

LINEARMOTOREN P10-70X400U

4



- ✓ 3 x 400VAC Technologie
- ✓ Spitzenkraft bis zu 2720 N
- ✓ LinMot Encoder oder Fremddrive Encoder
BiSS-C, SinCos, AB Inkremental / Pt 1000, KTY, PTC
- ✓ Extrem hohe Beschleunigungen
- ✓ Separate Stecker für Sensor und Leistungskabel
- ✓ Auch mit standardmässigen „Drittanbieter“ Servo Drives zu betreiben

LINEARMOTOREN P10-70X400U

/ TECHNISCHE DATEN /	616
/ MOTORSPEZIFIKATIONEN /	630
P10-70x400U/50-BL-QJ.....	630
P10-70x400U/150-BL-QJ.....	631
P10-70x400U/250-BL-QJ.....	632
P10-70x400U/350-BL-QJ.....	633
P10-70x400U/450-BL-QJ.....	634
P10-70x400U/650-BL-QJ.....	635
P10-70x400U/850-BL-QJ.....	636
P10-70x400U/1050-BL-QJ	637
P10-70x400U/1250-BL-QJ	638
P10-70x400U/1450-BL-QJ	639
/ LINEARFÜHRUNGEN /	640
/ ZUBEHÖR /	642



MOTORFAMILIE P10-70x400U

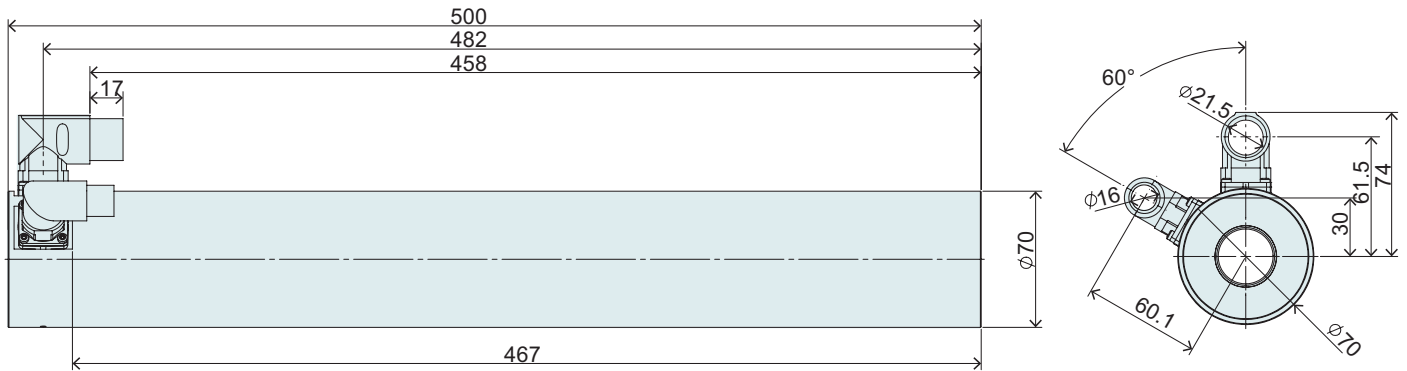
Technische Daten Motorfamilie

Technische Daten Motorfamilie				
Hub				
Maximaler Hub (ES)	mm (in)		1450 (57.1)	
Kraft				
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N (lbf)		2150 (483)	
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N (lbf)		2720 (611)	
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)		320 / 500 / 890	(73 / 110 / 200)
Max. Randkraft relativ	%		100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})		80	(18)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})		113	(25.4)
Geschwindigkeit				
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)		2.2	(89.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)		3.9	(159.9)
Positionssensorik				
Positionsauflösung	mm (in)		0.005	(0.0002)
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}		26.8 / 18.9	
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		33.9 / 23.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		4 / 6.2 / 11	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.9 / 4.4 / 7.9	
Spannungskonstante	V _{pk} / (m/s) (V _{pk} / (in/s))		92.4	(2.35)
Anschlusswiderstand 25 °C / 120 °C	Ohm		6.9 / 9.5	
Anschlussinduktivität	mH		13	
Magnetische Periode	mm (in)		40	(1.57)
Thermische Daten				
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		0.52 / 0.22 / 0.068	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		2100 / 500 / 100	
Mechanische Daten				
Statordurchmesser	mm (in)		70	(2.8)
Statorlänge	mm (in)		500	(20)
Statormasse	g (lb)		8250	(18.15)
Läuferdurchmesser	mm (in)		28	(1.1)
Läuferlänge	mm (in)		590 - 1990	(23 - 78)
Läufermasse	g (lb)		2770 - 9350	(6.09 - 20.57)
IP Schutzart			IP 65	
Zertifizierung				
UL	File-No.		E354430	

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

Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 60 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.

STATOR



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer	Bemerkung
PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-1294	Für Einsatz mit LinMot Drives
PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4264	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4609	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual	0150-4514	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual	0150-4134	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual	0150-4599	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual	0150-5764	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual	0150-4604	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended	0150-4518	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern
PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual	0150-4874	Für Einsatz mit Drives von Drittanbietern

VERFÜGBARE INTERFACES FÜR DRIVES VON DRITTANBIETERN

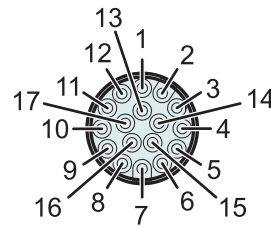
TEMPERATUR-FEEDBACK		POSITIONS-FEEDBACK			
		SinCos, 1Vpp	A/B 1µm	A/B 5µm	BiSS-C
Pt1000, dual*	Dx4	D04	D24	D24S	D34
PTC, dual*	Dx5	D05	D25	D25S	
PTC single ended	Dx6		D26		
KTY, dual*	Dx8	D08			

* Feedback auf Signal- und Leistungsstecker verfügbar.

STECKER PS10-70x400U-BL-QJ (INTERFACE FÜR LINMOT DRIVES)

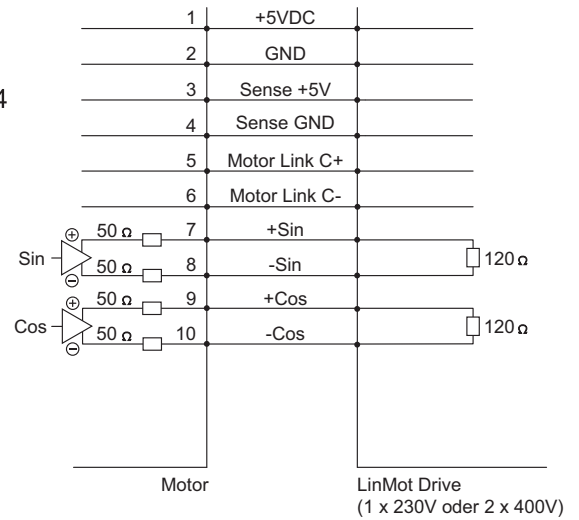
4

Motor Steckerbelegung		Signalsstecker J	Aderfarbe Kabel KSS05-02/08
+5VDC*	Supply	1	rot
GND	Supply	2	schwarz
Sense +5V*	Supply Sense	3	weiss
Sense GND*	Supply Sense	4	braun
Mot. Link C+	Comm.	5	rosa
Mot. Link C-	Comm.	6	grau
Sin+	Encoder	7	gelb
Sin-	Encoder	8	orange
Cos+	Encoder	9	grün
Cos-	Encoder	10	blau
n. c.	n. c.	11	n. c.
n. c.	n. c.	12	n. c.
n. c.	n. c.	13	n. c.
n. c.	n. c.	14	n. c.
n. c.	n. c.	15	n. c.
n. c.	n. c.	16	n. c.
n. c.	n. c.	17	n. c.



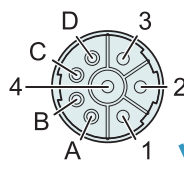
Signalstecker J

Ansicht: Motorstecker, steckseitig



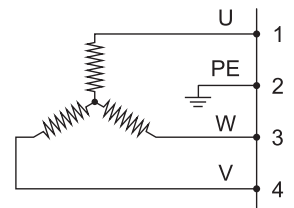
* Die Versorgungsspannung bei 5V Sense-Spannung beträgt ca. 6V. Neuere Motoren werden mit einer modifizierten Stromversorgung geliefert, die keine Sense-Leitungen mehr benötigt. In diesem Fall ist eine Versorgungsspannung von 6...9V zulässig.

Motor Steckerbelegung	Leistungsstecker Q	Aderfarbe Kabel KPS15-04
Phase U	1	rot
PE	2	gelb-grün
Phase W	3	schwarz (vorher: grün)
Phase V	4	blau
n. c.	A	n. c.
n. c.	B	n. c.
n. c.	C	n. c.
n. c.	D	n. c.



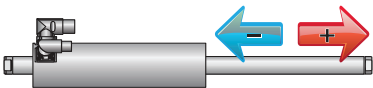
Leistungsstecker Q

Ansicht: Motorstecker, steckseitig

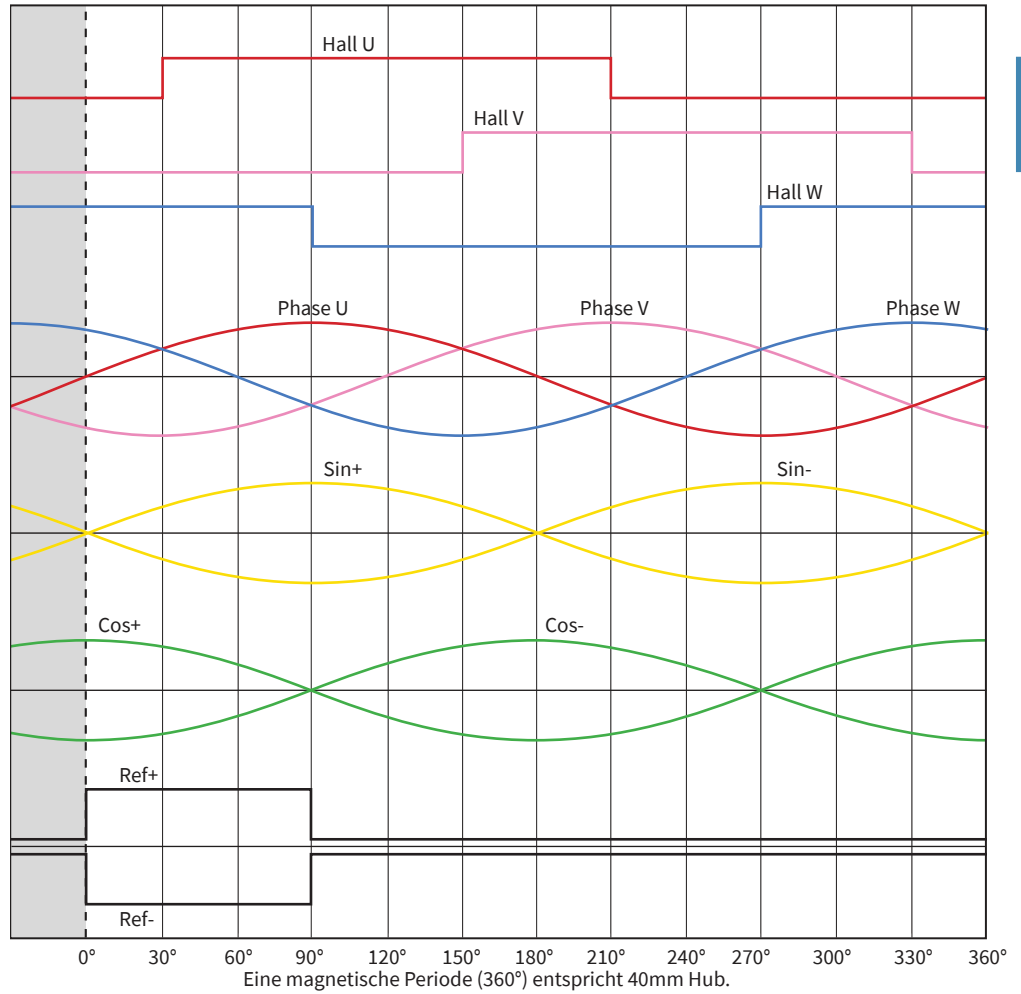


SIN/COS-POSITIONS-FEEDBACK (D0X-INTERFACE FÜR DRIVES VON DRITTANBIETERN)

Die Linearmotoren der Serie P10-70 verfügen über eine berührungsslose, 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 40mm 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).



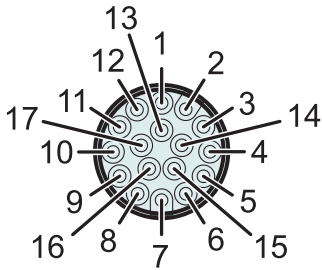
Die Pfeile zeigen die Bewegungsrichtung des Läufers. Der Stator bleibt in seiner Position.



Sin / Cos		P10-70x...-D0x
Periode des Ausgangssignals	mm	40
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

1) Anwendbar für Sin+/Sin-, Cos+/Cos- und Ref+/Ref- Signale. Hall U/V/W sind Open-Collector-Signale.
 2) Die Leistungseffizienz der Motorelektronik hängt von der Versorgungsspannung ab.

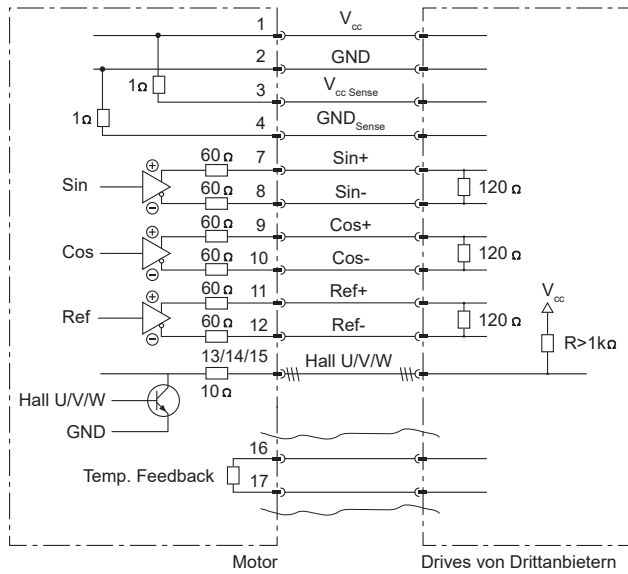
STECKER PS10-70X400U-BL-QJ-D04/05/08 (SIN/COS-INTERFACE FÜR DRIVES VON DRITTANBIETERN)



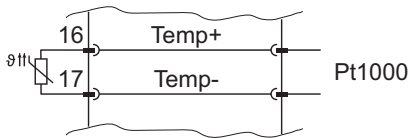
3 ... 13VDC
($I_{max} < 150mA @ 5VDC$)
($I_{max} < 80mA @ 12VDC$)

Signalstecker J

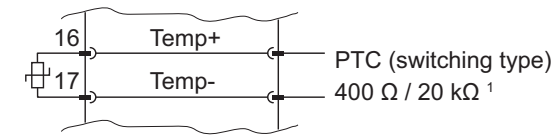
Ansicht: Motorstecker, steckseitig



PS10-70X400U-BL-QJ-D04

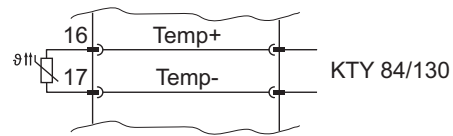


PS10-70X400U-BL-QJ-D05



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

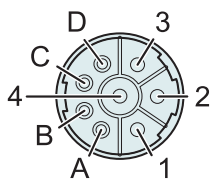
PS10-70X400U-BL-QJ-D08



Sin/Cos-Interface: Signal-Steckerbelegung

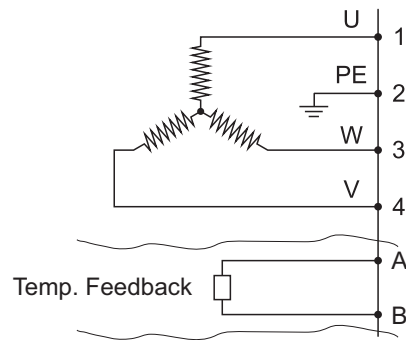
PS10-70x400U-BL-QJ-D04	PS10-70x400U-BL-QJ-D05	PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Signalstecker J	Aderfarbe Motorkabel KSS05-02/06	Aderfarbe Motorkabel KSS05-02/13
	3 ... 13 VDC		1	rot	weiss
	GND		2	schwarz	braun
	Vcc Sense (optional)		3	weiss	grün
	GND Sense (optional)		4	braun	gelb
	Do not connect		5	-	-
	Do not connect		6	-	-
	Sin+		7	gelb	grau
	Sin-		8	orange	rosa
	Cos+		9	grün	blau
	Cos-		10	blau	rot
	Ref+		11	-	schwarz
	Ref-		12	-	violett
	Hall U		13	-	grau-rot
	Hall V		14	-	rot-blau
	Hall W		15	-	weiss-grün
Temp+ (Pt1000 Char.) ²⁾	Temp+ (PTC 400/20k Char.) ²⁾	Temp+ (KTY84/130 Char.) ²⁾	16	-	gelb-braun
Temp- (Pt1000 Char.) ²⁾	Temp- (PTC 400/20k Char.) ²⁾	Temp- (KTY84/130 Char.) ²⁾	17	-	weiss-gelb

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 16 und 17 gemessen. Die Maximale Spannung zwischen Pin 16 und 17 darf 16VDC nicht überschreiten. Der maximale Strom beträgt 15mA.

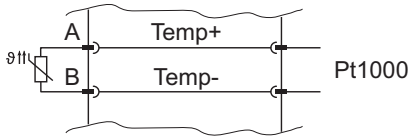


Leistungsstecker Q

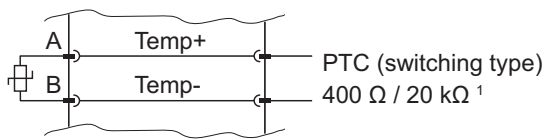
Ansicht: Motorstecker, steckseitig



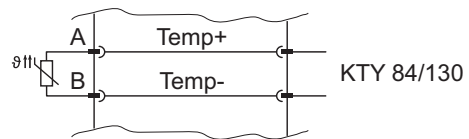
PS10-70X400U-BL-QJ-D04



PS10-70X400U-BL-QJ-D05



PS10-70X400U-BL-QJ-D08



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

Sin/Cos-Interface: Leistung-Steckerbelegung					
PS10-70x400U-BL-QJ-D04	PS10-70x400U-BL-QJ-D05	PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Leistungsstecker Q	Aderfarbe Motorkabel KPS15-04	Aderfarbe Motorkabel KPS15-04/04
Phase U			1	rot	rot
PE			2	gelb-grün	gelb-grün
Phase W			3	schwarz	schwarz
Phase V			4	blau	blau
Temp+ (Pt1000) ²⁾	Temp+ (PTC) ²⁾	Temp+ (KTY84/130 Char.) ²⁾	A	-	violett
Temp- (Pt1000) ²⁾	Temp- (PTC) ²⁾	Temp- (KTY84/130 Char.) ²⁾	B	-	grau
n.c.	n.c.	n.c.	C	-	gelb
n.c.	n.c.	n.c.	D	-	braun

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 A und B gemessen. Die Maximale Spannung zwischen Pin A und B darf 16VDC nicht überschreiten. Der maximale Strom beträgt 15mA.

TEMPERATUR FEEDBACK D04 / D05 / D08

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 die verschiedenen Temperaturinterfaces -Dx4, -Dx5 oder -Dx8 zur Verfügung. Abhängig vom verwendeten Interface und den genutzten Signalen gibt es passende Motorenkabel (siehe Übersichtstabelle Abschnitt Zubehör/Motorkabel).

D04 (Pt1000 dual)

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

D05 (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.

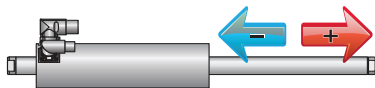
D08 (KTY 84/130 dual)

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

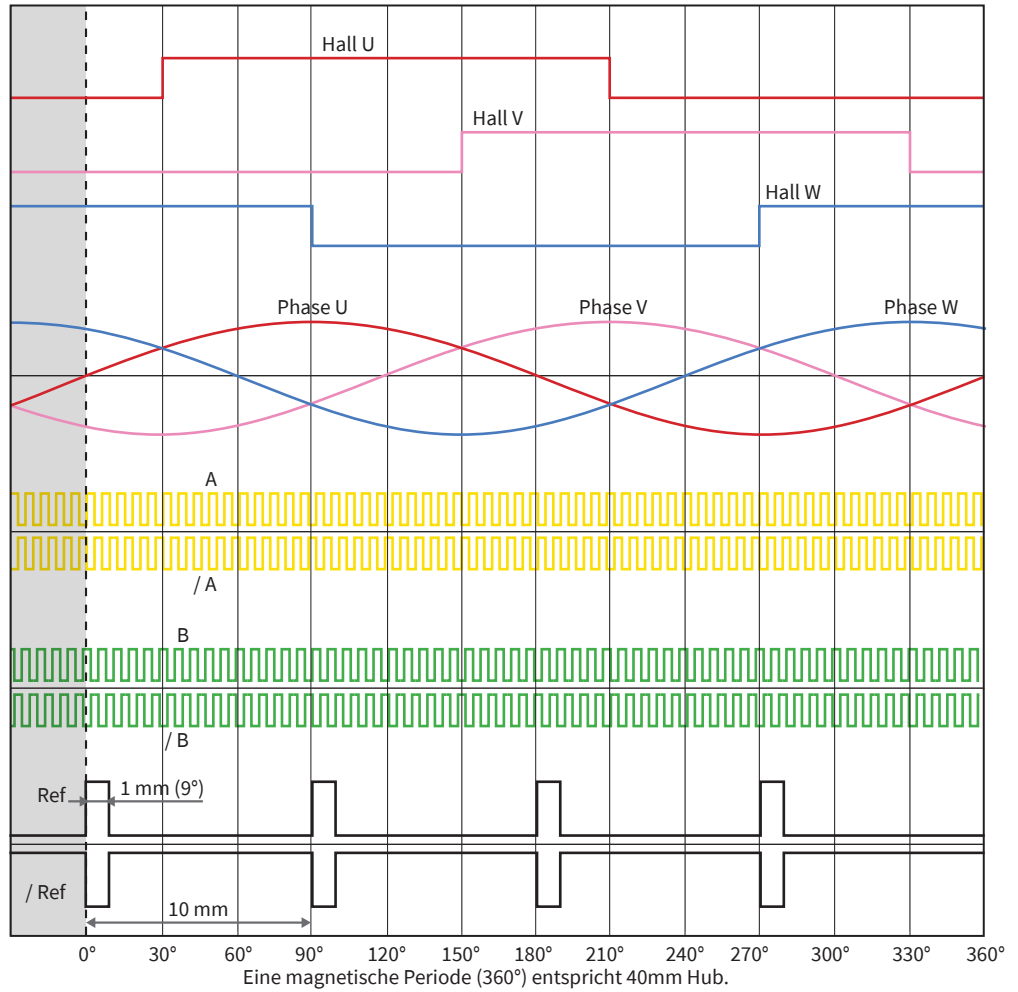
A/B-INKREMENTAL-POSITIONS-FEEDBACK (D2X- INTERFACE FÜR DRIVES VON DRITTMANBIETERN)

Die Linearmotoren der Serie P10-70 verfügen über eine berührungslöse, 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.

4



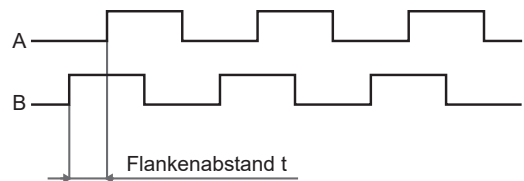
Die Pfeile zeigen die Bewegungsrichtung des Läufers. Der Stator bleibt in seiner Position.



Beispiel:
 Min. Flankenabstand $t = 500 \text{ ns}$
 Bei nachgeschalteter Auswertung wird mindestens folgende Zählerfrequenz benötigt:
 $f_{\text{Zähler}} = 1 / \text{Flankenabstand}$
 $= 1 / 500 \text{ ns} = 2 \text{ MHz}$

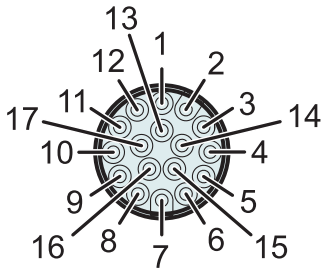


Der logische Zustand der Signale A und B ist nicht in Bezug auf das Referenzsignal Ref definiert. Die Signalform kann von der Abbildung abweichen.



A / B		P10-70x...-D2x	P10-70x...-D2xS
Positionsauflösung	µm	1	5
Ausgabety		RS422	
Min. Flankenabstand t	ns	100	500
Min. erforderliche Zählerfrequenz	MHz	10	2
Versorgungsspannung	Vdc	5 -12	
Max. Versorgungsstrom	mA	300	300

STECKER PS10-70X400U-BL-QJ-D24 / 24S / 25 / 25S / 26 (A/B-INTERFACE FÜR DRIVES VON DRITTANBIETERN)

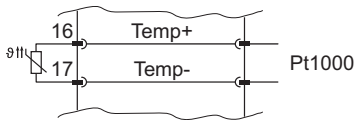


3 ... 13VDC
 (Imax < 150mA @ 5VDC)
 (Imax < 80mA @ 12VDC)

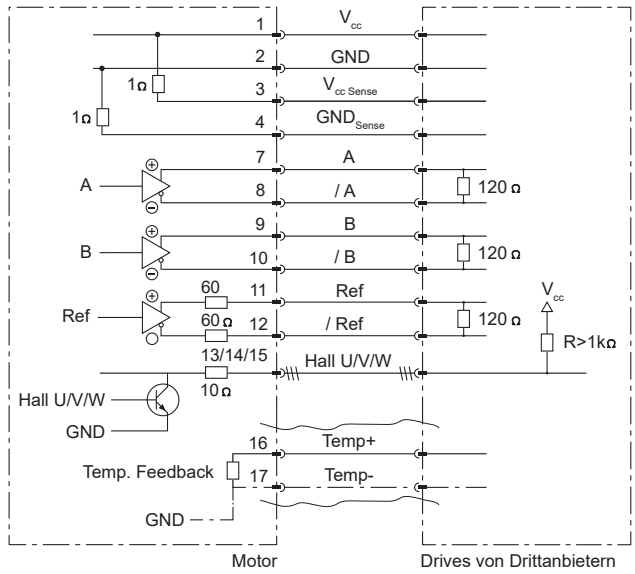
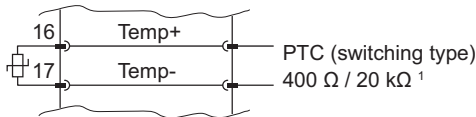
Signalstecker J

Ansicht: Motorstecker, steckseitig

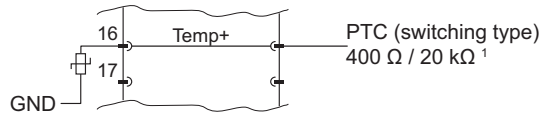
PS10-70X400U-BL-QJ-D24 / D24S



PS10-70X400U-BL-QJ-D25 / D25S



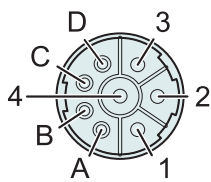
PS10-70X400U-BL-QJ-D26



1) ≤ 400 Ω = kein Fehler, ≥ 20 kΩ = Fehler

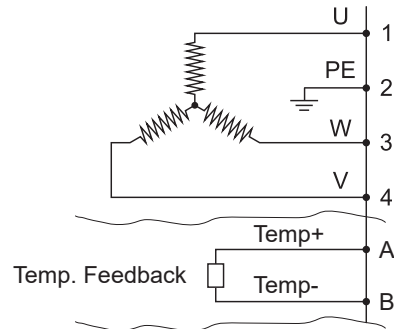
A/B-Interface: Signal-Steckerbelegung					
PS10-70x400U-BL-QJ-D24 PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	PS10-70x400U-BL-QJ-D25 PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Signalstecker J	Aderfarbe Motorkabel KSS05-02/06	Aderfarbe Motorkabel KSS05-02/13
	3 ... 13VDC		1	rot	weiss
	GND		2	schwarz	braun
	Vcc Sense (optional)		3	weiss	grün
	GND Sense (optional)		4	braun	gelb
	Do not connect		5	-	-
	Do not connect		6	-	-
	A		7	gelb	grau
	/A		8	orange	rosa
	B		9	grün	blau
	/B		10	blau	rot
	Ref		11	-	schwarz
	/Ref		12	-	violett
	Hall U		13	-	grau-rot
	Hall V		14	-	rot-blau
	Hall W		15	-	weiss-grün
Temp+ (Pt1000 Char.) ²⁾	Temp+ (PTC 400/20k Char.) ²⁾	Temp+ (PTC 400/20k Char.) ²⁾	16	-	gelb-braun
Temp- (Pt1000 Char.) ²⁾	Temp- (PTC 400/20k Char.) ²⁾	Do not connect	17	-	weiss-gelb

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 16 und 17 gemessen. Die Maximale Spannung zwischen Pin 16 und 17 darf 16VDC nicht überschreiten. Der maximale Strom beträgt 15mA.

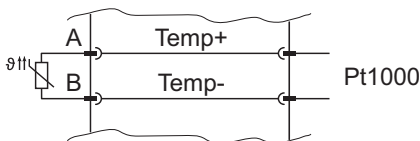


Leistungsstecker Q

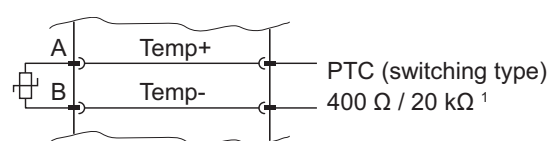
Ansicht: Motorstecker, steckseitig



PS10-70X400U-BL-QJ-D24 / D24S



PS10-70X400U-BL-QJ-D25 / D25S



1) unter 400 Ω = kein Fehler, über 20 kΩ = Fehler

A/B-Interface: Leistung-Steckerbelegung					
PS10-70x400U-BL-QJ-D24 PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	PS10-70x400U-BL-QJ-D25 PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Leistungsstecker Q	Aderfarbe Motorkabel KPS15-04	Aderfarbe Motorkabel KPS15-04/04
Phase U			1	rot	rot
PE			2	gelb-grün	gelb-grün
Phase W			3	schwarz	schwarz
Phase V			4	blau	blau
Temp+ (Pt1000) ²⁾	Temp+ (PTC) ²⁾	n. c.	A	-	violett
Temp- (Pt1000) ²⁾	Temp- (PTC) ²⁾	n. c.	B	-	grau
n. c.	n. c.	n. c.	C	-	gelb
n. c.	n. c.	n. c.	D	-	braun

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 A und B gemessen. Die Maximale Spannung zwischen Pin A und B darf 16VDC nicht überschreiten. Der maximale Strom beträgt 15mA.

TEMPERATUR FEEDBACK D24 / D24S / D25 / D25S / D26

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).

D24 / D24S (Pt1000 dual)

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

D25 / D25S (PTC dual)

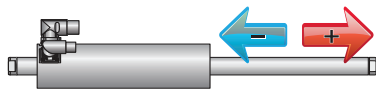
Sowohl auf dem **Signal-** als auch auf dem **Leistungsstecker** steht ein emulierter **PTC-Thermistor** zur Verfügung, welcher bei Überschreiten der max. Motortemperatur in den hochohmigen Zustand wechselt.

D26 (PTC)

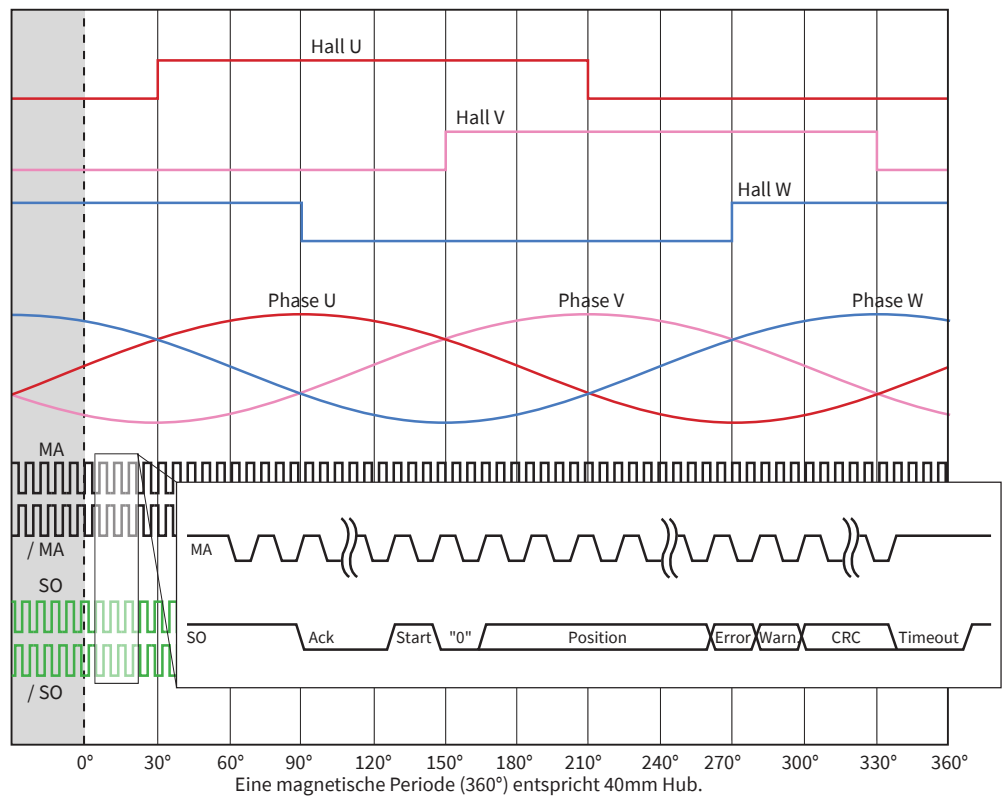
Auf dem **Signalstecker** steht ein emulierter PTC-Thermistor zur Verfügung, welcher bei Überschreiten der max. Motortemperatur in den hochohmigen Zustand wechselt. Der emulierte **PTC** ist intern **einseitig mit GND verbunden**, weshalb zur Auswertung neben der Speisung nur eine zusätzliche Signalleitung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

BISS-C-POSITIONS-FEEDBACK (D3X- INTERFACE FÜR DRIVES VON DRITTANBIETERN)

Die Linearmotoren der Serie P10-70 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 industriüblichen 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⁾	P10-70x...-D3x			
Singleturn Positionsauflösung	µm	1		
Ausgabetypp		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.

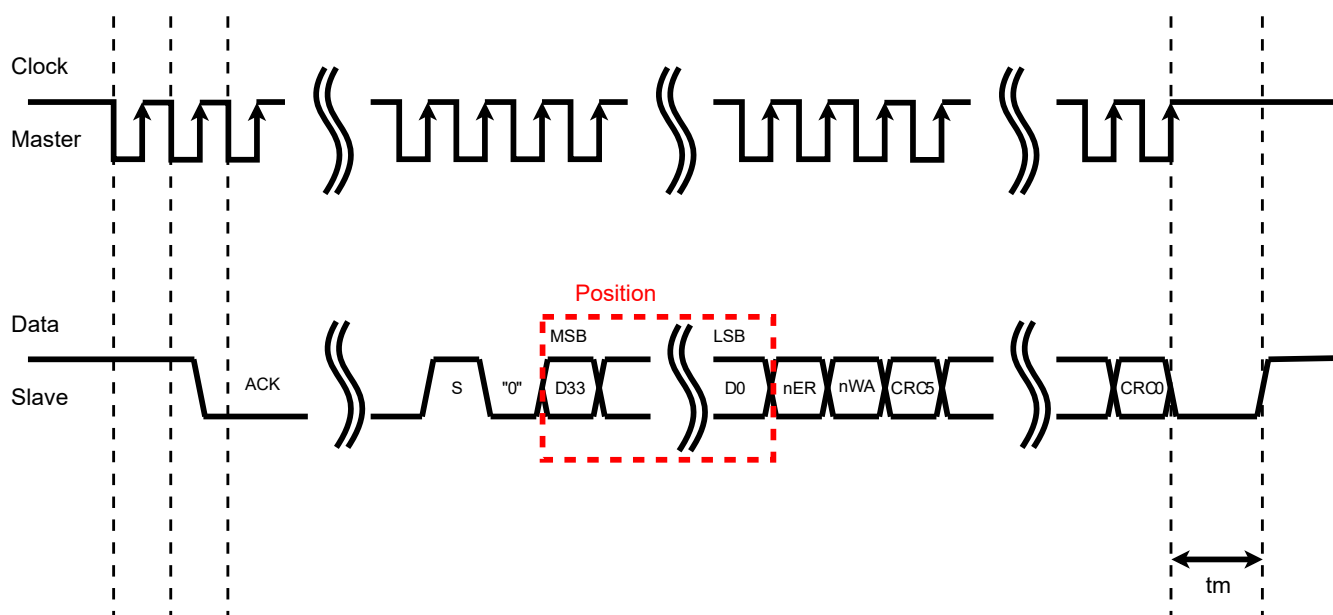
Kommutierungswinkel

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

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 Polpaars (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

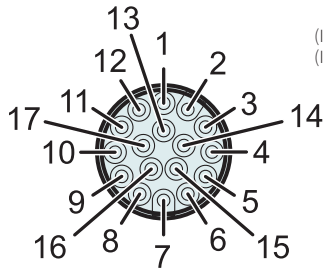
Der Encoder ist kompatibel mit dem "Standard Encoder Profile (BP3)".

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.

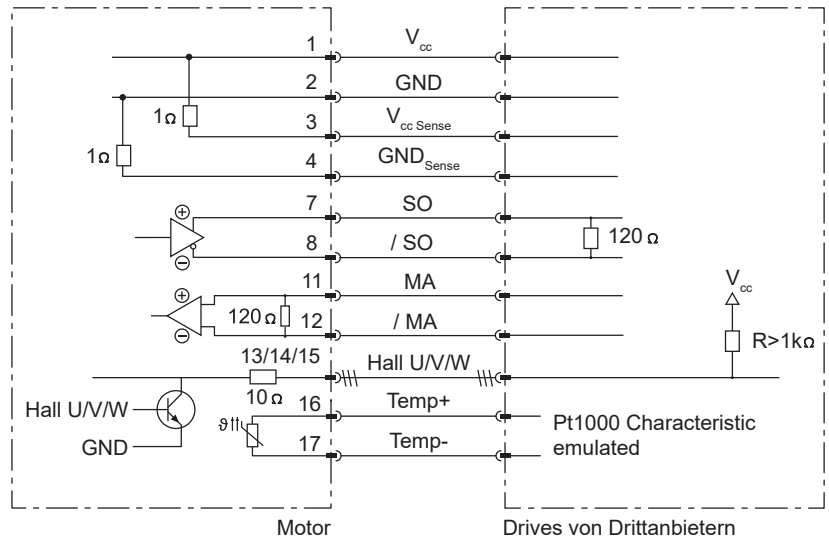
STECKER PS10-70X400U-BL-QJ-D34 (BISS-C-INTERFACE FÜR DRIVES VON DRITTANBIETERN)



3 ... 13VDC
 (I_{max} < 150mA @ 5VDC)
 (I_{max} < 80mA @ 12VDC)

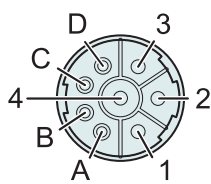
Signalstecker J

Ansicht: Motorstecker, steckseitig



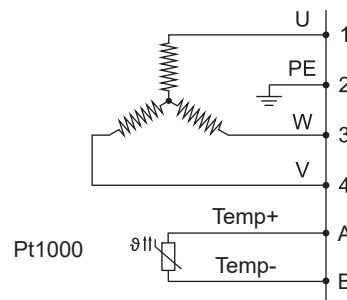
Biss-C-Interface: Signal-Steckerbelegung			
PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Funktion	Signalstecker J	Aderfarbe Motorkabel KSS05-02/13
3 ... 13VDC	Supply	1	weiss
GND	Supply	2	braun
Vcc Sense (optional)	Supply Sense	3	grün
GND Sense (optional)	Supply Sense	4	gelb
Do not connect	-	5	-
Do not connect	-	6	-
SO (Slave out)	Encoder RS422	7	grau
/ SO (Slave out)	Encoder RS422	8	rosa
Do not connect	-	9	blau
Do not connect	-	10	rot
MA (Master clock)	Encoder RS422	11	schwarz
/ MA (Master clock)	Encoder RS422	12	violett
Hall U	Encoder (open collector)	13	grau-rot
Hall V	Encoder (open collector)	14	rot-blau
Hall W	Encoder (open collector)	15	weiss-grün
Temp+ (Pt1000)	Temperature ¹	16	gelb-braun
Temp- (Pt1000)	Temperature ¹	17	weiss-gelb

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 16 und 17 darf 16VDC nicht überschreiten. Der maximale Strom beträgt 15mA.



Leistungsstecker Q

Ansicht: Motorstecker, steckseitig



Biss-C-Interface: Leistung-Steckerbelegung			
PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Leistungsstecker Q	Aderfarbe Motorkabel KPS15-04	Aderfarbe Motorkabel KPS15-04/04
Phase U	1	rot	rot
PE	2	gelb-grün	gelb-grün
Phase W	3	schwarz	schwarz
Phase V	4	blau	blau
Pt1000+ ¹⁾	A	n. c.	violett
Pt1000- ¹⁾	B	n. c.	grau
n. c.	C	n. c.	gelb
n. c.	D	n. c.	braun

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 A und B gemessen. Die Maximale Spannung zwischen Pin A und B 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 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 steht ein Temperaturinterface DX4 zur Verfügung. Hierzu bietet LinMot die passenden Motorkabel (siehe Übersichtstabelle Abschnitt Zubehör/Motorkabel).

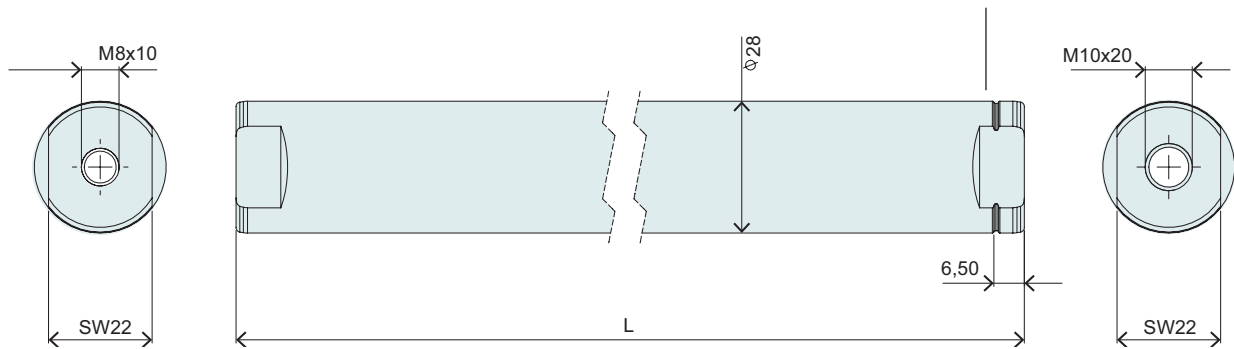
D34 (Pt1000 dual)

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

LÄUFER

Läufer Standard

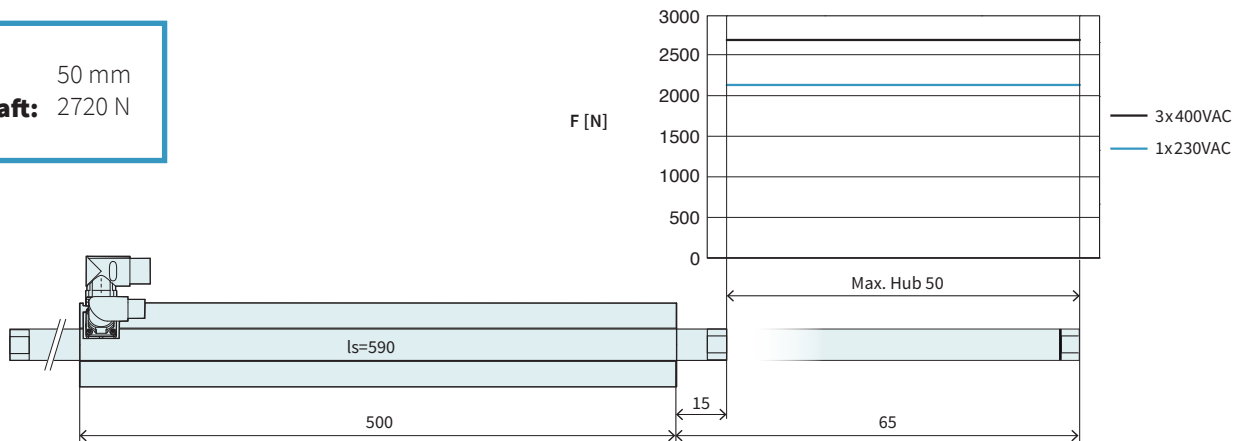
Die Nut kennzeichnet das vordere Läuferende.



Läufer Standard			
Artikel	Beschreibung	Max. Hub [mm]	Artikelnummer
PL10-28x590/540	Läufer für P10-70 'standard'	50	0150-2196
PL10-28x690/640	Läufer für P10-70 'standard'	150	0150-2197
PL10-28x790/740	Läufer für P10-70 'standard'	250	0150-2198
PL10-28x890/840	Läufer für P10-70 'standard'	350	0150-2199
PL10-28x990/940	Läufer für P10-70 'standard'	450	0150-2203
PL10-28x1190/1140	Läufer für P10-70 'standard'	650	0150-2204
PL10-28x1390/1340	Läufer für P10-70 'standard'	850	0150-2205
PL10-28x1590/1540	Läufer für P10-70 'standard'	1050	0150-2206
PL10-28x1790/1740	Läufer für P10-70 'standard'	1250	0150-2207
PL10-28x1990/1940	Läufer für P10-70 'standard'	1450	0150-2208

P10-70x400U/50-BL-QJ

Max. Hub: 50 mm
Spitzenkraft: 2720 N



Abmessungen mm

Hub			
Maximaler Hub	mm (in)	50 (1.96)	
Kraft			
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N (lbf)	2150 (483)	
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N (lbf)	2720 (611)	
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)	320 / 500 / 890 (73 / 110 / 200)	
Max. Randkraft relativ	%	100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})	80 (18)	
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})	113 (25.4)	
Geschwindigkeit			
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)	2.2 (89.9)	
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)	3.9 (3.9)	
Positionssensorik			
Wiederholgenauigkeit	mm (in)	±0.05 (±0.002)	
Linearität	%	± 1.1	
Elektrische Daten			
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}	26.8 / 18.9	
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}	33.9 / 23.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}	4 / 6.2 / 11	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}	2.9 / 4.4 / 7.9	
Thermische Daten			
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C	90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W	0.52 / 0.22 / 0.068	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s	2100 / 500 / 100	
Mechanische Daten			
Läuferlänge	mm (in)	590 (23)	
Läufermasse	g (lb)	2770 (6.09)	

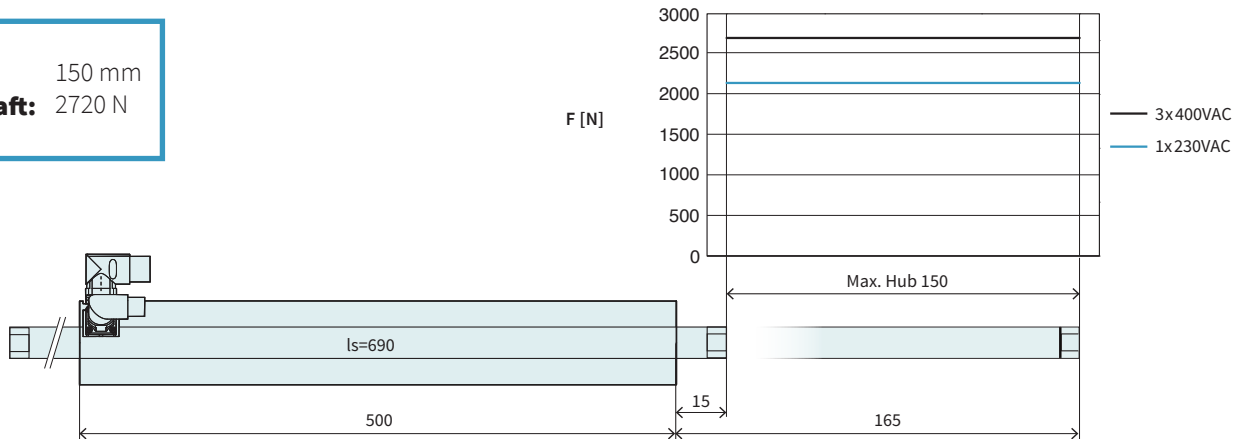
1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
 Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 60 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-1294
PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4264
PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4609
PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual	0150-4514
PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual	0150-4134
PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual	0150-4599
PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual	0150-5764
PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual	0150-4604
PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended	0150-4518
PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual	0150-4874
PL10-28x590/540	Läufer für P10-70 'standard'	0150-2196

P10-70x400U/150-BL-QJ

Max. Hub: 150 mm
Spitzenkraft: 2720 N



Abmessungen mm

Hub			
Maximaler Hub	mm (in)		150 (5.91)
Kraft			
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N (lbf)		2150 (483)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N (lbf)		2720 (611)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)		320 / 500 / 890 (73 / 110 / 200)
Max. Randkraft relativ	%		100
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})		80 (18)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})		113 (25.4)
Geschwindigkeit			
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)		2.2 (89.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)		3.9 (3.9)
Positionssensorik			
Wiederholgenauigkeit	mm (in)		±0.05 (±0.002)
Linearität	%		± 0.45
Elektrische Daten			
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		26.8 / 18.9
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		33.9 / 23.9
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		4 / 6.2 / 11
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.9 / 4.4 / 7.9
Thermische Daten			
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		0.52 / 0.22 / 0.068
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		2100 / 500 / 100
Mechanische Daten			
Läuferlänge	mm (in)		690 (27)
Läufermasse	g (lb)		3240 (7.13)

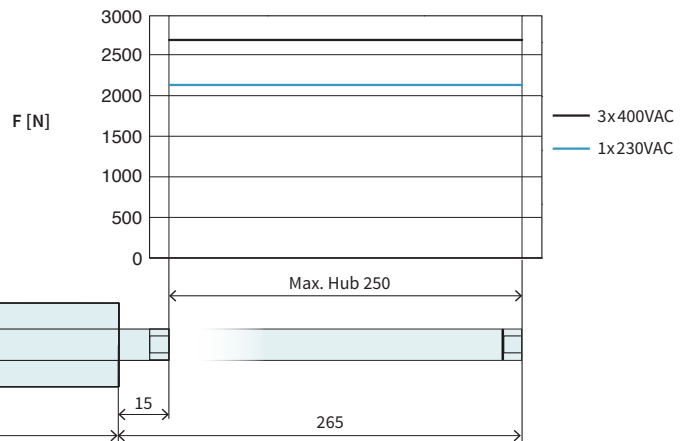
1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
 Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 60 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-1294
PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4264
PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4609
PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual	0150-4514
PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual	0150-4134
PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual	0150-4599
PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual	0150-5764
PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual	0150-4604
PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended	0150-4518
PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual	0150-4874
PL10-28x690/640	Läufer für P10-70 'standard'	0150-2197

P10-70x400U/250-BL-QJ

Max. Hub: 250 mm
Spitzenkraft: 2720 N



Abmessungen mm

Hub			
Maximaler Hub	mm (in)		250 (9.83)
Kraft			
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N (lbf)		2150 (483)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N (lbf)		2720 (611)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)		320 / 500 / 890 (73 / 110 / 200)
Max. Randkraft relativ	%		100
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})		80 (18)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})		113 (25.4)
Geschwindigkeit			
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)		2.2 (89.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)		3.9 (3.9)
Positionssensorik			
Wiederholgenauigkeit	mm (in)		±0.05 (±0.002)
Linearität	%		± 0.3
Elektrische Daten			
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		26.8 / 18.9
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		33.9 / 23.9
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		4 / 6.2 / 11
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.9 / 4.4 / 7.9
Thermische Daten			
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		0.52 / 0.22 / 0.068
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		2100 / 500 / 100
Mechanische Daten			
Läuferlänge	mm (in)		790 (31)
Läufermasse	g (lb)		3710 (8.16)

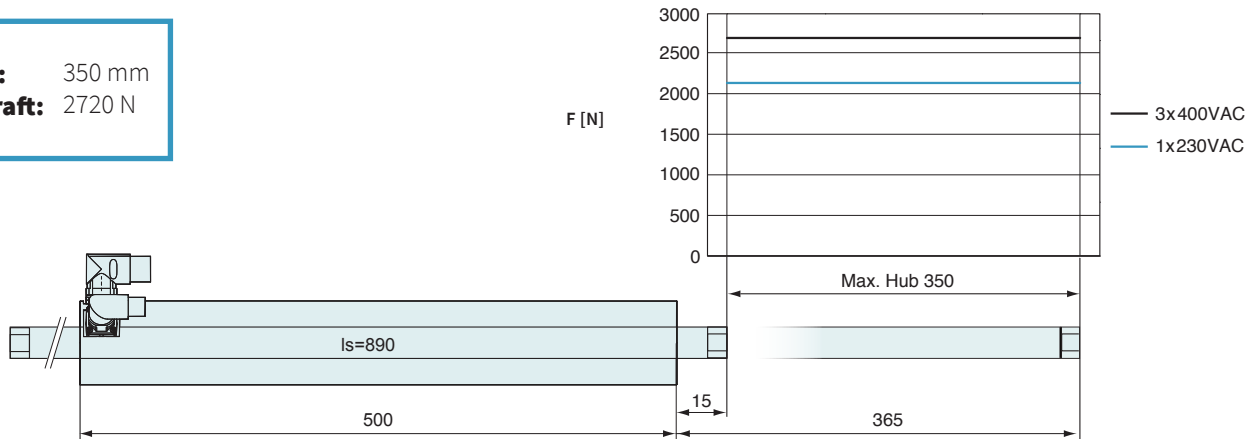
1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
 Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 60 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-1294
PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4264
PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4609
PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual	0150-4514
PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual	0150-4134
PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual	0150-4599
PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual	0150-5764
PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual	0150-4604
PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended	0150-4518
PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual	0150-4874
PL10-28x790/740	Läufer für P10-70 'standard'	0150-2198

P10-70x400U/350-BL-QJ

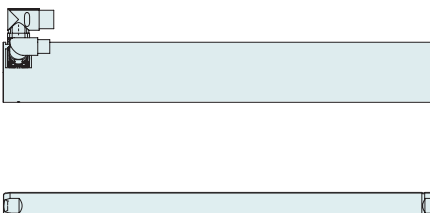
Max. Hub: 350 mm
Spitzenkraft: 2720 N



Abmessungen mm

Hub			
Maximaler Hub	mm (in)		350 (13.8)
Kraft			
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N (lbf)		2150 (483)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N (lbf)		2720 (611)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)		320 / 500 / 890 (73 / 110 / 200)
Max. Randkraft relativ	%		100
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})		80 (18)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})		113 (25.4)
Geschwindigkeit			
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)		2.2 (89.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)		3.9 (3.9)
Positionssensorik			
Wiederholgenauigkeit	mm (in)		±0.05 (±0.002)
Linearität	%		± 0.25
Elektrische Daten			
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		26.8 / 18.9
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		33.9 / 23.9
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		4 / 6.2 / 11
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.9 / 4.4 / 7.9
Thermische Daten			
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		0.52 / 0.22 / 0.068
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		2100 / 500 / 100
Mechanische Daten			
Läuferlänge	mm (in)		890 (35)
Läufermasse	g (lb)		4180 (9.2)

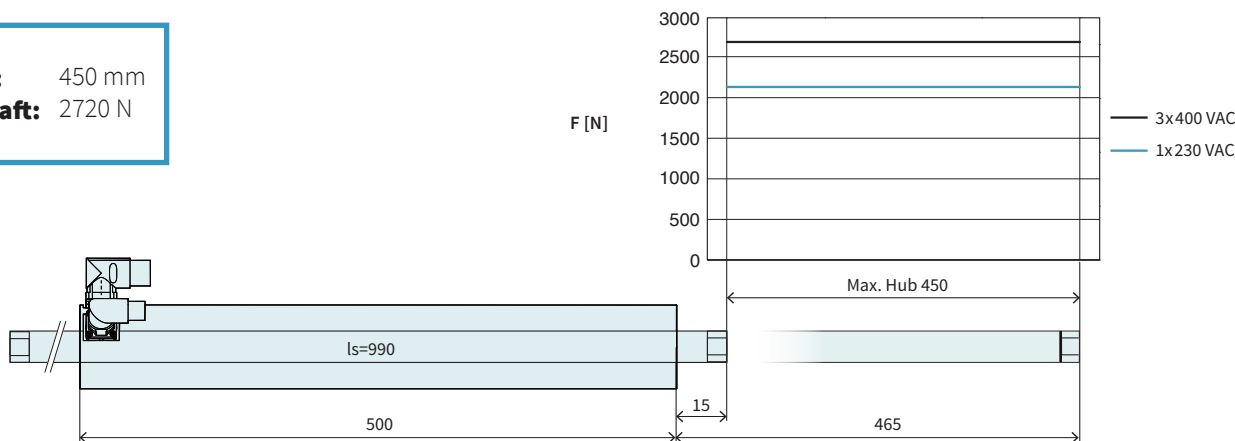
1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
 Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 60 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-1294
PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4264
PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4609
PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual	0150-4514
PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual	0150-4134
PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual	0150-4599
PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual	0150-5764
PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual	0150-4604
PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended	0150-4518
PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual	0150-4874
PL10-28x890/840	Läufer für P10-70 'standard'	0150-2199

P10-70x400U/450-BL-QJ

Max. Hub: 450 mm
Spitzenkraft: 2720 N



Abmessungen mm

Hub			
Maximaler Hub	mm (in)	450 (17.69)	
Kraft			
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N (lbf)	2150 (483)	
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N (lbf)	2720 (611)	
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)	320 / 500 / 890 (73 / 110 / 200)	
Max. Randkraft relativ	%	100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})	80 (18)	
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})	113 (25.4)	
Geschwindigkeit			
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)	2.2 (89.9)	
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)	3.9 (3.9)	
Positionssensorik			
Wiederholgenauigkeit	mm (in)	±0.05 (±0.002)	
Linearität	%	± 0.2	
Elektrische Daten			
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}	26.8 / 18.9	
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}	33.9 / 23.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}	4 / 6.2 / 11	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}	2.9 / 4.4 / 7.9	
Thermische Daten			
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C	90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W	0.52 / 0.22 / 0.068	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s	2100 / 500 / 100	
Mechanische Daten			
Läuferlänge	mm (in)	990 (39)	
Läufermasse	g (lb)	4650 (10.23)	

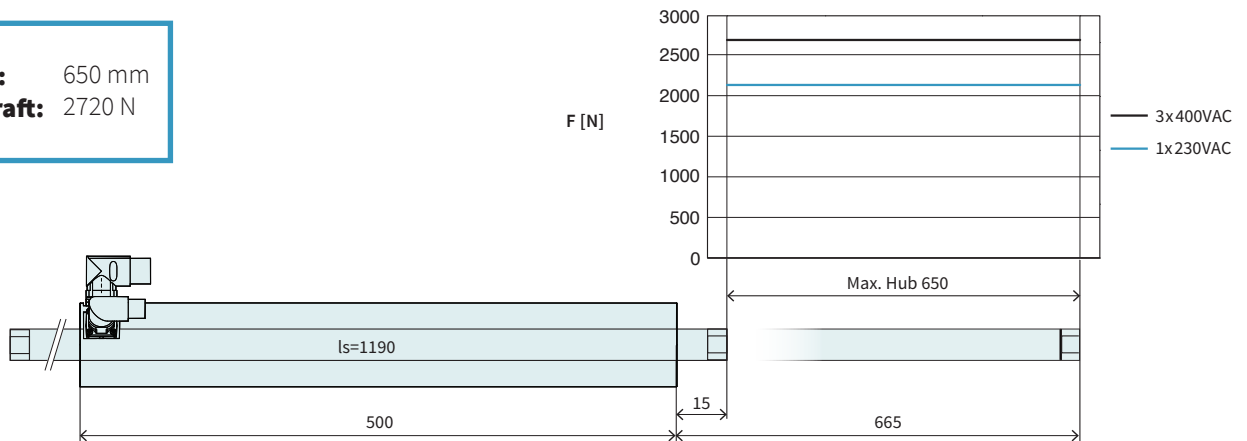
1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
 Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 60 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-1294
PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4264
PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4609
PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual	0150-4514
PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual	0150-4134
PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual	0150-4599
PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual	0150-5764
PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual	0150-4604
PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended	0150-4518
PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual	0150-4874
PL10-28x990/940	Läufer für P10-70 'standard'	0150-2203

P10-70x400U/650-BL-QJ

Max. Hub: 650 mm
Spitzenkraft: 2720 N



Abmessungen mm

Hub			
Maximaler Hub	mm (in)		650 (25.6)
Kraft			
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N (lbf)		2150 (483)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N (lbf)		2720 (611)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)		320 / 500 / 890 (73 / 110 / 200)
Max. Randkraft relativ	%		100
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})		80 (18)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})		113 (25.4)
Geschwindigkeit			
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)		2.2 (89.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)		3.9 (3.9)
Positionssensorik			
Wiederholgenauigkeit	mm (in)		±0.05 (±0.002)
Linearität	%		± 0.2
Elektrische Daten			
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		26.8 / 18.9
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		33.9 / 23.9
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		4 / 6.2 / 11
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.9 / 4.4 / 7.9
Thermische Daten			
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		0.52 / 0.22 / 0.068
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		2100 / 500 / 100
Mechanische Daten			
Läuferlänge	mm (in)		1190 (47)
Läufermasse	g (lb)		5590 (12.3)

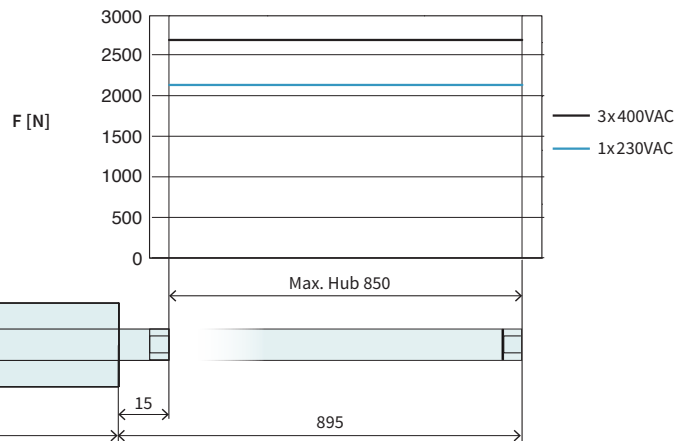
¹ Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
 Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 60 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-1294
PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4264
PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4609
PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual	0150-4514
PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual	0150-4134
PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual	0150-4599
PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual	0150-5764
PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual	0150-4604
PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended	0150-4518
PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual	0150-4874
PL10-28x1190/1140	Läufer für P10-70 'standard'	0150-2204

P10-70x400U/850-BL-QJ

Max. Hub: 850 mm
Spitzenkraft: 2720 N



Abmessungen mm

Hub			
Maximaler Hub	mm (in)		850 (33.49)
Kraft			
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N (lbf)		2150 (483)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N (lbf)		2720 (611)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)		320 / 500 / 890 (73 / 110 / 200)
Max. Randkraft relativ	%		100
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})		80 (18)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})		113 (25.4)
Geschwindigkeit			
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)		2.2 (89.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)		3.9 (3.9)
Positionssensorik			
Wiederholgenauigkeit	mm (in)		±0.05 (±0.002)
Linearität	%		± 0.15
Elektrische Daten			
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		26.8 / 18.9
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		33.9 / 23.9
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		4 / 6.2 / 11
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.9 / 4.4 / 7.9
Thermische Daten			
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		0.52 / 0.22 / 0.068
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		2100 / 500 / 100
Mechanische Daten			
Läuferlänge	mm (in)		1390 (55)
Läufermasse	g (lb)		6530 (14.37)

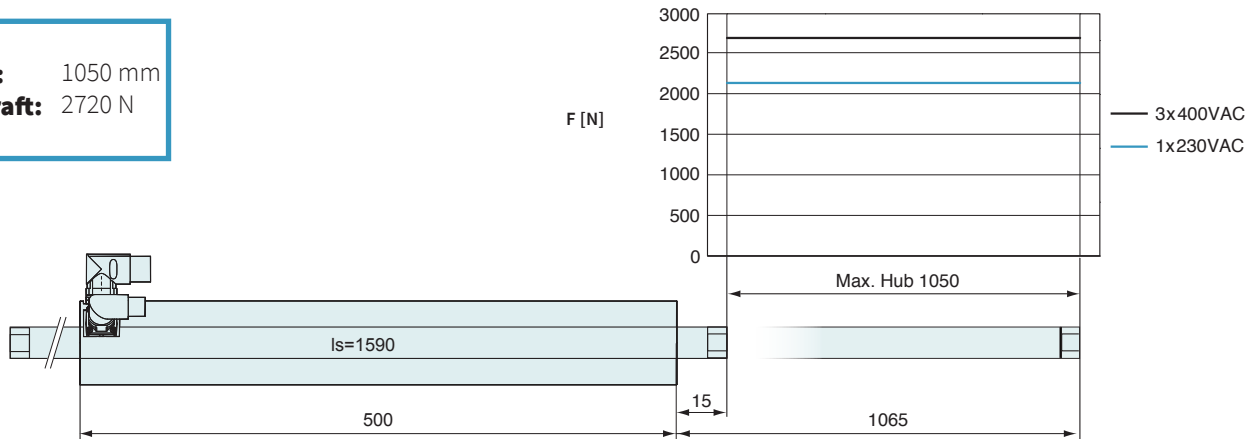
1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
 Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 60 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.

Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-1294
PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4264
PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4609
PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual	0150-4514
PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual	0150-4134
PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual	0150-4599
PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual	0150-5764
PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual	0150-4604
PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended	0150-4518
PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual	0150-4874
PL10-28x1390/1340	Läufer für P10-70 'standard'	0150-2205



P10-70x400U/1050-BL-QJ

Max. Hub: 1050 mm
Spitzenkraft: 2720 N



Abmessungen mm

Hub			
Maximaler Hub	mm (in)	1050	(41.29)
Kraft			
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N (lbf)	2150	(483)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N (lbf)	2720	(611)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)	320 / 500 / 890	(73 / 110 / 200)
Max. Randkraft relativ	%	100	
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})	80	(18)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})	113	(25.4)
Geschwindigkeit			
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)	2.2	(89.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)	3.9	(3.9)
Positionssensorik			
Wiederholgenauigkeit	mm (in)	±0.05	(±0.002)
Linearität	%	±0.15	
Elektrische Daten			
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}	26.8 / 18.9	
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}	33.9 / 23.9	
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}	4 / 6.2 / 11	
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}	2.9 / 4.4 / 7.9	
Thermische Daten			
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C	90	
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W	0.52 / 0.22 / 0.068	
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s	2100 / 500 / 100	
Mechanische Daten			
Läuferlänge	mm (in)	1590	(63)
Läufermasse	g (lb)	7470	(16.43)

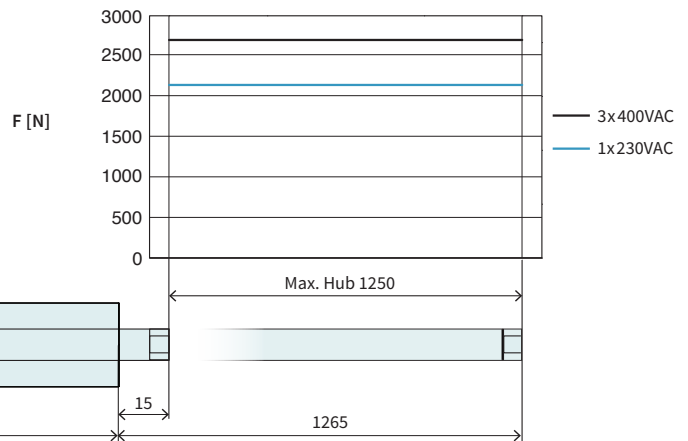
1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
 Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 60 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-1294
PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4264
PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4609
PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual	0150-4514
PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual	0150-4134
PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual	0150-4599
PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual	0150-5764
PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual	0150-4604
PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended	0150-4518
PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual	0150-4874
PL10-28x1590/1540	Läufer für P10-70 'standard'	0150-2206

P10-70x400U/1250-BL-QJ

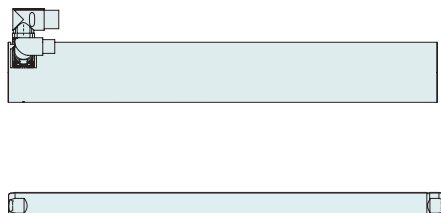
Max. Hub: 1250 mm
Spitzenkraft: 2720 N



Abmessungen mm

Hub			
Maximaler Hub	mm (in)		1250 (49.2)
Kraft			
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N (lbf)		2150 (483)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N (lbf)		2720 (611)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)		320 / 500 / 890 (73 / 110 / 200)
Max. Randkraft relativ	%		100
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})		80 (18)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})		113 (25.4)
Geschwindigkeit			
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)		2.2 (89.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)		3.9 (3.9)
Positionssensorik			
Wiederholgenauigkeit	mm (in)		±0.05 (±0.002)
Linearität	%		± 0.15
Elektrische Daten			
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		26.8 / 18.9
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		33.9 / 23.9
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		4 / 6.2 / 11
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.9 / 4.4 / 7.9
Thermische Daten			
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		0.52 / 0.22 / 0.068
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		2100 / 500 / 100
Mechanische Daten			
Läuferlänge	mm (in)		1790 (70)
Läufermasse	g (lb)		8413 (18.51)

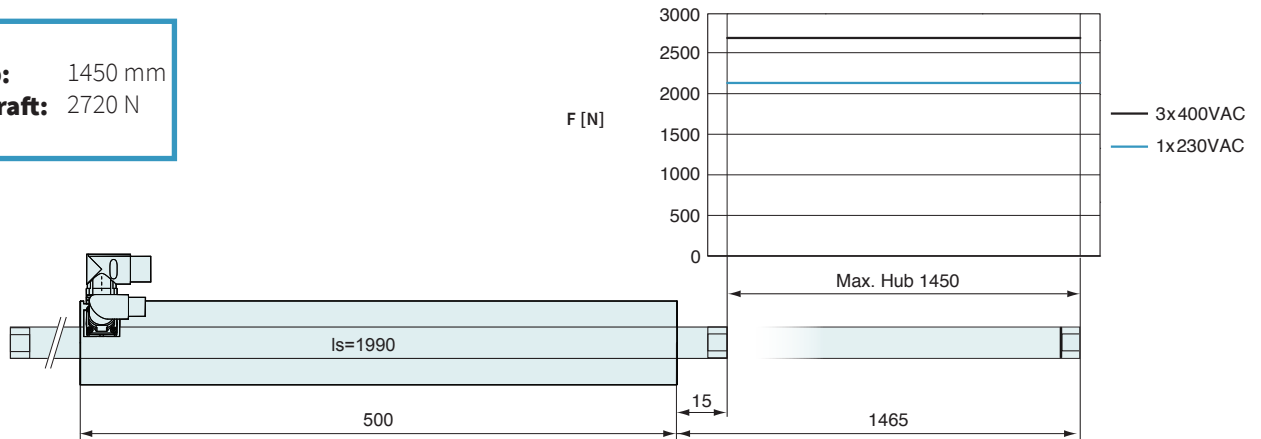
1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
 Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 60 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-1294
PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4264
PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4609
PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual	0150-4514
PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual	0150-4134
PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual	0150-4599
PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual	0150-5764
PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual	0150-4604
PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended	0150-4518
PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual	0150-4874
PL10-28x1790/1740	Läufer für P10-70 'standard'	0150-2207

P10-70x400U/1450-BL-QJ

Max. Hub: 1450 mm
Spitzenkraft: 2720 N



Abmessungen mm

Hub			
Maximaler Hub	mm (in)		1450 (57.1)
Kraft			
Maximalkraft ¹ @ 1x230VAC	N (lbf)		2150 (483)
Maximalkraft ¹ @ 3x400VAC	N (lbf)		2720 (611)
Max. Dauerkraft [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	N (lbf)		320 / 500 / 890 (73 / 110 / 200)
Max. Randkraft relativ	%		100
Kraftkonstante 1	N/A _{pk} (lbf/A _{pk})		80 (18)
Kraftkonstante 2	N/A _{rms} (lbf/A _{rms})		113 (25.4)
Geschwindigkeit			
Max. Geschw. @ 1x230VAC	m/s (in/s)		2.2 (89.9)
Max. Geschw. @ 3x400VAC	m/s (in/s)		3.9 (3.9)
Positionssensorik			
Wiederholgenauigkeit	mm (in)		±0.05 (±0.002)
Linearität	%		± 0.15
Elektrische Daten			
Maximalstrom ¹ @ 1x230VAC	A _{pk} / A _{rms}		26.8 / 18.9
Maximalstrom ¹ @ 3x400VAC	A _{pk} / A _{rms}		33.9 / 23.9
Max. Dauerstrom 1 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{pk}		4 / 6.2 / 11
Max. Dauerstrom 2 [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	A _{rms}		2.9 / 4.4 / 7.9
Thermische Daten			
Max. Wicklungstemperatur (Sensor)	°C		90
Therm. Widerstand [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	°K/W		0.52 / 0.22 / 0.068
Therm. Zeitkonstante [Passivkühlung / Lüfter / Fluid]	s		2100 / 500 / 100
Mechanische Daten			
Läuferlänge	mm (in)		1990 (78)
Läufermasse	g (lb)		9350 (20.57)

1) Eine Echtzeitberechnung der Motorwicklungstemperatur ist erforderlich (einschließlich Überwachung).
 Wenn die Temperaturüberwachung nur auf dem Temperatursensorsignal basiert (fehlende thermische Modellberechnung), sollte von 60 % des Spitzenwertes ausgegangen werden.



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder	0150-1294
PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual	0150-4264
PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual	0150-4609
PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual	0150-4514
PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual	0150-4134
PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual	0150-4599
PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual	0150-5764
PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual	0150-4604
PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended	0150-4518
PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual	0150-4874
PL10-28x1990/1940	Läufer für P10-70 'standard'	0150-2208

Linearführungen H10



HM10-70x400/50		Linearmodul 70x400 mit 50 mm Hub	
→	H-Führung	H10-70x400/50	H-Führung zu P10-70x400, Hub max. 50 mm 0150-5419
→	Stator	PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder 0150-1294
		PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual 0150-4264
		PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual 0150-4609
		PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual 0150-4514
		PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual 0150-4134
		PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual 0150-4599
		PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual 0150-5764
		PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual 0150-4604
		PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended 0150-4518
		PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual 0150-4874
→	Läufer	PL10-28x590/540	Läufer für P10-70 'standard' 0150-2196

HM10-70x400/150		Linearmodul 70x400 mit 150 mm Hub	
→	H-Führung	H10-70x400/150	H-Führung zu P10-70x400, Hub max. 150 mm 0150-5420
→	Stator	PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder 0150-1294
		PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual 0150-4264
		PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual 0150-4609
		PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual 0150-4514
		PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual 0150-4134
		PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual 0150-4599
		PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual 0150-5764
		PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual 0150-4604
		PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended 0150-4518
		PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual 0150-4874
→	Läufer	PL10-28x690/640	Läufer für P10-70 'standard' 0150-2197

HM10-70x400/250		Linearmodul 70x400 mit 250 mm Hub	
→	H-Führung	H10-70x400/250	H-Führung zu P10-70x400, Hub max. 250 mm 0150-5421
→	Stator	PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder 0150-1294
		PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual 0150-4264
		PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual 0150-4609
		PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual 0150-4514
		PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual 0150-4134
		PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual 0150-4599
		PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual 0150-5764
		PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual 0150-4604
		PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended 0150-4518
		PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual 0150-4874
→	Läufer	PL10-28x790/740	Läufer für P10-70 'standard' 0150-2198

HM10-70x400/350		Linearmodul 70x400 mit 350 mm Hub	
→	H-Führung	H10-70x400/350	H-Führung zu P10-70x400, Hub max. 350 mm 0150-5422
→	Stator	PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder 0150-1294
		PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual 0150-4264
		PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual 0150-4609
		PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual 0150-4514
		PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual 0150-4134
		PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual 0150-4599
		PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual 0150-5764
		PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual 0150-4604
		PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended 0150-4518
	PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual 0150-4874	
→	Läufer	PL10-28x890/840	Läufer für P10-70 'standard' 0150-2199

HM10-70x400/450		Linearmodul 70x400 mit 450 mm Hub	
→	H-Führung	H10-70x400/450	H-Führung zu P10-70x400, Hub max. 450 mm 0150-5423
→	Stator	PS10-70x400U-BL-QJ	Stator 3x400VAC, LinMot Encoder 0150-1294
		PS10-70x400U-BL-QJ-D04	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, Pt1000 dual 0150-4264
		PS10-70x400U-BL-QJ-D05	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, PTC dual 0150-4609
		PS10-70x400U-BL-QJ-D08	Stator 3x400VAC, Sin/Cos Encoder 1Vpp, KTY dual 0150-4514
		PS10-70x400U-BL-QJ-D24	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, Pt1000 dual 0150-4134
		PS10-70x400U-BL-QJ-D24S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, Pt1000 dual 0150-4599
		PS10-70x400U-BL-QJ-D25	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC dual 0150-5764
		PS10-70x400U-BL-QJ-D25S	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 5µm, PTC dual 0150-4604
		PS10-70x400U-BL-QJ-D26	Stator 3x400VAC, A/B Encoder 1µm, PTC single ended 0150-4518
	PS10-70x400U-BL-QJ-D34	Stator 3x400VAC, BiSS-C, Pt1000 dual 0150-4874	
→	Läufer	PL10-28x990/940	Läufer für P10-70 'standard' 0150-2203

Zubehör			
→	Lüfter	HV01-37/48	Ventilatorkit für H01-37/48 & PF02-37/48 0150-5051

Motorkabel

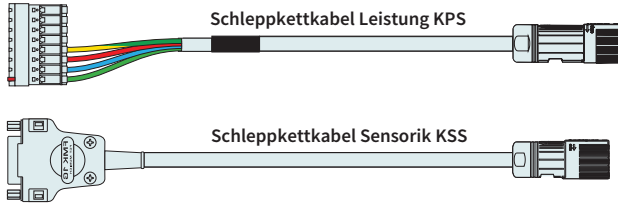
4



C1400

B Stecker MC10-B/m

Q Stecker MC10-Q/f



D15 Stecker MC01-D15/f

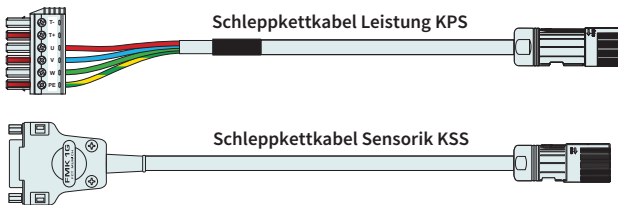
J Stecker MC10-J/f



E1400

L Stecker MC10-L/m

Q Stecker MC10-Q/f



P10-70x400U

D15 Stecker MC01-D15/f

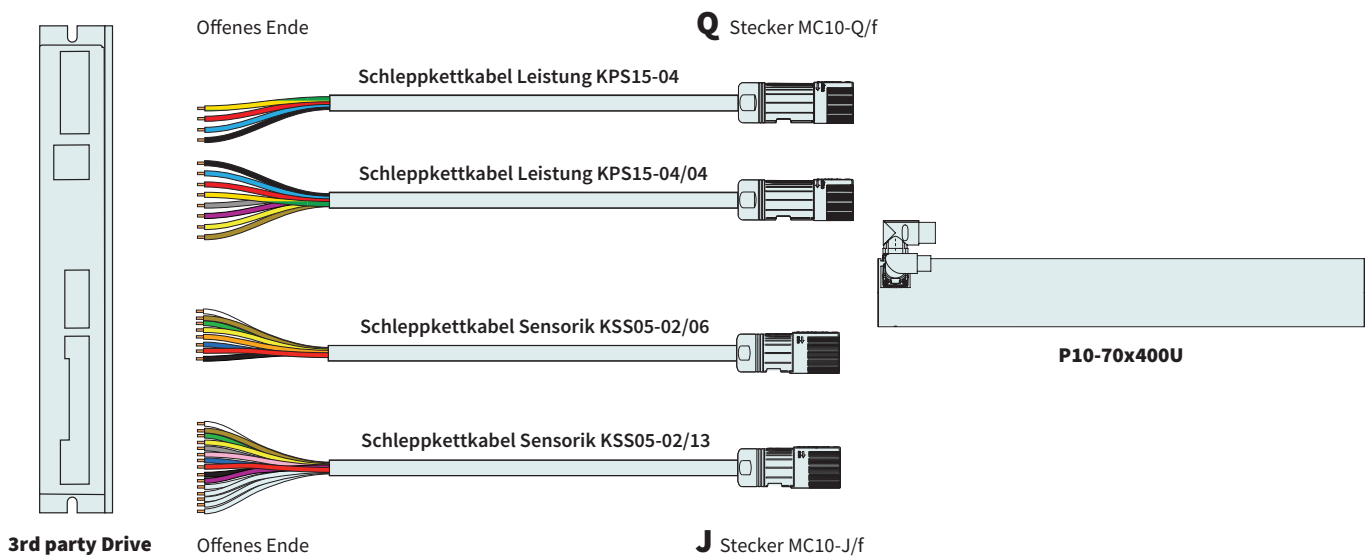
J Stecker MC10-J/f

BESTELLINFORMATIONEN

LEISTUNGSKABEL		
Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
KPS15-04-L/Q-3	Schleppkettkabel Leistung E1400/P10-70, 3 m	0150-2266
KPS15-04-L/Q-5	Schleppkettkabel Leistung E1400/P10-70, 5 m	0150-2261
KPS15-04-L/Q-8	Schleppkettkabel Leistung E1400/P10-70, 8 m	0150-2267
KPS15-04-L/Q-12	Schleppkettkabel Leistung E1400/P10-70, 12 m	0150-2268
KPS15-04-L/Q-	Schleppkettkabel Leistung L/Q-, Länge auf Mass	0150-3388
KPS15-04-B/Q-3	Schleppkettkabel Leistung C1400/P10-70, 3 m	0150-3660
KPS15-04-B/Q-5	Schleppkettkabel Leistung C1400/P10-70, 5 m	0150-3661
KPS15-04-B/Q-8	Schleppkettkabel Leistung C1400/P10-70, 8 m	0150-3662
KPS15-04-B/Q-12	Schleppkettkabel Leistung C1400/P10-70, 12 m	0150-3663
KPS15-04-B/Q-	Schleppkettkabel Leistung B/Q-, Länge auf Mass	0150-3608
SIGNALKABEL		
Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
KSS05-02/08-D15/J-3	Schleppkettkabel Sensorik D15/J, 3 m	0150-2263
KSS05-02/08-D15/J-5	Schleppkettkabel Sensorik D15/J, 5 m	0150-2262
KSS05-02/08-D15/J-8	Schleppkettkabel Sensorik D15/J, 8 m	0150-2264
KSS05-02/08-D15/J-12	Schleppkettkabel Sensorik D15/J, 12 m	0150-2265
KSS05-02/08-D15(f)-45°/J-	Schleppkettkabel Sensorik D15/J-, Länge auf Mass	0150-3389
VERLÄNGERUNGSKABEL		
Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
KPS15-04-Q/Q-	Schleppkettkabel Leistung Q/Q-, Länge auf Mass	0150-3414
KSS05-02/08-J/J-	Schleppkettkabel Sensorik J/J-, Länge auf Mass	0150-3415
STECKER		
Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
MC10-L/m	Stecker Leistung E1400/X2	0150-3382
MC01-D15/f	Motorstecker D15 (f)	0150-3136
MC10-Q/f	Stecker Leistung PS10-70	0150-2268
MC10-J/f	Stecker Geber PS10-70	0150-2269

Motorkabel für Drives von Drittanbietern

4



BESTELLÜBERSICHT

Motor-Interface	Leistungskabel		Signalkabel				
		TempFeedback		TempFeedback	Hallswitch-Signale	Referenz-Signal	PosFeedback
D04 / D05 / D08	KPS15-04-_/Q-...	---	KSS05-02/13-_/J-...	Pt1000 / PTC / KTY	Hall U/V/W	Ref	Sin/Cos
	KPS15-04/04-_/Q-...	Pt1000 / PTC / KTY	KSS05-02/06-_/J-...	---	---	---	
D24(S) / D25(S) / D26	KPS15-04-_/Q-...	---	KSS05-02/13-_/J-...	Pt1000 / PTC	Hall U/V/W	Ref	AB 1 µm (5 µm)
	KPS15-04/04-_/Q-...	Pt1000 / PTC	KSS05-02/06-_/J-...	---	---	---	
D34	KPS15-04-_/Q-...	---	KSS05-02/13-_/J-...	Pt1000	Hall U/V/W	Ref	BiSS-C
	KPS15-04/04-_/Q-...	Pt1000					

BESTELLINFORMATIONEN

LEISTUNGSKABEL		
Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
KPS15-04-.../Q-10	Schleppkettkabel Leistung .../Q, 10 m für Dxx	0150-2376
KPS15-04-./Q-	Schleppkettkabel Leistung .../Q, für Dxx, Länge auf Mass	0150-3491
KPS15-04	Schleppkettkabel Leistung P10-70 (per m)	0150-2257
KPS15-04/04.../Q-10	Schleppkettkabel Leistung .../Q, 10 m für Dxx	0150-3654
KPS15-04/04-./Q-	Schleppkettkabel Leistung .../Q, für Dxx, Länge auf Mass	0150-3579
KPS15-04/04	Schleppkettkabel Leistung P10-...-Dxx (per m)	0150-2269

SIGNALKABEL		
Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
KSS05-02/13-.../J-10	Schleppkettkabel Sensorik .../J, 10 m für Dxx	0150-2377
KSS05-02/13-./J-	Schleppkettkabel Sensorik ./J, für Dxx, Länge auf Mass	0150-3492
KSS05-02/13	Schleppkettkabel Encoder P10-...-Dxx (per m)	0150-2259

VERLÄNGERUNGSKABEL		
Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
KPS15-04-Q/Q-	Schleppkettkabel Leistung Q/Q-, Länge auf Mass	0150-3414
KPS15-04/04-Q/Q-	Schleppkettkabel Leistung Q/Q-, Länge auf Mass	0150-4214
KSS05-02/13-J/J-	Schleppkettkabel Sensorik J/J, für Dxx, Länge auf Mass	0150-3996

STECKER		
Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
MC10-Q/f	Stecker Leistung PS10-70	0150-2268
MC10-J/f	Stecker Geber PS10-70	0150-2269

MOTORFLANSCH

4



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PF10-70x430	Flansch für PS10-70x400	0150-2276



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PF11-70x430-FC	Flansch für PS10-70x400 fluid cooling	0150-2826

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
PB10-70x400-L	Lagersatz zu PS10-70x400	0150-3435

WEITERE PRODUKTDDETAILS FINDEN SIE IM KAPITEL „ZUBEHÖR“.

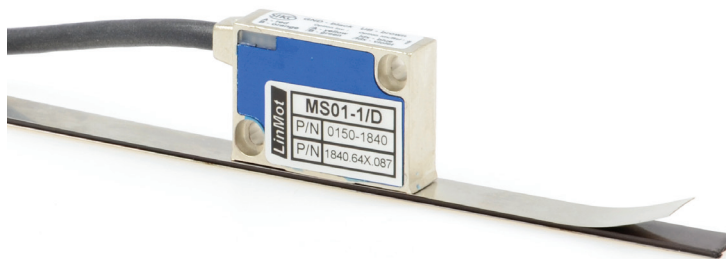
FETTDEPOT



Artikel	Beschreibung	Artikelnummer
PA10-70/28	Fettdepot für PS10-70 mit Schmiernippel	0150-3543

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“.

