UWW	-	-	-	-	Min. 3,8 V
Low-Level Ausgangsspannung UWW	-	-	-	-	Max. 0,7 V
ESD-Spannung	2 kV	2 kV	2 kV	2 kV	2 kV
Bestellnummer	××M1S××××	××M2S××××	××M1M××××	××M2M××××	××M1××××

## ■ Option Bremse

Als Bremsen werden Permanentmagnet-Gleichspannungs-Ruhestrom-Bremsen eingesetzt.  
Die Standardmotoren sind für dynamisches Bremsen ungeeignet.

Isolationsklasse:	F (155 °C)
Max. Drehzahl:	10.000 min <sup>-1</sup>
Spannungsversorgung:	24 V <sub>DC</sub> + 6 % / - 10 %

Technische Daten Bremse	HMD06			
	-005	-010	-015	-020
Motor-Massenträgheitsmoment inkl. Bremse * [kgcm <sup>2</sup> ]	2,47E-01	2,99E-01	4,09E-01	5,49E-01
Bremsmoment statisch [Nm]	2,0	2,0	2,0	2,0
Bremsmoment dynamisch [Nm]	1,7	1,7	1,7	1,7
Aufnahmeleistung Bremse [W]	11	11	11	11
Spannung Bremse [V <sub>DC</sub> ]	24	24	24	24
Aufnahmestrom Bremse [A]	0,46	0,46	0,46	0,46
Reibarbeit Bremse [kJ]	580	580	580	580
Trennzeit Bremse [ms]	25	25	25	25
Ansprechverzug Bremse [ms]	2	2	2	2
Schließzeit [ms]	10	10	10	10
Gewicht Motor inkl. Bremse * [kg]	1,45	1,60	1,95	2,35
Schlupfzeit ** [s]	0,5	0,5	0,5	0,5
Leerlaufzeit ** [s]	0,5	0,5	0,5	0,5
Drehzahl ** [min <sup>-1</sup> ]	200	200	200	200
Schaltungen ** [-]	5	5	5	5

\* Inkl. komplettem Anbau

\*\* Um die optimale Funktion der Bremse zu gewährleisten, wird bei erstmaliger Inbetriebnahme sowie im Intervall von vier Wochen der jeweilige Wartungszyklus (Refreshment) empfohlen.

Technische Daten Bremse	HMD08				
	-020	-028	-035	-050	-060
Motor-Massenträgheitsmoment <u>inkl.</u> Bremse * [kgcm <sup>2</sup> ]	9,33E-01	1,20E00	1,47E00	2,00E00	2,52E00
Bremsmoment statisch [Nm]	4,5	4,5	4,5	4,5	4,5
Bremsmoment dynamisch [Nm]	3,8	3,8	3,8	3,8	3,8
Aufnahmeleistung Bremse [W]	12	12	12	12	12
Spannung Bremse [V <sub>DC</sub> ]	24	24	24	24	24
Aufnahmestrom Bremse [A]	0,50	0,50	0,50	0,50	0,50
Reibarbeit Bremse [kJ]	580	580	580	580	580
Trennzeit Bremse [ms]	35	35	35	35	35
Ansprechverzug Bremse [ms]	2	2	2	2	2
Schließzeit [ms]	15	15	15	15	15
Gewicht Motor <u>inkl.</u> Bremse * [kg]	2,85	3,35	3,80	4,80	6,00
Schlupfzeit ** [s]	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5
Leerlaufzeit ** [s]	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5
Drehzahl ** [min <sup>-1</sup> ]	100	100	100	100	100
Schaltungen ** [-]	5	5	5	5	5

\* Inkl. komplettem Anbau

\*\* Um die optimale Funktion der Bremse zu gewährleisten, wird bei erstmaliger Inbetriebnahme sowie im Intervall von vier Wochen der jeweilige Wartungszyklus (Refreshment) empfohlen.

Der Betrieb der Motoren darf nicht gegen die geschlossene Bremse erfolgen. Die Bremse des Motors ist als Haltebremse im Stillstand konzipiert. Ein NOT-STOP des laufenden Motors ist im Ausnahmefall zulässig. Die Anzahl der NOT-STOPS wird von dem Trägheitsmoment des Gesamtsystems begrenzt.

# Option Stecker Y-Tec



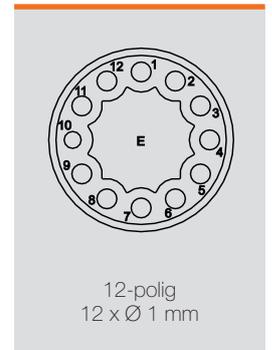
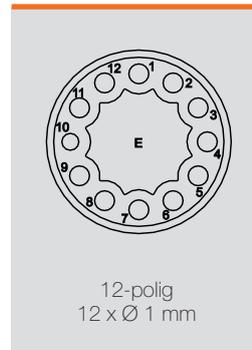
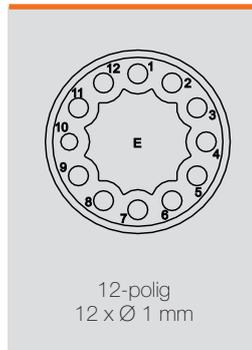
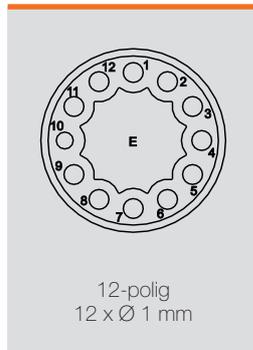
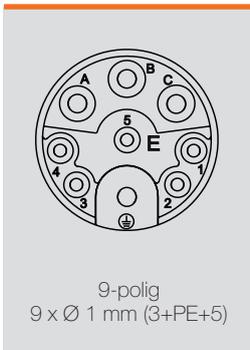
Leistung		Signal Resolver	Signal HIPERFACE®	Signal HES/M1	Signal EnDat 2.2		
Pin	Funktion	Pin	Funktion	Pin	Funktion		
A	U	1	cos +	1	cos +	1	-
B	V	2	cos - / refcos	2	cos - / refcos	2	-
C	W	3	sin +	3	sin +	3	-
Erdung	PE	4	sin- / refsin	4	sin- / refsin	4	-
1	ÜHS + <sup>2)</sup>	5	R1 (ref +)	5	Daten +	5	U <sub>p</sub>
2	ÜHS - <sup>2)</sup>	6	R2 (ref -)	6	Daten -	6	GND / 0 V
3	Bremse + <sup>1)</sup>	7	-	7	U <sub>s</sub>	7	Daten +
4	Bremse - <sup>1)</sup>	8	-	8	GND	8	Daten -
5	-	9	ÜHS + / Temp +	9	ÜHS + / Temp +	9	CLK +
		10	ÜHS - / Temp -	10	ÜHS - / Temp -	10	CLK -
		11	-	11	-	11	ÜHS +
		12	-	12	-	12	ÜHS -

1) Falls vorhanden  
2) Nur bei CKS 36, HES3 und HEM1-001

3) Batterie + bei HEM1-001  
4) Batterie - bei HEM1-001

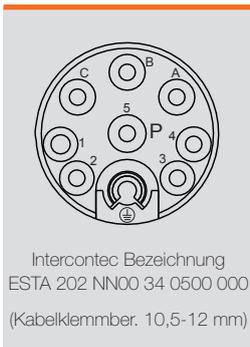
## Motorstecker

Ansicht Steckseite



## Gegenstecker

Ansicht Steckseite

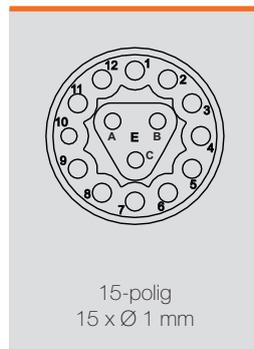


## Signal CKS36

Pin	Funktion
1	Z
2	$\bar{Z}$
3	A
4	$\bar{A}$
5	B
6	$\bar{B}$
7	R
8	$\bar{R}$
9	S
10	$\bar{S}$
11	T
12	$\bar{T}$
A	Us
B	GND
C	-

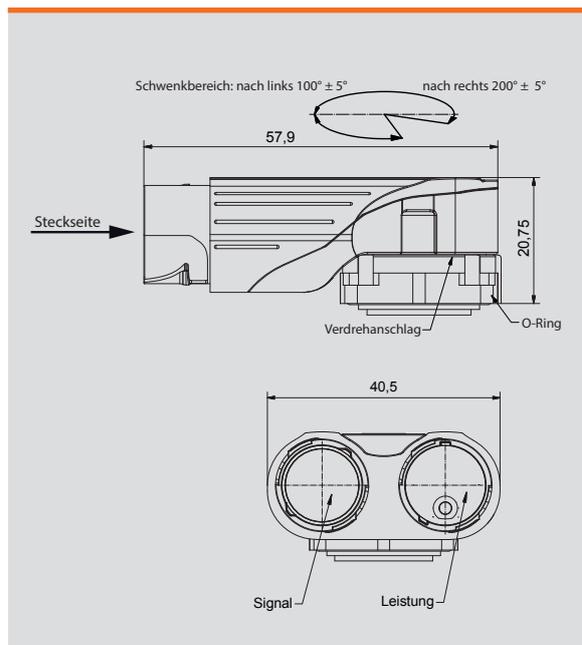
## Signal HES3

Pin	Funktion
1	Z
2	$\bar{Z}$
3	A
4	$\bar{A}$
5	B
6	$\bar{B}$
7	U
8	$\bar{U}$
9	V
10	$\bar{V}$
11	W
12	$\bar{W}$
A	V <sub>CC</sub> / 5 V
B	GND
C	-

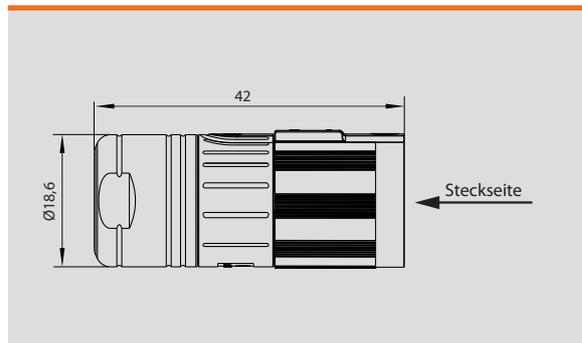


Gegenstecker nur noch mit Metallverschraubung lieferbar

## Motorstecker drehbare Winkleinbaudose Y-Tec



## Gegenstecker



# Option Stecker M23

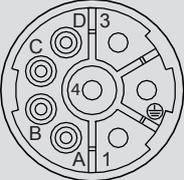
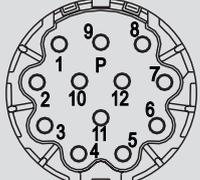
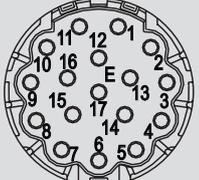
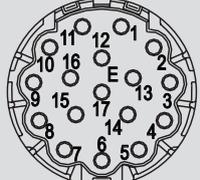
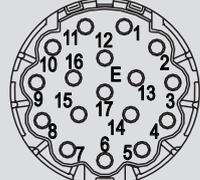


Leistung		Signal Resolver	Signal HIPERFACE®	Signal HES/M1	Signal EnDat 2.2				
Pin	Funktion	Pin	Funktion	Pin	Funktion	Pin	Funktion	Pin	Funktion
A	Bremse + <sup>1)</sup>	1	cos +	1	cos +	1	cos +	1	-
B	Bremse - <sup>1)</sup>	2	cos - / refcos	2	cos - / refcos	2	cos - / refcos	2	-
C	ÜHS +	3	sin +	3	sin +	3	sin +	3	-
D	ÜHS -	4	sin - / refsin	4	sin - / refsin	4	sin - / refsin	4	-
1	U	5	-	5	-	5	V <sub>CC</sub> / 5 V	5	U <sub>b</sub>
4	V	6	R1 (ref +)	6	-	6	GND	6	GND/OV
3	W	7	R2 (ref -)	7	GND	7	Daten +	7	Data +
Erdung	PE	8	-	8	-	8	Daten -	8	Data -
		9	-	9	US	9	CLK +	9	Clock +
		10	-	10	Daten +	10	CLK -	10	Clock -
		11	ÜHS + / Temp +	11	Daten -	11	ÜHS + / Temp +	11	ÜHS +
		12	ÜHS - / Temp -	12	-	12	ÜHS - / Temp -	12	ÜHS -
				13	-	13	- <sup>2)</sup>	13	-
				14	ÜHS + / Temp +	14	- <sup>3)</sup>	14	-
				15	ÜHS - / Temp -	15	-	15	-
				16	-	16	-	16	-
				17	-	17	-	17	-

- 1) Falls vorhanden
- 2) Batterie + bei HEM1-001
- 3) Batterie - bei HEM1-001

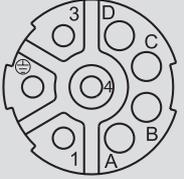
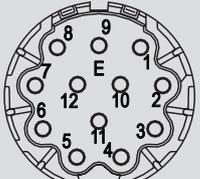
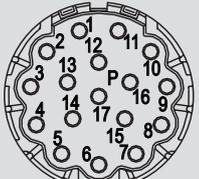
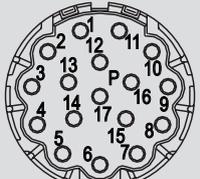
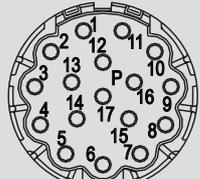
## Motorstecker

Ansicht Steckseite

 <p>8-polig 4 x Ø 2 mm (3+PE) + 4 x Ø 1 mm</p>	 <p>12-polig 12 x Ø 1 mm, 0° codiert</p>	 <p>17-polig 17 x Ø 1 mm, 0° codiert</p>	 <p>17-polig 17 x Ø 1 mm, 0° codiert</p>	 <p>17-polig 17 x Ø 1 mm, 0° codiert</p>
---	---	---	--	---

## Gegenstecker

Ansicht Steckseite

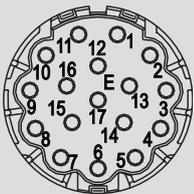
 <p>Intercontec Bezeichnung BSTA 078 NN00 42 0100 000 (Kabelklemmber. 9,5-14,5 mm)</p>	 <p>Intercontec Bezeichnung ASTA 013 NN00 41 0100 000 (Kabelklemmber. 6-10 mm)</p>	 <p>Intercontec Bezeichnung ASTA 014 NN00 41 0100 000 (Kabelklemmber. 6-10 mm)</p>	 <p>Intercontec Bezeichnung ASTA 014 NN00 41 0100 000 (Kabelklemmber. 6-10 mm)</p>	 <p>Intercontec Bezeichnung ASTA 014 NN00 41 0100 000 (Kabelklemmber. 6-10 mm)</p>
---	---	---	--	---

## Signal CKS36

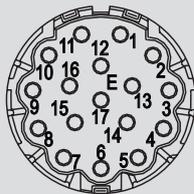
## Signal HES3



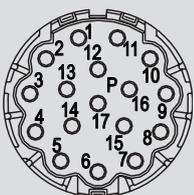
Pin	Funktion	Pin	Funktion
1	Z	1	Z
2	$\bar{Z}$	2	$\bar{Z}$
3	A	3	A
4	$\bar{A}$	4	$\bar{A}$
5	B	5	B
6	$\bar{B}$	6	$\bar{B}$
7	R	7	U
8	$\bar{R}$	8	$\bar{U}$
9	S	9	V
10	$\bar{S}$	10	$\bar{V}$
11	T	11	W
12	$\bar{T}$	12	$\bar{W}$
13	U <sub>s</sub>	13	V <sub>CC</sub> / 5 V
14	GND	14	GND
15	ÜHS +	15	ÜHS +
16	ÜHS -	16	ÜHS -
17	-	17	-



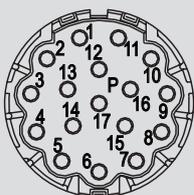
17-polig  
17 x Ø 1 mm, 0° codiert



17-polig  
17 x Ø 1 mm, 0° codiert

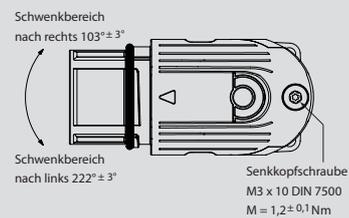
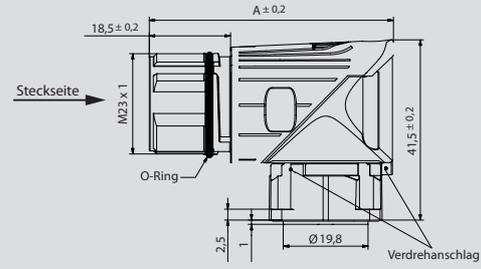


Intercontec Bezeichnung  
ASTA 014 NN00 41 0100 000  
(Kabelklemmber. 6-10 mm)

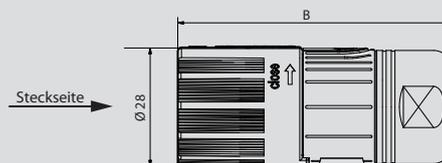


Intercontec Bezeichnung  
ASTA 014 NN00 41 0100 000  
(Kabelklemmber. 6-10 mm)

## Motorstecker



## Gegenstecker



Steckertyp	A	B
Signal	55,6	59
Leistung	55,3	78

# Optionen Stecker für Einkabellösung

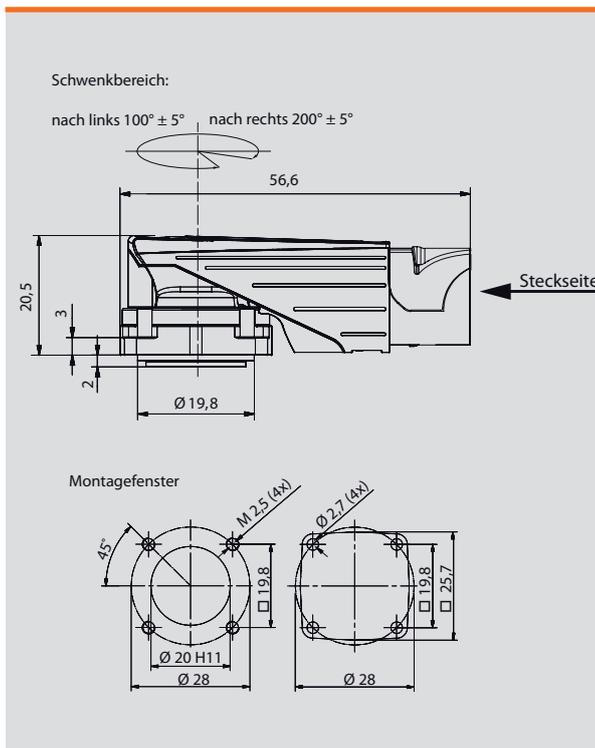
## I-Tec-Stecker



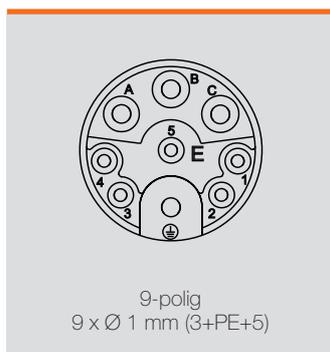
### Leistung / Signal

Pin	Funktion
A	U
B	V
C	W
Erdung	PE
1	U <sub>s</sub> (DSL +)
2	GND (DSL -)
3	Bremse + *
4	Bremse - *
5	-

## Motorstecker



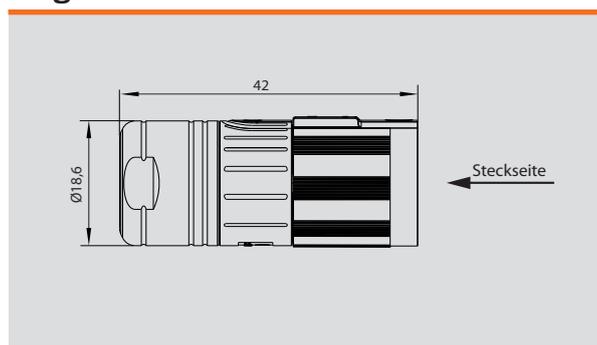
## Motorstecker



## Gegenstecker



## Gegenstecker



\* Falls vorhanden

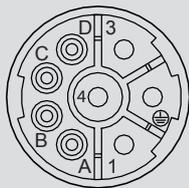
## M23-Stecker



### Leistung / Signal

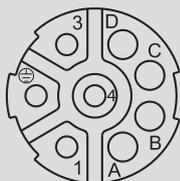
Pin	Funktion
A	Bremse + *
B	Bremse - *
C	U <sub>s</sub> (DSL+)
D	GND (DSL-)
1	U
4	V
3	W
Erdung	PE

### Motorstecker



8-polig  
4 x Ø 2mm (3+PE) + 4 x Ø 1mm

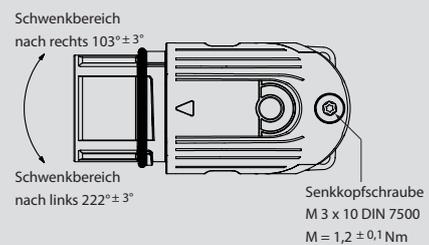
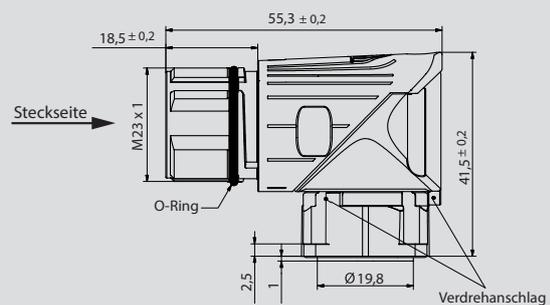
### Gegenstecker



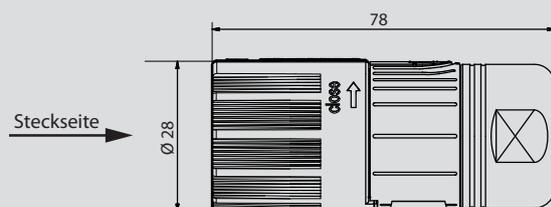
Intercontec Bezeichnung  
BSTA 078 NN00 42 0100 000  
(Kabelklemmbereich 9,5 - 14,5 mm)

\* Falls vorhanden

### Motorstecker



### Gegenstecker



# HCD-Servoregler, 230 V<sub>AC</sub>



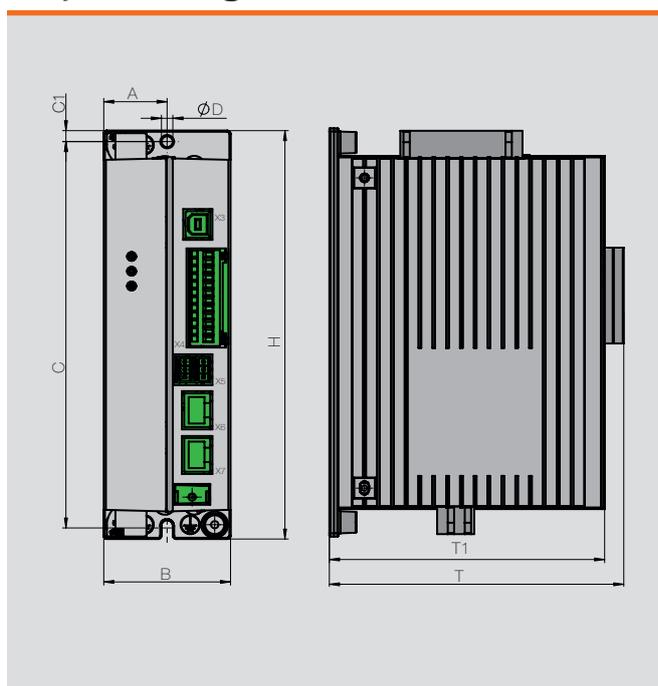
## Technische Daten Servoregler

Typ	Versorgungsspannung	U <sub>ZK</sub>	Phasen-spannung	Phasen-nennstrom	Maximaler Phasen-strom	Nenn-leistung	Bestellschlüssel
	[V <sub>AC</sub> ]	[V]	[V <sub>eff</sub> ]	[A <sub>eff</sub> ]	[A <sub>eff</sub> ]	[W]	
HCD	1 x 230	320	3 x 0 - 230	4	8	800	HCD2-004-0011-00

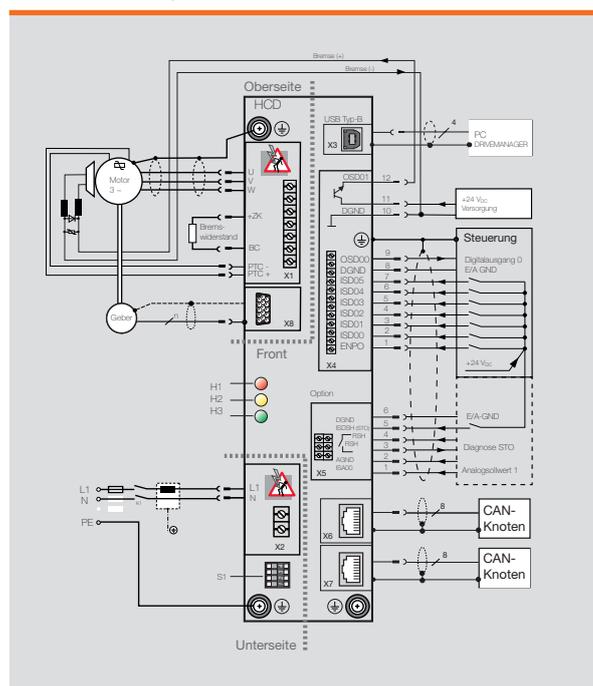
Schaltfrequenz [kHz] 4, 8, 12, 16 (Werkseinstellung 8 kHz)  
 Geräteanschlussleistung [kVA] 1,84  
 Leitungsquerschnitt [mm<sup>2</sup>] 0,2...1,5  
 Netzfrequenz [Hz] 50 / 60 ± 10 %

Der kleine 4-Q-Servoregler wurde speziell für kostensensitive, einfache Steuerungsaufgaben wie z. B. Drehzahl-, Drehmoment- und positionsgeregelte Anwendungen entwickelt. Seine Steuerung erfolgt wahlweise mit Digital- und Analogeingängen, PLC Motion oder über Feldbus (CANopen). Die Ausgangsleistung des Reglers liegt je nach Motor bei bis zu 800 W im S1-Betrieb. Dazu passend können unsere speziell entwickelten HES/HEM-Gebersysteme zum Einsatz kommen.

## Maßzeichnung



## Anschlussplan



## Anschlüsse / Ein- und Ausgänge

Bezeichnung	Anschluss	Funktion
H1, H2, H3	Leuchtdioden (integriert)	Gerätezustandsanzeige
S1	DIP-Schaltung	Einstellen der CAN-Adresse
X2	Steckklemme (2-polig)	Einphasige Netzeinspeisung
PE	PE-Anschlussbolzen	Schutzerdung
X4	Steckklemme (12-polig)	6 digitale Eingänge 1 digitaler Ausgang Schnittstelle für Motorbremse
X1	Steckklemme (7-polig)	Motorphasen (U/V/W) Bremswiderstand (+ZK, BC) Temperaturüberwachung (PTC+, PTC-)
X3	USB-Buchse (Typ-B)	Anschluss für PC mit DriveManager
X6 / X7	2x RJ45 Buchse	CANopen-Schnittstelle
X8	D-Sub Buchse (15-polig)	Schnittstelle für Drehgeber
X5 (opt.)	Steckklemme (6-polig)	Anschlüsse für STO-Funktionalität (ISDSH, RSH)
X5 (opt.)	Steckklemme (6-polig)	Analogeingang (ISA00), Auflösung 10-Bit ADC

### Umgebungsbedingungen

Luftfeuchte im Betrieb:	relative Luftfeuchte 5 - 85 % ohne Kondensation
Umgebungstemperatur im Betrieb:	+ 5 °C ... - + 40 °C
Luftfeuchte im Lager:	relative Luftfeuchte 5 - 95 %
Lagertemperatur:	- 25 °C ... + 55 °C
Schutzart:	IP00
Aufstellhöhe:	1.000 Meter ü.NN., bis 2.000 Meter ü.NN. mit Leistungsreduzierung

### Unterstützte Gebersysteme

SSI, TTL

### Schnittstelle

CANopen (CiA 402)

### Funktionen

- PLC Motion
- Drehzahlregler
- Drehmomentregler
- Positionieren
- Rampengenerator
- Integrierter Netzfilter
- Integrierter Bremschopper
- UL-Approval\*: Zertifiziert gemäß UL 508c
- Sicherheitsfunktion STO

\* Gültig, solange die vorgeschriebenen Betriebsbedingungen eingehalten werden.

# HCE-Servoregler, 230 / 400 V



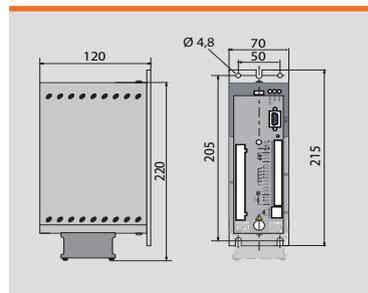
## Technische Daten Servoregler

Typ	U <sub>ZK</sub> [V]	Versorgungs- spannung [V]	Phasen- nenstrom [A <sub>eff</sub> ]	Maximaler Phasenstrom [A <sub>eff</sub> ]	Baugröße
HCE 0,375 kW	325	1 x 230	2,4	4,3	BG 1 - CP
HCE 0,75 kW	325	1 x 230	4,0	7,2	BG 1 - CP
HCE 0,75 kW	560	3 x 400	2,2	4	BG 2 - CP
HCE 1,5 kW	325	1 x 230	7,1	12,8	BG 2 - W
HCE 1,5 kW	560	3 x 400	4,1	7,4	BG 2 - W
HCE 2,2 kW	560	3 x 400	5,7	10,3	BG 2 - W
HCE 3,0 kW	560	3 x 400	7,8	14	BG 3 - W
HCE 4,0 kW	560	3 x 400	10	18	BG 3 - W
HCE 5,5 kW	560	3 x 400	14	25	BG 4 - W
HCE 7,5 kW	560	3 x 400	17	31	BG 4 - W
HCE 11 kW	560	3 x 400	24	43	BG 5 - W
HCE 15 kW	560	3 x 400	32	58	BG 5 - W
HCE 22 kW <sup>2)</sup>	560	3 x 400	45	90	BG 6 - W
HCE 30 kW <sup>2)</sup>	560	3 x 400	60	120	BG 6 - W
HCE 37 kW <sup>2)</sup>	560	3 x 400	72	144	BG 6 - W

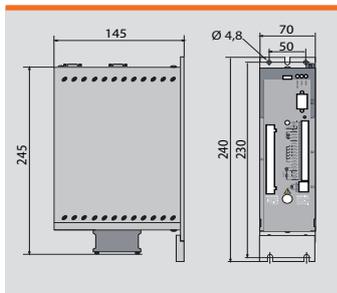
1)  $1,8 \times I_N$  für 30s  
Drehfeldfrequenz 0 - 400 Hz /  
Netzspannung  
1 x 230 V - 20 % + 15 % /  
Netzspannung  
3 x 400 V - 15 % + 15 %  
Netzfrequenz  
50 / 60 Hz ± 10 %

2) Auf Anfrage

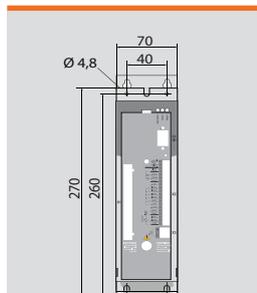
BG 1 - Cold Plate



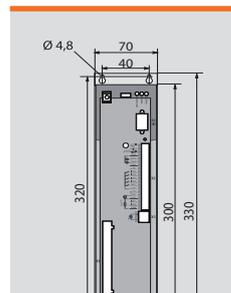
BG 2 - Cold Plate



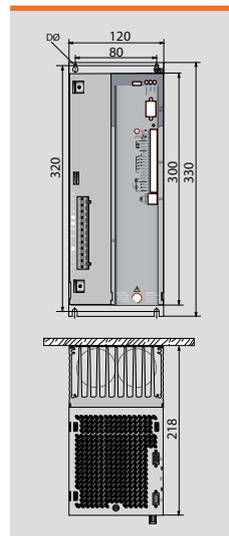
BG 2 - Wandmontage



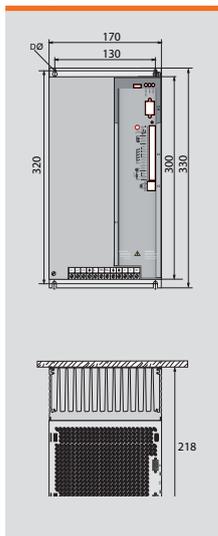
BG 3 - Wandmontage



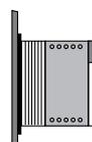
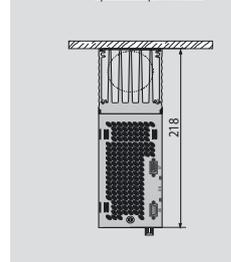
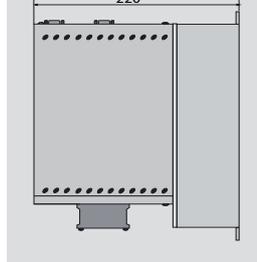
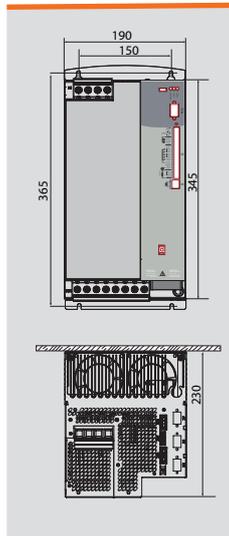
BG 4 - Wandmontage



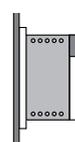
BG 5 - Wandmontage



BG 6 - Wandmontage



Wand-  
montage (W)



Cold Plate (CP)

## Anschlüsse / Ein- und Ausgänge

Bezeichnung	Anschluss	Funktion
X1	Steckklemme (12-polig)	Netzeinspeisung (L1/L2/L3/PE) Netzeinspeisung (L1/N/PE) DC-Einspeisung (L+/L-) Motorphasen (U/V/W/PE) Bremswiderstand (L+/RB)
X2	Steckklemme (2 x 12-polig)	Sicherer Halt mit Relaisausgang 8 digitale Eingänge 2 analoge Eingänge (10-Bit ADC) 3 digitale Ausgänge 1 Relaisausgang (24 V / 1 A)
X3	Steckklemme (2-polig)	Temperaturüberwachung (PTC / KTY / Klixon)
X4	D-Sub Buchse (9-polig)	RS232-Schnittstelle
X5	D-Sub Einbaustecker (9-polig)	CANopen-Schnittstelle
X6	D-Sub Buchse (9-polig)	Schnittstelle für Resolver
X7	D-Sub Buchse (15-polig)	Schnittstelle für Drehgeber (TTL / SSI / HIPERFACE)
X8	Steckklemme (2-polig)	Erweiterungssteckplatz für Optionsmodul
X9	Steckklemme (2-polig)	Schnittstelle für Motorbremse

### Umgebungsbedingungen

Umgebungstemperatur im Betrieb:	- 10 °C ... + 40 °C
Lagertemperatur:	- 25 °C ... + 55 °C
Luftfeuchte im Lager und Betrieb:	< 90 % relative Luftfeuchte (ohne Kondensation)
Schutzart:	IP20
Aufstellhöhe:	bis 1.000 Meter
Vibration:	gem. IEC 60068-2-6 / 29

### Unterstützte Gebersysteme

Resolver, Inkrementalgeber, SSI-Absolutwertgeber, HIPERFACE®-Geber

### Schnittstelle

CANopen (CiA 402), RS232

### Funktionen

- SMARTCARD zur Datensicherung und Inbetriebnahme
- Funkentstörfilter bis 7,5 kW
- Bremsentreiber
- PLC Motion
- DriveManager-Software
- Online-Lageprofilgenerator
- Integrierter Bremswiderstand
- Elektronisches Nockenschaltwerk
- Verkettetes Fahrsatzpositionieren
- Sicherer Halt gemäß EN 954-1 Kategorie 3

# HCF-Servoregler, 24 bis 48 V<sub>DC</sub>



## Technische Daten Servoregler

Typ	Versorgungsspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>ZK</sub> [V <sub>DC</sub> ]	Phasenspannung [V <sub>eff</sub> ]	Phasennennstrom [A <sub>eff</sub> ]	Maximaler Phasenstrom [A <sub>eff</sub> ]	Nennleistung [W]	Bestellschlüssel
HCF	24 - 48	24 - 48	3x0 - 33	8	16	240	HCF0-008-1x.x.-0

1) 2-facher Nennstrom für 30 sec.

Schaltfrequenz [kHz]: 8, 16 (Werkseinstellung 8 kHz)

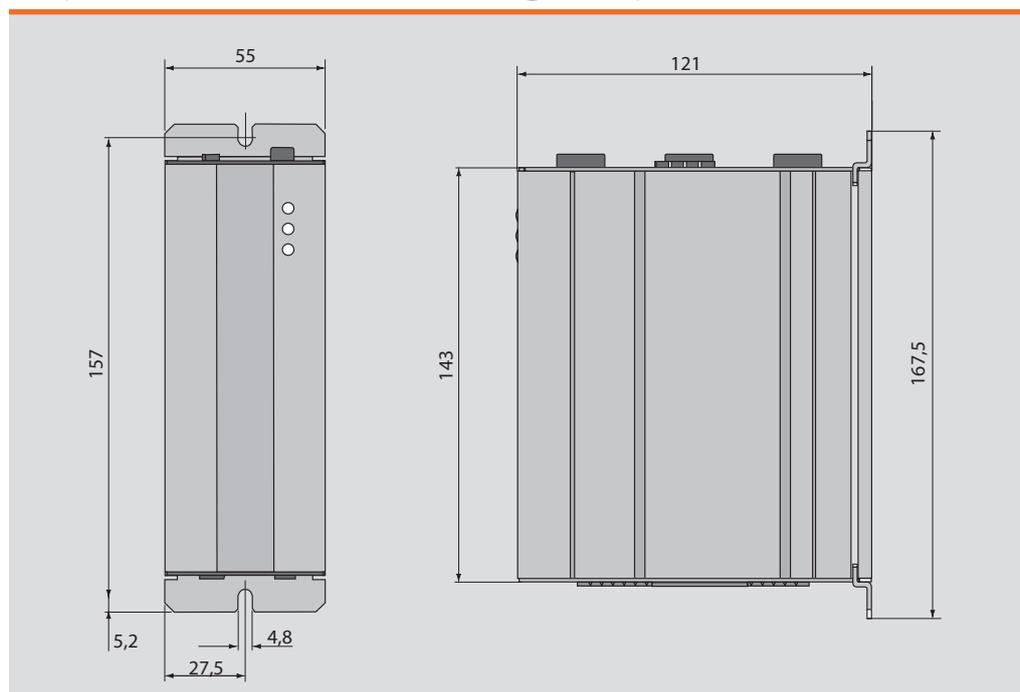
Geräteanschlussleistung [kVA] 0,55

Leitungsquerschnitt [mm<sup>2</sup>] 1,5...2,5

Logikversorgung [V<sub>DC</sub>]: 24

Der Regler HCF bietet Ihnen ein kostenoptimiertes DC-Speisungskonzept mit 24 V oder 48 V für den Einsatz in der anspruchsvollen Automatisierungswelt. So verfügt der HCF über Positionierfunktionalität auf hohem Niveau, ein robustes Mechanikkonzept, CANopen CiA 402 Unterstützung, sicheren Halt gemäß EN 954-1 Kategorie 3 uvm.

## Maßbilder für senkrechte Montage (Maße in mm)



## Anschlüsse / Ein- und Ausgänge

Bezeichnung	Anschluss	Funktion
X1	Steckklemme (6-polig)	DC-Einspeisung (L+ / L-) Bremswiderstand (L+ / RB)
X2	Steckklemme (2 x 10-polig)	Sicherer Halt mit Relaisausgang 8 digitale Eingänge 2 analoge Eingänge 10-Bit ADC 3 digitale Ausgänge 1 Relaisausgang (24 V / 1 A) Logikversorgung
X3	Steckklemme (4-polig)	Motorphasen (U/V/W/PE)
X4	D-Sub Buchse (9-polig)	RS232-Schnittstelle
X5	D-Sub Einbaustecker (9-polig)	CANopen-Schnittstelle
X6	D-Sub Buchse (15-polig)	Schnittstelle für Drehgeber Temperaturüberwachung (PTC / KTY / Klixon)
S1	Drehcodeschalter	Einstellen der CANopen-Adresse

### Umgebungsbedingungen

Umgebungstemperatur im Betrieb:	- 10 °C ... + 40 °C
Lagertemperatur:	- 25 °C ... + 55 °C
Luftfeuchte im Lager und Betrieb:	15 ... 85 % relative Luftfeuchte (ohne Kondensation)
Schutzart:	IP20
Aufstellhöhe:	bis 1.000 Meter

### Unterstützte Gebersysteme

Resolver, Inkrementalgeber, SSI-Absolutwertgeber

### Schnittstelle

CANopen (CiA 402), RS232

### Funktionen

- Bremsentreiber
- PLC Motion
- DriveManager-Software
- Online-Lageprofilgenerator
- Integrierter Bremswiderstand
- Elektronisches Nockenschaltwerk
- Verkettetes Fahrsatzpositionieren
- Sicherer Halt gemäß EN 954-1 Kategorie 3

# HCJ-Servoregler, 230 / 400 V<sub>AC</sub>

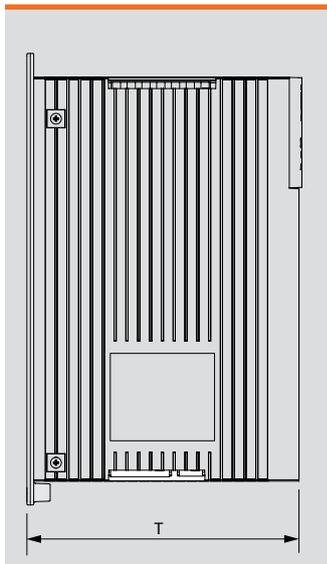


## Technische Daten Servoregler

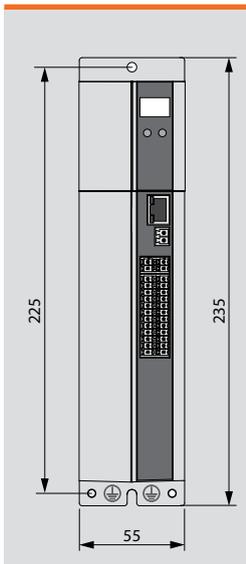
Typ	U <sub>ZK</sub>	Versorgungsspannung	Phasen-nennstrom I <sub>N</sub>	Maximaler Phasenstrom I <sub>MAX</sub>	Baugröße
	[V]	[V]	[A <sub>eff</sub> ]	[A <sub>eff</sub> ]	
HCJ22.003	325	1 / 3 x 230	3	9	BG2
HCJ24.002	560	3 x 400	2	6	BG2
HCJ22.006	325	1 / 3 x 230	5,9	17,7	BG3
HCJ24.004	560	3 x 400	3,5	10,5	BG3
HCJ22.008	325	1 / 3 x 230	8	24	BG4
HCJ24.007	560	3 x 400	6,5	19,5	BG4
HCJ24.012	560	3 x 400	12	36	BG5
HCJ24.016	560	3 x 400	16	48	BG5

Netzfrequenz [Hz] 50 / 60 ± 10 %

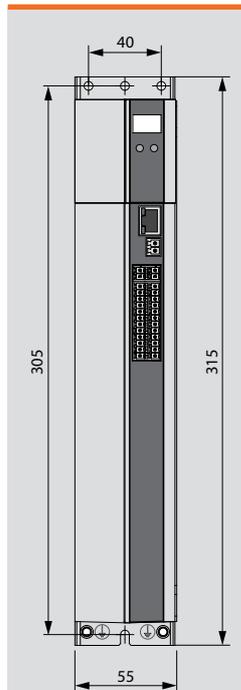
### BG2/3/4



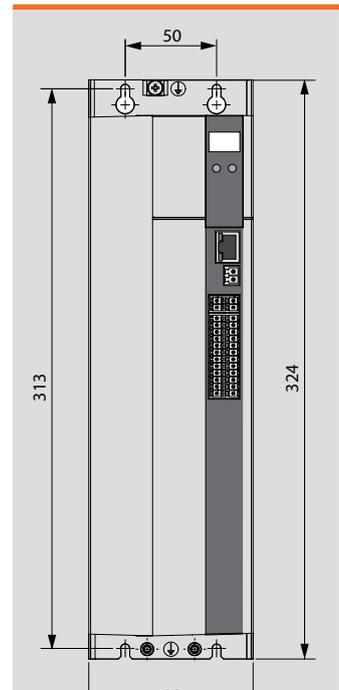
### BG2/3



### BG4



### BG5



Typ	T	Gewicht
BG2	142 mm	1,0 kg
BG3	189 mm	1,5 kg
BG4	235,5 mm	2,8 kg
BG5	235,5 mm	5,5 kg / 5,9 kg

## Anschlüsse / Ein- und Ausgänge

Bezeichnung	Anschluss	Funktion
X1	Steckklemme (7-polig)	Motorphasen (U/V/W/PE) DC-Einspeisung (L+/L-) Bremswiderstand (L+/RB)
X2	Steckklemme (2-polig)	Logikversorgung + 24 V <sub>DC</sub>
X3	Steckklemme (4-polig)	Netzeinspeisung (L1/L2/L3/PE)
X4	Steckklemme (2 x 12-polig)	7 digitale Eingänge 2 analoge Eingänge (10-Bit ADC) 3 digitale Ausgänge 1 Relaisausgang (24 V / 1 A) Diagnose STO
X5	Steckklemme (2-polig)	Temperaturüberwachung (PTC / KTY / Klixon)
X6	D-Sub Buchse (9-polig)	Schnittstelle für Resolver
X7	D-Sub Buchse (15-polig)	Schnittstelle für Drehgeber (TTL / SSI / HIPERFACE/ ENDAT)
X9	RJ-45 Buchse	Ethernet-Schnittstelle
X13	Steckklemme (4-polig)	Schnittstelle für Motorbremse
Option 1	Buchse (abhängig von Modul)	Feldbus-Schnittstelle z.B. CANopen, EtherCAT, SERCOS, ...
Option 2	Buchse (abhängig von Modul)	Geber-Schnittstelle z.B. zweiten (sicheren) Geber, Encoder-Simulation, TwinSync, Achsüberwachung, ...

### Umgebungsbedingungen

Umgebungstemperatur im Betrieb:	- 10 °C ... + 40 °C
Lagertemperatur:	- 25 °C ... + 55 °C
Luftfeuchte im Lager und Betrieb:	< 85 % relative Luftfeuchte (ohne Kondensation)
Schutzart:	IP20 mit Ausnahme der Klemmen (IP00)
Aufstellhöhe:	bis 1.000 Meter

### Unterstützte Gebersysteme

Resolver, HIPERFACE®-Geber, HIPERFACE DSL®-Geber, Inkrementalgeber, SSI-Absolutwertgeber, EnDat 2.2 Geber

### Schnittstelle

CANopen (CiA 402), Ethernet (Parametrierung über DriveManager)

Optional: EtherCAT, SERCOS III, Profibus DP oder Profinet IRT

### Funktionen

- PLC Motion
- Bremsentreiber
- Verkettetes Fahrsatzpositionieren
- Online-Lageprofilgenerator
- DriveManager-Software
- Integrierter Bremswiderstand (BG 3+4)
- Sicherer Halt nach EN 954-1, Kategorie 3
- Funkentstörfilter bis 7,5 kW
- Elektronisches Nockenschaltwerk

## ■ Notizen

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

---

Technische Änderungen vorbehalten! Stand 01/2021



**Heidrive GmbH**

Starenstraße 23  
93309 Kelheim

Tel. 09441/707-0  
Fax 09441/707-259

info@heidrive.de  
www.heidrive.de