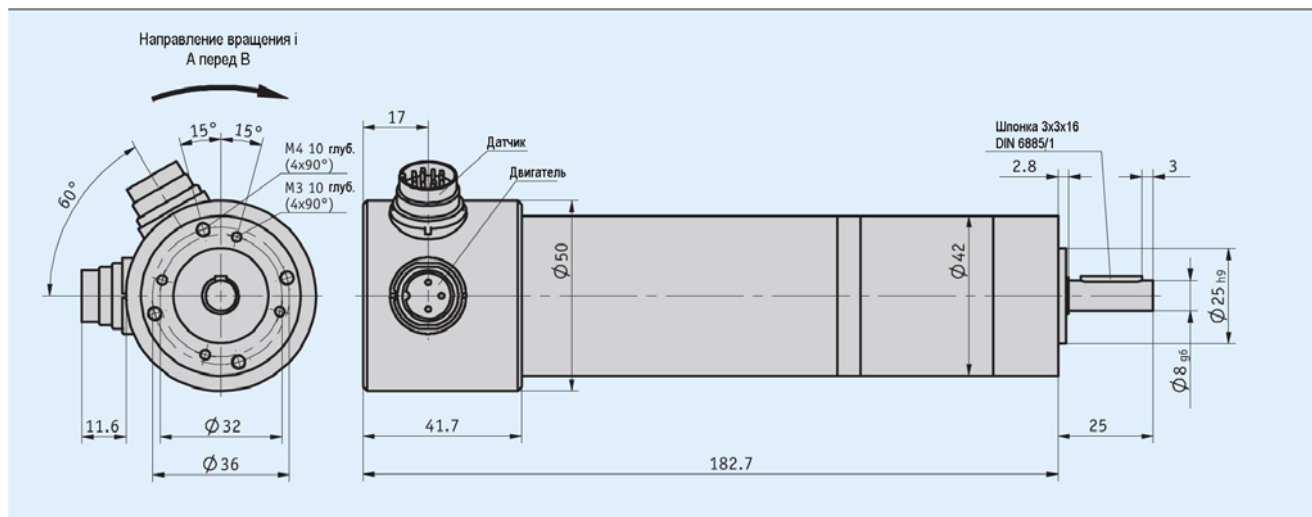


Сервопривод AG12

сплошной вал

Особенности

- Сплошной вал 10 мм со шпонкой
- Встроенный магнитный датчик позиции



Механические характеристики

Параметр	Технические данные	Дополнение
Материал вала	Сталь	
Материал корпуса	Сталь, алюминий	
Материал фланца	Алюминий	
Номинальный вращающий момент	4,2 Нм при 140 мин ⁻¹	при i = 45,56
Ударостойкость	50г, 11 мс	DIN-IEC 68-2-27
Вибростойкость осевая, радиальная	10 г, 50 Гц	DIN-IEC 68-2-6
Диапазон рабочих температур	-10...+80 ⁰ С	Выпадение конденсата не допускается
Режим работы	Кратковременный режим S2	25% от времени включенного состояния (по DIN 57530, VDE 0530 часть 1)
Класс защиты от помех	По EN 61000-6-2 и EN 61000-6-4	
Вид защиты	IP40	По DIN VDE 0470
Вес	Около 1,1 кг	

Сервопривод AG12

сплошной вал

Электрические характеристики

▪ Характеристики двигателя

Параметр	Технические данные	Дополнение
Напряжение питания двигателя	0...24 В постоянного тока	
Потребляемая мощность	77 Вт	
Номинальный ток	4,6 А ±20%	

▪ Характеристики датчика

Параметр	Технические данные	Дополнение
Напряжение питания датчика	= 24 В ±20%	Необходимо использовать оконечные резисторы ≥ 470 Ом
Датчик	Магнитный	25 импульсов/оборот (вал двигателя)
Потребляемый ток	≤ 70 мА	
Выходной каскад	Линейный драйвер(A, B, /A, /B)	LD24

Назначение выводов

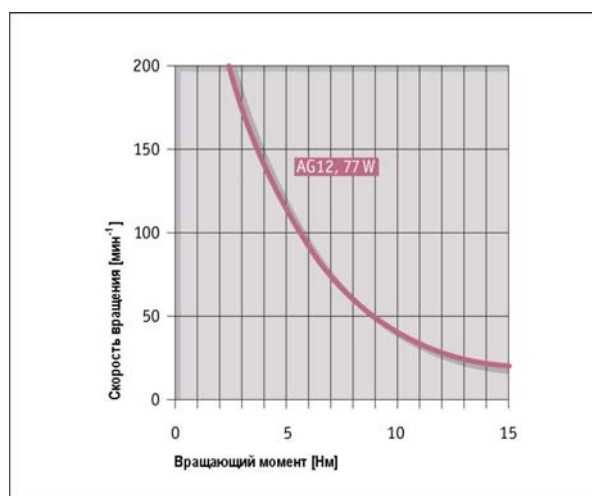
▪ Контакты разъема двигателя

Сигнал	Контакт
+	1
Свободный	2
-	3

▪ Контакты разъема датчика

Сигнал	Контакт	Дополнение
/B	A	
+SUB	B	Датчик
A	E	
/A	F	
B	H	
GND	K	
SGND	L	Датчик
+UB	M	
Свободный	C, D, G, I	

Нагрузочные кривые



Заказ

▪ Формула расчета

Число импульсов/оборот выходного вала

Импульсы/оборот = $i \times 25$ (i = передаточное отношение)

▪ Таблица заказа

Параметр	Данные для заказа	Варианты	Дополнение
Передаточное отношение	45,56	A	$i = 45,56$ Другие по запросу

▪ Ключ заказа

AG12 - - EX
A

Комплект поставки: AG04B, информация для пользователя

Принадлежности:

Ответные части разъемов

стр. 44

Контроллер двигателя MS02

стр. 38

Дополнительная информация:

Общая информация и области применения

стр. 4