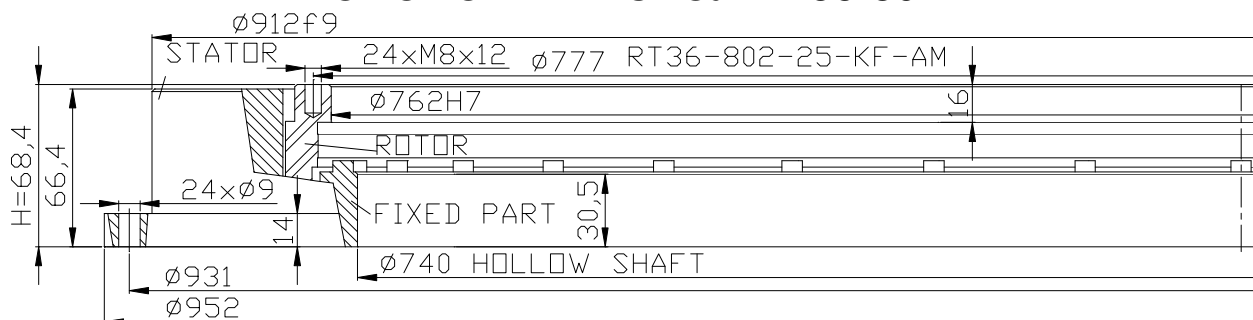


ПОВОРОТНЫЙ СТОЛ RT36-802-НН



СВОЙСТВА:

- Трехфазный синхронный высокомоментный серводвигатель.
- Безредукторный привод, отсутствие люфта, низкая высота 68 мм, полый вал Ø740 мм.
- Встроенный прецизионный шариковый радиально-упорный подшипник
- Синусный индуктивный инкрементальный датчик положения, термисторы защиты от перегрева.
- Высокие точность, повторяемость, разрешение, равномерность частоты вращения.

ОБЛАСТЬ ПРИМЕНЕНИЯ:

Делительные столы и головки, сборочные автоматы.

КОНСТРУКЦИЯ:

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

ПАРАМЕТРЫ RT36-802-		25-BS	25-BT	50-BS	50-BT	75-AS	75-AT
Высота стола H	мм	68.4		93.4		118.4	
Количество пар полюсов P		62		62		62	
Пиковый момент M_p	Нм	1290		2580		3870	
Длительный момент M_a	Нм	634		1297		1963	
Момент трогания подшипника M_b	Нм	30		30		30	
Реактивный зубцовый момент M_c	Нм	19		39		58	
Пиковый ток при M_p	А эфф	26,1	45,1	26,1	45,1	39,3	68,0
Длительный ток при M_a	А эфф	8,8	15,3	9,0	15,6	13,7	23,8
Индуктивность L (фаза-фаза)	мГн	32	11	65	22	43	14
Сопrotивление R (фаза-фаза)	Ом	4,0	1,3	5,9	2,0	3,5	1,2
Напряжение питания АС	В	3 x ~380 V AC					
Частота вращения N_p at M_p	об/мин	44	88	18	40	15	35
Частота вращения N_a at M_a	об/мин	73	134	34	64	30	56
Частота вращения N_b at M_b	об/мин	88	152	44	76	38	66
Макс. частота подшипника	об/мин	170					
Момент инерции ротора	кг•м ²	1,4		2,7		4,1	
Вес стола	кг	93		123		153	
Осевая / радиальная нагрузка	кг	750 / 250					
Опрокидывающий момент	Нм	500					
Осевое / радиальное биение	мкм	50 / 50					
Количество периодов энкодера		2430					
Точность позиционирования	угл.сек	30					
Повторяемость	угл.сек	3					
Разрешение	угл.сек	1					
Степень защиты		IP40					

ПРИМЕР ЗАКАЗА: RT36-802-25-C-BS-KF-AM-3000-N0-B; где RT36 – тип, 802 – внутренний диаметр статора, 25 или 50 или 75 – длина магнитов, С – воздушное охлаждение, А или В – код обмотки, S или Т – соединение звезда или треугольник, KF- код подшипника, AM-код энкодера, 3000-длина кабеля мм, N0-без разъема, В-вывод кабеля по касательной.

ПРИМЕЧАНИЯ:

Делительный стол предназначен для быстрых поворотов в режиме старт - стоп. Четырехточечный радиально упорный подшипник отличается высокой жесткостью, допускает нагрузку в любом направлении и любое расположение оси вращения (вертикальное, горизонтальное, под углом, вверх ногами). Вращение стола с максимальной частотой 170 об/мин ограничено консистентной смазкой и не должно длиться более 5 секунд, длительное непрерывное вращение на максимальной частоте снижает срок службы подшипника.

Расположение выводов вилки P2 D-Sub-15M энкодера WMK, вид со стороны контактов
P2 15 pin D-Sub Encoder Male Connector, Front view

Negative sinus output	<i>AXM</i>	09	⊙	01	<i>AXP</i>	Positive sinus output
Ground sensor	<i>GNDS</i>	10	⊙	02	<i>GND</i>	Ground
Negative cosinus output	<i>BXM</i>	11	⊙	03	<i>BXP</i>	Positive cosinus output
Supply voltage +5V sensor	<i>+5VS</i>	12	⊙	04	<i>+5V</i>	Supply voltage +5V
		13	⊙	05		
		14	⊙	06		
Positive reference output	<i>RXP</i>	14	⊙	07	<i>RXM</i>	Negative reference output
		15	⊙	08		

Экран кабеля подключен к металлическому корпусу разъема. Сверхгибкий кабель диаметром Ø5,3 мм, пригоден для работы в кабелеукладчике.

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

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

Расположение выводов кабеля двигателя OILFLEX SERVO 4Gx2,5+2x(2x0,75), Ø14,9 mm

Номер провода	Цвет провода	Сечение Провода	Обозначение	Описание
01	Черный	2.5 мм ²	<i>U</i>	Фаза U двигателя
02	Черный	2.5 мм ²	<i>V</i>	Фаза V двигателя
03	Черный	2.5 мм ²	<i>W</i>	Фаза W двигателя
	Желто-зеленый	2.5 qmm	<i>GND</i>	Корпус двигателя, земля
	Желтый	0.75 мм ²	<i>PTC1</i>	PTC вывод 1
	Зеленый	0.75 мм ²	<i>PTC2</i>	PTC вывод 2
	Белый	0.75 мм ²	<i>KTY1</i>	KTY вывод 1
	Коричневый	0.75 мм ²	<i>KTY2</i>	KTY вывод 2

Кабель двигателя непригоден для работы с постоянным изгибанием в кабелеукладчике.

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

KTY - опциональный (отсутствует в стандартной версии) линейный термистор с положительным температурным коэффициентом 0.61%/K, сопротивление 1 КОм при 20. Он расположен в корпусе двигателя и используется в сервоконтроллере для измерения температуры корпуса и предупреждения о перегреве.

