

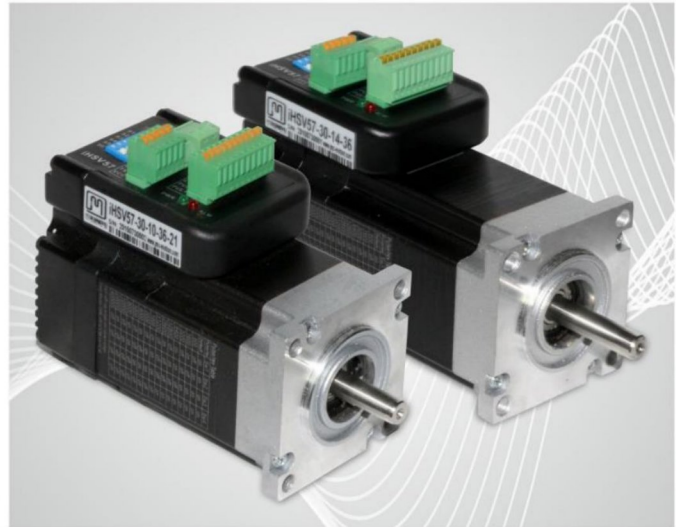
Integrierter Servomotor

Modellbezeichnung:

iHSV 57 - 30 - 10 - 24 - XXX

1 2 3 4 5 6

1. Integrierter Servomotor
2. Baugröße 57 mm/60 mm, NEMA 23/24
3. Motordrehzahl (Einheit: x 100 U/min)
10 entspricht 1000 U/min, 20 entspricht 2000 U/min, 30 entspricht 3000 U/min
4. Ausgangsleistung (Einheit: x 10 W)
10 entspricht 100 W, 20 entspricht 200 W
5. Nenn-Gleichspannung (Einheit: V)
24 entspricht 24 V DC, 36 V entspricht 36 V DC.
6. Eingangssteuerungsmodus
Leerfeld bedeutet „Puls + Signal“; „R“ steht für RS485, „RC“ für RS485 + CAN, „EC“ für EtherCAT



■ Hauptmerkmale:

- Hohe Positioniergenauigkeit
- Hohe Geschwindigkeit
- Hohes Drehmoment
- Laufruhig und geräuscharm
- Steuerung mehrerer Modelle
- Hohes Ansprechverhalten
- Kostengünstig
- Kompakte Bauweise

Die Servomotoren der IHSV-Serie lassen sich nahtlos in Servosteuerungsprodukte integrieren und ermöglichen so revolutionäre Bewegungsabläufe dank eines neuen, leistungsstarken integrierten Steuerungsmoduls.

■ Schalterstellungen:

Die IHSV-Serie verfügt über eine Schritt- und Richtungssteuerung, bei der über einen 6-stelligen Kippschalter die Mikroschritte, die positive/negative Richtung und das effektive Signal eingestellt werden. Detaillierte Informationen wie folgt:

Impulse/Umdrehung	SW1	SW2	SW3	SW4	Impuls/Umdrehung	SW1	SW2	SW3	SW4
Standard	Ein	Ein	Ein	Ein	1000	Ein	Ein	Ein	Aus
800	Aus	Ein	Ein	Ein	2000	Aus	Ein	Ein	Aus
1600	Ein	Aus	Ein	Ein	4000	Ein	Aus	Ein	Aus
3200	Aus	Aus	Ein	Ein	5000	Aus	Aus	Ein	Aus
6400	Ein	Ein	Aus	Ein	8000	Ein	Ein	Aus	Aus
12800	Aus	Ein	Aus	Ein	10.000	Aus	Ein	Aus	Aus
25.600	Ein	Aus	Aus	Ein	20.000	Ein	Aus	Aus	Aus
51.200	Aus	Aus	Aus	Ein	40000	Aus	Aus	Aus	Aus

Schalter SW5 legt die Laufrichtung des Motors fest: Bei Stellung „OFF“ dreht sich der Motor gegen den Uhrzeigersinn (CCW), bei Stellung „ON“ dreht sich der Motor im Uhrzeigersinn (CW). Schalter SW6 legt den effektiven Impuls fest.

Encoder: Inkrementalgeber, 1000 Linien (ppr), Auflösung 1/4000.

Integrierter Servomotor

Nennspannung: 24 V

Nennleistung: 52 W

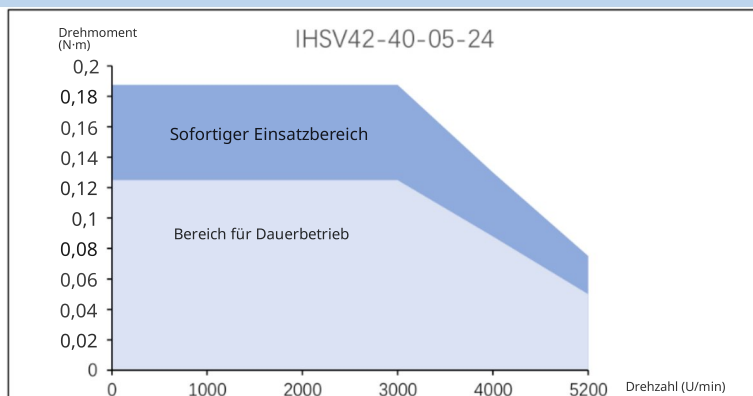
Nenn Drehmoment:
0,125 Nm



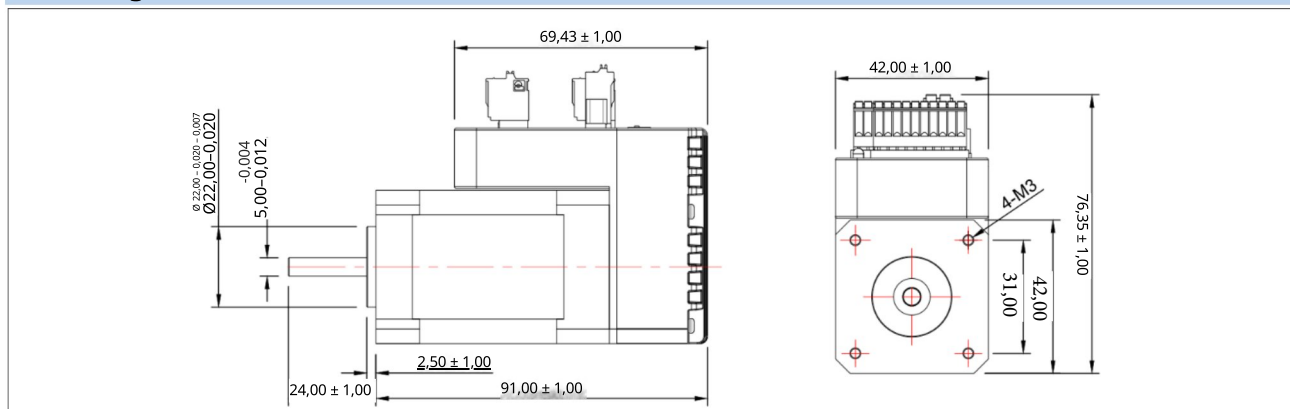
Technische Daten:

Anzahl der Phasen	3	Leiter-Leiter-Widerstand: $\Omega \pm 10 \%$	
Nennspannung: V	24	Leiter-Leiter-Induktivität: $MH \pm 20 \%$	
Nennleistung: W	52	Nennmoment: Nm	0,125
Nennzahl: U/min $\pm 7 \%$	3000	Drehmomentkoeffizient: Nm/A	0,044
Leerlaufzahl: U/min $\pm 7 \%$	5200	Gegen-EMK-Konstante: V/krpm	3,26
Nennstrom: A $\pm 20 \%$	3,4	Rotorträgheit: $kg \cdot mm^2$	9,5
Leerlaufstrom: A	0,45	Isolationsklasse (UL)	B

Drehmomentkennlinie:



Zeichnung:



Integrierter Servomotor

Nennspannung: 24 V

Nennleistung: 78 W

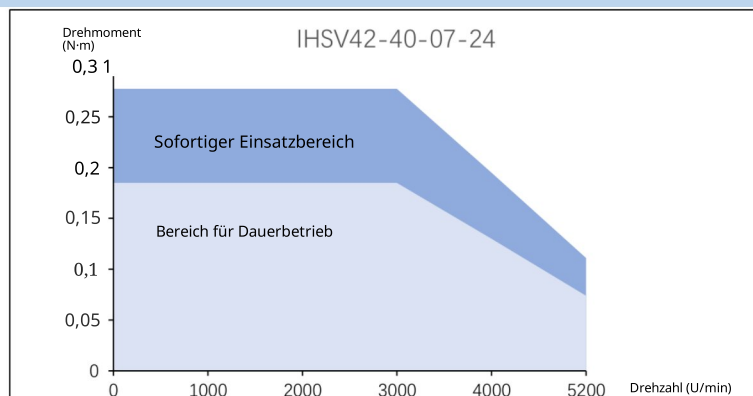
Nenn Drehmoment:
0,185 Nm



Technische Daten:

Anzahl der Phasen	3	Leiter-Leiter-Widerstand: $\Omega \pm 10 \%$	
Nennspannung: V	24	Leiter-Leiter-Induktivität: MH $\pm 20 \%$	
Nennleistung: W	78	Nennmoment: Nm	0,185
Nenn Drehzahl: U/min $\pm 7 \%$	3000	Drehmomentkoeffizient: Nm/A	0,044
Leerlauf Drehzahl: U/min $\pm 7 \%$	5200	Gegen-EMK-Konstante: V/krpm	3,26
Nennstrom: A $\pm 20 \%$	5,1	Rotorträgheit: kg·mm ²	14,7
Leerlaufstrom: A	0,6	Isolationsklasse (UL)	B

Drehmomentkennlinie:



Zeichnung:

