

LINEARMOTOREN P10-54X300U

4



- ✓ 230VAC und 3 x 400VAC Technologie
- ✓ Kräfte bis zu 871 N
- ✓ LinMot Encoder oder Fremddrive Encoder
SinCos, A/B Inkremental, BiSS / PT1000, PTC
- ✓ Extrem hohe Dynamik
- ✓ Drehbarer Push-Pull TWIN-Stecker für Leistungs- und Encoderkabel
- ✓ Auch mit standardmässigen „Drittanbieter“ Servo Drives zu betreiben

LINEARMOTOREN P10-54X300U

/ TECHNISCHE DATEN /	480
/ MOTORSPEZIFIKATIONEN /	494
P10-54x300U/40-BL-TU.....	494
P10-54x300U/160-BL-TU	495
P10-54x300U/250-BL-TU	496
P10-54x300U/340-BL-TU	497
P10-54x300U/460-BL-TU	498
P10-54x300U/550-BL-TU	499
P10-54x300U/760-BL-TU	500
P10-54x300U/940-BL-TU	501
P10-54x300U/1150-BL-TU	502
P10-54x300U/1360-BL-TU	503
P10-54x300U/1540-BL-TU	504
/ ZUBEHÖR /	505



MOTORFAMILIE P10-54x300U

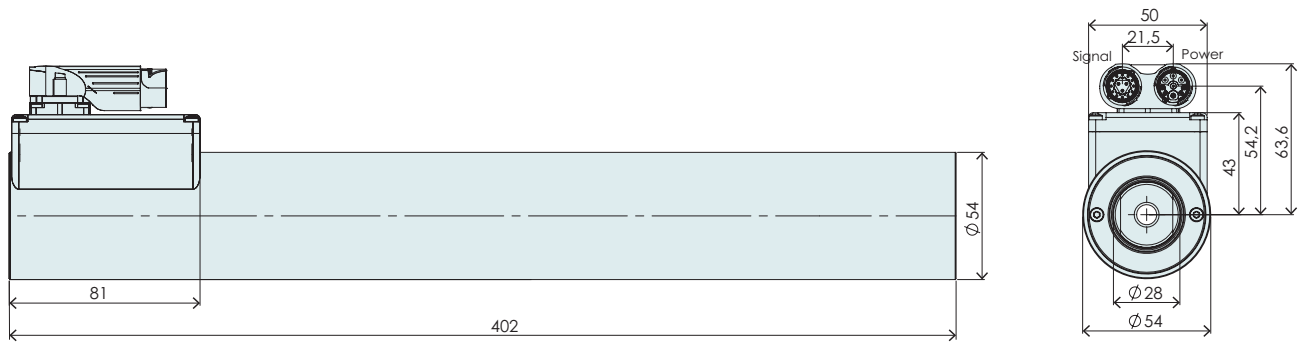
Technische Daten Motorfamilie

Hub				
Maximaler Hub (ES)	mm (in)		40 - 1540	(1.57 - 60.6)
Kraft				
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N (lbf)		871	(196)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N (lbf)		871	(196)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)		140 / 190 / 270	(31 / 44 / 61)
Max. Randkraft relativ	%		100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})		44	(9.89)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})		62.2	(14)
Geschwindigkeit				
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)		4.1	(159.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)		7.1	(279.9)
Positionssensorik				
Positionsauflösung	mm (in)		0.007	(0.0003)
Wiederholgenauigkeit	mm (in)		±0.05	(±0.002)
Positionsauflösung mit ES	mm (in)		0.001	(0.00004)
Wiederholgen. mit ES	mm (in)		±0.01	(±0.0004)
Linearität mit ES	mm (in)		±0.01	(±0.0004)
Elektrische Daten				
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		3.1 / 4.4 / 6.2	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.2 / 3.1 / 4.4	
Spannungskonstante	V _{pk} / (m/s) (V _{pk} / (in/s))		50.8	(1.29)
Anschlusswiderstand 25 °C / 120 °C	Ohm		5.7 / 7.8	
Anschlussinduktivität	mH		4.8	
Magnetische Periode	mm (in)		60	(2.35)
Thermische Daten				
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		1.1 / 0.53 / 0.27	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		1400 / 660 / 340	
Mechanische Daten				
Statordurchmesser	mm (in)		54	(2.1)
Statorlänge	mm (in)		402	(16)
Statormasse	g (lb)		3200	(7.04)
Läuferdurchmesser	mm (in)		28	(1.1)
Läuferlänge	mm (in)		500 - 2000	(20 - 79)
Läufermasse	g (lb)		2160 - 9140	(4.75 - 20.11)
IP Schutzart			IP 65	

¹) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).

Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 70 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.

STATOR



Artikel	Beschreibung	Artikelnum-mer	Bemerkung
PS10-54x300U-BL-TU	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-2725	Für Einsatz mit LinMot Drives
PS10-54x300U-BL-TU-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4411	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-54x300U-BL-TU-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4594	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-54x300U-BL-TU-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, Pt1000	0150-2751	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-54x300U-BL-TU-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000	0150-4051	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-54x300U-BL-TU-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC	0150-2755	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-54x300U-BL-TU-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC	0150-2785	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-54x300U-BL-TU-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC single ended	0150-2958	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-54x240U-BL-TU-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C Encoder, Pt1000 dual	0150-5773	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern

VERFÜGBARE INTERFACES FÜR DRIVES VON DITTANBIETERN

TEMPERATUR-FEEDBACK		POSITIONS-FEEDBACK			
		SinCos, 1Vpp	A/B 1µm	A/B 5µm	BiSS-C
		D0x	D2x	D2xS	D3x
MotLink C					
Pt1000, dual*	Dx4	D04	D24	D24S	D34
PTC, dual*	Dx5	D05	D25	D25S	
PTC single ended	Dx6		D26		

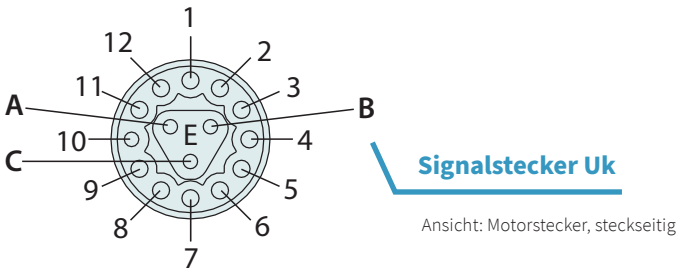
* Feedback auf Signal- und Leistungsstecker verfügbar.

STECKER PS10-54x300U-BL-TU (INTERFACE FÜR LINMOT DRIVES)

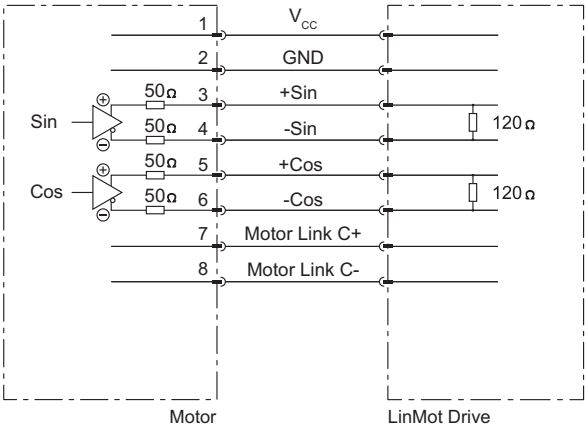
Motor Steckerbelegung		Signalstecker Uk	Aderfarbe Motorkabel
+Vcc	Supply	1	rot
GND	Supply	2	schwarz
Sin+	Encoder	3	gelb
Sin-	Encoder	4	orange
Cos+	Encoder	5	grün
Cos-	Encoder	6	blau
Mot. Link C+	Communication	7	rosa
Mot. Link C-	Communication	8	grau
n. c.	n. c.	9	n. c.
n. c.	n. c.	10	n. c.
n. c.	n. c.	11	n. c.
n. c.	n. c.	12	n. c.
n. c.	n. c.	A	n. c.
n. c.	n. c.	B	n. c.
n. c.	n. c.	C	n. c.

* Die Versorgungsspannung Vcc ist abhängig vom LinMot Drive Typ und liegt innerhalb von 6...9V.

Motor Steckerbelegung	Leistungsstecker Tk	Aderfarbe Motorkabel
Phase U	A	rot
PE	PE	gelb-grün
Phase V	B	blau
Phase W	C	schwarz (vorher: grün)
n. c.	1	n. c.
n. c.	2	n. c.
n. c.	3	n. c.
n. c.	4	n. c.
n. c.	5	n. c.



Ansicht: Motorstecker, steckseitig



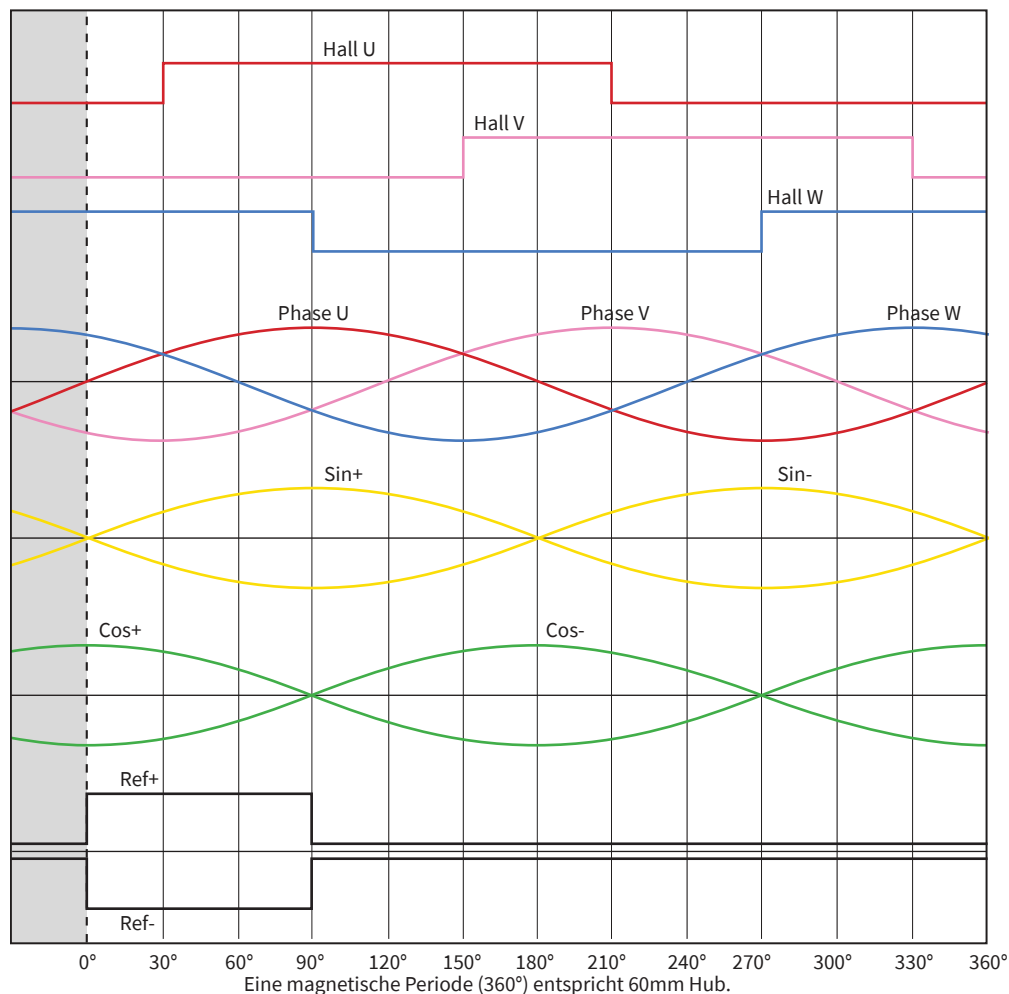
Ansicht: Motorstecker, steckseitig

SIN/COS-POSITIONS-FEEDBACK (DOX-INTERFACE FÜR DRIVES VON DRITTANBIETERN)

Die Linearmotoren der Serie P10-54 verfügen über eine berührungslose, integrierte Positionsrückführung, womit auf einen externen Encoder verzichtet werden kann. Die integrierte Positionssensorik der Motoren mit D0x-Interface liefert ein differentielles standard 1Vpp Sin/Cos-Signal mit einer 60mm Periode. Die Phasenlage der Sensorsignale und der Phasenströme (bei konstanter Kraft in positiver Richtung) ist rechts im Diagramm dargestellt. (Das Sin-Gebersignal ist mit dem Stromverlauf von Phase U in Phase).



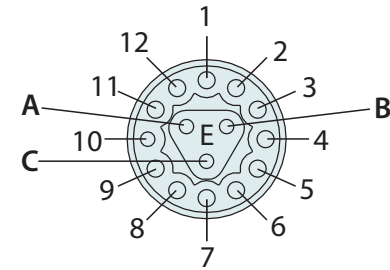
Die Pfeile zeigen die Bewegungsrichtung des Läufers. Der Stator bleibt in seiner Position.



Sin / Cos		P10-54x...-D0x
Periode des Ausgangssignals	mm	60
Signalamplitude ¹	V _{pp}	1
Abschlusswiderstand ¹	Ohm	120
Versorgungsspannung	Vdc	3...13 (w or w/o sense)
Leistungsaufnahme	mW	< 1000
		(I < 150mA @ 5VDC, I < 80mA @ 12 VDC) ²

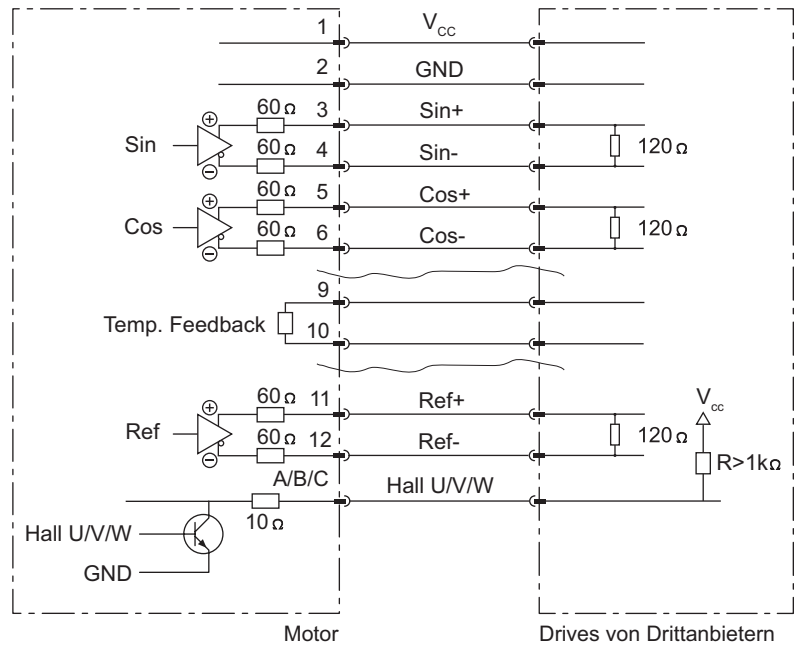
2) Die Leistungseffizienz der Motorelektronik hängt von der Versorgungsspannung ab.

STECKER PS10-54x300U-BL-TU-D04/05 (SIN/COS-INTERFACE FÜR DRIVES VON DRITTBBIETERN)

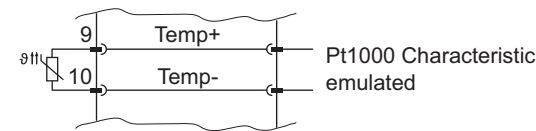


Signalstecker Uk

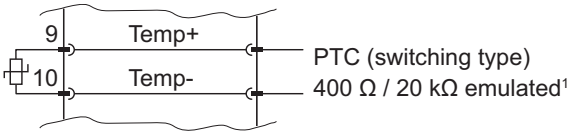
Ansicht: Motorstecker, steckseitig



PS10-54x300U-BL-TU-D04



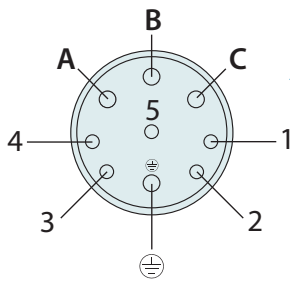
PS10-54x300U-BL-TU-D05



1) $\leq 400 \Omega$ = kein Fehler, $\geq 20 \text{ k}\Omega$ = Fehler

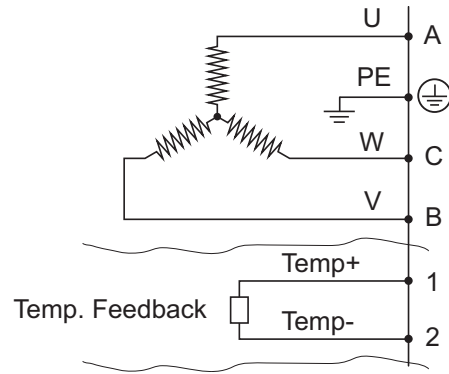
Sin/Cos-Interface: Signal-Steckerbelegung				
PS10-54x300U-BL-TU-D04	PS10-54x300U-BL-TU-D05	Funktion	Signalstecker Uk	Aderfarbe Motorkabel KSS05-02/13
+Vcc		Supply	1	weiss
GND		Supply	2	braun
Sin+		Encoder	3	grau
Sin-		Encoder	4	rosa
Cos+		Encoder	5	blau
Cos-		Encoder	6	rot
Do not connect		-	7	-
Do not connect		-	8	-
Temp+ (Pt1000 Char.)	Temp+ (PTC 400/20k Char.)	Temperature ²	9	gelb-braun
Temp- (Pt1000 Char.)	Temp- (PTC 400/20k Char.)	Temperature ²	10	weiss-gelb
Ref+		Encoder	11	schwarz
Ref-		Encoder	12	lila
Hall U		Encoder	A	grau-rot
Hall V		Encoder	B	rot-blau
Hall W		Encoder	C	weiss-grün

2) Die Temperatur-Auswerteschaltung muss das gleiche galvanische Bezugspotential aufweisen wie die Encoder-Schaltung (Speisung). Sie sollte daher mit dem Speisungs-GND verbunden sein. Für eine korrekte Auswertung müssen die Anschlusspotentiale des emulierten Temperatursensors im Bereich der Speisepotentiale liegen. Gültige Temperaturwerte sind erst 50ms nach Anlegen der Encoderspeisung messbar. Im stromlosen Zustand wird ein Widerstand von 200kOhm zwischen Pin 9 und 10 gemessen. Die Maximale Spannung zwischen Pin 9 und 10 darf 16VDC nicht überschreiten. Der maximale Strom beträgt 15mA.

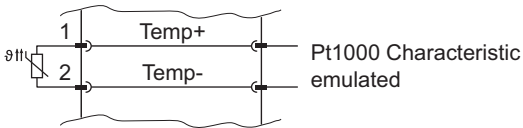


Leistungsstecker Tk

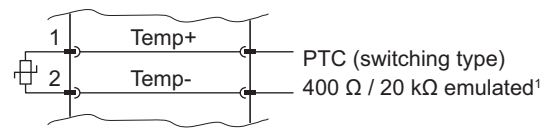
Ansicht: Motorstecker, steckseitig



PS10-54X300U-BL-TU-D04



PS10-54X300U-BL-TU-D05



1) $\leq 400 \Omega$ = kein Fehler, $\geq 20 \text{ k}\Omega$ = Fehler

Sin/Cos-Interface: Leistung-Steckerbelegung			
PS10-54x300U-BL-TU-D04	PS10-54x300U-BL-TU-D05	Leistungsstecker Tk	Aderfarbe Motorkabel KPS07-04/02
Phase U		A	rot
PE		PE	gelb-grün
Phase V		B	blau
Phase W		C	schwarz (vorher: grün)
Pt1000+ ¹⁾	PTC+ ¹⁾	1	türkis
Pt1000- ¹⁾	PTC- ¹⁾	2	grau
n. c.	n. c.	3	n. c.
n. c.	n. c.	4	n. c.
n. c.	n. c.	5	n. c.

1) Die Temperatur-Auswerteschaltung muss das gleiche galvanische Bezugspotential aufweisen wie die Encoder-Schaltung (Speisung). Sie sollte daher mit dem Speisungs-GND verbunden sein. Für eine korrekte Auswertung müssen die Anschlusspotentiale des emulierten Temperatursensors im Bereich der Speisepotentiale liegen. Gültige Temperaturwerte sind erst 50ms nach Anlegen der Encoderspeisung messbar. Im stromlosen Zustand wird ein Widerstand von 200kOhm zwischen Pin 1 und 2 gemessen. Die Maximale Spannung zwischen Pin 1 und 2 darf 16VDC nicht überschreiten. Der maximale Strom beträgt 15mA.

TEMPERATUR FEEDBACK DX4 / DX5

Der Überhitzungsschutz wird durch drei in die Motorwicklungen eingebettete interne Thermistoren gewährleistet. Diese Thermistoren werden von der Motorelektronik überwacht. Ein einzelner Thermistor wird basierend auf dem Maximum der Temperaturmesswerte nachgebildet. Dies geschieht, um die Temperatur über die gesamte Länge des Stators genau zu überwachen und so schnell wie möglich auf dynamische Änderungen in einer einzigen Motorphase zu reagieren. Wenn die Temperatur der Motorwicklung ihren absoluten Maximalwert erreicht, muss der Antriebsverstärker/Servoregler den Motor abschalten, um den Mo-

tor vor Überhitzungsschäden zu schützen. Zur Unterstützung der vom Antriebsverstärker/Servoregler gegebenen Temperatur-Auswertung, stehen die verschiedenen Temperaturinterfaces -Dx4 oder -Dx5 zur Verfügung. Abhängig vom verwendeten Interface und den genutzten Signalen gibt es passende Motorenkabel (siehe Übersichtstabelle Abschnitt Zubehör/Motorkabel).

Dx4 (Pt1000 dual)

Sowohl auf dem **Signal-** als auch auf dem **Leistungsstecker** steht ein emulierter **Pt1000-Thermistor** zur Auswertung der max. Motortemperatur zur Verfügung.

Dx5 (PTC dual)

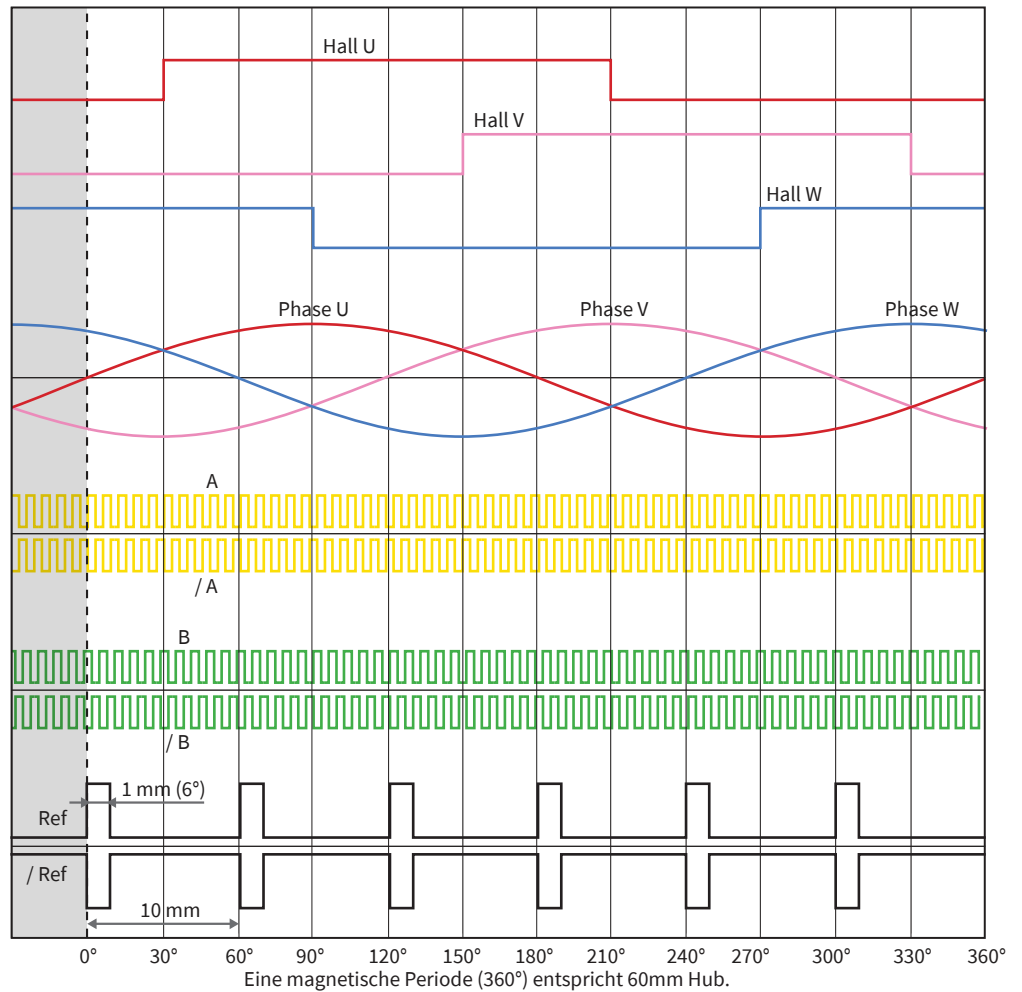
Sowohl auf dem **Signal-** als auch auf dem **Leistungsstecker** steht ein emulierter **PTC-Thermistor** zur Verfügung, welcher bei Überschreiten der max. Motortemperatur in den hochohmigen Zustand wechselt.

A/B-INKREMENTAL-POSITIONS-FEEDBACK (D2X- INTERFACE FÜR DRIVES VON DRITTANBIETERN)

Die Linearmotoren der Serie P10-54 verfügen über eine berührungsfreie, integrierte Positionsrückführung, womit auf einen externen Encoder verzichtet werden kann. Der Positionsausgang der Motoren mit D2x-Interface ist ein industrieübliches A/B-Inkrementalsignal mit ergänzendem Referenzsignal (RS422). Für die Kommutierung stehen Hall-Switch-Signale zur Verfügung. Der Zusammenhang zwischen dem Phasenstrom und dem Ausgang des Positionssensors ist rechts dargestellt.



Die Pfeile zeigen die Bewegungsrichtung des Läufers. Der Stator bleibt in seiner Position.

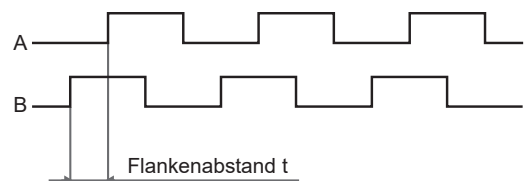


Beispiel:
Min. Flankenabstand $t = 500$ ns
Bei nachgeschalteter Auswertung wird mindestens folgende Zählerfrequenz benötigt:

$$f_{\text{Zähler}} = 1 / \text{Flankenabstand} \\ = 1 / 500 \text{ ns} = 2 \text{ MHz}$$

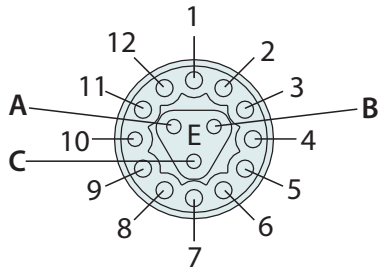


Der logische Zustand der Signale A und B ist nicht in Bezug auf das Referenzsignal Ref definiert. Die Signalform kann von der Abbildung abweichen.



A / B		P10-54x...-D2x	P10-54x...-D2xS
Positionsauflösung	µm	1	5
Ausgabotyp		RS422	
Min. Flankenabstand t	ns	100	500
Min. erforderliche Zählerfrequenz	MHz	10	2
Versorgungsspannung	Vdc	5 - 12	
Max. Versorgungsstrom	mA	300	300

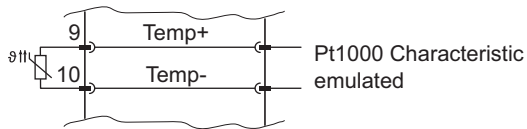
STECKER PS10-54x300U-BL-TU-D24 / D24S / 25 / 25S / 26 (INTERFACE FÜR DRIVES VON DRITTANBIETERN)



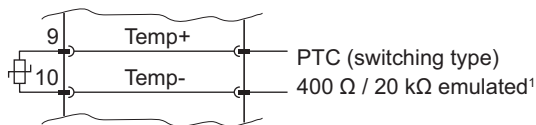
Signalstecker Uk

Ansicht: Motorstecker, steckseitig

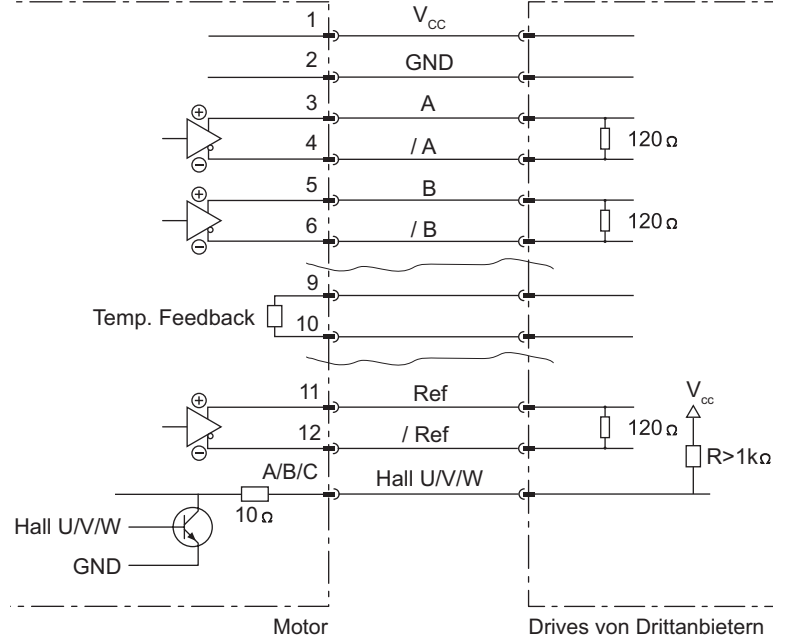
PS10-54x300U-BL-TU-D24 PS10-54x300U-BL-TU-D24S



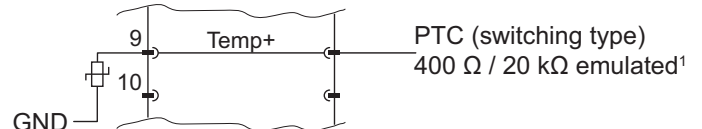
PS10-54x300U-BL-TU-D25 PS10-54x300U-BL-TU-D25S



1) $\leq 400 \Omega$ = kein Fehler, $\geq 20 \text{ k}\Omega$ = Fehler



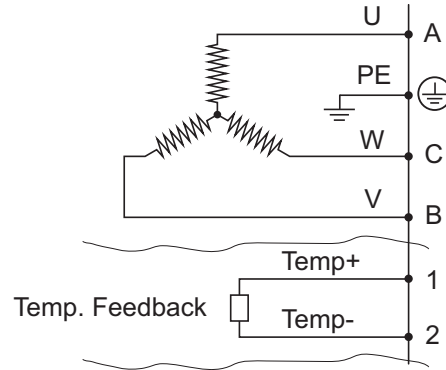
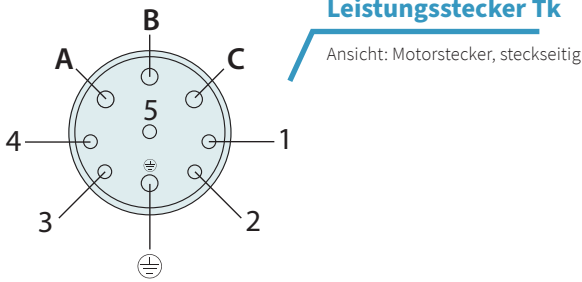
PS10-54x300U-BL-TU-D26



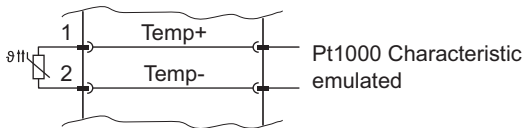
1) $\leq 400 \Omega$ = kein Fehler, $\geq 20 \text{ k}\Omega$ = Fehler

A/B-Interface: Signal-Steckerbelegung						
PS10-54x300U-BL-TU-D24 PS10-54x300U-BL-TU-D24S		PS10-54x300U-BL-TU-D25 PS10-54x300U-BL-TU-D25S	PS10-54x300U-BL-TU-D26	Funktion	Signalsstecker Uk	Aderfarbe Motorkabel KSS05-02/13
			+Vcc	Supply	1	weiss
			GND	Supply	2	braun
			A	Encoder	3	grau
			/ A	Encoder	4	rosa
			B	Encoder	5	blau
			/ B	Encoder	6	rot
			Do not connect	–	7	–
			Do not connect	–	8	–
Temp+ (Pt1000 Char.)	Temp+ (PTC 400/20k Char.)	Temp+ (PTC 400/20k Char.)	Temperature²	9	gelb-braun	
Temp- (Pt1000 Char.)	Temp- (PTC 400/20k Char.)	Do not connect	Temperature²	10	weiss-gelb	
			Ref	Encoder	11	schwarz
			/ Ref	Encoder	12	lila
			Hall U	Encoder	A	grau-rot
			Hall V	Encoder	B	rot-blau
			Hall W	Encoder	C	weiss-grün

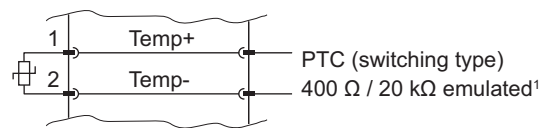
2) Die Temperatur-Auswerteschaltung muss das gleiche galvanische Bezugspotential aufweisen wie die Encoder-Schaltung (Speisung). Sie sollte daher mit dem Speisungs-GND verbunden sein. Für eine korrekte Auswertung müssen die Anschlusspotentiale des emulierten Temperatursensors im Bereich der Speisepotentiale liegen. Gültige Temperaturwerte sind erst 50ms nach Anlegen der Encoderspeisung messbar. Im stromlosen Zustand wird ein Widerstand von 200kOhm zwischen Pin 9 und 10 gemessen. Die Maximale Spannung zwischen Pin 9 und 10 darf 16VDC nicht überschreiten. Der maximale Strom beträgt 15mA.



PS10-54x300U-BL-TU-D24
PS10-54x300U-BL-TU-D24S



PS10-54x300U-BL-TU-D25
PS10-54x300U-BL-TU-D25S



1) $\leq 400 \Omega$ = kein Fehler, $\geq 20 \text{ k}\Omega$ = Fehler

A/B-Interface: Leistung-Steckerbelegung				
PS10-54x300U-BL-TU-D24 PS10-54x300U-BL-TU-D24S	PS10-54300U-BL-TU-D25 PS10-54x300U-BL-TU-D25S	PS10-54x300U-BL-TU-D26	Leistungsstecker Tk	Aderfarbe Motorkabel KPS07-04/02
Phase U			A	rot
PE			PE	gelb-grün
Phase V			B	blau
Phase W			C	schwarz (vorher: grün)
Pt1000+ ¹⁾	PTC+ ¹⁾	Do not connect	1	türkis
Pt1000- ¹⁾	PTC- ¹⁾	Do not connect	2	grau
n. c.	n. c.	n. c.	3	n. c.
n. c.	n. c.	n. c.	4	n. c.
n. c.	n. c.	n. c.	5	n. c.

1) Die Temperatur-Auswerteschaltung muss das gleiche galvanische Bezugspotential aufweisen wie die Encoder-Schaltung (Speisung). Sie sollte daher mit dem Speisungs-GND verbunden sein. Für eine korrekte Auswertung müssen die Anschlusspotentiale des emulierten Temperatursensors im Bereich der Speisepotentiale liegen. Gültige Temperaturwerte sind erst 50ms nach Anlegen der Encoderspeisung messbar. Im stromlosen Zustand wird ein Widerstand von 200kOhm zwischen Pin 1 und 2 gemessen. Die Maximale Spannung zwischen Pin 1 und 2 darf 16VDC nicht überschreiten. Der maximale Strom beträgt 15mA.

TEMPERATUR FEEDBACK DX4 / DX5 / DX6

Der Überhitzungsschutz wird durch drei in die Motorwicklungen eingebettete interne Thermistoren gewährleistet. Diese Thermistoren werden von der Motorelektronik überwacht. Ein einzelner Thermistor wird basierend auf dem Maximum der Temperaturmesswerte nachgebildet. Dies geschieht, um die Temperatur über die gesamte Länge des Stators genau zu überwachen und so schnell wie möglich auf dynamische Änderungen in einer einzigen Motorphase zu reagieren. Wenn die Temperatur der Motorwicklung ihren absoluten Maximalwert erreicht, muss der Antriebsverstärker/Servoregler den Motor abschalten, um den Motor vor Überhitzungsschäden zu schützen. Zur Unterstützung der vom Antriebsverstärker/Servoregler gegebenen Temperatur-Auswertung, stehen verschiedene Temperaturinterfaces

-DX4, -DX5 oder -DX6 zur Verfügung. Abhängig vom verwendeten Interface und den genutzten Signalen gibt es passende Motorenkabel (siehe Übersichtstabelle Abschnitt Zubehör/Motorkabel).

Dx4 (Pt1000 dual)

Sowohl auf dem **Signal-** als auch auf dem **Leistungsstecker** steht ein emulierter **Pt1000-Thermistor** zur Auswertung der max. Motortemperatur zur Verfügung.

Dx5 (PTC dual)

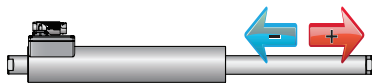
Sowohl auf dem **Signal-** als auch auf dem **Leistungsstecker** steht ein emulierter **PTC-Thermistor** zur Verfügung, welcher bei Überschreiten der max. Motortemperatur in den hochohmigen Zustand wechselt.

Dx6 (PTC)

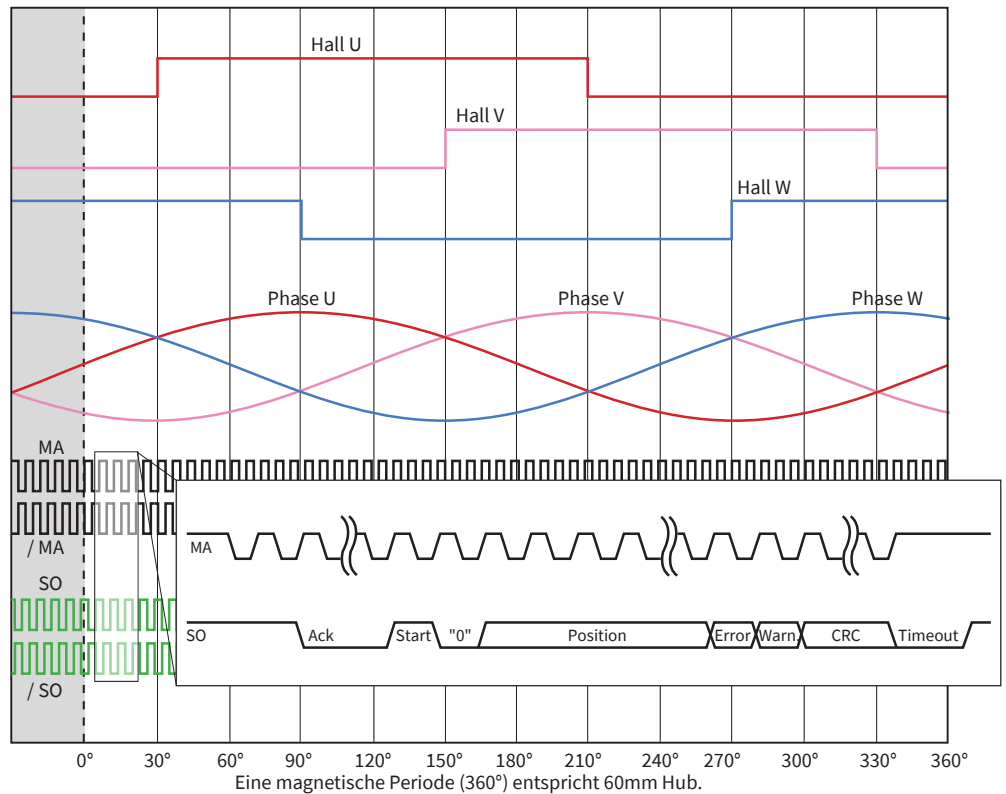
Auf dem **Signalstecker** steht ein emulierter PTC-Thermistor zur Verfügung, welcher bei Überschreiten der max. Motortemperatur in den hochohmigen Zustand wechselt. Der emulierte **PTC** ist intern **einseitig mit GND verbunden**, weshalb zur Auswertung neben der Speisung nur eine zusätzliche Signalleitung mit dem Servoregler verbunden wird.

BISS-C-POSITIONS-FEEDBACK (D3x- INTERFACE FÜR DRIVES VON DRITTANBIETERN)

Die Linearmotoren der Serie P10-54 verfügen über eine berührungsfreie, integrierte Positionsrückführung, womit auf einen externen Encoder verzichtet werden kann. Das Positionsfeedback der Motoren mit D3x-Interface basiert auf RS422 und dem industriellen BiSS-C-Protokoll. Für die Kommutierung können entweder die übermittelte Position oder die Hall-Switch-Signale verwendet werden. Der Zusammenhang zwischen dem Phasenstrom und den Gebersignalen ist rechts dargestellt.



Die Pfeile zeigen die Bewegungsrichtung des Läufers. Der Stator bleibt in seiner Position.



BiSS-C ¹⁾		P10-54x...-D3x		
Singleturn Positionsauflösung	µm	1		
Ausgabebetyp		RS422		
MA Taktfrequenz	MHz	1...3.3		
Max. Abfragezyklusrate ²⁾	kHz	16		
Versorgungsspannung	Vdc	5 -12		
Max. Versorgungsstrom	mA	300		
Datentyp		SCDS (Single Cycle Data Sensor)		
Daten (Bits)		Position	nER	nWA
		Singleturn	1	1
		34		
Datenformat und Abgleich		Binär kodiert, MSB zuerst, rechts ausgerichtet		
CRC polynomial		0x43 (X ⁶ + X ¹ + X ⁰) – CRC-Bitlänge 6 Bits, CRC ist invertiert		
CRC Anfangswert		0x00		
BISS Zeitlimit (tm)	µs	~20		
Einschaltverzögerung	ms	100		

1) Kompatibel mit bidirektionalen Schnittstellen, die den EDS-Registerzugriff unterstützen, und unidirektionalen Schnittstellen
2) Nur erreichbar, wenn die Datenübertragungszeit kürzer ist als ein Abfragezyklus. Empfohlene MA Taktfrequenz 2MHz.

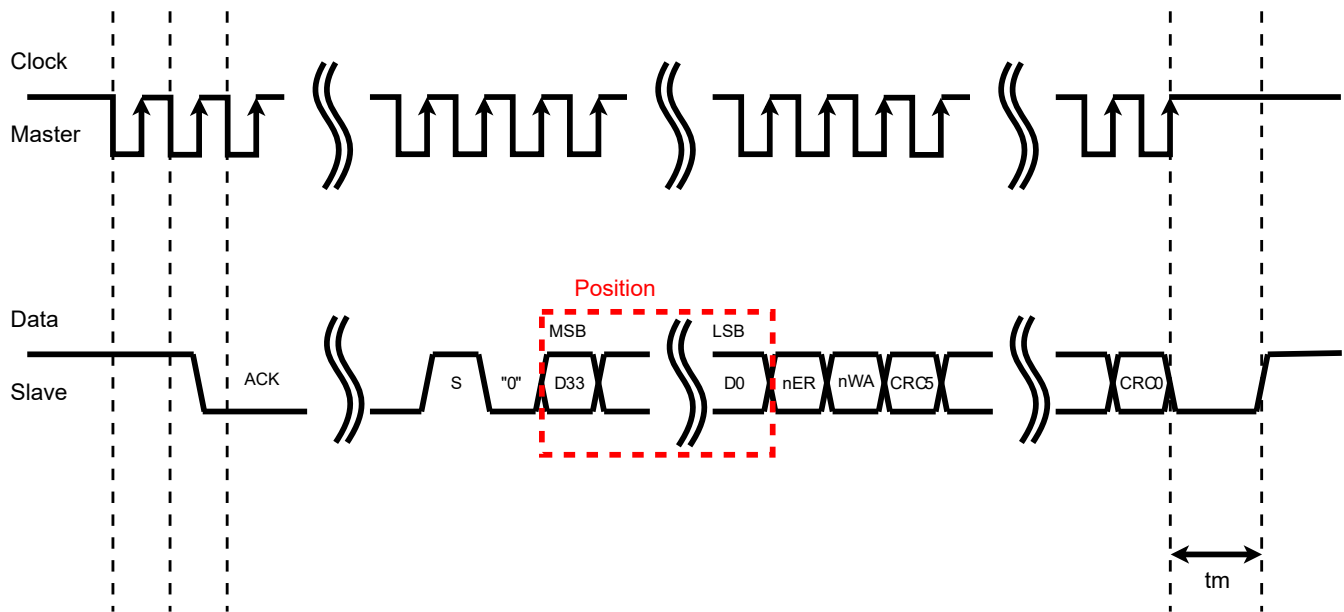
Kommutierungswinkel

$$\text{Kommutierungswinkel} = (\text{Position mod Magnetische Periode}) \cdot \frac{360^\circ}{\text{Magnetische Periode}}$$

Zuerst wird die Positionsangabe mittels Modulo auf den Bereich innerhalb einer magnetischen Periode reduziert.

Anschließend wird dieser relative Positionswert in einen elektrischen Winkel umgerechnet.

BISS-C-FRAME BESCHREIBUNG

**Singleturn Position 34 Bit: D33-D0**

Binär kodiert, MSB zuerst

Auflösung pro Bit = 1 μ m

Nach dem Einschalten des Gebers startet die Position mit einem Offset von 3 m.

Zusätzlich zum Offset wird der aktuelle Lagewinkel des Läufers innerhalb eines Polpaares (magn. Periode) des Motors dazu gerechnet. Diese Position kann zur Kommutierung verwendet werden.

Fehlerbit: nER

0: Fehler; 1: kein Fehler (aktiv low)

Zeigt einen Geberfehler an. Wenn dieses Bit einen Fehler anzeigt, muss die Position als ungültig behandelt werden.

Warnbit: nWA

0: Warnung; 1: keine Warnung (aktiv low)

Zeigt Geberwarnungen an. Die Position ist weiterhin gültig, wenn nur eine Warnung angezeigt wird.

CRC 6 Bit: CRC5-0

Polynomial: 0x43

Anfangswert: 0x00

Der CRC wird über Positions-, Fehler- und Warnbits berechnet.

Er wird mit MSB zuerst und invertiert übertragen. Das Startbit und das "0"-Bit werden bei der CRC-Berechnung weggelassen.

Register- und Speicherdefinitionen

Eine Beschreibung, wie ein BiSS-C Master auf Register zugreifen kann, finden Sie unter www.biss-interface.com.

BiSS-C - XML

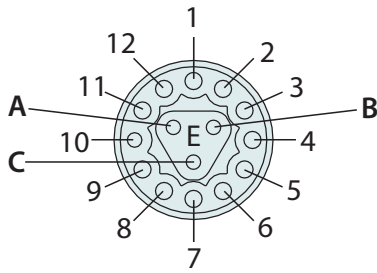
Der Encoder ist kompatibel mit dem "Standard Encoder Profile (BP3)".

Die Funktion der XML-Datei ist die automatische Zuweisung von Geräteeigenschaften im Master unter Verwendung der BiSS-Kennung.

Die XML-Datei kann von Mastern verwendet werden, um die Konfiguration von Slave-Geräten zu erleichtern.

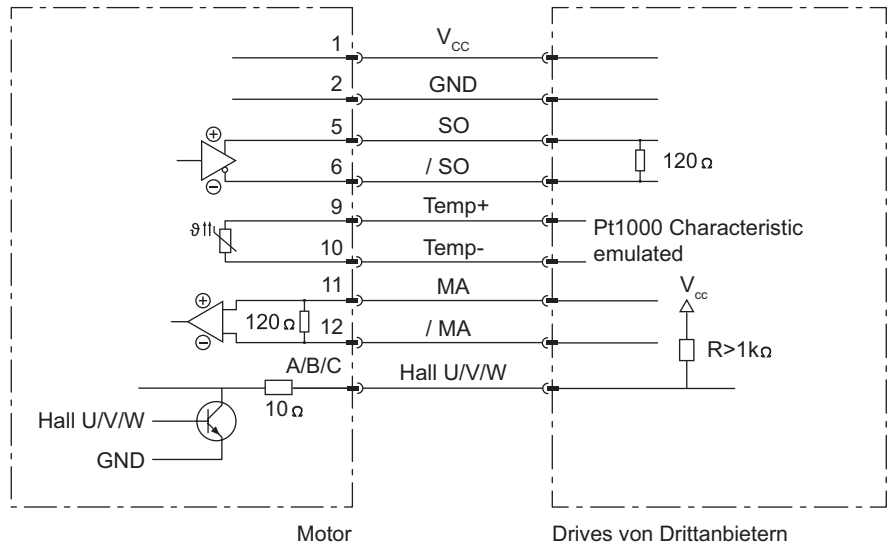
Sie kann von www.linmot.com heruntergeladen werden.

STECKER PS10-54x300U-BL-TU-D34 (BISS-C-INTERFACE FÜR DRIVES VON DRITTANBIETERN)



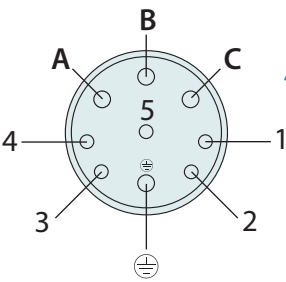
Signalstecker Uk

Ansicht: Motorstecker, steckseitig



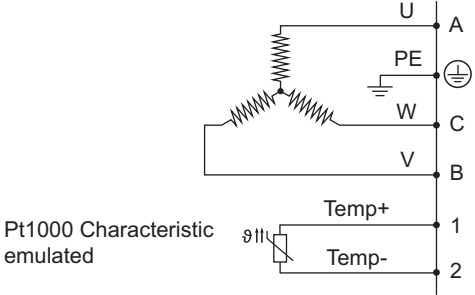
BiSS-C-Interface: Signal-Steckerbelegung			
PS10-54x300U-BL-TU-D34	Funktion	Signalstecker Uk	Aderfarbe Motorkabel KSS05-02/13
+Vcc	Supply	1	weiss
GND	Supply	2	braun
Do not connect	-	3	-
Do not connect	-	4	-
SO (Slave out)	Encoder RS422	5	blau
/ SO (Slave out)	Encoder RS422	6	rot
Do not connect	-	7	-
Do not connect	-	8	-
Temp+ (Pt1000 Char.)	Temperature ¹⁾	9	gelb-braun
Temp- (Pt1000 Char.)	Temperature ¹⁾	10	weiss-gelb
MA (Master clock)	Encoder RS422	11	schwarz
/ MA (Master clock)	Encoder RS422	12	lila
Hall U	Encoder	A	grau-rot
Hall V	Encoder	B	rot-blau
Hall W	Encoder	C	weiss-grün

1) Die Temperatur-Auswerteschaltung muss das gleiche galvanische Bezugspotential aufweisen wie die Encoder-Schaltung (Speisung). Sie sollte daher mit dem Speisungs-GND verbunden sein. Für eine korrekte Auswertung müssen die Anschlusspotentiale des emulierten Temperatursensors im Bereich der Speisepotentiale liegen. Gültige Temperaturwerte sind erst 50ms nach Anlegen der Encoderspeisung messbar. Im stromlosen Zustand wird ein Widerstand von 200kOhm zwischen Pin 16 und 17 gemessen. Die Maximale Spannung zwischen Pin 9 und 10 darf 16VDC nicht überschreiten. Der maximale Strom beträgt 15mA.



Leistungsstecker Tk

Ansicht: Motorstecker, steckseitig



Pt1000 Characteristic emulated

BiSS-C-Interface: Signal-Steckerbelegung		
PS10-54x300U-BL-TU-D34	Leistungsstecker Tk	Aderfarbe Motorkabel KPS07-04/02
Phase U	A	rot
PE	PE	gelb-grün
Phase V	B	blau
Phase W	C	schwarz (vorher: grün)
Pt1000+ ¹⁾	1	türkis
Pt1000- ¹⁾	2	grau
n. c.	3	n. c.
n. c.	4	n. c.
n. c.	5	n. c.

1) Die Temperatur-Auswerteschaltung muss das gleiche galvanische Bezugspotential aufweisen wie die Encoder-Schaltung (Speisung). Sie sollte daher mit dem Speisungs-GND verbunden sein. Für eine korrekte Auswertung müssen die Anschlusspotentiale des emulierten Temperatursensors im Bereich der Speisepotentiale liegen. Gültige Temperaturwerte sind erst 50ms nach Anlegen der Encoderspeisung messbar. Im stromlosen Zustand wird ein Widerstand von 200kOhm zwischen Pin 1 und 2 gemessen. Die Maximale Spannung zwischen Pin 1 und 2 darf 16VDC nicht überschreiten. Der maximale Strom beträgt 15mA.

TEMPERATUR FEEDBACK DX4

Der Überhitzungsschutz wird durch drei in die Motorwicklungen eingebettete interne Thermistoren gewährleistet. Diese Thermistoren werden von der Motorelektronik überwacht. Ein einzelner Thermistor wird basierend auf dem Maximum der Temperaturmesswerte nachgebildet. Dies geschieht, um die Temperatur über die gesamte Länge des Stators genau zu überwachen und so schnell wie möglich auf dynamische Änderungen in einer einzigen Motorphase zu reagieren. Wenn die Temperatur der Mo-

torwicklung ihren absoluten Maximalwert erreicht, muss der Antriebsverstärker/Servoregler den Motor abschalten, um den Motor vor Überhitzungsschäden zu schützen. Zur Unterstützung der vom Antriebsverstärker/Servoregler gegebenen Temperatur-Auswertung, stehen verschiedene Temperaturinterfaces -DX4, -DX5 oder -DX6 zur Verfügung. Abhängig vom verwendeten Interface und den genutzten Signalen gibt es passende Motorenkabel (siehe Übersichtstabelle Abschnitt Zubehör/Motorkabel).

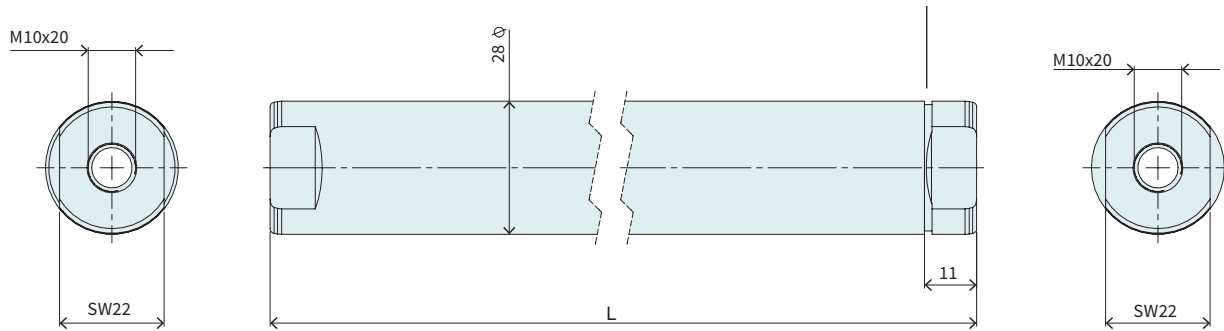
Dx4 (Pt1000 dual)

Sowohl auf dem **Signal-** als auch auf dem **Leistungsstecker** steht ein emulierter **Pt1000-Thermistor** zur Auswertung der max. Motortemperatur zur Verfügung.

LÄUFER

Läufer Standard

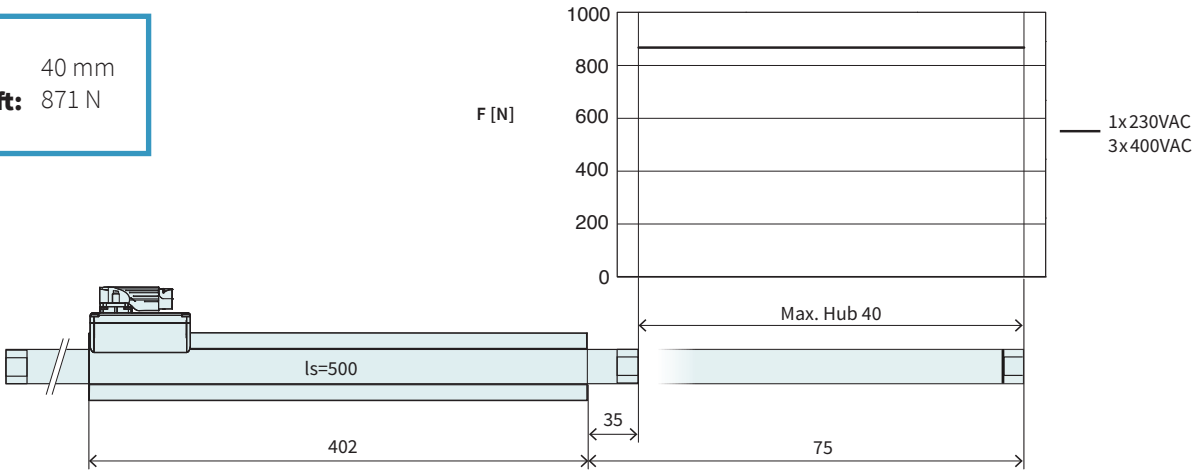
Nutenanzahl bestimmt den Läufer typ (siehe Kap.2 / Läufer) und kennzeichnet das vordere Läuferende.



Läufer Standard			
Artikel	Beschreibung	Max. Hub [mm]	Artikelnummer
PL01-28x500/420	Läufer 'standard'	40	0150-1382
PL01-28x620/540	Läufer 'standard'	160	0150-1383
PL01-28x710/630	Läufer 'standard'	250	0150-1384
PL01-28x800/720	Läufer 'standard'	340	0150-1385
PL01-28x920/840	Läufer 'standard'	460	0150-1386
PL01-28x1010/930	Läufer 'standard'	550	0150-1387
PL01-28x1220/1140	Läufer 'standard'	760	0150-1388
PL01-28x1400/1320	Läufer 'standard'	940	0150-1389
PL01-28x1610/1530	Läufer 'standard'	1150	0150-1390
PL01-28x1820/1740	Läufer 'standard'	1360	0150-1395
PL01-28x2000/1920	Läufer 'standard'	1540	0150-1396

P10-54x300U/40-BL-TU

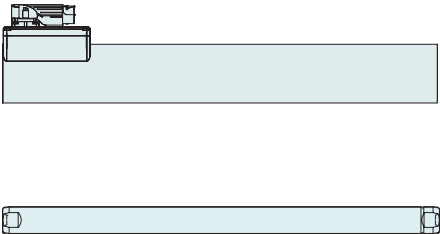
Max. Hub: 40 mm
Spitzenkraft: 871 N



Abmessungen mm

Technische Daten P10-54x300U/40			
Hub			
Maximaler Hub	mm (in)	40	(1.57)
Kraft			
Maximalkraft¹ @ 1x230VAC	N (lbf)	871	(196)
Maximalkraft¹ @ 3x400VAC	N (lbf)	871	(196)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)	140 / 190 / 270	(31 / 44 / 61)
Max. Randkraft relativ	%	100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})	44	(9.89)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})	62.2	(14)
Geschwindigkeit			
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)	4.1	(159.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)	7.1	(7.1)
Positionssensorik			
Wiederholgenauigkeit	mm (in)	±0.05	(±0.002)
Linearität	%	± 2	
Elektrische Daten			
Maximalstrom¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}	19.7 / 13.9	
Maximalstrom¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}	19.7 / 13.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}	3.1 / 4.4 / 6.2	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}	2.2 / 3.1 / 4.4	
Thermische Daten			
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C	90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W	1.1 / 0.53 / 0.27	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s	1400 / 660 / 340	
Mechanische Daten			
Läuferlänge	mm (in)	500	(20)
Läufermasse	g (lb)	2160	(4.75)

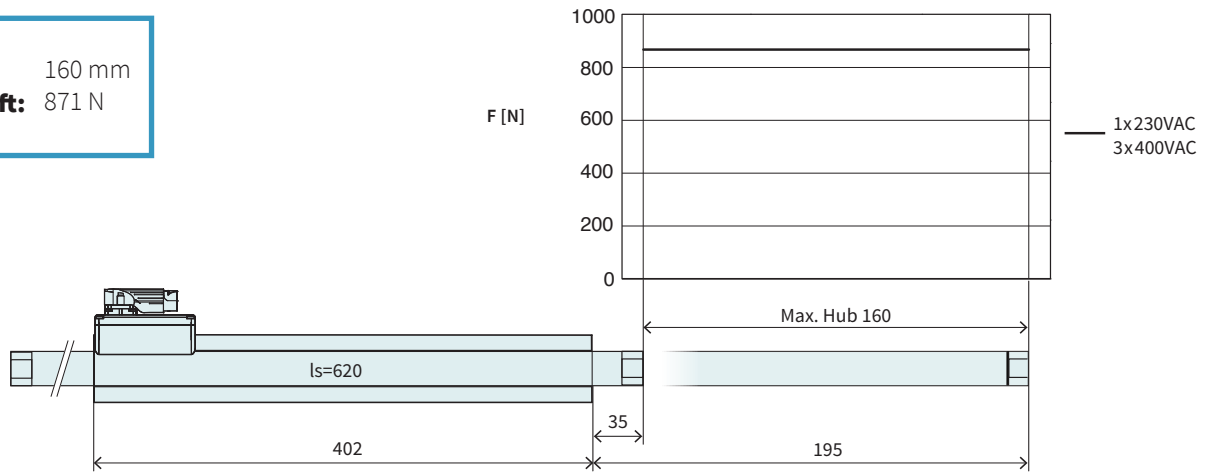
1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 70 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-54x300U-BL-TU	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-2725
PS10-54x300U-BL-TU-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4411
PS10-54x300U-BL-TU-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4594
PS10-54x300U-BL-TU-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, Pt1000	0150-2751
PS10-54x300U-BL-TU-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000	0150-4051
PS10-54x300U-BL-TU-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC	0150-2755
PS10-54x300U-BL-TU-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC	0150-2785
PS10-54x300U-BL-TU-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC single ended	0150-2958
PS10-54x240U-BL-TU-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C Encoder, Pt1000 dual	0150-5773
PL01-28x500/420	Läufer 'standard'	0150-1382

P10-54x300U/160-BL-TU

Max. Hub: 160 mm
Spitzenkraft: 871 N



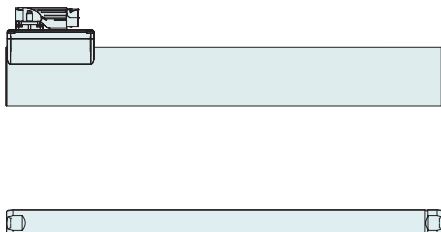
Abmessungen mm

Technische Daten P10-54x300U/160

Hub				
Maximaler Hub	mm	(in)	160	(6.29)
Kraft				
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N	(lbf)	871	(196)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N	(lbf)	871	(196)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N	(lbf)	140 / 190 / 270	(31 / 44 / 61)
Max. Randkraft relativ	%		100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk}	(lbf/A _{pk})	44	(9.89)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms}	(lbf/A _{rms})	62.2	(14)
Geschwindigkeit				
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s	(in/s)	4.1	(159.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s	(in/s)	7.1	(7.1)
Positionssensorik				
Wiederholgenauigkeit	mm	(in)	±0.05	(±0.002)
Linearität	%		± 0.55	
Elektrische Daten				
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		3.1 / 4.4 / 6.2	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.2 / 3.1 / 4.4	
Thermische Daten				
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		1.1 / 0.53 / 0.27	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		1400 / 660 / 340	
Mechanische Daten				
Läuferlänge	mm	(in)	620	(24)
Läufermasse	g	(lb)	2720	(5.98)

1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).

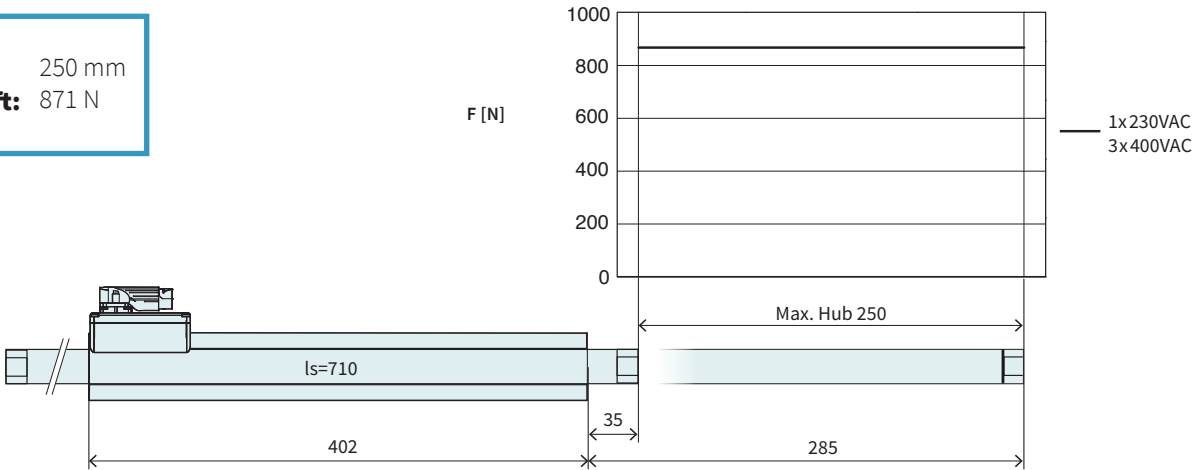
Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 70 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-54x300U-BL-TU	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-2725
PS10-54x300U-BL-TU-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4411
PS10-54x300U-BL-TU-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4594
PS10-54x300U-BL-TU-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, Pt1000	0150-2751
PS10-54x300U-BL-TU-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000	0150-4051
PS10-54x300U-BL-TU-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC	0150-2755
PS10-54x300U-BL-TU-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC	0150-2785
PS10-54x300U-BL-TU-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC single ended	0150-2958
PS10-54x240U-BL-TU-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C Encoder, Pt1000 dual	0150-5773
PL01-28x620/540	Läufer 'standard'	0150-1383

P10-54x300U/250-BL-TU

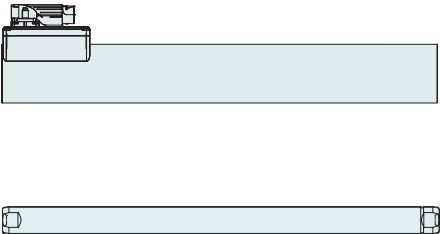
Max. Hub: 250 mm
Spitzenkraft: 871 N



Abmessungen mm

Technische Daten P10-54x300U/250				
Hub				
Maximaler Hub	mm	(in)	250	(9.83)
Kraft				
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N	(lbf)	871	(196)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N	(lbf)	871	(196)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N	(lbf)	140 / 190 / 270	(31 / 44 / 61)
Max. Randkraft relativ	%		100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk}	(lbf/A _{pk})	44	(9.89)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms}	(lbf/A _{rms})	62.2	(14)
Geschwindigkeit				
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s	(in/s)	4.1	(159.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s	(in/s)	7.1	(7.1)
Positionssensorik				
Wiederholgenauigkeit	mm	(in)	±0.05	(±0.002)
Linearität	%		± 0.4	
Elektrische Daten				
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		3.1 / 4.4 / 6.2	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.2 / 3.1 / 4.4	
Thermische Daten				
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		1.1 / 0.53 / 0.27	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		1400 / 660 / 340	
Mechanische Daten				
Läuferlänge	mm	(in)	710	(28)
Läufermasse	g	(lb)	3140	(6.91)

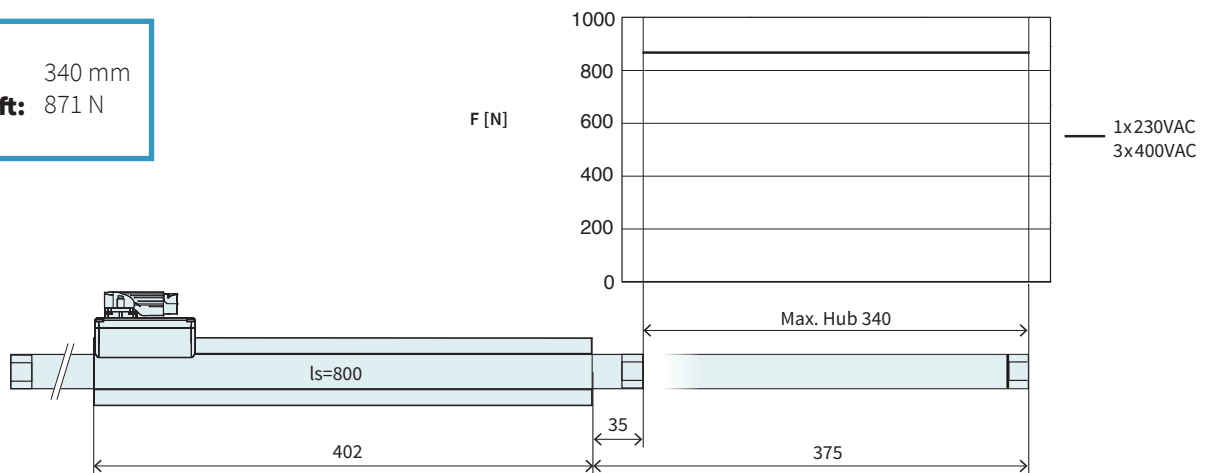
1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 70 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-54x300U-BL-TU	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-2725
PS10-54x300U-BL-TU-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4411
PS10-54x300U-BL-TU-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4594
PS10-54x300U-BL-TU-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, Pt1000	0150-2751
PS10-54x300U-BL-TU-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000	0150-4051
PS10-54x300U-BL-TU-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC	0150-2755
PS10-54x300U-BL-TU-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC	0150-2785
PS10-54x300U-BL-TU-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC single ended	0150-2958
PS10-54x240U-BL-TU-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C Encoder, Pt1000 dual	0150-5773
PL01-28x710/630	Läufer 'standard'	0150-1384

P10-54x300U/340-BL-TU

Max. Hub: 340 mm
Spitzenkraft: 871 N



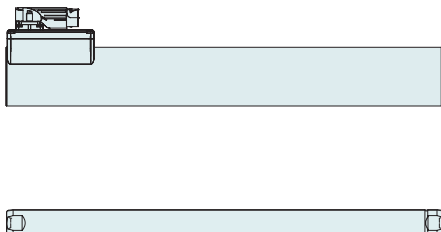
Abmessungen mm

Technische Daten P10-54x300U/340

Hub				
Maximaler Hub	mm	(in)	340	(13.4)
Kraft				
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N	(lbf)	871	(196)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N	(lbf)	871	(196)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N	(lbf)	140 / 190 / 270	(31 / 44 / 61)
Max. Randkraft relativ	%		100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk}	(lbf/A _{pk})	44	(9.89)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms}	(lbf/A _{rms})	62.2	(14)
Geschwindigkeit				
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s	(in/s)	4.1	(159.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s	(in/s)	7.1	(7.1)
Positionssensorik				
Wiederholgenauigkeit	mm	(in)	±0.05	(±0.002)
Linearität	%		± 0.3	
Elektrische Daten				
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		3.1 / 4.4 / 6.2	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.2 / 3.1 / 4.4	
Thermische Daten				
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		1.1 / 0.53 / 0.27	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		1400 / 660 / 340	
Mechanische Daten				
Läuferlänge	mm	(in)	800	(31)
Läufermasse	g	(lb)	3560	(7.83)

1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).

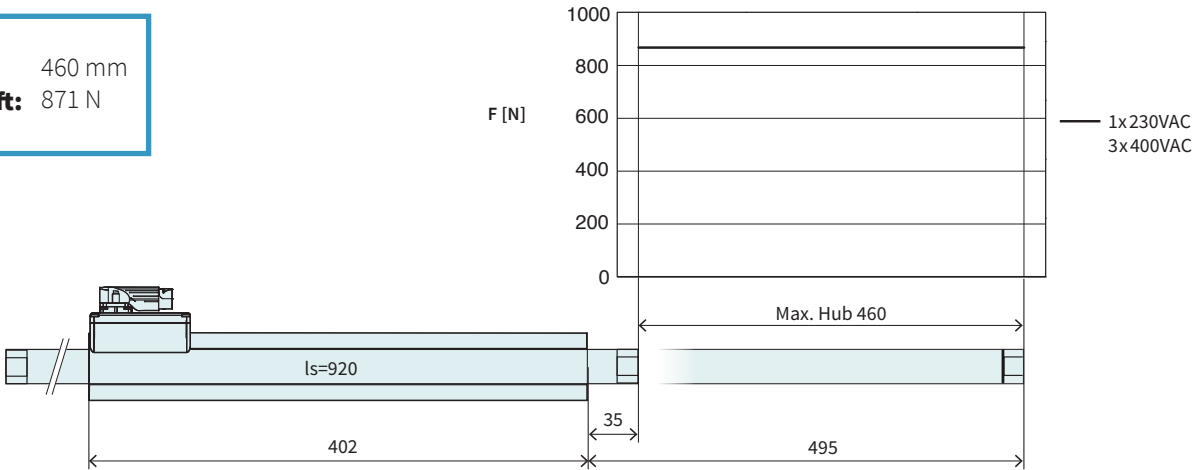
Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 70 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-54x300U-BL-TU	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-2725
PS10-54x300U-BL-TU-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4411
PS10-54x300U-BL-TU-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4594
PS10-54x300U-BL-TU-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, Pt1000	0150-2751
PS10-54x300U-BL-TU-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000	0150-4051
PS10-54x300U-BL-TU-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC	0150-2755
PS10-54x300U-BL-TU-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC	0150-2785
PS10-54x300U-BL-TU-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC single ended	0150-2958
PS10-54x240U-BL-TU-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C Encoder, Pt1000 dual	0150-5773
PL01-28x800/720	Läufer 'standard'	0150-1385

P10-54x300U/460-BL-TU

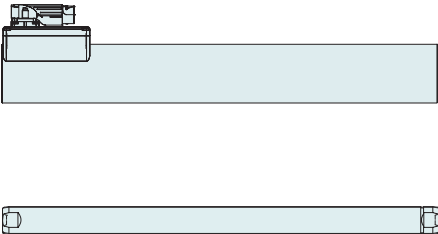
Max. Hub: 460 mm
Spitzenkraft: 871 N



Abmessungen mm

Technische Daten P10-54x300U/460			
Hub			
Maximaler Hub	mm (in)	460	(18.1)
Kraft			
Maximalkraft¹ @ 1x230VAC	N (lbf)	871	(196)
Maximalkraft¹ @ 3x400VAC	N (lbf)	871	(196)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)	140 / 190 / 270	(31 / 44 / 61)
Max. Randkraft relativ	%	100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})	44	(9.89)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})	62.2	(14)
Geschwindigkeit			
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)	4.1	(159.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)	7.1	(7.1)
Positionssensorik			
Wiederholgenauigkeit	mm (in)	±0.05	(±0.002)
Linearität	%	± 0.25	
Elektrische Daten			
Maximalstrom¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}	19.7 / 13.9	
Maximalstrom¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}	19.7 / 13.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}	3.1 / 4.4 / 6.2	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}	2.2 / 3.1 / 4.4	
Thermische Daten			
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C	90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W	1.1 / 0.53 / 0.27	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s	1400 / 660 / 340	
Mechanische Daten			
Läuferlänge	mm (in)	920	(36)
Läufermasse	g (lb)	4120	(9.06)

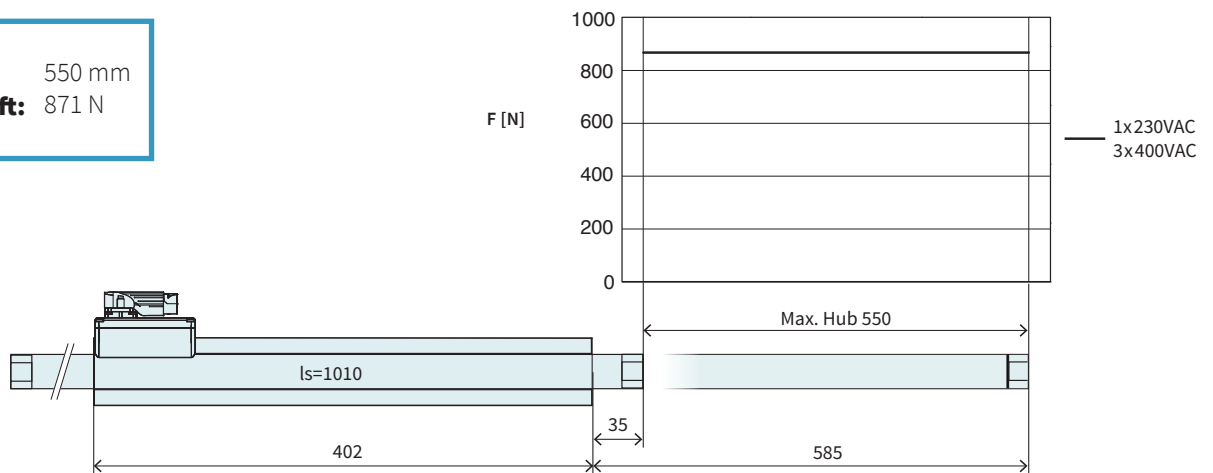
1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 70 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-54x300U-BL-TU	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-2725
PS10-54x300U-BL-TU-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4411
PS10-54x300U-BL-TU-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4594
PS10-54x300U-BL-TU-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, Pt1000	0150-2751
PS10-54x300U-BL-TU-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000	0150-4051
PS10-54x300U-BL-TU-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC	0150-2755
PS10-54x300U-BL-TU-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC	0150-2785
PS10-54x300U-BL-TU-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC single ended	0150-2958
PS10-54x240U-BL-TU-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C Encoder, Pt1000 dual	0150-5773
PL01-28x920/840	Läufer 'standard'	0150-1386

P10-54x300U/550-BL-TU

Max. Hub: 550 mm
Spitzenkraft: 871 N



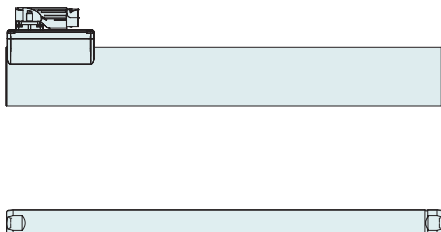
Abmessungen mm

Technische Daten P10-54x300U/550

Hub				
Maximaler Hub	mm	(in)	550	(21.69)
Kraft				
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N	(lbf)	871	(196)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N	(lbf)	871	(196)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N	(lbf)	140 / 190 / 270	(31 / 44 / 61)
Max. Randkraft relativ	%		100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk}	(lbf/A _{pk})	44	(9.89)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms}	(lbf/A _{rms})	62.2	(14)
Geschwindigkeit				
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s	(in/s)	4.1	(159.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s	(in/s)	7.1	(7.1)
Positionssensorik				
Wiederholgenauigkeit	mm	(in)	±0.05	(±0.002)
Linearität	%		± 0.25	
Elektrische Daten				
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		3.1 / 4.4 / 6.2	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.2 / 3.1 / 4.4	
Thermische Daten				
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		1.1 / 0.53 / 0.27	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		1400 / 660 / 340	
Mechanische Daten				
Läuferlänge	mm	(in)	1010	(40)
Läufermasse	g	(lb)	4540	(10)

1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).

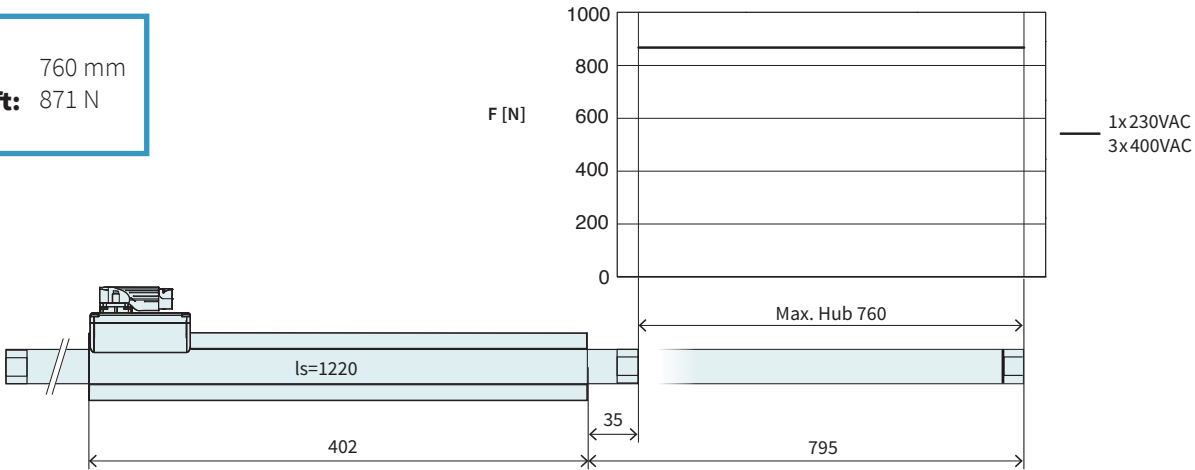
Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 70 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-54x300U-BL-TU	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-2725
PS10-54x300U-BL-TU-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4411
PS10-54x300U-BL-TU-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4594
PS10-54x300U-BL-TU-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, Pt1000	0150-2751
PS10-54x300U-BL-TU-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000	0150-4051
PS10-54x300U-BL-TU-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC	0150-2755
PS10-54x300U-BL-TU-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC	0150-2785
PS10-54x300U-BL-TU-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC single ended	0150-2958
PS10-54x240U-BL-TU-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C Encoder, Pt1000 dual	0150-5773
PL01-28x1010/930	Läufer 'standard'	0150-1387

P10-54x300U/760-BL-TU

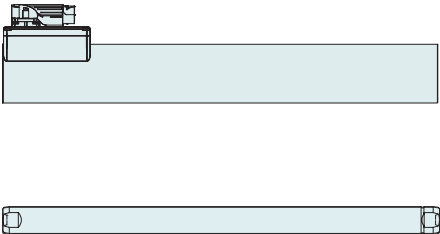
Max. Hub: 760 mm
Spitzenkraft: 871 N



Abmessungen mm

Technische Daten P10-54x300U/760				
Hub				
Maximaler Hub	mm	(in)	760	(29.89)
Kraft				
Maximalkraft¹ @ 1x230VAC	N	(lbf)	871	(196)
Maximalkraft¹ @ 3x400VAC	N	(lbf)	871	(196)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N	(lbf)	140 / 190 / 270	(31 / 44 / 61)
Max. Randkraft relativ	%		100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk}	(lbf/A _{pk})	44	(9.89)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms}	(lbf/A _{rms})	62.2	(14)
Geschwindigkeit				
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s	(in/s)	4.1	(159.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s	(in/s)	7.1	(7.1)
Positionssensorik				
Wiederholgenauigkeit	mm	(in)	±0.05	(±0.002)
Linearität	%		± 0.2	
Elektrische Daten				
Maximalstrom¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Maximalstrom¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		3.1 / 4.4 / 6.2	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.2 / 3.1 / 4.4	
Thermische Daten				
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		1.1 / 0.53 / 0.27	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		1400 / 660 / 340	
Mechanische Daten				
Läuferlänge	mm	(in)	1220	(48)
Läufermasse	g	(lb)	5510	(12.12)

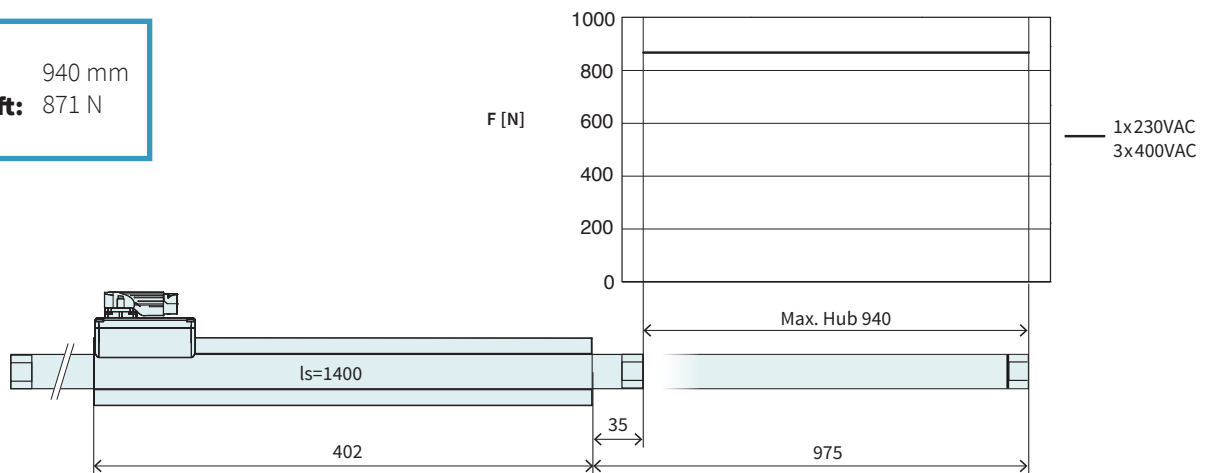
1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 70 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-54x300U-BL-TU	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-2725
PS10-54x300U-BL-TU-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4411
PS10-54x300U-BL-TU-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4594
PS10-54x300U-BL-TU-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, Pt1000	0150-2751
PS10-54x300U-BL-TU-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000	0150-4051
PS10-54x300U-BL-TU-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC	0150-2755
PS10-54x300U-BL-TU-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC	0150-2785
PS10-54x300U-BL-TU-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC single ended	0150-2958
PS10-54x240U-BL-TU-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C Encoder, Pt1000 dual	0150-5773
PL01-28x1220/1140	Läufer 'standard'	0150-1388

P10-54x300U/940-BL-TU

Max. Hub: 940 mm
Spitzenkraft: 871 N

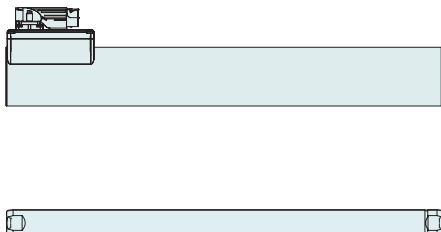


Abmessungen mm

Technische Daten P10-54x300U/940				
Hub				
Maximaler Hub	mm	(in)	940	(36.99)
Kraft				
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N	(lbf)	871	(196)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N	(lbf)	871	(196)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N	(lbf)	140 / 190 / 270	(31 / 44 / 61)
Max. Randkraft relativ	%		100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk}	(lbf/A _{pk})	44	(9.89)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms}	(lbf/A _{rms})	62.2	(14)
Geschwindigkeit				
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s	(in/s)	4.1	(159.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s	(in/s)	7.1	(7.1)
Positionssensorik				
Wiederholgenauigkeit	mm	(in)	±0.05	(±0.002)
Linearität	%		± 0.2	
Elektrische Daten				
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		3.1 / 4.4 / 6.2	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.2 / 3.1 / 4.4	
Thermische Daten				
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		1.1 / 0.53 / 0.27	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		1400 / 660 / 340	
Mechanische Daten				
Läuferlänge	mm	(in)	1400	(55)
Läufermasse	g	(lb)	6350	(13.97)

1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).

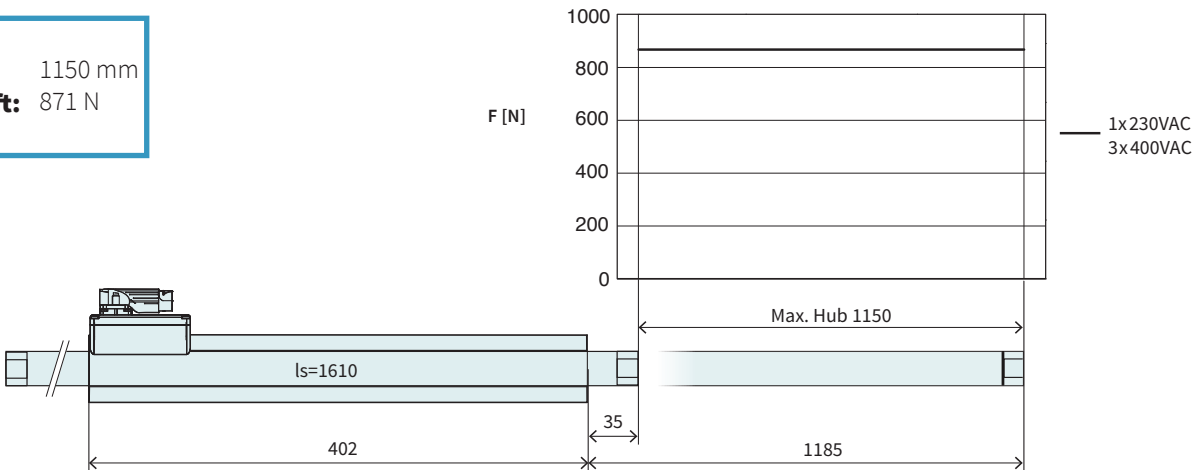
Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 70 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-54x300U-BL-TU	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-2725
PS10-54x300U-BL-TU-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4411
PS10-54x300U-BL-TU-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4594
PS10-54x300U-BL-TU-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, Pt1000	0150-2751
PS10-54x300U-BL-TU-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000	0150-4051
PS10-54x300U-BL-TU-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC	0150-2755
PS10-54x300U-BL-TU-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC	0150-2785
PS10-54x300U-BL-TU-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC single ended	0150-2958
PS10-54x240U-BL-TU-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C Encoder, Pt1000 dual	0150-5773
PL01-28x1400/1320	Läufer 'standard'	0150-1389

P10-54x300U/1150-BL-TU

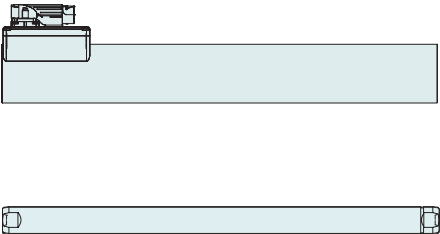
Max. Hub: 1150 mm
Spitzenkraft: 871 N



Abmessungen mm

Technische Daten P10-54x300U/1150				
Hub				
Maximaler Hub	mm	(in)	1150	(45.29)
Kraft				
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N	(lbf)	871	(196)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N	(lbf)	871	(196)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N	(lbf)	140 / 190 / 270	(31 / 44 / 61)
Max. Randkraft relativ	%		100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk}	(lbf/A _{pk})	44	(9.89)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms}	(lbf/A _{rms})	62.2	(14)
Geschwindigkeit				
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s	(in/s)	4.1	(159.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s	(in/s)	7.1	(7.1)
Positionssensorik				
Wiederholgenauigkeit	mm	(in)	±0.05	(±0.002)
Linearität	%		± 0.15	
Elektrische Daten				
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		3.1 / 4.4 / 6.2	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.2 / 3.1 / 4.4	
Thermische Daten				
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		1.1 / 0.53 / 0.27	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		1400 / 660 / 340	
Mechanische Daten				
Läuferlänge	mm	(in)	1610	(63)
Läufermasse	g	(lb)	7330	(16.13)

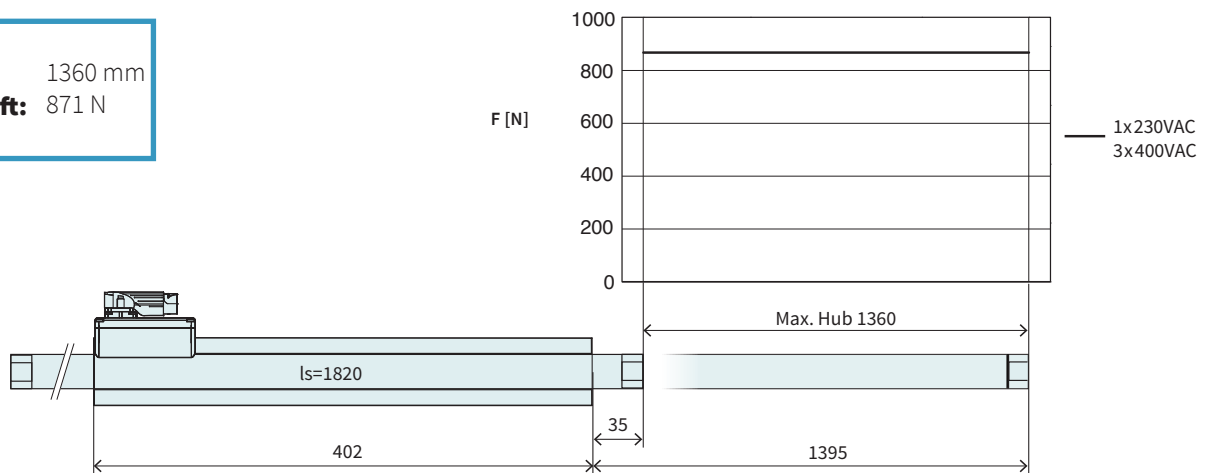
1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 70 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-54x300U-BL-TU	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-2725
PS10-54x300U-BL-TU-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4411
PS10-54x300U-BL-TU-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4594
PS10-54x300U-BL-TU-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, Pt1000	0150-2751
PS10-54x300U-BL-TU-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000	0150-4051
PS10-54x300U-BL-TU-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC	0150-2755
PS10-54x300U-BL-TU-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC	0150-2785
PS10-54x300U-BL-TU-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC single ended	0150-2958
PS10-54x240U-BL-TU-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C Encoder, Pt1000 dual	0150-5773
PL01-28x1610/1530	Läufer 'standard'	0150-1390

P10-54x300U/1360-BL-TU

Max. Hub: 1360 mm
Spitzenkraft: 871 N



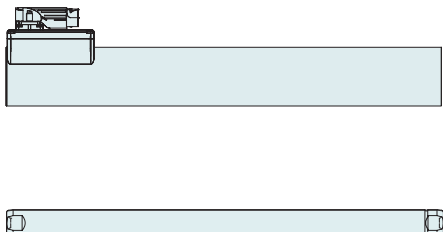
Abmessungen mm

Technische Daten P10-54x300U/1360

Hub				
Maximaler Hub	mm	(in)	1360	(53.49)
Kraft				
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N	(lbf)	871	(196)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N	(lbf)	871	(196)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N	(lbf)	140 / 190 / 270	(31 / 44 / 61)
Max. Randkraft relativ	%		100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk}	(lbf/A _{pk})	44	(9.89)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms}	(lbf/A _{rms})	62.2	(14)
Geschwindigkeit				
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s	(in/s)	4.1	(159.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s	(in/s)	7.1	(7.1)
Positionssensorik				
Wiederholgenauigkeit	mm	(in)	±0.05	(±0.002)
Linearität	%		± 0.15	
Elektrische Daten				
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		3.1 / 4.4 / 6.2	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.2 / 3.1 / 4.4	
Thermische Daten				
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		1.1 / 0.53 / 0.27	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		1400 / 660 / 340	
Mechanische Daten				
Läuferlänge	mm	(in)	1820	(72)
Läufermasse	g	(lb)	8300	(18.26)

1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).

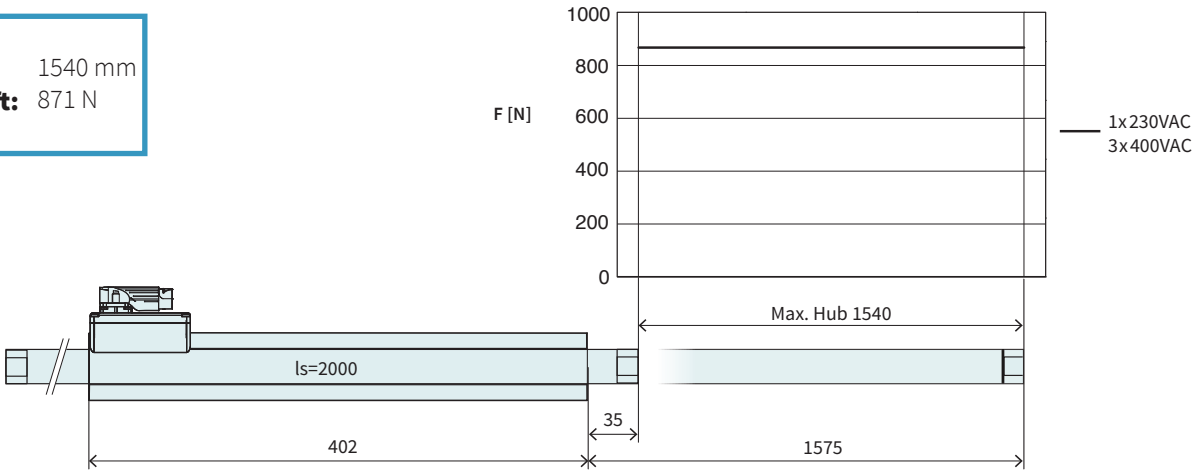
Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 70 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-54x300U-BL-TU	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-2725
PS10-54x300U-BL-TU-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4411
PS10-54x300U-BL-TU-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4594
PS10-54x300U-BL-TU-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, Pt1000	0150-2751
PS10-54x300U-BL-TU-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000	0150-4051
PS10-54x300U-BL-TU-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC	0150-2755
PS10-54x300U-BL-TU-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC	0150-2785
PS10-54x300U-BL-TU-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC single ended	0150-2958
PS10-54x240U-BL-TU-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C Encoder, Pt1000 dual	0150-5773
PL01-28x1820/1740	Läufer 'standard'	0150-1395

P10-54x300U/1540-BL-TU

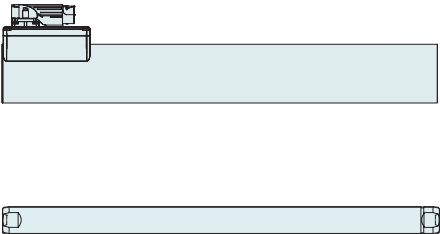
Max. Hub: 1540 mm
Spitzenkraft: 871 N



Abmessungen mm

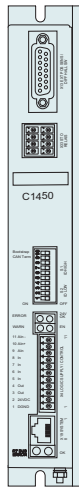
Technische Daten P10-54x300U/1540				
Hub				
Maximaler Hub	mm	(in)	1540	(60.6)
Kraft				
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N	(lbf)	871	(196)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N	(lbf)	871	(196)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N	(lbf)	140 / 190 / 270	(31 / 44 / 61)
Max. Randkraft relativ	%		100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk}	(lbf/A _{pk})	44	(9.89)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms}	(lbf/A _{rms})	62.2	(14)
Geschwindigkeit				
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s	(in/s)	4.1	(159.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s	(in/s)	7.1	(7.1)
Positionssensorik				
Wiederholgenauigkeit	mm	(in)	±0.05	(±0.002)
Linearität	%		± 0.15	
Elektrische Daten				
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		19.7 / 13.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		3.1 / 4.4 / 6.2	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.2 / 3.1 / 4.4	
Thermische Daten				
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		1.1 / 0.53 / 0.27	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		1400 / 660 / 340	
Mechanische Daten				
Läuferlänge	mm	(in)	2000	(79)
Läufermasse	g	(lb)	9140	(20.11)

1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 70 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-54x300U-BL-TU	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-2725
PS10-54x300U-BL-TU-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4411
PS10-54x300U-BL-TU-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4594
PS10-54x300U-BL-TU-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, Pt1000	0150-2751
PS10-54x300U-BL-TU-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000	0150-4051
PS10-54x300U-BL-TU-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC	0150-2755
PS10-54x300U-BL-TU-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC	0150-2785
PS10-54x300U-BL-TU-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder, PTC single ended	0150-2958
PS10-54x240U-BL-TU-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C Encoder, Pt1000 dual	0150-5773
PL01-28x2000/1920	Läufer 'standard'	0150-1396

Motorkabel für LinMot Drives

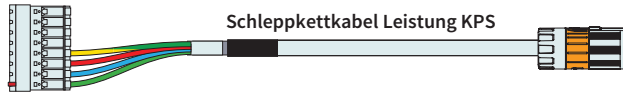


C1400



E1400

B Stecker MC10-B/m



Tk Stecker MC10-Tk/f

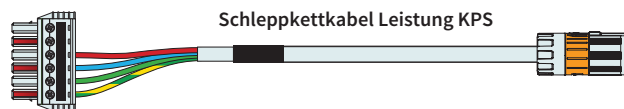


P10-54x300U

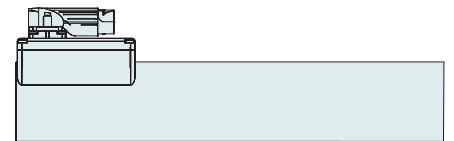
D15s Stecker MC01-D15s-45°/f

Uk Stecker MC10-Uk/f

L Stecker MC10-L/m



Q Stecker MC10-Q/f



P10-54x300U

D15 Stecker MC01-D15/f

J Stecker MC10-J/f

BESTELLINFORMATIONEN

LEISTUNGSKABEL

Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
KPS07-04/02-B/Tk-3	Schleppkettkabel Leistung C1400/P10-54, 3 m	0150-3648
KPS07-04/02-B/Tk-5	Schleppkettkabel Leistung C1400/P10-54, 5 m	0150-3657
KPS07-04/02-B/Tk-8	Schleppkettkabel Leistung C1400/P10-54, 8 m	0150-3658
KPS07-04/02-B/Tk-12	Schleppkettkabel Leistung C1400/P10-54, 12 m	0150-3659
KPS07-04/02-B/Tk-	Schleppkettkabel Leistung B/Tk-, Länge auf Mass	0150-4770
KPS07-04/02-L/Tk-3	Schleppkettkabel Leistung E1400/P10-54, 3 m	0150-2670
KPS07-04/02-L/Tk-5	Schleppkettkabel Leistung E1400/P10-54, 5 m	0150-2671
KPS07-04/02-L/Tk-8	Schleppkettkabel Leistung E1400/P10-54, 8 m	0150-2672
KPS07-04/02-L/Tk-12	Schleppkettkabel Leistung E1400/P10-54, 12 m	0150-2673
KPS07-04/02-L/Tk-	Schleppkettkabel Leistung L/Tk-, Länge auf Mass	0150-3706

SIGNALKABEL

Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
KSS05-02/08-D15s/Uk-3	Schleppkettkabel Sensorik D15s/Uk, 3 m	0150-2650
KSS05-02/08-D15s/Uk-5	Schleppkettkabel Sensorik D15s/Uk, 5 m	0150-2651
KSS05-02/08-D15s/Uk-8	Schleppkettkabel Sensorik D15s/Uk, 8 m	0150-2652
KSS05-02/08-D15s/Uk-12	Schleppkettkabel Sensorik D15s/Uk, 12 m	0150-2653
KSS05-02/08-D15s(f)-45°/Uk-	Schleppkettkabel Sensorik D15s(f)-45°/Uk-, Länge auf Mass	0150-2731

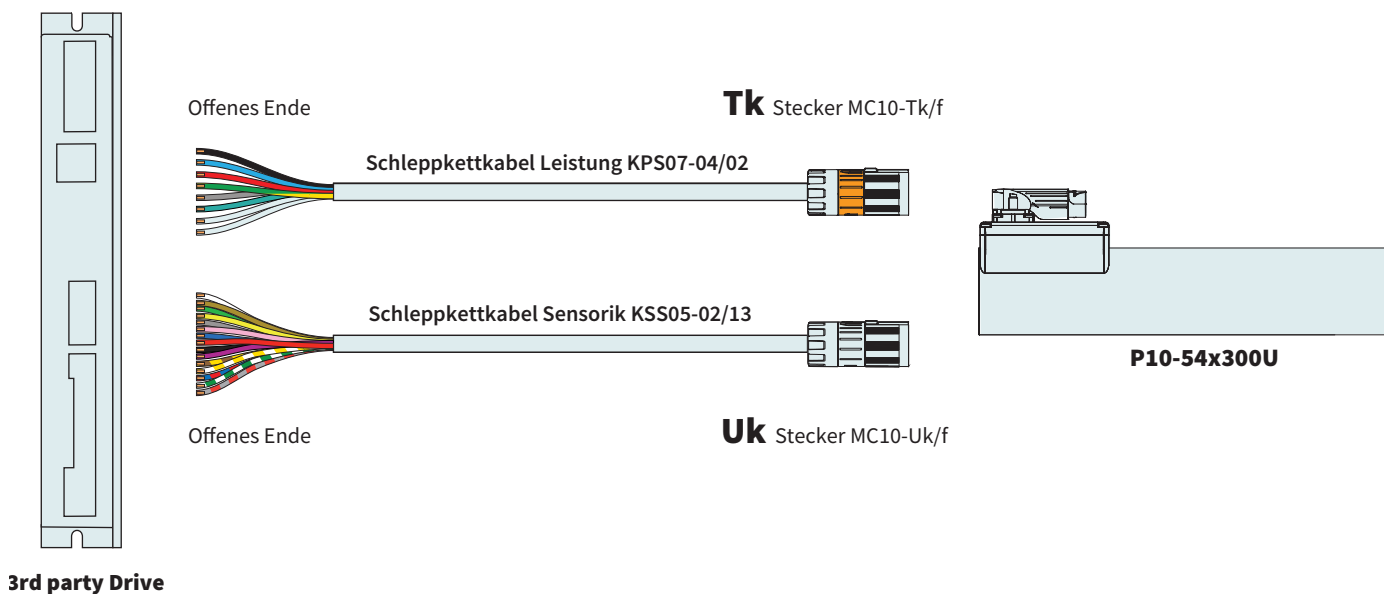
VERLÄNGERUNGSKABEL

Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
KPS07-04/02-Tk/Tk-	Schleppkettkabel Leistung Tk/Tk-, Länge auf Mass	0150-2829
KSS05-02/08-Uk/Uk	Schleppkettkabel Sensorik Uk/Uk-, Länge auf Mass	0150-2830

STECKER

Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
MC10-L/m	Stecker Leistung E1400/X2	0150-3382
MC01-D15/f	Motorstecker D15 (f)	0150-3136
MC10-Tk/f	Stecker Leistung PS10-54	0150-3482
MC10-Uk/f	Stecker Geber PS10-54	0150-3483

Motorkabel für Drives von Drittanbietern



BESTELLINFORMATIONEN

LEISTUNGSKABEL		
Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
KPS07-04/02-./Tk-10	Schleppkettkabel Leistung .../Tk, 10m	0150-3626
KPS07-04/02-./Tk-	Schleppkettkabel Leistung .../Tk, Länge auf Mass	0150-3622
KPS07-04/02	Schleppkettkabel Leistung P10-54 (per m)	0150-2372

SIGNALKABEL		
Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
KSS05-02/13-./Uk-10	Schleppkettkabel Sensorik ./Uk, 10m	0150-3627
KSS05-02/13-./Uk-	Schleppkettkabel Sensorik ./Uk, Länge auf Mass	0150-3619
KSS05-02/13	Schleppkettkabel Encoder P10-...-Dxx (per m)	0150-2259

VERLÄNGERUNGSKABEL		
Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
KPS07-04/02-Tk/Tk-	Schleppkettkabel Leistung Tk/Tk-, Länge auf Mass	0150-2829
KSS05-02/13-Uk/Uk-	Schleppkettkabel Leistung Uk/Uk-, Länge auf Mass	0150-4326

STECKER		
Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
MC10-Tk/f	Stecker Leistung PS10-54	0150-3482
MC10-Uk/f	Stecker Geber PS10-54	0150-3483

MOTORFLANSCH



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PF10-54x320	Flansch für PS10-54x300	0150-2736

WEITERE PRODUKTDDETAILS FINDEN SIE IM KAPITEL „ZUBEHÖR“.

VENTILATOREN



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
HV01-37/48	Lüfterkit für H01-37, B01-37 und PF02-37	0150-5051

WEITERE PRODUKTDDETAILS FINDEN SIE IM KAPITEL „ZUBEHÖR“.

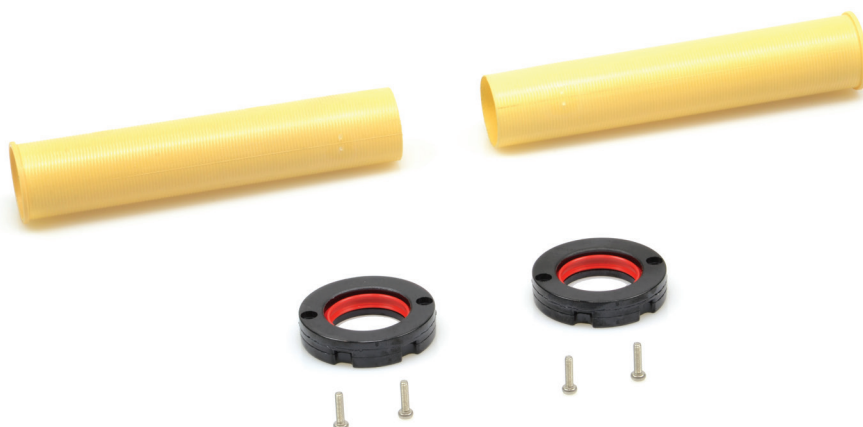
LÄUFERBEFESTIGUNG



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PLF01-28	Festlager für 27 mm und 28mm Läufer	0150-3087
PLF01-28-SS	Festlager für 27 mm und 28 mm Läufer, INOX	0150-3297
PLL01-28	Loslager für PL01-28 Läufer	0150-3094
PLM01-28-MK	Montagesatz für PL01-28 Läufer	0150-3095

WEITERE PRODUKTDDETAILS FINDEN SIE IM KAPITEL „ZUBEHÖR“.

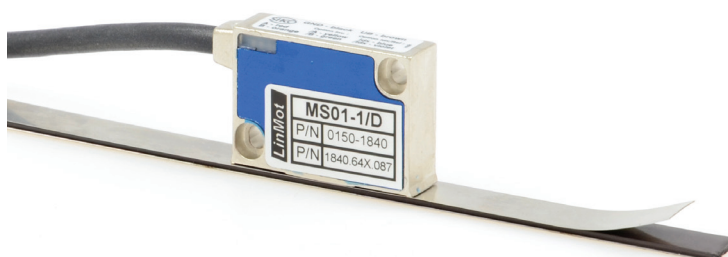
LAGERSATZ



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PB10-54x300-L	Lagersatz zu PS10-54x300	0150-3674

WEITERE PRODUKTDDETAILS FINDEN SIE IM KAPITEL „ZUBEHÖR“.

EXTERNE POSITIONSENSOREN



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
MS01-1/D	Magnetsensor 1µm, A/B (für inc. Band)	0150-1840
MB01-1000	Magnetband 1mm Polteilung per cm	0150-1963
KS025-D15/D-Encoder	Encoderkabel (Länge in m)	0150-3168

WEITERE PRODUKTDDETAILS FINDEN SIE IM KAPITEL „ZUBEHÖR“.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
MS01-1/D-SSI	Magnetsensor 1µm, A/B (für abs. Band)	0150-2095
MB01-1000-ABS	Magnetband absolut, 1mm Polteilung per cm	0150-2096
EC01-ABS/ENC-12-S	Encoder Stecker gerade	0150-3616
KSS01-12-D15/ABS-ENC	Spezialkabel für MS01-1/D-SSI auf C1100/C1200/C1400/E1200/E1400 Drives	0150-3652

WEITERE PRODUKTDDETAILS FINDEN SIE IM KAPITEL „ZUBEHÖR“.