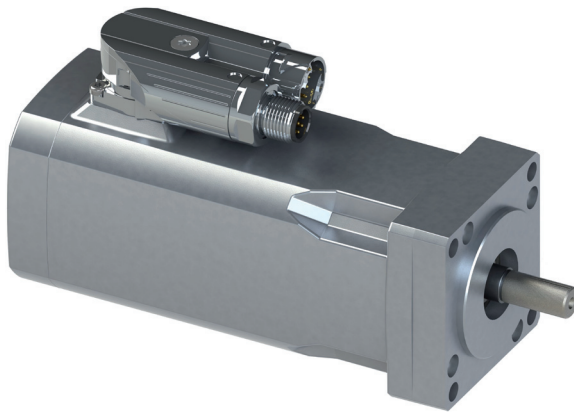


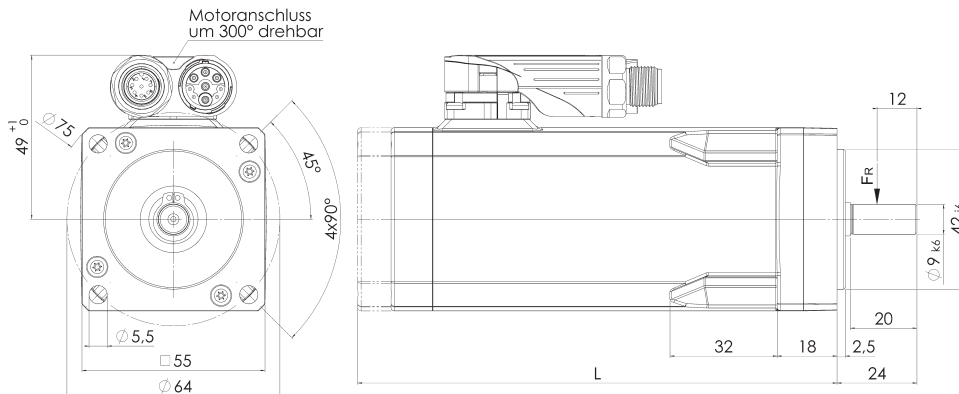
HBR 26

Synchron-Servomotoren

mit permanentem Magnetfeld



Motoren Baureihe HBR 26
bis 320 Watt Leistungsabgabe
mit unterschiedlichen Winkelgebersystemen
mit oder ohne Haltebremse

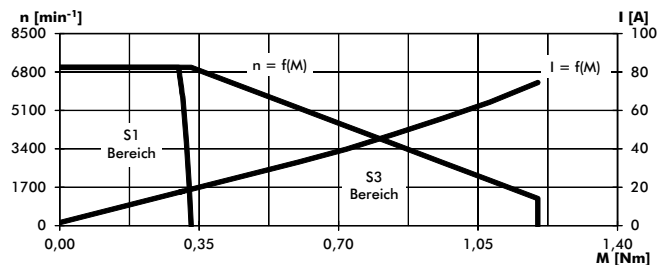


Motor-Typ	Maß L
HBR 2630-DS1	104
HBR 2630-DS1-B7.02	134
HBR 2660-DS1	134
HBR 2660-DS1-B7.02	164

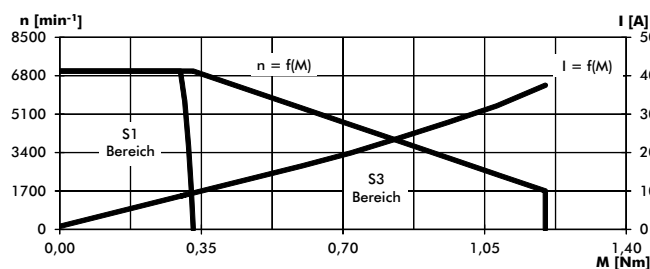
Betriebskurven:

Gemessen an Servoverstärker mit 3-phasigem Sinusausgang

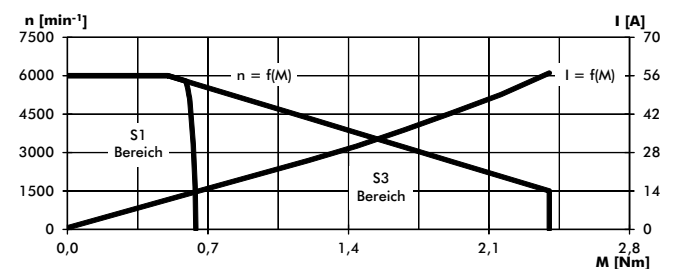
HBR 2630, 24V, 5500/7000min⁻¹



HBR 2630, 48V, 5500/7000min⁻¹



HBR 2660, 48V, 5000/6000min⁻¹



Motor-Aufbau:


Die Synchron-Servomotoren der Baureihe HBR 26 besitzen eine dreiphasige Statorwicklung in Zahnpulentechnik. Das Rotor-Magnetsystem ist 6-polig und aus kunststoffgebundenen Neodym-Eisen-Bor-Ringmagneten aufgebaut.

Die Motoren sind mit sinusförmigem EMK-Verlauf ausgeführt. Ein in die Statorwicklung eingebetteter Thermowächter schützt vor unzulässig hohen Überbeanspruchungen.

Als Standard ist ein hallbasiertes Singleturn-Winkelgebersystem mit 12Bit Auflösung und rein digitaler Schnittstelle (BiSS) integriert (Zusätzliche Informationen siehe Seite 3).

Die Motoren sind auch mit optischem Multiturn-Winkelgeber (BiSS-Interface, Maß L verlängert sich um 27mm, Motorgewicht erhöht sich um 0,13kg), mit bürstenlosem Hohlwellen-Resolver (Maß L verlängert sich um 10mm, Motorgewicht erhöht sich um 0,08kg), mit Hall-Kommutierungsgeber mit Inkrementalsignalen und/oder mit integrierter Haltebremse lieferbar (Zusätzliche Informationen siehe Seite 3).

Merkmale:

- Hohe Wirkungsgrade durch Zahnpulentechnik
- Kosteneffizientes Design
- Konstante Drehmomententwicklung und minimale Reluktanzeffekte für beste Regelbarkeit
- Kompakte Bauform ermöglicht hohe Leistungsabgabe bei kleinem Volumen
- Robuster mechanischer Aufbau im modernen Aluminiumguß-Gehäuse
- Ausführungen für 320V Zwischenkreisspannung auf Anfrage
-  Ausführungen mit UL-Zulassung als „recognized component“ verfügbar
- Kundenspezifische Ausführungen auf Anfrage

Ausgabe 05.18

Typ		HBR 2630		HBR 2660
Serie		-		-
Max. Drehzahl	min ⁻¹	7000	7000	6000
Zwischenkreisspannung	V	24	48	48
Nenn Drehzahl	min ⁻¹	5500	5500	5000
Nennstrom ^{1) **)}	A	17,9	9	13,1
Nennstrom, effektiv	A	12,7	6,4	9,3
Nennleistung ²⁾	W	180	180	320
Betriebsart nach VDE 0530		S1		S1
Schutzart nach VDE 0530		IP 54		IP 54
Drehrichtung		reversibel		reversibel
Bauform nach VDE 0530		IM B5 - mit Lagerschildzentrierung		IM B5 - mit Lagerschildzentrierung
Anschlußart		Steckverbindung (siehe unten)		Steckverbindung (siehe unten)
Mechanische Daten:				
Massenträgheitsmoment Motor	kgm ²	0,01*10 ⁻³		0,018*10 ⁻³
Nenn Drehmoment ²⁾	Nm	0,31	0,31	0,61
Max. Dauer Drehmoment im Stillstand ²⁾	Nm	0,33	0,33	0,64
Spitzenmoment	Nm	1,2	1,2	2,4
Drehzahländerung pro Moment	N ⁻¹ cm ⁻¹ min ⁻¹	34	32	12,1
Mechanische Zeitkonstante	ms	4,1	3,8	2,6
Reibungsmoment	Nm	0,03		0,03
Rotorgewicht Motor	kg	0,19		0,3
Motorgewicht incl. Singleturn- Winkelgeber	kg	1,05		1,4
Kugellager	A/B-Seite	6000/608		6000/608
F _R (Zulässige radiale Wellenbelastung) ³⁾	N	100		100
F _A (Zulässige axiale Wellenbelastung)	N	40		40
Elektrische Daten:				
Phasenzahl		3		3
Polzahl		6		6
Anschlußwiderstand ⁴⁾	Ω	0,15	0,55	0,35
Induktivität ⁴⁾	mH	0,11	0,44	0,35
Spannungskonstante ^{1) *)}	V/1000 min ⁻¹	2,3	4,6	5,9
Drehmomentkonstante ^{1) *)}	Nm/A	0,019	0,038	0,049
Strom bei Spitzenmoment ^{1) **)}	A	74,5	37,5	57
Max. Spitzenstrom ^{1) 5)}	A	93	46	71
Elektrische Zeitkonstante	ms	0,7	0,8	1
Thermische Daten:				
Max. Umgebungstemperatur	°C	40		40
Isolationsklasse nach VDE 0530		F		F
Thermische Zeitkonstante	min	11		16
Temperaturanstieg ohne Kühlung	K/W	1,3		1,1
Haltebremse:				
Typ		B 7.02		B 7.02
Nennspannung	V=	24		24
Nennstrom	A	0,5		0,5
Statisches Bremsmoment	Nm	2		2
Massenträgheitsmoment	kgm ²	0,0068*10 ⁻³		0,0068*10 ⁻³
Motorgewicht inkl. Winkelgeber + Haltebremse	kg	1,35		1,7
Steckverbindungen:				
Winkeleinbaudose, drehbar 300°		Serie 915/615 ytec (INTERCONTEC)		

*) Toleranz – 10 %

**) Toleranz + 10 %

¹⁾ Scheitelwert

²⁾ Werte gelten bei Motor-Montage an Anlageflächen aus Aluminium von mindestens 0,15 m² bei einer Mindestdicke von 10 mm oder gleichwertiger Metallfläche.

³⁾ Mitte des Wellenzapfens.

⁴⁾ Gemessen zwischen zwei Phasen.

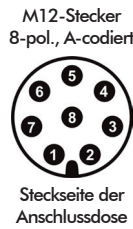
⁵⁾ Die angegebenen Werte gelten für den Einsatz im Temperaturbereich von 0 – 40 °C und dürfen nicht, auch nicht kurzzeitig, überschritten werden, da sonst die Gefahr einer Magnetschwächung besteht.

Konstruktionsänderung vorbehalten.

Optionen für Winkelgebersysteme

DS1 Singleturn- Winkelgeber (Standard-Geber):

Technologie: Lineares Hallsystem, digitalisiert
 Messbereich: 360° Singleturn
 Auflösung: 12 Bit (4096 Steps) \triangleq 0,088°
 Nichtlinearität: max. 0,6°
 Versorgung: V+ = 5,5 ... 12 VDC / max. 120 mA
 Schnittstelle: BiSS, binär codiert
 12 Bit Daten, 2 Bit Status, 6 Bit CRC
 RS422, R_{T(MA)} = 100 Ohm
 Steckverbinder: M12-Stecker 8-pol., A-codiert



Anschlussbelegung

- 1 - V+
- 2 - V-
- 3 - Thermo+
- 4 - MA-
- 5 - SL+
- 6 - MA+
- 7 - Thermo-
- 8 - SL-

Empfohlener Leitungstyp: Cat.5e, SF/UTP, AWG24

Leitungslänge	max. MA-Frequenz ohne ⁶⁾ / mit Laufzeitkompensation
2 m	2,5 MHz / 10 MHz
5 m	2,2 MHz / 10 MHz
10 m	1,7 MHz / 10 MHz
25 m	1,0 MHz / 10 MHz

AD36 Multiturn- Winkelgeber:

Technologie: optisch, multiturn, getriebebasierend
 Messbereich: 360° x 4096 Umdrehungen, Multiturn
 Auflösung: 17 Bit Singleturn + 12 Bit Multiturn
 Nichtlinearität: max. 0,01°
 Versorgung: V+ = 7 ... 30 VDC / max. 150 mA
 alt. 5 VDC -5%/+10% / max. 150 mA
 Schnittstelle: BiSS, binär codiert
 29 Bit Daten, 2 Bit Status, 6 Bit CRC
 RS422, R_{T(MA)} = 100 Ohm
 Steckverbinder: M12-Stecker 8-pol., A-codiert



Anschlussbelegung

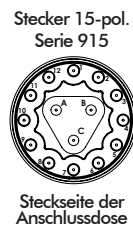
- 1 - V+
- 2 - V-
- 3 - Thermo+
- 4 - MA-
- 5 - SL+
- 6 - MA+
- 7 - Thermo-
- 8 - SL-

Empfohlener Leitungstyp: Cat.5e, SF/UTP, AWG24

Leitungslänge	max. MA-Frequenz ohne ⁶⁾ / mit Laufzeitkompensation
2 m	2,5 MHz / 10 MHz
5 m	2,2 MHz / 10 MHz
10 m	1,7 MHz / 10 MHz
25 m	1,0 MHz / 10 MHz

RL6 Kommutierungsgeber mit Inkrementalsignalen:

Technologie: Hallsystem
 Messbereich: 360° Singleturn
 Auflösung: 12 Bit
 Nichtlinearität: max. 0,6°
 Versorgung: V+ = 4,5 ... 12 VDC / max. 150 mA
 Schnittstelle: open collector - H1, H2, H3 120° el (max. 10 mA, max. 24 V)
 RS422 - Spur A, B, Z
 Steckverbinder: Stecker 15-pol., Serie 915

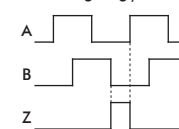


Anschlussbelegung

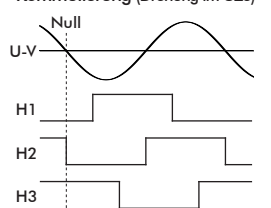
- 1 - V+
- 2 - Spur A
- 3 - Spur A invers
- 4 - Spur B
- 5 - Spur B invers
- 6 - Spur Z
- 7 - Spur Z invers
- 8 - frei
- 9 - Hall 1
- 10 - Hall 2
- 11 - Hall 3
- 12 - GND
- A - Thermo+
- B - frei
- C - Thermo-

Signalzuordnung

Inkremental (invertierte Signale sind nicht gezeigt)

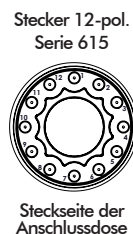


Kommutierung (Drehung im UZS)



R2.4 Resolver:

Technologie: Hohlwellen-Resolver
 Messbereich: 360°, 2 Pole, Singleturn
 Übertragungsfaktor: 0,5 ± 5 %
 Elektrischer Fehler: max. ± 10' el
 Versorgung: 7 Veff 10 kHz / max. 65 mA
 Steckverbinder: Stecker 12-pol., Serie 615

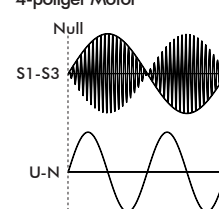


Anschlussbelegung

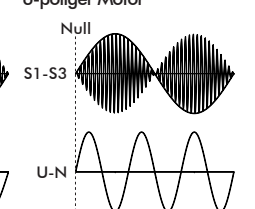
- 1 - S1
- 2 - S3
- 3 - S2
- 4 - S4
- 5 - R1
- 6 - R2
- 7 - Thermo+
- 8 - Thermo-
- 9 - frei
- 10 - frei
- 11 - frei
- 12 - frei

Signalzuordnung (Drehung im UZS)

4-poliger Motor

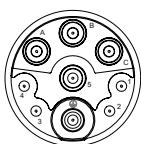


6-poliger Motor



Anschlußbelegung Leistungsstecker

Stecker 9-pol. Serie 915



Steckseite der Anschlussdose

Anschlussbelegung

- A - U
- B - V
- C - W
- ⊕ - PE
- 1 - Bremse+
- 2 - Bremse-
- 3 - frei
- 4 - frei
- 5 - frei

⁶⁾ Voraussetzung:
 Gesamtlaufzeit im BiSS-Master $t_{d(MA)} + t_{d(SL)} \leq 25$ ns.