

# SÉRIE M400

## MOTEUR CC À AXE CREUX SANS BALAIS



- Boîte de vitesses Harmonic Drive
- Moteur sans balais
- Haute précision
- Grande fiabilité
- Temps d'entraînement 96 Nm
- Excellente régulation à basse vitesse
- Plage de vitesse 0.002 rpm (0,015°/s) à 8 rpm (50°/s)



Servomoteur



EtherCAT



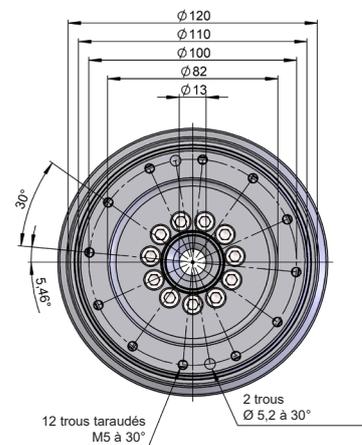
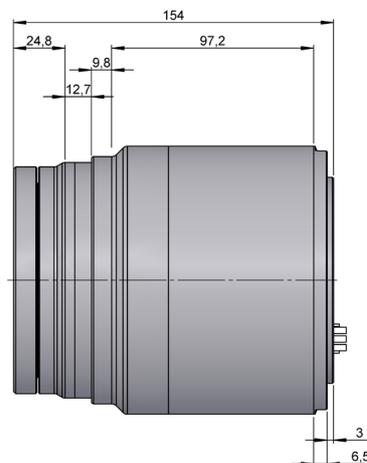
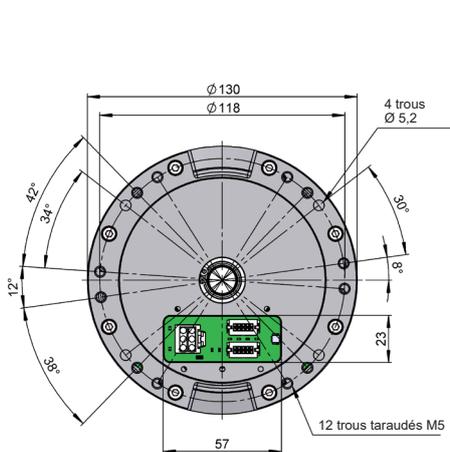
Moteur sans balais



Boîte de vitesses Harmonic Drive



Compact



### RÉFÉRENCE

Exemple de référence: M400.00.10.A0

Série	Référence	Version	Révision
M400 .	00 .	10 .	A0

### CARACTÉRISTIQUES ÉLECTRIQUES

Interface	EtherCAT
Tension d'alimentation	24 V
Précision de répétition	0,05°
Résolution	19 bits
Tension nominale	24 V
Courant nominal	2 A
Courant maximum du moteur	4 A



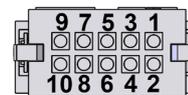
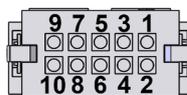
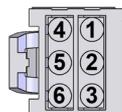
# SÉRIE M400

## MOTEUR CC À AXE CREUX SANS BALAIS

### CARACTÉRISTIQUES MÉCANIQUES

Matériaux	Boîtier: Aluminium Axe: Aluminium
Diamètre d'alésage creux	13 mm
Protection contre la poussière et les éclaboussures, conforme à la norme DIN EN 60529	IP40
Puissance nominale / maximale	48 / 96 W
Couple nominal / maximale	96 / 192 Nm
Vitesse maximale	40° /s <sup>2</sup>
Accélération maximale	100° /s <sup>2</sup>
Poids approximatif	3,1 Kg
Température de fonctionnement	-0°C à +35°C
Rapport de démultiplication	900:1
Frein	Intégré
Contrôle électronique	Intégré
Niveau de bruit	<= 70 dB

### CONNECTIQUE



	J1 Connecteur d'alimentation 6p	J4 Connecteur EtherCAT 1 10p	J5 Connecteur EtherCAT 2 10p
ETH1_RX_N		1	1
+LOG_SUP (+24V)		2	2
ETH1_RX_P		3	3
GND	3 - 6	4	4
ETH1_TX_N		5	5
STO2_IN		6	6
ETH1_TX_P		7	7
STO_RET		8	8
PE	2 - 5	9	9
STO1_IN		10	10
+POW_SUP (+24V)	1 - 4		