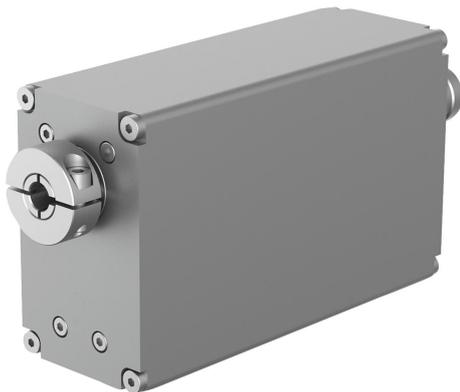


Description de l'article/illustrations du produit



Description

Description du produit :

Les servomoteurs sont des systèmes mécatroniques complets. Ils sont composés d'un capteur multitour sans batterie, d'un engranage et d'un moteur, ainsi que d'une électronique de puissance et de commande intégrée.

Les servomoteurs sont des unités de réglage intelligentes pouvant être montées à l'extrémité d'un arbre de machine ou sur un arbre de machine ou une broche. Ils transforment les commandes de déplacement reçues en mouvements de rotation mécaniques, entraînant ainsi l'arbre de la machine. Pour empêcher l'entraînement de tourner avec l'arbre de la machine, on utilise le kit de montage (85000-51) composé d'un bras de reprise de couple et d'une équerre de montage.

Matière :

Boîtier en inox ou en aluminium.

Adaptateur en inox.

Nota :

Les servomoteurs nécessitent deux tensions d'alimentation dans une plage de 24 à 30 V CC. Leurs entraînements sont équipés d'une commande manuelle d'urgence mécanique qui permet un actionnement manuel en cas de panne, par ex. lors d'une coupure de courant. La prise de service (mini-USB) permet également de configurer les entraînements à l'aide de l'outil d'assistance.

Utilisation :

Les servomoteurs ne sont pas conçus pour un fonctionnement continu au couple nominal, mais pour un fonctionnement de courte durée. Les intervalles suivants s'appliquent à la durée de fonctionnement (DF) : pour un couple de charge de 100 %, la DF est de 25 %, ce qui correspond à un mode de fonctionnement nominal S2 avec un temps de base de 4 minutes : durée de fonctionnement (DF) = 1 minute, suivie d'une durée de pause (DP) de 3 minutes. En cas de couple de charge réduit, la DF peut atteindre 50 % selon les conditions ambiantes et l'application. Les autres modes de fonctionnement sont protégés par un contrôle I2t et une régulation de la température ainsi que par une limitation réglable du courant. Dans le cadre de cette protection, un couple de décolllement momentanément plus élevé est autorisé.

Montage :

Les servomoteurs peuvent être montés avec le côté le plus étroit à l'horizontale ou à la verticale par rapport à l'arbre de la machine. Il est important que l'arbre entraîné (palier fixe) et le point de fixation du bras de couple (palier libre) soient alignés afin de réduire au maximum les contraintes mécaniques sur tous les composants. En cas de montage horizontal, les servomoteurs doivent être montés avec le côté le plus étroit vers le haut. Un montage en position transversale, c.-à-d. avec le côté large vers le haut, n'est possible qu'après une évaluation minutieuse des conditions de montage et l'autorisation du fabricant.

Le concept de montage prévoit un palier fixe et un palier libre. Le palier fixe absorbe la masse du servomoteur qui est monté directement par adhérence sur l'arbre de la machine via un arbre creux emboîtable avec bague d'arrêt. Le bras de couple empêche le servomoteur de tourner et fait office de palier libre pour compenser les éventuels mouvements de déséquilibre au niveau de l'arbre entraîné.

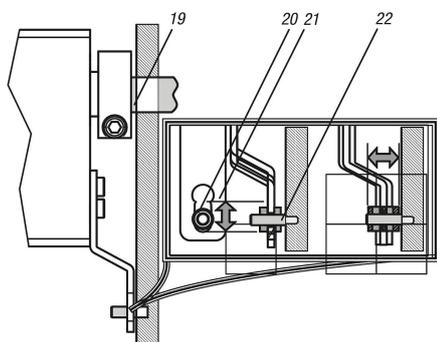
Sur demande :

Logiciel.

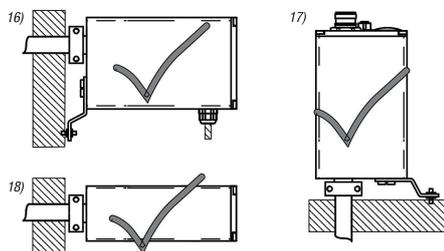
Accessoires :

Kits de montage en inox pour servomoteurs 85000-51.

Montage :



Position de montage :



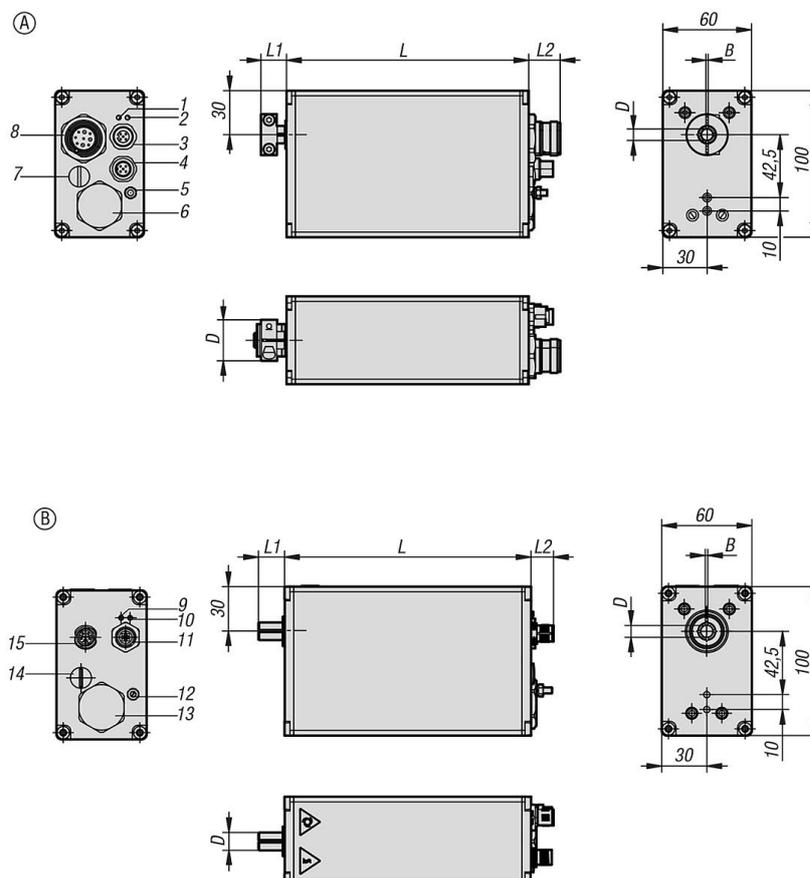
Description de l'article/illustrations du produit

Connecteurs pour servomoteurs 80150-30.

Indication de dessin :

1. Indicateur d'état - appareil (LED1)
2. Indicateur d'état - communication (LED2)
3. Interface de communication (IN)
4. Interface de communication (OUT)
5. Mise à la terre fonctionnelle (vis sans tête M4)
6. Obturateur dévissable pour les éléments de réglage
7. Obturateur dévissable pour le réglage manuel
8. Prise d'alimentation
9. Indicateur d'état - état IO-Link (LED1)
10. Indicateur d'état - communication IO-Link (LED2)
11. Connecteur M12 : interface de communication
12. Vis sans tête M4 (mise à la terre fonctionnelle)
13. Obturateur dévissable pour les éléments de réglage
14. Obturateur dévissable pour la maintenance
15. Prise d'alimentation M12 : alimentation électrique
16. Position de montage horizontale
17. Position de montage verticale
18. Position transversale
19. Arbre de la machine
20. Palier lisse
21. Bras de reprise de couple
22. Vis à tige

Dessins



Aperçu des articles

Référence	Forme	Finition 2	Matière du corps de base	Surface corps	B	D	Couple Nm	L	L1	L2	Indice de protection
85000-50-0081	A	Profibus	acier inoxydable	-	2	8	5	163	17,5	20,3	IP67
85000-50-0101	A	Profibus	acier inoxydable	-	3	10	5	163	17,5	20,3	IP67
85000-50-0121	A	Profibus	acier inoxydable	-	4	12	5	163	17,5	20,3	IP67
85000-50-0082	A	Profibus	aluminium	anodisé	2	8	5	164	17,5	20,3	IP67
85000-50-0102	A	Profibus	aluminium	anodisé	3	10	5	164	17,5	20,3	IP67
85000-50-0122	A	Profibus	aluminium	anodisé	4	12	5	164	17,5	20,3	IP67
85000-50-1081	A	Ethercat	acier inoxydable	-	2	8	5	163	17,5	20,3	IP67
85000-50-1101	A	Ethercat	acier inoxydable	-	3	10	5	163	17,5	20,3	IP67
85000-50-1121	A	Ethercat	acier inoxydable	-	4	12	5	163	17,5	20,3	IP67
85000-50-1082	A	Ethercat	aluminium	anodisé	2	8	5	164	17,5	20,3	IP67
85000-50-1102	A	Ethercat	aluminium	anodisé	3	10	5	164	17,5	20,3	IP67
85000-50-1122	A	Ethercat	aluminium	anodisé	4	12	5	164	17,5	20,3	IP67
85000-50-2081	B	IO-Link	acier inoxydable	-	2	8	5	163	17,5	15	IP67
85000-50-2101	B	IO-Link	acier inoxydable	-	3	10	5	163	17,5	15	IP67
85000-50-2121	B	IO-Link	acier inoxydable	-	4	12	5	163	17,5	15	IP67
85000-50-2082	B	IO-Link	aluminium	anodisé	2	8	5	164	17,5	15	IP67
85000-50-2102	B	IO-Link	aluminium	anodisé	3	10	5	164	17,5	15	IP67
85000-50-2122	B	IO-Link	aluminium	anodisé	4	12	5	164	17,5	15	IP67