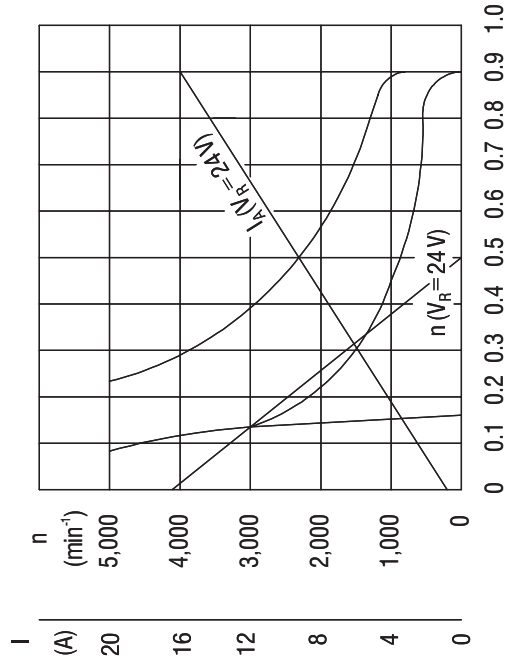
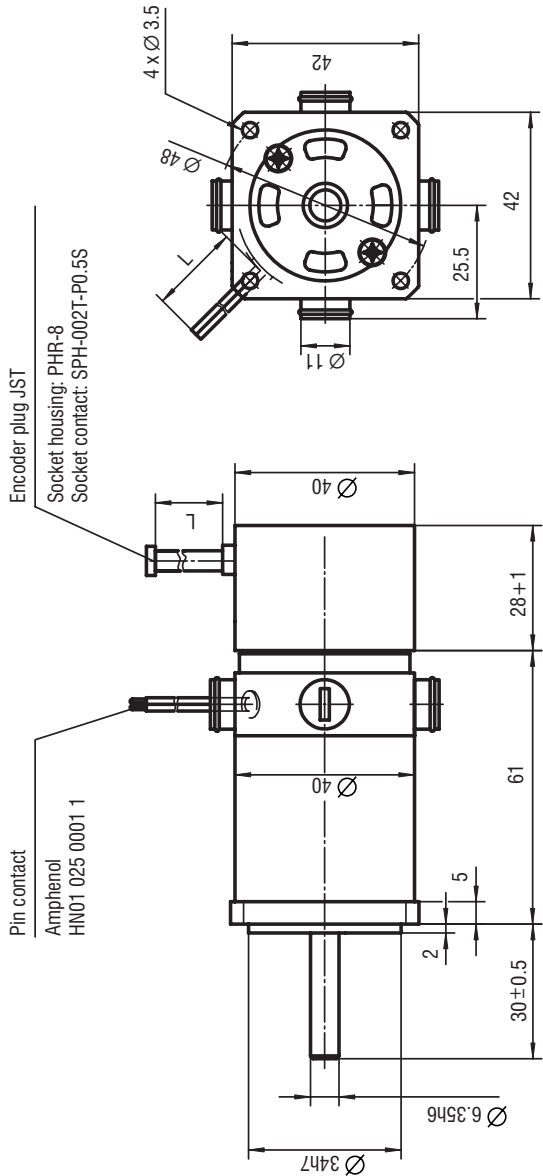


Characteristics



Dimensions



Connector pin assignment

Wire colour of the encoder cable		Colour of the motor conductor	
Function	Colour	Function	Colour
Gnd	black	+ U Motor	red
Vcc + 5V	red	- U Motor	blue
Sig. A	green		
Sig. $\bar{A}$	red/black		
Sig. B	orange		
Sig. $\bar{B}$	white/black		
Sig. Z	white		
Sig. $\bar{Z}$	blue		

The encoder signals are differential signals according to RS 422. For evaluation, appropriate receiver modules must be used, e.g. AM26LS32C, Motorola MC3486 or National DS26LS32M. The encoder interconnecting cable is shielded. The shield is to be connected to the housing on the control side.

Merkmale

- bürstenbehafteter DC-Servomotor (Leistung 40 W)
- hohes Drehmoment durch 4-poligen, niederohmigen Wicklungsaufbau
- großer Regelbereich bei gleichzeitiger hoher Kurzzeitbelastbarkeit
- linearer Verlauf der Strom-Drehmoment-Kennlinie
- Arbeitsbereich 0°C bis +40°C
- Welle glatt $\varnothing 6,35$ mm
- Radialspiel < 0,03 mm
- Axialspiel < 0,01 mm
- Encoder mit 1000 Impulsen/Umdrehung; Phase A, Phase B und Indexspur (symmetrische Signaltreiber nach RS 422)



Technische Daten

Bezeichnung	DC-Servomotor MV 040	
Nennleistung (S1-Betrieb)	W	40
Nennspannung	V	24
Nennmoment	Nm	0,135
Spitzendrehmoment	Nm	0,405
Nennzahl	min ⁻¹	3000
Max. Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	5000
Nennstrom	A	2,9
Spitzenstrom	A	8,7
Spannungskonstante	V/1000 min ⁻¹	5,85
Drehmomentkonstante	Nm/A	0,057
Elektr. Zeitkonstante	ms	0,397
Mech. Zeitkonstante	ms	4,0
Therm. Zeitkonstante	min	8
Ankerträgheitsmoment	Kgm ² x10 ⁻⁵	0,725
Ankerinduktivität	mH	0,69
Ankerwiderstand	Ohm	1,74
Gewicht ohne Bremse	kg	0,47
Gewicht mit Bremse	kg	–
Max. Axiallast	N	20
Max. Radiallast	N	59
ISO Klasse		F
Schutzklasse Motor / Encoder		IP 50 / IP 40
Umgebungstemperatur		0° C... + 40° C
Isolationswiderstand		10 M Ω / 500 VDC
Spannungsversorgung Encoder		5 VDC ($\pm 5\%$) / 200 mA
Auflösung		1000 Inkr. / Umdr.
Signalausgang		Rechteck (max. 70 kHz), RS 422

