

Innovativer Aufbau für höchste Dynamik und Präzision





Extrem kompakter Aufbau



Höchste Drehmomentdichte

Kompaktes Design bei hohen Drehmomenten



Geringe Rastmomente

Hohe Gleichlaufgüte für maximale Geschwindigkeit



Spielfrei und extrem dynamisch

Höchste Steifigkeit



Integriertes Messsystem

Inkremental- oder Absolutencoder, verschiedene Ausführungen

Einbaufertiger Rundtisch

Mechanisch & elektrisch anschlussfertig Steckverbinder M17

Direktantrieb

Präzise & spielfrei

Innovativer Aufbau

Geringes Trägheitsmoment durch maximal reduzierte Massen

Optimales Cogging-Verhalten

Hoher Gleichlauf durch geringe Rastmomente

Kundenspezifische Anpassungen möglich

Passende Servoverstärker:

ECOVARIO® 114D ECOMODUL

Feldbusschnittstellen:

CANopen, EtherCAT, Profibus, Profinet, Ethernet, RS232, RS485

www.jat-gmbh.de



→ Technische Daten Baureihe Baureihe Baureihe Kennlinie HRT-65-17 / ECOVARIO® 114D HRT-65-17 HRT-65-25 HRT-65-34 (vorläufig) (vorläufig) Bemessungswerte V_{DC} 325 Max. Nennzwischenkreisspg. 325 325 0,75 60 V Max. Drehmoment (ED 5%) 1) Nm 0,63 1,0 0,9 0,5 Maximaldrehzahl 2) min⁻¹⁾ 900 900 900 0.25 Dauerdrehmoment 1) Nm 0,25 0,33 0,47 Spitzenstrom/Phase (ED 5%) 1) 14,0 14,0 14,0 Dauerstrom 1) Aeff 4,3 4,5 7,0 Kennlinie HRT-65-25 / ECOVARIO® 114D Wiederholgenauigkeit mit Encoder arcsec ±3 / ±5 ±3 / ±5 ±3 / ±5 inkrementell/absolut 2) M [Nm] Rundlauffehler standard < 25 t.b.d. t.b.d. μm 60 V Planlauffehler standard < 35 t.b.d. t.b.d. μm 0,8 0,6 **Technische Daten Motor** 0,4 Nm/A 0,06 0,073 0,068 Drehmomentkonstante 0,2 V/1000min⁻¹ Spannungskonstante 3,69 7,2 5,9 800 ment 200 600 1000 n [min⁻¹] Ω Phasenwiderstand 1,4 1,6 0,6 Wicklungsinduktivität mΗ 1,6 3,2 1,4 Kennlinie HRT-65-34 / ECOVARIO® 114D Polpaarzahl 4 4 2p M [Nm] Motorträgheitsmoment kgm²x10⁻³ 0,019 0,023 0,015 Max. Axialbelastung N 100³⁾ 100 3) 100 3) 60 V 0,8 Max. Radialbelastung N 75 ³⁾ 75 ³⁾ 75 ³⁾ 0,6 5 4) 5 4) 5 4) Lagerkippmoment 0,4 Nm 0,2 Auflösung (Standard) 2) Ink/U 435,000 435,000 435,000 200 400 Auflösung (maximal) 2) Ink/U 445.440 445.440 445.440 5 (±10%) Betriebsspannung V_{DC} Signalspezifikation RS422 **Absolutencoder** Auflösung (Standard) 18 Bit 18 Bit 18 Bit 19 Bit 19 Bit Auflösung (maximal) 5) 19 Bit Betriebsspannung 5 (±5%) Protokoll BiSS C Umgebungsbedingungen 0 ... 40 °C Umgebungstemperatur

- 1. Montageflansch 250 mm x 250 mm / Dicke 20 mm
- 2. Abhängig vom Messsystem
- 3. bei 300 U/min, eine höhere Einzelbelastung führt zu einer Einschränkung der Lagerlebensdauer
- 4. bei 300 U/min mit Maximallast, abweichender Anwendungsfall muss berechnet werden
- 5. in Vorbereitung

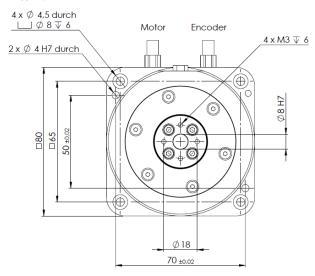
Schutzart

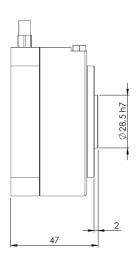
IP40



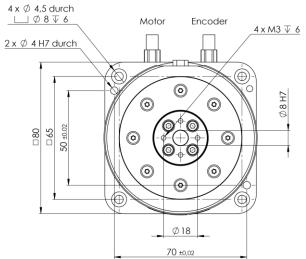
→ Abmessungen												
		Baureihe HRT-65-17	Baureihe HRT-65-25	Baureihe HRT-65-34								
Außendurchmesser	mm	80	80	80								
Höhe	mm	47	55	64								
Gewicht	kg	0,8	0,9	1,3								

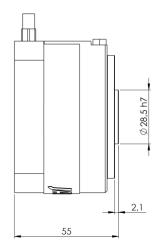
HRT-65-17:



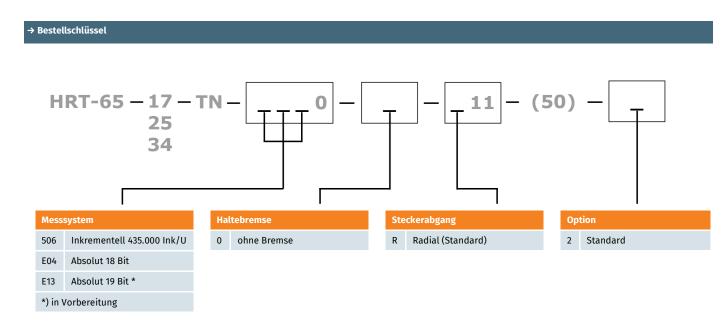


HRT-65-25:

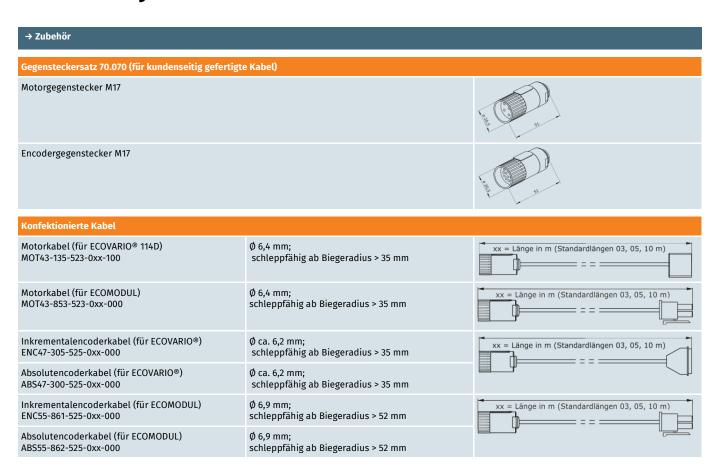






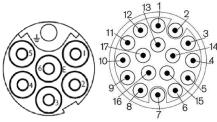






→ Anschluss- und Kabelbelegung

Belegung Motorstecker M17			Belegung Encoderstecker M17 (Inkencoder)			Belegung Encoderstecker M17 (Absolutenco				
Anschluss	Pin	Ader Kabel	Pin	Signal	Pin	Signal	Pin	Signal	Pin	Signal
	Motorstecker	MOT43	1	Kanal A+	10	-	1	-	10	/DAT
Phase U	4	schwarz	2	Kanal A-	11	-	2	-	11	CLK
Phase V	1	orange	3	Kanal B+	12	_	3	_	12	/CLK
Phase W	5	rot	4	Kanal B-	13		4		13	+U _P
PE	7	grün/gelb	4	Nallal D-	13	-	4	-	13	TU p
		Encodorstockor	5	Kanal Z+	14	-	5	-	14	Sens S+
Motorstecke	er: Encod		6	Kanal Z-	15	+5 V	6	-	15	-
	12	12 13 1	7	-	16	GND	7	-	16	GND
(10)	11/20	(I) (3) 3	8	-	17	-	8	-	17	Sens S-



DAT