

## SILNIKI SERWO SERII SMC - 400W

Zasilanie 230VAC

SMC60S-0040-30MAK-5LSU

Silnik o mocy 400W z enkoderem absolutnym 17bit



- Moment znamionowy 1,27Nm
- Maksymalny chwilowy moment znamionowy 3,81Nm
- Obroty znamionowe 3000RPM
- Stopień ochrony obudowy to IP65, od strony osi silnika IP54
- Moment bezwładności wirnika 0,38 kg\*cm<sup>2</sup>

### OPIS PRODUKTU

Poniżej przedstawiamy legendę jak zidentyfikować kod serwa na przykładzie SMC60S-0020-30MAK-5LSU

SMC	Rodzina serw SMC
60	Rozmiar obudowy wyrażony w mm
S	S = wersja z obniżonym momentem bezwładności D = standardowy moment bezwładności
0020	Oznacza moc nominalną: 0020 = 20x10(W) 0040 = 40x10(W) ...
30	Oznacza obroty nominalne: 10 = 10x100(rpm) 20 = 20x100(rpm) 30 = 30x100(rpm)
M	Typ zastosowanego enkodera: M = absolutny enkoder magnetoelektryczny jednoobrotowy o rozdzielczości 17bitów Q = absolutny enkoder magnetoelektryczny wieloobrotowy o rozdzielczości 16bitów V = enkoder optyczny jednoobrotowy o rozdzielczości 23bitów Y =: absolutny enkoder optyczny wieloobrotowy o rozdzielczości 16bitów
A	Może przyjąć wartość A oznacza to wersję bez hamulca Może przyjąć wartość B oznacza wersję z hamulcem
K	Rodzaj wałka wyjściowego K = wyjście na wpust pryzmatyczny A = wyjście z gładkim wałkiem
5	Liczba pól, może przyjąć wartość 4 lub 5
L	Napięcie znamione: L= 230VAC H=380VAC
S	Wersja silnika

U	Rodzaj podłączenia silnika: U = przewody Q = złącze AMP17 P = złącza: HFO21 dla zasilania faz HFO18 dla połączenia enkodera
---	--

Typowy czas realizacji dla produktów których nie ma na stanie magazynowym to 3-4 tygodnie.

;

## SPECYFIKACJA TECHNICZNA

<b>6705_Power (W)</b>	400
<b>Długość</b>	97 mm
<b>Dostawca</b>	Kinco
<b>Liczba pól</b>	5
<b>Moc</b>	400 W
<b>Moment nominalny</b>	1270 mNm
<b>Prąd znamionowy</b>	2,9 A
<b>Prędkość nominalna</b>	3000 rpm
<b>Sprężenie zwrotne (typ enkodera)</b>	Absolutny
<b>Średnica wałka</b>	14 mm