

Servomotori sincroni AKM



Come scegliere il vostro motore:

Tipo	Flangia	Coppia cont. allo stallo	Pagina
AKM1	40	0,18..0,41	⇒ 24
AKM2	58	0,48..1,42	⇒ 26
AKM3	70	1,15..2,88	⇒ 28
AKM4	84	1,95..6	⇒ 30
AKM5	108	4,7..14,4	⇒ 32
AKM6	138	11,9..25	⇒ 34
AKM7	188	29,4..53	⇒ 36

0 0,5 1 5 10 20 30 40 50 70 Nm

Edizioni finora pubblicate

Edizione	Nota
03 / 2004	Prima edizione
12 / 2004	Curve caratteristiche corretti e completati, numero di poli, adattatori della trasmissione, parecchie correzioni
09 / 2005	Capitolo 1, concentrato AKM7, parecchie correzioni, classe di isolamento attualizzato, Biss interfaccia
05 / 2006	L'ordine codifica i cavi, curve caratteristiche rimosse

Il produttore si riserva la facoltà di apportare modifiche tecniche volte al miglioramento degli apparecchi

Stampato nella Repubblica federale tedesca

Tutti i diritti riservati. Nessuna parte di questo documento può essere rielaborata, riprodotta in qualsiasi forma (stampa, fotocopia, microfilm o altro processo) o diffusa mediante l'uso di sistemi elettronici senza l'approvazione scritta della ditta Danaher Motion o rielaborata, riprodotta o diffusa mediante l'uso di sistemi elettronici.

1	Indicazioni generali	
1.1	Questo manuale	5
1.2	Uso conforme	5
1.3	Indicazioni di sicurezza	6
1.4	Simboli utilizzati in questo manuale	6
1.5	Indicazioni importanti	7
1.6	Struttura dei motori	8
1.7	Dati tecnici generali	8
1.8	Allestimento standard	9
1.8.1	Forma costruttiva	9
1.8.2	Estremità di uscita albero	9
1.8.3	Flangia	9
1.8.4	Grado di protezione	9
1.8.5	Dispositivo di protezione	9
1.8.6	Classe di isolamento	9
1.8.7	Resistenza alle vibrazioni	10
1.8.8	Sistema di collegamento	10
1.8.9	Unità di retroazione	10
1.8.10	Freno di stazionamento	10
1.8.11	Numero di poli	10
1.9	Opzioni	11
1.10	Criteri di scelta	11
1.10.1	Codici dei modelli	12
1.10.2	Targhetta di omologazione	12
2	Montaggio / Messa in funzione	
2.1	Indicazioni importanti	13
2.2	Montaggio / Cablaggio	14
2.2.1	Collegamento dei motori	16
2.2.1.1	Schema di collegamento per i motori con resolver	17
2.2.1.2	Schema di collegamento per i motori con encoder	18
2.2.1.3	Schema di collegamento per i motori con SFD	19
2.2.1.4	Schema di collegamento per i motori con ComCoder	20
2.2.1.5	Schema di collegamento per i motori con BISS	21
2.3	Messa in funzione	22
3	Dati tecnici	
3.1	Definizioni	23
3.2	AKM1	24
3.3	AKM2	26
3.4	AKM3	28
3.5	AKM4	30
3.6	AKM5	32
3.7	AKM6	34
3.8	AKM7	36
4	Appendice	
4.1	Assegnazione degli adattatori della trasmissione RediMount	38
4.2	Dotazione, trasporto, stoccaggio, manutenzione, smaltimento	39
4.3	Eliminazione dei guasti	40
4.4	Indice analitico	41

Dichiarazione di conformità

ai sensi della direttiva europea macchine 98/37/CE, allegato II B

Con la presente noi, società

Danaher Motion GmbH
Wacholderstrasse 40-42
40489 Düsseldorf

dichiariamo che i

**servomotori della serie AKM
(modelli AKM1, AKM2, AKM3, AKM4, AKM5, AKM6, AKM7)**

nella versione di serie sono idonei esclusivamente ad essere integrati in un'altra macchina e che la loro messa in funzione è vietata finché non sia stato stabilito che la macchina cui questi prodotti sono destinati è conforme alle prescrizioni della direttiva 98/37/CE.

Certifichiamo la conformità dei suddetti prodotti alle norme elencate di seguito:

73/23/EWG	Direttiva "Bassa Tensione"
VDE 0530 / DIN 57530	Disposizioni per le macchine rotanti
DIN EN 60034-7	Forma costruttiva
DIN 748	Estremità d'albero cilindriche
DIN 6885	Chiavetta / sede per chiavetta
DIN 42955	Concentricità, coassialità e planarità
DIN EN 60034-14	Resistenza alle vibrazioni

Autore:

Direttore commerciale

Michel van Roozendaal

Questa dichiarazione non contiene assicurazioni di qualità. Attenersi in ogni caso alle note sulla sicurezza e la protezione facenti parte della documentazione.

1 Indicazioni generali

1.1 Questo manuale

Questo manuale descrive i servomotori sincroni della serie AKM (versione standard).
Tra le altre, contiene informazioni su:

- Indicazioni generali, versione standard dei motori capitolo 1
- Montaggio, messa in funzione, schemi di collegamento capitolo 2
- Dati tecnici, dimensioni capitolo 3
- Dati su trasporto, stoccaggio, manutenzione, smaltimento capitolo 4



Questo manuale è rivolto al personale tecnico esperto in elettrotecnica e meccanica.

Se i motori vengono utilizzati in un sistema di azionamento insieme ai servoamplificatori SERVOSTAR. Attenersi pertanto alla documentazione dei prodotti composta da:

- istruzioni per l'installazione/la messa in funzione del servoamplificatore
- istruzioni per l'installazione/la messa in funzione di una scheda di espansione eventualmente presente
- manuale utente del software operativo del servoamplificatore
- descrizione tecnica dei motori serie AKM

1.2 Uso conforme

I servomotori sincroni della serie AKM sono stati concepiti in modo particolare come azionamento per dispositivi di movimentazione, macchine tessili, macchine utensili, confezionatrici e simili con elevati requisiti in termini di dinamica.

Azionare i motori **solo** nel rispetto delle condizioni stabilite nella presente documentazione.

I motori della serie AKM sono **esclusivamente** destinati ad essere comandati da servoamplificatori digitali SERVOSTAR con regolazione della velocità e/o della coppia.

I motori vengono montati come componenti su impianti o macchine elettrici e possono essere messi in funzione solo come componenti integrati dell'impianto.

I motori non devono mai essere collegati direttamente alla rete.

Si richiedono l'analisi e il monitoraggio del termocontatto di protezione montato negli avvolgimenti del motore.

Garantiamo la conformità del servosistema alle norme menzionate nella dichiarazione di conformità a pagina 4 solo se vengono utilizzati componenti originali (servoamplificatori, motore, cavi, e così via).

1.3

Indicazioni di sicurezza



- I lavori di trasporto, montaggio, messa in funzione e manutenzione si possono affidare esclusivamente a personale tecnico qualificato, che abbia familiarità con il trasporto, l'installazione, il montaggio, la messa in funzione e il funzionamento dei motori e che disponga di opportune qualifiche per lo svolgimento di tali attività. Il personale tecnico deve conoscere e osservare le seguenti norme e direttive:
 - IEC 364 e CENELEC HD 384 o DIN VDE 0100;
 - IEC-Report 664 o DIN VDE 0110;
 - disposizioni antinfortunistiche nazionali o BGV A3.
- Prima di procedere al montaggio e alla messa in funzione leggere la presente documentazione. L'errata manipolazione del motore può comportare danni a persone o a cose. Osservare assolutamente i dati tecnici e le indicazioni sulle condizioni di collegamento (targhetta di omologazione e documentazione).
- Il produttore è tenuto a realizzare un'analisi dei rischi per il macchinario e ad adottare le misure necessarie, affinché eventuali movimenti imprevisi non causino danni a persone o a cose.
- Assicurare la regolare messa a terra della carcassa del motore con la bandella PE all'interno dell'armadio di distribuzione come potenziale di riferimento. Senza una messa a terra a bassa impedenza non viene garantita alcuna sicurezza alle persone.
- Non scollegare nessun connettore durante il funzionamento. Sussiste il pericolo di morte, di seri infortuni o danni materiali.
- I collegamenti di potenza possono condurre tensione anche a motore fermo. Non allentare mai i collegamenti elettrici dei motori sotto tensione. In casi sfavorevoli possono venire a crearsi archi voltaici con conseguenti danni a carico di persone e cose.
- Dopo aver scollegato i servoamplificatori dalle tensioni di alimentazione attendere almeno cinque minuti prima di toccare i componenti sotto tensione (ad esempio contatti, perni filettati) o di allentare collegamenti. I condensatori nel servoamplificatore conducono tensioni pericolose fino a cinque minuti dopo la disinserzione delle tensioni di alimentazione. Per sicurezza, misurare la tensione nel circuito intermedio e attendere fino a quando il valore è sceso al di sotto dei 40V.
- Durante il funzionamento i motori possono presentare superfici calde a seconda del loro grado di protezione. La temperatura superficiale può varcare i 100°C. Misurare la temperatura e attendere che il motore abbia raggiunto i 40°C prima di toccarlo.
- Se il motore ruota liberamente rimuovere/fissare l'eventuale chiavetta dell'albero per evitarne l'espulsione con conseguente pericolo di lesioni.

1.4

Simboli utilizzati in questo manuale

	Rischio di infortunio dovuto all'elettricità e ai suoi effetti		Pericolo generale Informazioni generali Rischio meccanico
⇒	Vedere capitolo/pagina (riferimento incrociato)	●	Nota

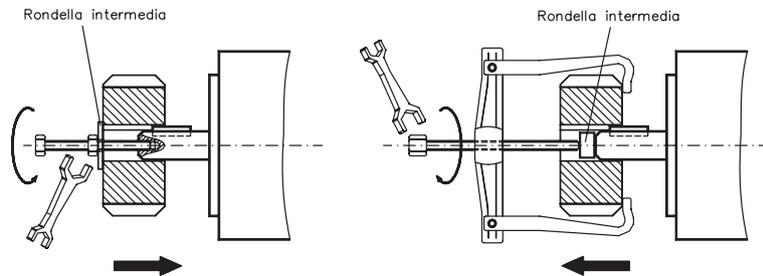
1.5

Indicazioni importanti



- I servomotori sono apparecchi di precisione. In particolare flangia e albero possono trovarsi in una condizione critica durante lo stoccaggio ed il montaggio - evitare quindi di esercitare forza eccessiva: la precisione richiede delicatezza.

Per fissare accoppiamenti, ruote dentate o pulegge utilizzare la filettatura di serraggio prevista per l'albero motore e, se possibile, riscaldare le prese di forza. Urti o l'esercizio di forza eccessiva possono danneggiare cuscinetti a sfere e albero.



Per montare e smontare gli elementi condotti (giunto, puleggia ecc.), utilizzare la filettatura all'estremità dell'albero, impiegando un utensile adatto. Le forze radiali e assiali esercitate sull'albero non devono superare in nessun caso i valori massimi ammissibili indicati nel manuale del motore. Non utilizzare mai utensili contundenti (martello o similari)!

- Se possibile impiegare esclusivamente Pinze o accoppiamenti privi di gioco, con accoppiamento per attrito. Assicurarsi che l'accoppiamento sia allineato correttamente. Eventuali spostamenti possono causare vibrazioni non ammesse e possono determinare la rottura dei cuscinetti a sfere e dell'accoppiamento stesso.
- In caso d'impiego di cinghie dentate rispettare le forze radiali ammesse. Una sollecitazione radiale eccessiva dell'albero riduce notevolmente la durata del motore.
- Evitare il più possibile la sollecitazione assiale dell'albero motore. Una sollecitazione assiale riduce notevolmente la durata del motore.
- Evitare sempre di sovradimensionare meccanicamente il supporto dell'albero motore usando un accoppiamento rigido e un supporto supplementare esterno (ad esempio nella trasmissione).
- Per il tipo di montaggio V3 (estremità dell'albero rivolta verso l'alto) assicurarsi che i liquidi non possano trafilare nel cuscinetto superiore.
- Rispettare il numero di poli del motore e del resolver e nei servoamplificatori utilizzati impostare il numero di poli in modo corretto. Una regolazione errata può comportare danni irreversibili, in particolare nei motori di piccole dimensioni.

1.6 Struttura dei motori

I servomotori sincroni delle serie AKM sono motori trifase brushless per servoapplicazioni di alta qualità. Se abbinati ai nostri servoamplificatori digitali sono particolarmente idonei per compiti di posizionamento su robot industriali, macchine utensili, linee di movimentazione, e così via, con requisiti elevati in termini di dinamica e stabilità.

I servomotori sono provvisti di magneti permanenti all'interno del rotore. Il materiale magnetico al neodimio ferro boro che garantisce a questi motori un funzionamento ad elevata dinamicità. Nello statore alloggia un avvolgimento trifase alimentato dal servoamplificatore. Il motore non ha spazzole; la commutazione ha luogo elettronicamente nel servoamplificatore.

La temperatura degli avvolgimenti è controllata da sensori all'interno degli avvolgimenti dello statore e segnalata attraverso un termistore a potenziale zero (PTC, $\leq 550\Omega$ / $\geq 1330\Omega$).

Nei motori è integrato di serie un **resolver** che funge da unità di retroazione. I servoamplificatori della serie SERVOSTAR valutano la posizione del resolver del rotore ed alimentano i motori con correnti sinusoidali.

L'unità di retroazione offerta alternativamente può causare un cambiamento della lunghezza del motore e non può essere installata.

I motori vengono forniti con o senza freno di stazionamento integrato. Se assente, questo freno non può essere montato in un secondo momento.

I motori sono rivestiti con una vernice di colore nero opaco (RAL 9005) non resistente ai solventi (tricloroetilene, diluenti o altro).

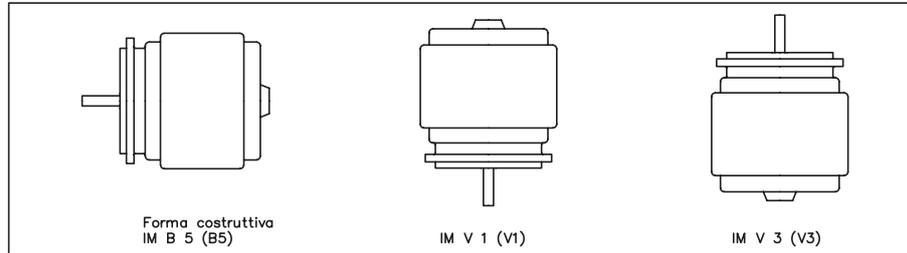
1.7 Dati tecnici generali

Classe climatica	3K3 secondo EN 50178								
Temperatura ambiente (ai dati nominali)	da 5 a +40°C ad un'altitudine d'installazione fino a 1000 m sopra il livello del mare In caso di temperature ambiente superiori ai 40°C e di motori in esecuzione chiusa contattare il nostro settore applicazioni.								
Umidità atmosferica ammessa (ai dati nominali)	Umidità relativa dell'95%, non soggetta a condensa								
Riduzione delle prestazioni (correnti e coppie)	1%/K in un intervallo da 40°C a 50°C fino a 1000m sopra il livello del mare Per altitudini d'installazione oltre i 1000 m sopra il livello del mare e 40°C <table style="margin-left: 40px;"> <tr> <td>6%</td> <td>a 2000 m sopra il livello del mare</td> </tr> <tr> <td>17%</td> <td>a 3000 m sopra il livello del mare</td> </tr> <tr> <td>30%</td> <td>a 4000 m sopra il livello del mare</td> </tr> <tr> <td>55%</td> <td>a 5000 m sopra il livello del mare</td> </tr> </table> Nessuna riduzione delle prestazioni ad altitudini d'installazione oltre i 1000 m sopra il livello del mare e riduzione della temperatura di 10K/1000 m	6%	a 2000 m sopra il livello del mare	17%	a 3000 m sopra il livello del mare	30%	a 4000 m sopra il livello del mare	55%	a 5000 m sopra il livello del mare
6%	a 2000 m sopra il livello del mare								
17%	a 3000 m sopra il livello del mare								
30%	a 4000 m sopra il livello del mare								
55%	a 5000 m sopra il livello del mare								
Durata dei cuscinetti a sfere	≥ 20.000 ore d'esercizio								
Dati tecnici	\Rightarrow p.23								
Dati per lo stoccaggio	\Rightarrow p.39								

1.8 Allestimento standard

1.8.1 Forma costruttiva

I modelli base dei servomotori sincroni AKM hanno forma costruttiva IM B5 secondo DIN EN 60034-7. Le forme costruttive ammesse sono indicate nei dati tecnici.



1.8.2 Estremità di uscita albero

La trasmissione della forza ha luogo attraverso l'estremità cilindrica di uscita dell'albero, accoppiamento k6 (AKM1: h7) secondo DIN 748 con filettatura di serraggio ma **senza sede per chiavetta**.

Se i motori si azionano mediante pignone o cinghie dentate vengono a determinarsi forze radiali elevate. I valori ammessi sull'estremità dell'albero, in funzione del numero di giri, sono indicati nei diagrammi del capitolo 3. I valori massimi a 3000 giri/min. si trovano nei dati tecnici. In caso di applicazione della forza al centro dell'estremità libera dell'albero, il valore di F_R può essere maggiore del 10%.

Per la durata dei cuscinetti sono state calcolate come base 20.000 ore d'esercizio.

La forza assiale F_A non deve superare $F_R/3$.

Come elementi di accoppiamento idealmente privi di gioco si sono rivelate valide le Pinze a doppio cono eventualmente abbinata a accoppiamenti con attacchi metallici a soffietto.

1.8.3 Flangia

Dimensioni flangia conformi a norma IEC, accoppiamento j6 (AKM1: h7), precisione secondo DIN 42955, classe di tolleranza: **N**

1.8.4 Grado di protezione

Versione standard	IP65
Bussola passante	IP54
Bussola passante con anello di tenuta	IP67

1.8.5 Dispositivo di protezione

Nella versione standard ogni motore dispone di un PTC a potenziale zero. Il punto di commutazione è a $155^\circ\text{C} \pm 5\%$. Questo termocontatto **non** offre alcuna protezione nei confronti di sovraccarichi brevi molto elevati. Utilizzando il nostro cavo per resolver preconfezionato il termocontatto di protezione è integrato nel sistema di controllo dei servoamplificatori digitali SERVOSTAR.

1.8.6 Classe di isolamento

I motori sono conformi alla classe isolante F secondo DIN 57530.

1.8.7 Resistenza alle vibrazioni

I motori sono eseguiti con resistenza alle vibrazioni N secondo DIN EN 60034-14.

1.8.8 Sistema di collegamento

I motori sono forniti dei connettori angolari (AKM1: connettori diritti alle estremità del cavo) per il gruppo di alimentazione ed i segnali del resolver.
Le prese femmina non fanno parte della dotazione. I cavi resolver e di potenza sono disponibili già confezionati. Le indicazioni relative ai materiali dei cavi sono riportate nel pagina 16.

1.8.9 Unità di retroazione

Standard	Resolver	bipolari ad albero cavo
Option	EnDat Encoder, Single-Turn	AKM2-AKM4: ECN 1113, AKM5-AKM7: ECN1313
Option	EnDat Encoder, Multi-Turn	AKM2-AKM4: EQN 1125, AKM5-AKM7: EQN1325
Option	ComCoder	codificatore incrementale con la traccia di commutazione, risoluzione 500-10000 linee
Option	SFD	interfaccia digitale del resolver
Option	BiSS Encoder, Single-/Multi-Turn	AKM2-AKM4: AD36, AKM5-AKM7: AD58

Con encoder montato la lunghezza dei motori può variare. Non è possibile integrare lo strumento in un secondo tempo.

1.8.10 Freno di stazionamento

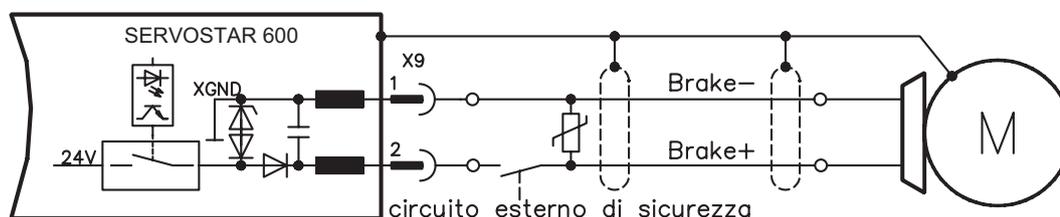
I motori AKM2-AKM7 sono disponibili a scelta con freno di stazionamento integrato. Il freno ti tipo a molla (24VDC) blocca il rotore quando non è applicata tensione. **I freni di stazionamento sono predisposti come freni di stazionamento** e non sono adatti per frenare in modo continuo durante il funzionamento. Se alimentato il freno non oppone alcuna coppia resistente alla rotazione del motore. In presenza del freno di stazionamento integrato la lunghezza del motore aumenta.

I freni di stazionamento possono essere comandati direttamente dal servoamplificatore SERVOSTAR (non garantisce la sicurezza delle persone); il rilascio dell'avvolgimento del freno in questo caso avviene nel servoamplificatore - non è necessario alcun componente supplementare.

Se il freno di stazionamento non viene comandato direttamente dal servoamplificatore occorre il cablaggio di un componente supplementare (ad esempio un varistore). Contattare a questo proposito il nostro supporto tecnico.

Per azionare il freno di stazionamento in condizioni di sicurezza occorrono un contatto normalmente aperto supplementare nel circuito frenante e inoltre un dispositivo di soppressione sovratensioni (ad esempio un varistore) per il freno.

Esempio di circuito con SERVOSTAR 600:



1.8.11 Numero di poli

Motore	Poli	Motore	Poli
AKM1	6	AKM5	10
AKM2	6	AKM6	10
AKM3	8	AKM7	10
AKM4	10		

1.9 Opzioni

Freno di stazionamento

Freno di stazionamento integrato nel motore.
Con il freno di stazionamento la lunghezza del motore aumenta.

Guarnizione ad anello di tenuta albero

La guarnizione per la tenuta stagna nei confronti di nebbia d'olio e olio d'iniezione.
Il grado di protezione lato albero aumenta così a IP67.

Chiavette

I motori sono disponibili con sede per chiavetta e chiavetta inserita secondo DIN6885. L'equilibratura del rotore ha luogo con metà chiavetta.

EnDat, BISS, ComCoder, SFD

Al posto del resolver è montata un'altra unità di retroazione.
La lunghezza del motore può aumentare.

Con eccezione dell'anello di tenuta lato albero le opzioni **non** possono essere adattate. Le opzioni quale l'anello di tenuta lato albero, freno, EnDat o Comcoder possono condurre ad una riduzione dei dati nominali.

1.10 Criteri di scelta

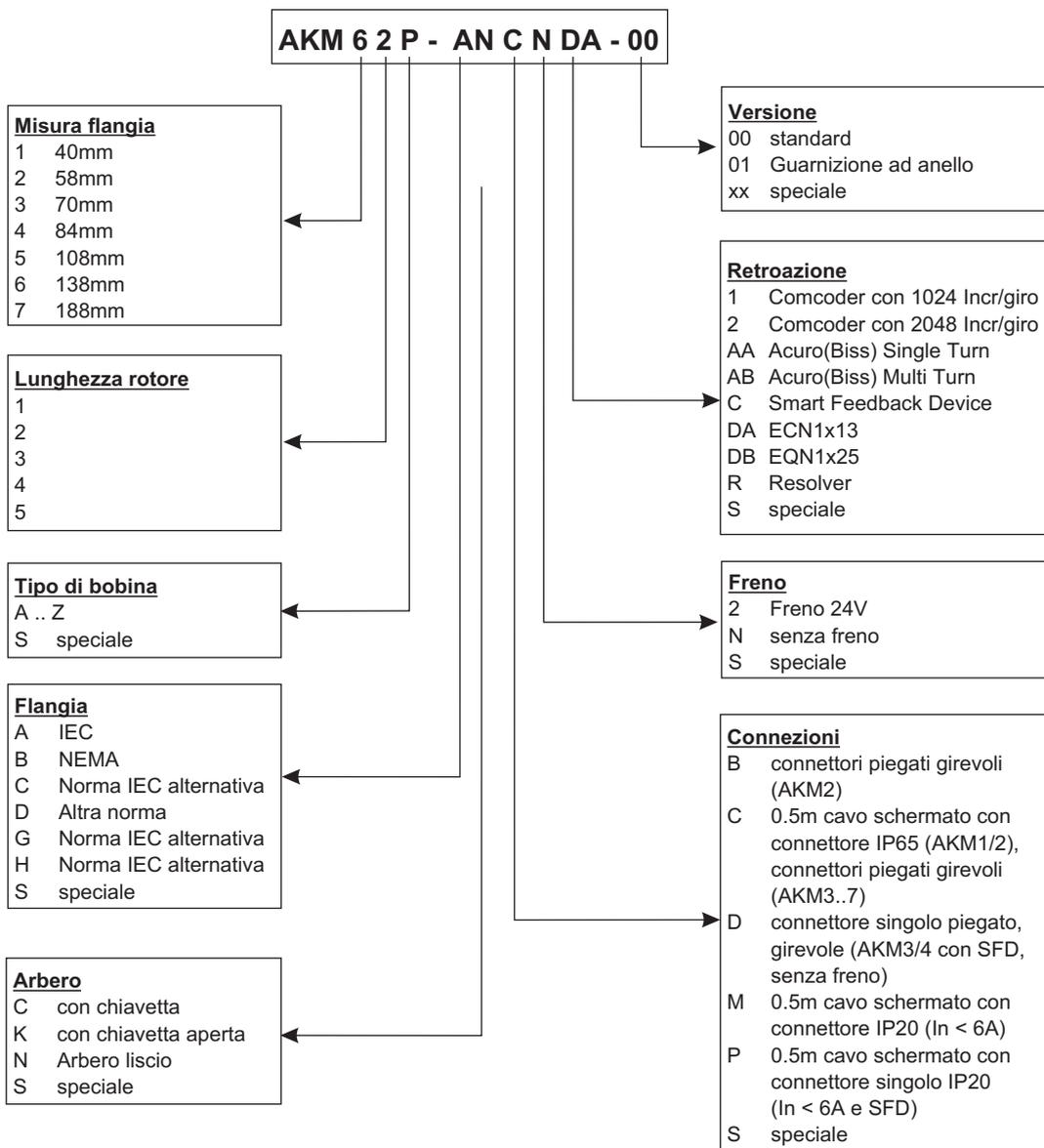
I servomotori a corrente trifase sono predisposti per il funzionamento su servoamplificatori SERVOSTAR. Le due unità insieme formano un circuito di regolazione della velocità o della coppia ad loop chiuso.

Come principali criteri di scelta valgono:

—	Coppia continuativa allo stallo	M_0	[Nm]
—	Velocità nominale alla tensione nominale di ingresso	n_n	[giri/min]
—	Momenti di inerzia di motore e carico	J	[kgcm ²]
—	Coppia richiesta (calcolata)	M_{rms}	[Nm]

Per il calcolo dei motori e dei servoamplificatori necessari prendere in considerazione il carico statico e la sollecitazione dinamica (accelerazioni/decelerazioni). Strutture delle formule ed esempi di calcolo si possono richiedere al nostro settore applicazioni.

1.10.1 Codici dei modelli



1.10.2 Targhetta di omologazione

KOLLMORGEN			
3 Φ PM SERVOMOTOR			
MODEL :			
CUST P/N:			
Ics	Arms	 E6 1960 E103510 PS155-1  EN60034-1 EN60034-5	
Tcs	Nm		
Vs	VDC		
Nrtd	RPM		
Prtd	kW		
Rm	OHMS (L-L) 25 °C		
SERIAL #	51		
AMBIENT 40 °C	IPXX		

2 Montaggio / Messa in funzione

2.1 Indicazioni importanti

- Verificare l'abbinamento tra servoamplificatori e motore. Confrontare la tensione nominale e la corrente nominale degli apparecchi. Eseguire il cablaggio in base allo schema di collegamento riportato sul manuale del servoamplificatore. I collegamenti del motore sono indicati da pagina 17 in poi. Per indicazioni sulla tecnica di collegamento si rimanda a pagina 16.
- Assicurarsi che la messa a terra di servoamplificatore e motore venga eseguita a regola d'arte.
- Se possibile, posare separatamente cavi di potenza e di comando (distanza > 20 cm). La compatibilità elettromagnetica del sistema viene così migliorata. Se il cavo di potenza impiegato per il motore integra i conduttori di comando del freno questi ultimi devono essere schermati. La schermatura deve essere collegata su entrambe le estremità (vedere le istruzioni per l'installazione del servoamplificatore).
- Tutti i cavi che conducono correnti elevate devono avere sezione sufficiente secondo EN 30204. Le sezioni consigliate sono indicate nei dati tecnici.



Attenzione

Se si utilizza un servoamplificatore **SERVOSTAR** e se il cavo del motore è più lungo di 25 m occorre collegare una scatola induttore (modello 3YLN, attenersi il manuale del servoamplificatore) al cavo motore, che deve avere le sezioni qui indicate:

Corrente di uscita nominale del servoamplificatori	Sezioni massima cavi motore (lunghezza > 25m, con induttore per motore)
1...6 A	4 x 1mm ²
10...20 A	4 x 2,5mm ²

- Collegare le schermature in modo da coprire un'ampia superficie (a bassa impedenza), mediante un corpo connettore metallizzato o connettori filettati per cavi conformi ai requisiti sulla compatibilità elettromagnetica.
- Verificare il rispetto delle sollecitazioni radiali e assiali ammesse F_R e F_A . Impiegando una trasmissione a cinghia dentata, il diametro **minimo** ammesso per il pignone viene ad esempio calcolato in base all'equazione: $d_{\min} \geq \frac{M_0}{F_R} \times 2$.



Attenzione

Non allentare mai i collegamenti elettrici dei motori sotto tensione.

Le cariche residue nei condensatori del servoamplificatore possono presentare valori pericolosi anche fino a 5 minuti dopo la disinserzione della tensione di rete.

Misurare la tensione nel circuito intermedio e attendere fino a quando il valore è sceso al di sotto dei 40V.

I collegamenti di comando e di potenza possono condurre tensione anche a motore fermo.

2.2

Montaggio / Cablaggio

Solo personale tecnico con esperienza di montaggio meccanico può montare il motore.

Solo personale tecnico con esperienza nei collegamenti elettrici può cablare il motore.

La procedura viene descritta a titolo di esempio. A seconda dell'impiego previsto può risultare opportuna una procedura diversa.

**Attenzione**

Proteggere i motori da sollecitazioni non ammesse.

In particolare, durante il trasporto e la movimentazione non piegare elementi costruttivi e/o modificare le distanze d'isolamento.

Montare e cablare i motori sempre in assenza di tensione, vale a dire senza inserire la tensione d'esercizio degli apparecchi da collegare.

Assicurarsi che il quadro elettrico venga disinserito in modo sicuro (blocco, cartelli di avvertenza, e così via). Le singole tensioni verranno inserite solo con la messa in funzione.

**Nota:**

il simbolo messa a terra  che si trova in tutti gli schemi di collegamento indica che occorre provvedere ad un collegamento conduttivo il più ampio possibile tra l'apparecchio identificato e la piastra di montaggio nel quadro elettrico ad armadio. Tale collegamento deve consentire la dispersione di interferenze ad alta frequenza e non deve essere confuso con il simbolo di terra PE (misura di protezione secondo EN 60204).

Osservare anche le note negli schemi di collegamento delle istruzioni per l'installazione/messa in funzione del servoamplificatore utilizzato.

Le indicazioni seguenti si prefiggono di aiutare l'utente a procedere secondo una sequenza corretta durante il montaggio/cablaggio, senza dimenticare punti importanti

Luogo di montaggio	Il luogo di installazione deve essere privo di materiali conduttivi e aggressivi. In caso di il montaggio V3 (estremità dell'albero rivolta verso l'alto) assicurarsi che nessun liquido si infiltri nei cuscinetti. In caso di montaggio in esecuzione chiusa consultare prima il nostro settore applicazioni.
Ventilazione	Assicurare la libera ventilazione dei motori e rispettare i valori ammessi per la temperatura ambiente e della flangia. In caso di temperature ambiente superiori ai 40°C consultare prima il nostro settore applicazioni.
Montaggio	Durante il montaggio assicurarsi che il motore non venga forzato dal punto di vista meccanico.
Scelta dei cavi	Scegliere i cavi secondo la norma EN 60204. In caso di lunghezza dei cavi > 25 m attenersi alla tabella nel pagina 13.
Messa a terra/ schermatura	Per una schermatura e una messa a terra conformi ai requisiti di compatibilità elettromagnetica si vedano le istruzioni per l'installazione del servoamplificatore utilizzato. Collegare a terra la piastra di montaggio e la carcassa del motore. Per indicazioni sulla tecnica di collegamento si rimanda al capitolo 2.2.1
Cablaggio	<ul style="list-style-type: none">— Se possibile, posare separatamente i cavi di potenza e di comando— Collegare l'unità di retroazione o encoder— Collegare i cavi del motore, l'induttore per motore vicino al Servoamplificatore, le schermature, su entrambe le estremità, ai morsetti o ai connettori EMC— Collegare l'eventuale il freno di stazionamento del motore. Posare la schermatura su entrambi i lati
Controllo	Verificare il cablaggio eseguito sulla base degli schemi di collegamento utilizzati

2.2.1

Collegamento dei motori



- Eseguire il cablaggio in base alle disposizioni ed alle norme vigenti.
- Per il collegamento di potenza e di retroazione utilizzare esclusivamente i nostri cavi schermati preconfezionati.
- Posare le schermature in base agli schemi di collegamento riportati nelle istruzioni per l'installazione dei servoamplificatori.
- Le schermature non posate correttamente comportano immancabilmente disturbi elettromagnetici.

La tabella sottostante indica tutti i cavi da noi forniti. Per ulteriori informazioni sulle proprietà chimiche, meccaniche ed elettriche dei cavi rivolgersi al nostro settore applicazioni.

Materiale isolante

Guaina esterna	-	PUR (poliuretano, sigla 11Y), colore arancione
Isolamento fili	-	PETP (poliestereftalato, sigla 12Y)

Capacità

Cavo di motore	-	inferiore a 150 pF/m
Cavo die retroazione	-	inferiore a 120 pF/m

Dati tecnici

- Tutti i cavi sono adatti per la posa in catena portacavi.
- Le indicazioni tecniche si riferiscono all'impiego dei cavi in movimento.
Durata: 1 milione di cicli di piegamento a rottura
- Il campo di temperatura indicato si riferisce alla temperatura di esercizio.
- Abbreviazioni: N = fili numerati, F = fili con identificazione a colori secondo DIN 47100
() = schermatura

Fili [mm²]	Identificazione fili	Campo di temperatura [°C]	Diametro esterno [mm]	Raggio piegat. [mm]	Nota
(4x1,0)	N	-30 / +80	10	100	Cavo motore
(4x1,5)	N	-30 / +80	10,5	105	
(4x2,5)	N	-30 / +80	12,6	125	
(4x1,0+(2x0,75))	F	-30 / +80	10,5	100	Cavo motore con fili di comando integrati
(4x1,5+(2x0,75))	N	-30 / +80	11,5	120	
(4x2,5+(2x1))	F	-30 / +80	14,2	145	
(4x2x0,25)	F	-30 / +80	7,7	70	Cavo resolver
(7x2x0,25)	F	-30 / +80	9,9	80	Cavo encoder
(8x2x0,25)	F	-30 / +80	10,5	100	Cavo ComCoder

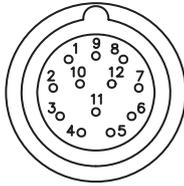
Cavo di retroazione confezionato

Articolo		Europa
Cavo resolver 5m	(4x(2x0.25))	DE-84972
Cavo resolver 10m	(4x(2x0.25))	DE-84973
Cavo resolver 15m	(4x(2x0.25))	DE-84974
Cavo resolver 20m	(4x(2x0.25))	DE-84975
Cavo resolver 25m	(4x(2x0.25))	DE-87655
Cavo encoder 5m	(7x(2x0.25))	DE-90287
Cavo encoder 10m	(7x(2x0.25))	DE-91019
Cavo encoder 15m	(7x(2x0.25))	DE-91811
Cavo encoder 20m	(7x(2x0.25))	DE-91807
Cavo encoder 25m	(7x(2x0.25))	DE-92205
Cavo Comcoder 5m	(8x(2x0.25))	DE-107915
Cavo Comcoder 10m	(8x(2x0.25))	DE-107916
Cavo Comcoder 15m	(8x(2x0.25))	DE-107917
Cavo Comcoder 20m	(8x(2x0.25))	DE-107918
Cavo Comcoder 25m	(8x(2x0.25))	DE-107919

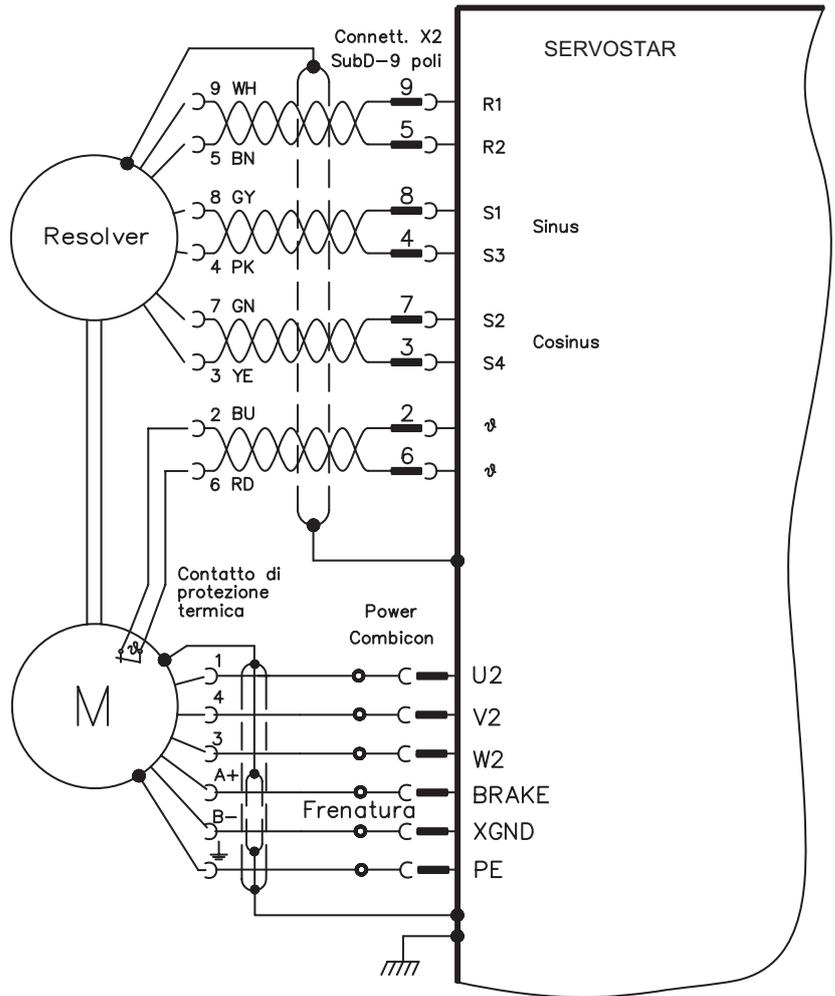
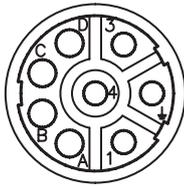
Altre lunghezze a richiesta.

2.2.1.1 Schema di collegamento per i motori con resolver

Vista in pianta
connettore resolver
unità di riferimento

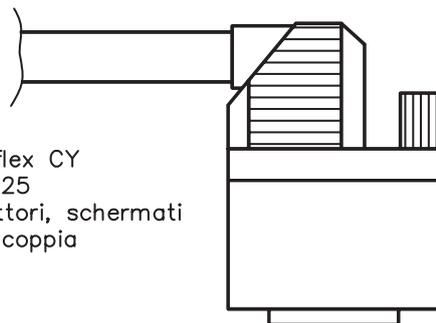
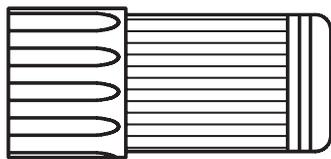


Vista in pianta
connettore di potenza



Connettore - 12 poli

Connettore Sub D 9 poli



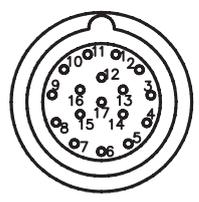
Schermo collegato internamente al corpo metallico

Tipo: Paarflex CY
4 x 2 x 0,25
a 8 conduttori, schermati
twistati in coppia

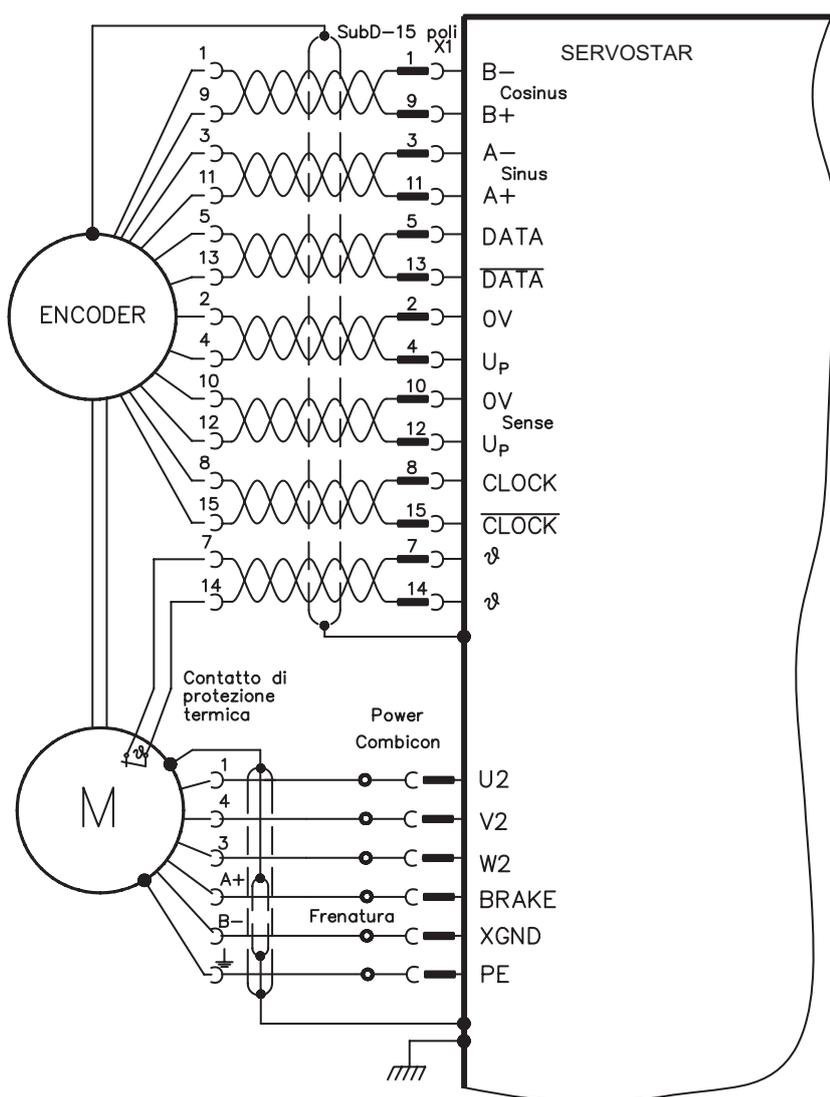
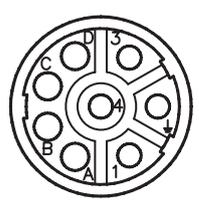
Farbcodierung nach IEC 757

2.2.1.2 Schema di collegamento per i motori con encoder

Vista in pianta
connettore encoder
unità di riferimento

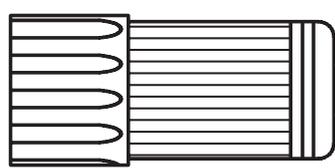


Vista in pianta
connettore di potenza

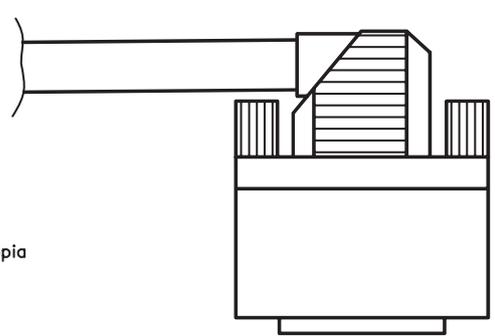


Connettore - 17 poli

Connettore Sub D 15 poli

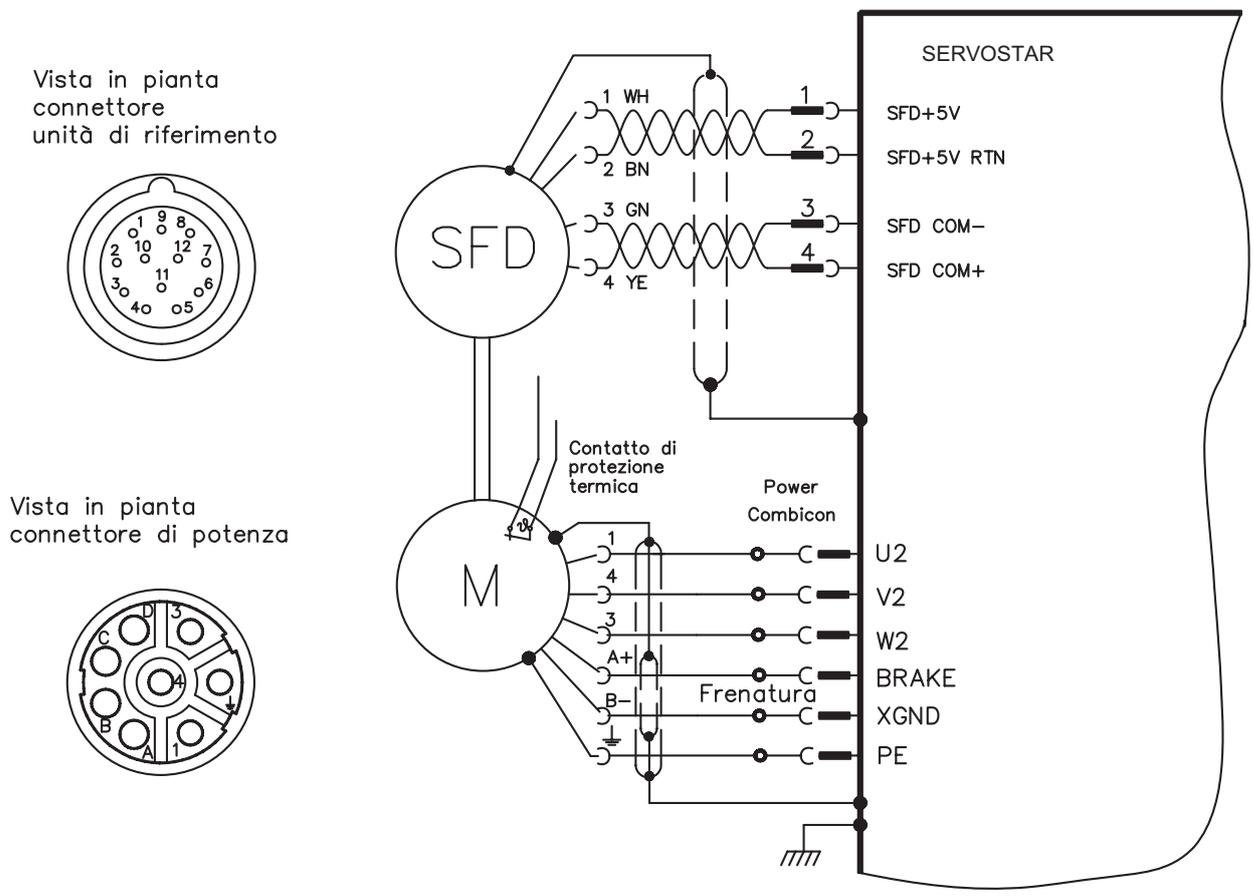


10 x 2 x 0,14
schermati
twistati in coppia



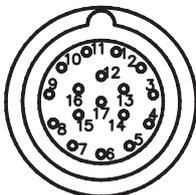
Schermo collegato
internamente al
corpo metallico

2.2.1.3 Schema di collegamento per i motori con SFD

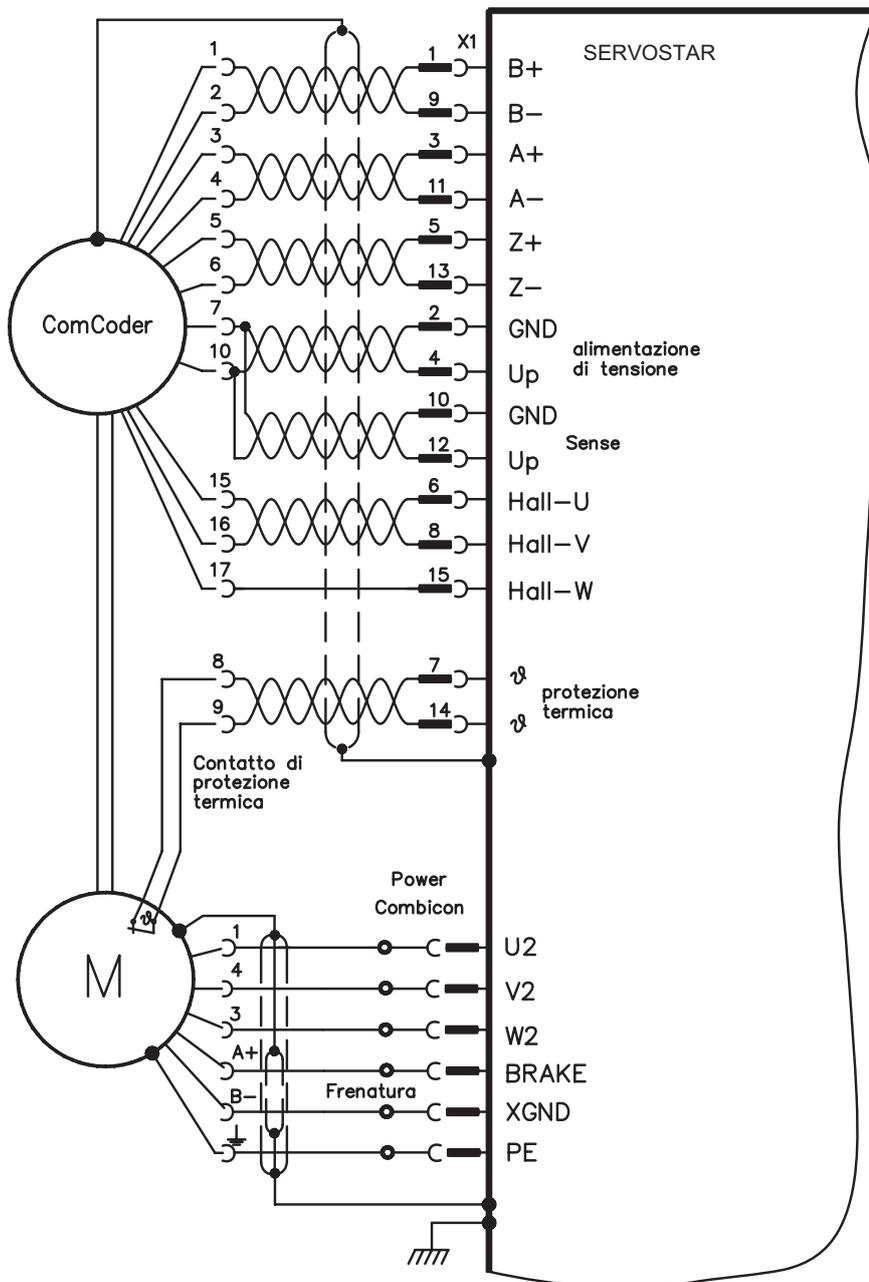
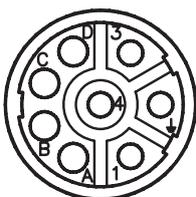


2.2.1.4 Schema di collegamento per i motori con ComCoder

Vista in pianta connettore comcoder

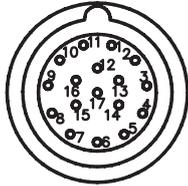


Vista in pianta connettore di potenza

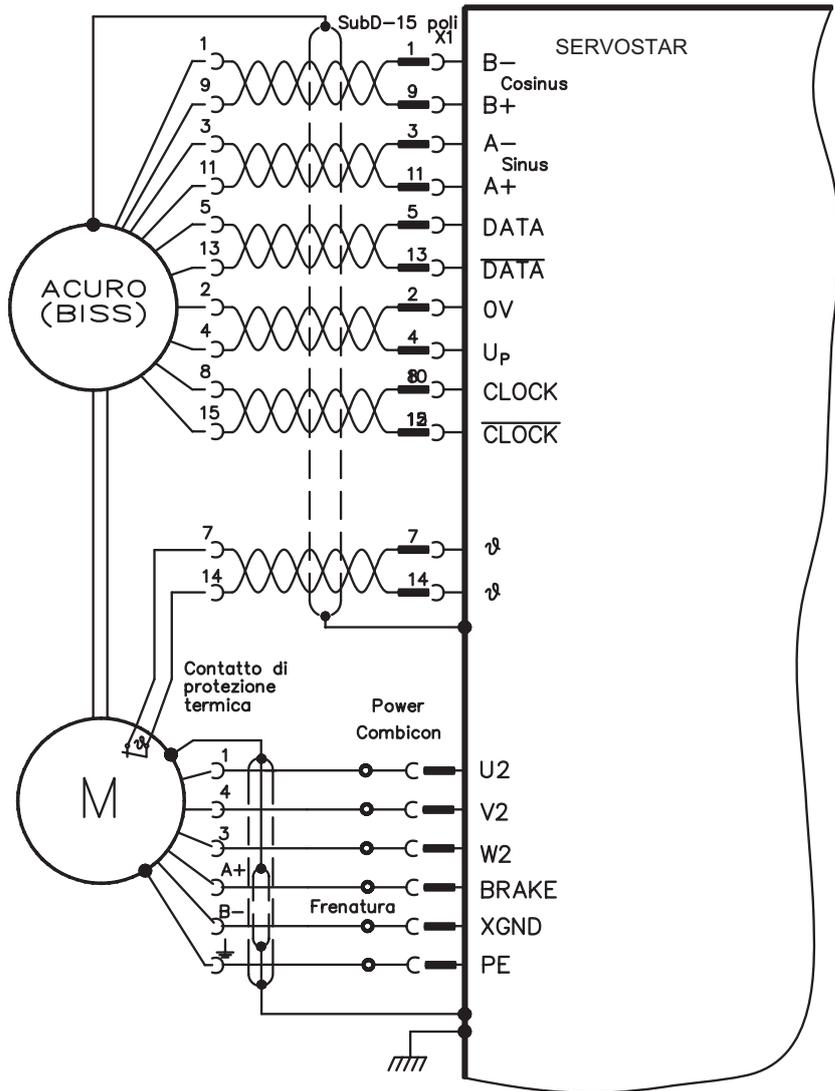
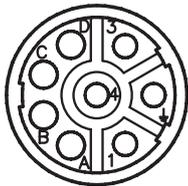


2.2.1.5 Schema di collegamento per i motori con BISS

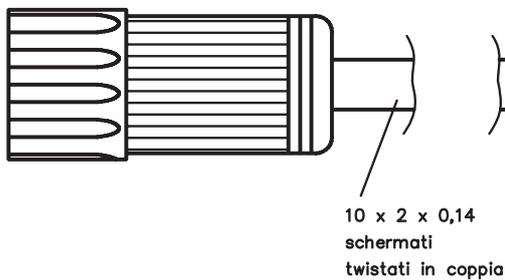
Vista in pianta
connettore encoder
unità di riferimento



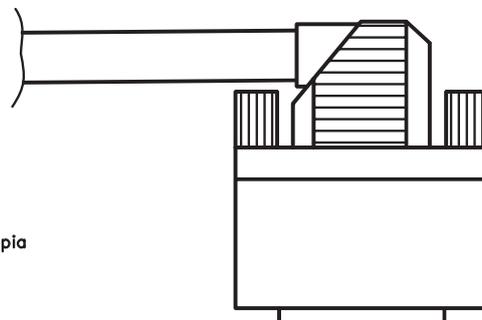
Vista in pianta
connettore di potenza



Connettore - 17 poli



Connettore Sub D 15 poli



Schermo collegato internamente al corpo metallico

2.3 Messa in funzione

A titolo di esempio descriviamo la procedura da seguire per la messa in funzione.

A seconda dell'impiego previsto può risultare opportuna o necessaria una procedura diversa.

Solo tecnici con ampie conoscenze di elettrotecnica/tecniche di movimentazione possono mettere in funzione l'unità di azionamento con servoamplificatore/motore.



Attenzione

Verificare che tutti gli elementi di collegamento sotto tensione siano protetti in modo sicuro contro il contatto. Presenza di tensioni letali fino a 900V.

Non allentare mai i collegamenti elettrici dei motori sotto tensione. Le cariche residue nei condensatori dei servoamplificatori possono essere pericolose fino a 5 minuti dopo la disinserzione della tensione di rete.

La temperatura superficiale del motore può varcare i 100°C durante il funzionamento. Verificare (misurare) la temperatura del motore. Prima di toccarlo attendere che abbia raggiunto i 40°C.

Assicurarsi che anche in caso di spostamento accidentale dell'azionamento non possa sussistere alcun pericolo per la macchina o le persone.

- Controllare il montaggio e l'orientamento del motore.
- Verificare che gli elementi di azionamento (accoppiamento, trasmissione, puleggia) siano fissati nella relativa sede e che siano regolati correttamente (rispettare le forze radiali e assiali ammesse).
- Controllare il cablaggio e i collegamenti su motore e servoamplificatore. Assicurarsi che la messa a terra venga effettuata a regola d'arte.
- Controllare il funzionamento dell'eventuale freno di stazionamento. (Applicando 24V il freno deve essere rilasciarsi).
- Verificare se il rotore del motore può ruotare liberamente (rilasciare prima l'eventuale freno). Prestare attenzione ai rumori di sfregamento.
- Verificare che siano state adottate tutte le misure di protezione dal contatto necessarie per i componenti mobili e sotto tensione.
- Eseguire gli ulteriori controlli specifici e necessari per l'impianto in uso.
- Mettere in funzione l'azionamento in base alle istruzioni per la messa in funzione del servoamplificatore.
- In caso di sistemi multiasse mettere in funzione ogni unità di azionamento del servoamplificatore/motore singolarmente.

3 Dati tecnici

Tutti i dati con la temperatura ambientale 40°C e la temperatura della bobina 100K aumentano
I dati possono avere una tolleranza di +/- 10%.

3.1 Definizioni

Coppia continuativa allo stallo M_0 [Nm]

La coppia continuativa allo stallo viene erogata ad un numero di giri $n < 100$ giri/min ed alle condizioni nominali per un periodo illimitato.

Coppia nominale M_n [Nm]

La coppia nominale viene erogata quando il motore assorbe la corrente nominale al numero di giri nominale. La coppia nominale può essere erogata durante il funzionamento continuo (S1) al numero di giri nominale per un periodo illimitato.

Corrente continuativa allo stallo I_{0rms} [A]

La corrente continuativa ad un numero di giri $n < 100$ giri/min è la corrente sinodale effettiva che il motore assorbe a riposo per poter erogare la coppia continuativa allo stallo.

Corrente di picco (corrente d'impulso) I_{0max} [A]

La corrente di picco (valore effettivo sinodale) corrisponde a ca. 4 volte la corrente continuativa allo stallo. La corrente di picco del servoamplificatore utilizzato deve essere inferiore.

Costante di coppia K_{Trms} [Nm/A]

La costante di coppia indica in Nm la coppia generata dal motore con una corrente sinodale effettiva di 1A. Vale $M = I \times K_T$ (fino a max. $I = 2 \times I_0$)

Costante di tensione K_{Erms} [mV/min]

La costante di tensione indica la forza elettromotrice indotta riferita al motore a 1000 giri/min. come valore effettivo sinodale tra due morsetti.

Momento di inerzia del rotore J [kgcm²]

La costante J è una misura della capacità di accelerazione del motore. Con I_0 si ottiene ad esempio il tempo di accelerazione t_b da 0 a 3000 giri/min.:

$$t_b \text{ [s]} = \frac{3000 \times 2\pi}{M_0 \times 60s} \times \frac{m^2}{10^4 \times cm^2} \times J \quad \text{con } M_0 \text{ in Nm e } J \text{ in kgcm}^2$$

Costante di tempo termica t_{th} [min]

La costante t_{th} indica il tempo di riscaldamento del motore freddo con un carico di I_0 fino al raggiungimento di una sovratemperatura di $0,63 \times 100$ Kelvin. In caso di sollecitazione con corrente di picco, il riscaldamento ha luogo in un tempo notevolmente più breve.

Ritardo al rilascio t_{BRH} [ms]/ritardo all'inserzione t_{BRL} [ms] del freno

Le costanti indicano i tempi di reazione del freno di stazionamento applicando la tensione nominale al servoamplificatore.

3.2

AKM1

Dati tecnici

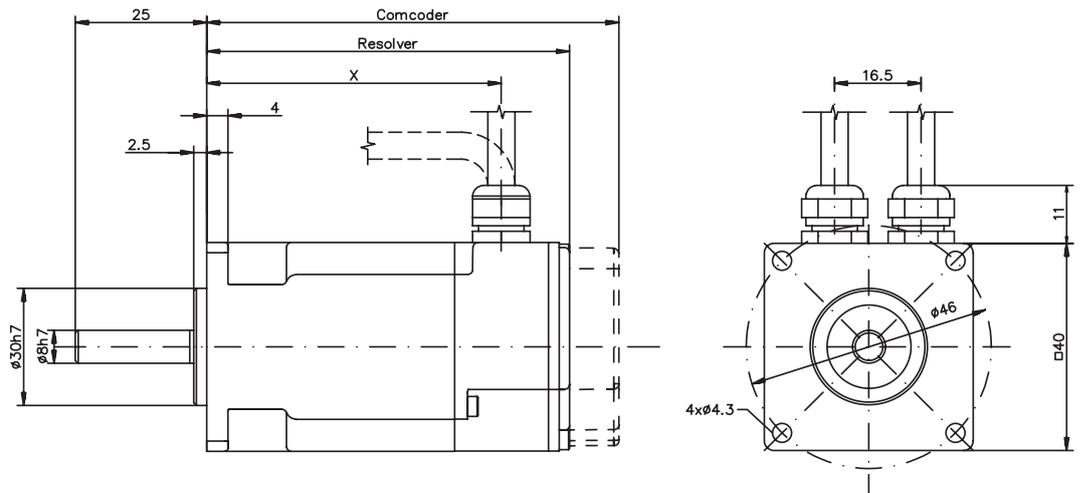
Dati	Simbolo [unità]	AKM							
		11B	11C	11E	12C	12E	13C	13D	
Dati elettrici									
	Coppia cont. allo stallo*	M_0 [Nm]	0,18	0,18	0,18	0,31	0,31	0,41	0,40
	Corrente cont. allo stallo	I_{0rms} [A]	1,16	1,45	2,91	1,51	2,72	1,48	2,40
	Tensione di rete nom. max.	U_N [VAC]	230VAC						
$U = 75VDC$	Velocità nominale	n_n [min^{-1}]	—	—	6000	—	3000	—	2000
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	—	—	0,18	—	0,31	—	0,40
	Potenza nominale	P_n [kW]	—	—	0,11	—	0,10	—	0,08
$U_N = 115V$	Velocità nominale	n_n [min^{-1}]	4000	6000	—	4000	8000	3000	7000
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	0,18	0,18	—	0,30	0,28	0,41	0,36
	Potenza nominale	P_n [kW]	0,08	0,11	—	0,13	0,23	0,13	0,27
$U_N = 230V$	Velocità nominale	n_n [min^{-1}]	8000	—	—	8000	—	8000	—
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	0,17	—	—	0,28	—	0,36	—
	Potenza nominale	P_n [kW]	0,14	—	—	0,23	—	0,30	—
$U_N = 400V$	Velocità nominale	n_n [min^{-1}]	—	—	—	—	—	—	—
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	—	—	—	—	—	—	—
	Potenza nominale	P_n [kW]	—	—	—	—	—	—	—
$U_N = 480V$	Velocità nominale	n_n [min^{-1}]	—	—	—	—	—	—	—
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	—	—	—	—	—	—	—
	Potenza nominale	P_n [kW]	—	—	—	—	—	—	—
	Corrente di picco	I_{0max} [A]	4,65	5,79	11,6	6,06	10,9	5,93	9,6
	Coppia di picco	M_{0max} [Nm]	0,61	0,61	0,61	1,08	1,08	1,46	1,44
	Costante di coppia	K_{Trms} [Nm/A]	0,16	0,13	0,06	0,21	0,11	0,28	0,17
	Costante di tensione	K_{Erms} [mVmin]	10,2	8,3	4,1	13,3	7,2	17,9	10,9
	Resistenza avvolgimento Ph-Ph	R_{25} [Ω]	20,2	13,1	3,3	12,4	3,9	13,5	5,2
	Induttività avvolgimento Ph-Ph	L [mH]	12,5	8,3	2,0	9,1	2,7	10,3	3,8
Dati meccanici									
	Momento di inerzia del rotore	J [kgcm ²]	0,017		0,031		0,045		
	Numero di poli		6		6		6		
	Momento di aderenza statica	M_R [Nm]	0,0011		0,0021		0,0031		
	Costante di tempo termica	t_{TH} [min]	4		6		7		
	Peso standard	G [kg]	0,35		0,49		0,63		
	Soll. radiale ammessa sull estr. dell'albero a 8000 min^{-1}	F_R [N]	30						
	Soll. assiale ammessa sull estr. dell'albero a 8000 min^{-1}	F_A [N]	12						

* Flangia di calcolo dell'alluminio 254mm * 254mm * 6,35mm

Collegamenti e cavi

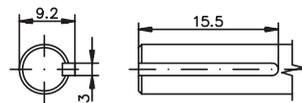
Dati	AKM1
Collegamento potenza	4 + 4-poli, rotondo, all'estremità del cavo 0,5m
Cavo motore, schermato	4 x 1
Cavo motore con fili di comando, schermato	4 x 1 + 2 x 0,75
Collegamento resolver	12-poli, rotondo, all'estremità del cavo 0,5m
Cavo resolver, schermato	4 x 2 x 0,25mm ²
Collegamento Comcoder (opzione)	17-poli, rotondo, all'estremità del cavo 0,5m

Disegno quotato (schema elementare)

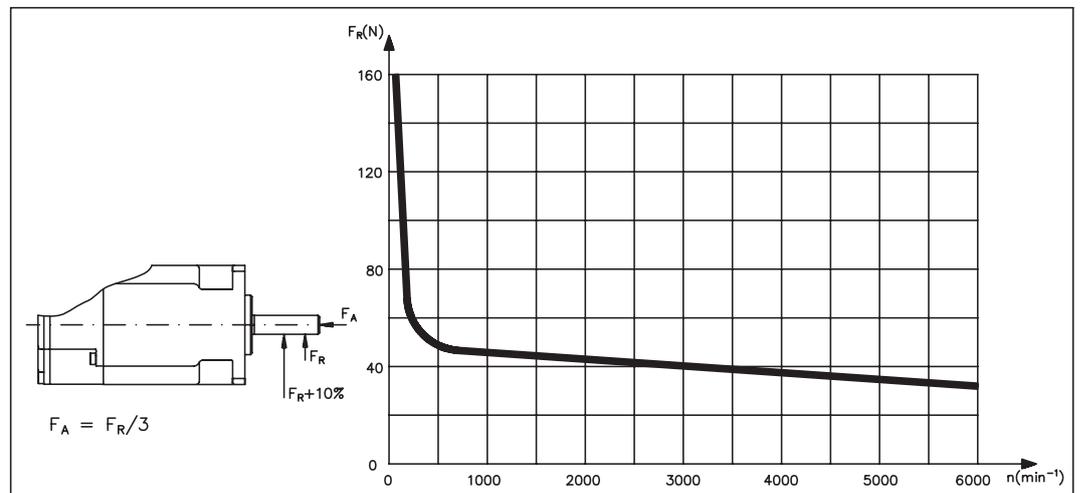


Model	X	Resolver	Comcoder
AKM11	56.1	69.6	79.0
AKM12	75.1	88.6	98.0
AKM13	94.1	107.6	117.0

Option Keyway



Forze radiali/assiali sull'estremità dell'albero



3.3

AKM2

Dati tecnici

Dati	Simbolo [unità]	AKM												
		21C	21E	21G	22C	22E	22G	23C	23D	23F	24C	24D	24F	
Dati elettrici														
	Coppia cont. allo stallo*	M ₀ [Nm]	0,48	0,50	0,50	0,84	0,87	0,88	1,13	1,16	1,18	1,38	1,41	1,42
	Corrente cont. allo stallo	I _{0rms} [A]	1,58	3,11	4,87	1,39	2,73	4,82	1,41	2,19	4,31	1,42	2,21	3,89
	Tensione di rete nom. max.	U _N [VAC]	480											
U = 75VDC	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	—	2000	4000	—	1000	2500	—	—	1500	—	—	1000
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	—	0,48	0,46	—	0,85	0,83	—	—	1,15	—	—	1,39
	Potenza nominale	P _n [kW]	—	0,10	0,19	—	0,09	0,22	—	—	0,18	—	—	0,15
U _N = 115V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	2500	7000	—	1000	3500	7000	1000	1500	4500	—	1500	3000
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	0,46	0,41	—	0,83	0,81	0,74	1,11	1,12	1,07	—	1,36	1,33
	Potenza nominale	P _n [kW]	0,12	0,30	—	0,09	0,30	0,54	0,12	0,18	0,50	—	0,21	0,42
U _N = 230V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	8000	—	—	3500	8000	—	2500	5000	8000	2000	4000	8000
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	0,39	—	—	0,78	0,70	—	1,08	1,03	0,94	1,32	1,29	1,12
	Potenza nominale	P _n [kW]	0,32	—	—	0,29	0,59	—	0,28	0,54	0,79	0,28	0,54	0,94
U _N = 400V	Velocità nominale	n_n [min⁻¹]	—	—	—	8000	—	—	5500	8000	—	4500	8000	—
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	—	—	—	0,68	—	—	0,99	0,92	—	1,25	1,11	—
	Potenza nominale	P _n [kW]	—	—	—	0,57	—	—	0,57	0,77	—	0,59	0,93	—
U _N = 480V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	—	—	—	8000	—	—	7000	8000	—	5500	8000	—
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	—	—	—	0,68	—	—	0,95	0,92	—	1,22	1,11	—
	Potenza nominale	P _n [kW]	—	—	—	0,57	—	—	0,70	0,77	—	0,70	0,93	—
	Corrente di picco	I _{0max} [A]	6,3	12,4	19,5	5,6	10,9	19,3	5,6	8,8	17,2	5,7	8,8	15,6
	Coppia di picco	M _{0max} [Nm]	1,47	1,49	1,51	2,73	2,76	2,79	3,77	3,84	3,88	4,73	4,76	4,82
	Costante di coppia	K _{Trms} [Nm/A]	0,30	0,16	0,10	0,61	0,32	0,18	0,80	0,52	0,27	0,97	0,63	0,36
	Costante di tensione	K _{E rms} [mV/min]	19,5	10,2	6,6	39	20,4	11,7	51,8	33,8	17,6	62,4	40,8	23,4
	Resistenza avvolgimento Ph-Ph	R ₂₅ [Ω]	13,0	3,42	1,44	19,4	5,09	1,69	20,3	8,36	2,23	20,4	8,4	2,77
	Induttività avvolgimento Ph-Ph	L [mH]	19	5,2	2,18	35,5	9,7	3,19	40,7	17,3	4,68	43,8	18,7	6,16
Dati meccanici														
	Momento di inerzia del rotore	J [kgcm ²]	0,11		0,16		0,22		0,27					
	Numero di poli		6		6		6		6					
	Momento di aderenza statica	M _R [Nm]	0,002		0,005		0,007		0,01					
	Costante di tempo termica	t _{TH} [min]	8		9		10		11					
	Peso standard	G [kg]	0,82		1,1		1,38		1,66					
	Soll. radiale ammessa sull'estr. dell'albero a 5000 min ⁻¹	F _R [N]	145											
	Soll. assiale ammessa sull'estr. dell'albero a 5000 min ⁻¹	F _A [N]	60											

* Flangia di calcolo dell'alluminio 254mm * 254mm * 6,35mm

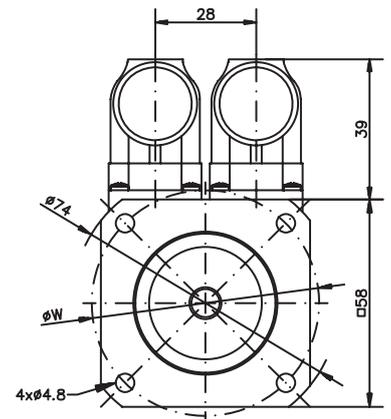
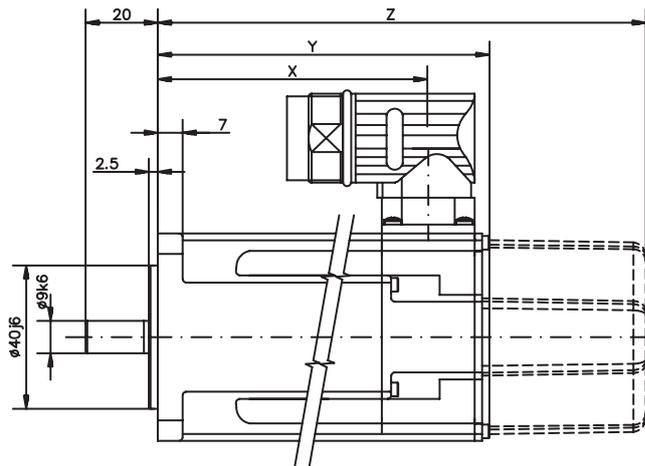
Dati freno

Dati	Simbolo [unità]	Valore
Coppia di arresto a 120°C	M _{BR} [Nm]	1,42
Tensione di allacciamento	U _{BR} [VDC]	24 ± 10 %
Potenza elettrica	P _{BR} [W]	8,4
Momento d'inerzia	J _{BR} [kgcm ²]	0,011
Ritardo al rilascio	t _{BRH} [ms]	20
Ritardo all'incidenza	t _{BRL} [ms]	18
Peso del freno	G _{BR} [kg]	0,27
Gioco tipico	[° mech.]	0,46

Collegamenti e cavi

Dati	AKM2
Collegamento potenza	4 + 4-poli, rotondo, piegato
Cavo motore, schermato	4 x 1
Cavo motore con fili di comando, schermato	4 x 1 + 2 x 0,75
Collegamento resolver	12-poli, rotondo, piegato
Cavo resolver, schermato	4 x 2 x 0,25mm ²
Collegamento Encoder (opzione)	17-poli, rotondo, piegato
Cavo Encoder, schermato	7 x 2 x 0,25mm ²

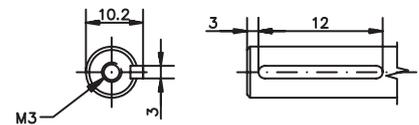
Disegno quotato (schema elementare)



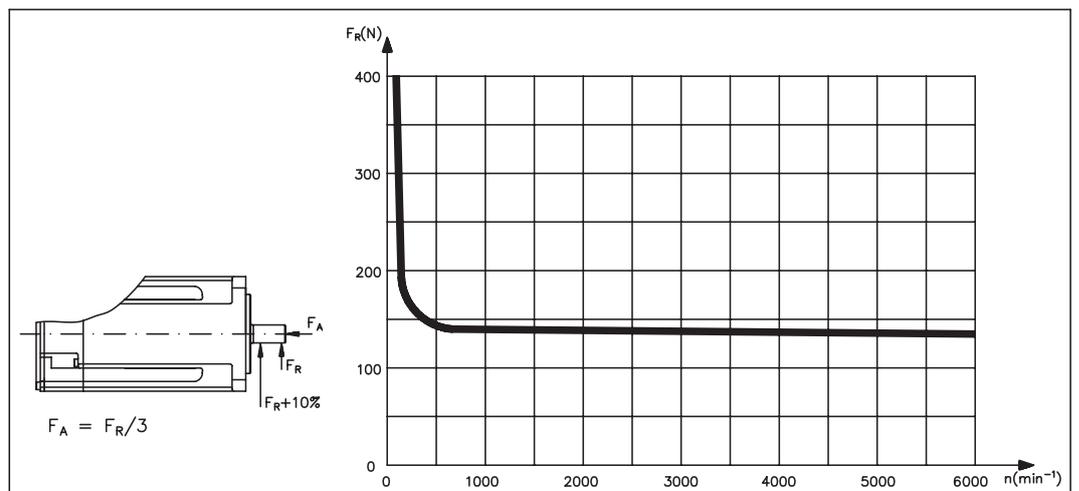
$\phi W = \phi 63\text{mm}$, AKM2xx-Ax
 $\phi W = \phi 65\text{mm}$, AKM2xx-Dx

Model	X	Y	Z (freno)
AKM21	76.1	95.4	129.5
AKM22	95.1	114.4	148.5
AKM23	114.1	133.4	167.5
AKM24	133.1	152.4	186.5

Option Keyway



Forze radiali/assiali sull'estremità dell'albero



3.4

AKM3

Dati tecnici

Dati	Simbolo [unità]	AKM									
		31C	31E	31H	32C	32D	32H	33C	33E	33H	
Dati elettrici											
	Coppia cont. allo stallo*	M ₀ [Nm]	1,15	1,20	1,23	2,00	2,04	2,10	2,71	2,79	2,88
	Corrente cont. allo stallo	I _{0rms} [A]	1,37	2,99	5,85	1,44	2,23	5,50	1,47	2,58	5,62
	Tensione di rete nom. max.	U _N [VAC]	480								
U = 75VDC	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	—	750	2000	—	—	1200	—	—	800
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	—	1,19	1,20	—	—	2,06	—	—	2,82
	Potenza nominale	P _n [kW]	—	0,09	0,25	—	—	0,26	—	—	0,24
U _N = 115V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	—	2500	6000	—	1000	3000	—	—	2500
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	—	1,17	0,97	—	2,00	1,96	—	—	2,66
	Potenza nominale	P _n [kW]	—	0,31	0,61	—	0,21	0,62	—	—	0,70
U _N = 230V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	2500	6000	—	1500	2500	7000	1000	2000	5500
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	1,12	0,95	—	1,95	1,93	1,45	2,64	2,62	2,27
	Potenza nominale	P _n [kW]	0,29	0,60	—	0,31	0,51	1,06	0,28	0,55	1,31
U _N = 400V	Velocità nominale	n_n [min⁻¹]	5000	—	—	3000	5500	—	2000	4500	—
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	1,00	—	—	1,86	1,65	—	2,54	2,34	—
	Potenza nominale	P _n [kW]	0,52	—	—	0,58	0,95	—	0,53	1,10	—
U _N = 480V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	6000	—	—	3500	6000	—	2500	5000	—
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	0,91	—	—	1,83	1,58	—	2,50	2,27	—
	Potenza nominale	P _n [kW]	0,57	—	—	0,67	0,99	—	0,65	1,19	—
	Corrente di picco	I _{0max} [A]	5,5	12,0	23,4	5,7	8,9	22,0	5,9	10,3	22,5
	Coppia di picco	M _{0max} [Nm]	3,88	4,00	4,06	6,92	7,05	7,26	9,76	9,96	10,2
	Costante di coppia	K _{Trms} [Nm/A]	0,85	0,41	0,21	1,40	0,92	0,39	1,86	1,10	0,52
	Costante di tensione	K _{Erms} [mVmin]	54,5	26,1	13,7	89,8	59,0	24,8	120	70,6	33,4
	Resistenza avvolgimento Ph-Ph	R ₂₅ [Ω]	21,4	4,58	1,25	23,0	9,57	1,64	25,4	8,36	1,82
	Induttività avvolgimento Ph-Ph	L [mH]	37,5	8,6	2,4	46,5	20,1	3,55	53,6	18,5	4,1
Dati meccanici											
	Momento di inerzia del rotore	J [kgcm ²]	0,33			0,59			0,85		
	Numero di poli		8			8			8		
	Momento di aderenza statica	M _R [Nm]	0,014			0,02			0,026		
	Costante di tempo termica	t _{TH} [min]	14			17			20		
	Peso standard	G [kg]	1,55			2,23			2,9		
	Soll. radiale ammessa sull estr. dell'albero a 3000 min ⁻¹	F _R [N]	195								
	Soll. assiale ammessa sull estr. dell'albero a 3000 min ⁻¹	F _A [N]	65								

* Flangia di calcolo dell'alluminio 254mm * 254mm * 6,35mm

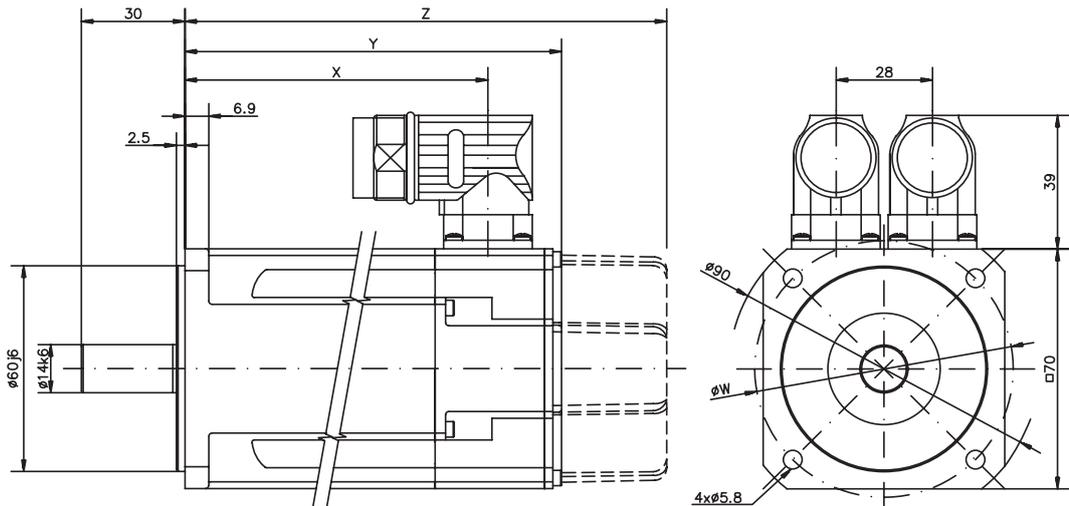
Dati freno

Dati	Simbolo [unità]	Valore
Coppia di arresto a 120°C	M _{BR} [Nm]	2,5
Tensione di allacciamento	U _{BR} [VDC]	24 ± 10 %
Potenza elettrica	P _{BR} [W]	10,1
Momento d'inerzia	J _{BR} [kgcm ²]	0,011
Ritardo al rilascio	t _{BRH} [ms]	25
Ritardo all'incidenza	t _{BRL} [ms]	10
Peso del freno	G _{BR} [kg]	0,35
Gioco tipico	[°mech.]	0,46

Collegamenti e cavi

Dati	AKM3
Collegamento potenza	4 + 4-poli, rotondo, piegato
Cavo motore, schermato	4 x 1
Cavo motore con fili di comando, schermato	4 x 1 + 2 x 0,75
Collegamento resolver	12-poli, rotondo, piegato
Cavo resolver, schermato	4 x 2 x 0,25mm ²
Collegamento Encoder (opzione)	17-poli, rotondo, piegato
Cavo Encoder, schermato	7 x 2 x 0,25mm ²

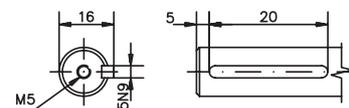
Disegno quotato (schema elementare)



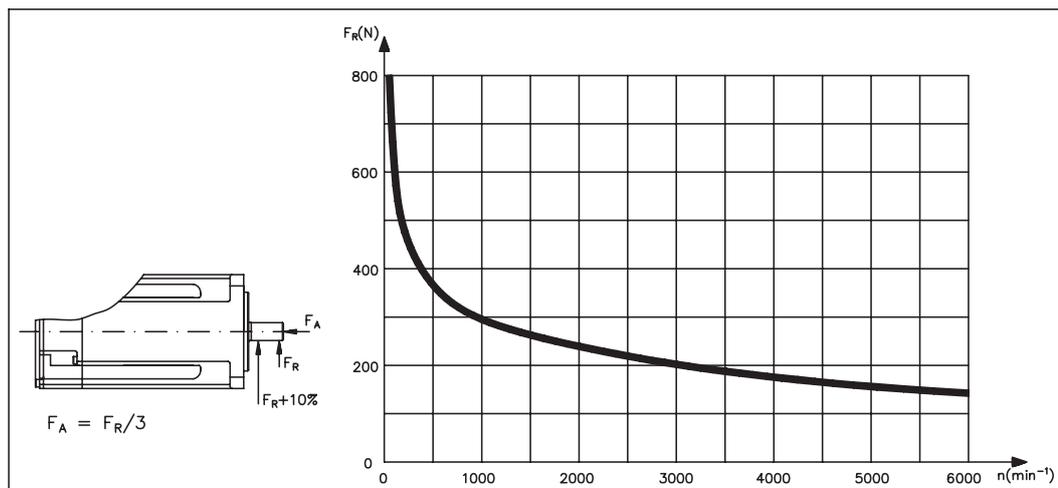
ØW = Ø75mm, AKM3xx-Ax
 ØW = Ø85mm, AKM3xx-Cx

Model	X	Resolver/Encoder	
		Y	Z (freno)
AKM31	87.9	109.8	140.3
AKM32	118.9	140.8	171.3
AKM33	149.9	171.8	202.3

Option Keyway



Forze radiali/assiali sull'estremità dell'albero



3.5 AKM4

Dati tecnici

Dati	Simbolo [unità]	AKM													
		41C	41E	41H	42C	42E	42G	42J	43E	43G	43K	44E	44G	44J	
Dati elettrici															
Coppia cont. allo stallo*	M_0 [Nm]	1,95	2,02	2,06	3,35	3,42	3,53	3,56	4,70	4,80	4,90	5,76	5,88	6,00	
	Corrente cont. allo stallo	I_{0rms} [A]	1,46	2,85	5,60	1,40	2,74	4,80	8,40	2,76	4,87	9,60	2,90	5,00	8,80
	Tensione di rete nom. max.	U_N [VAC]	480												
U = 75VDC	Velocità nominale	n_n [min ⁻¹]	—	—	1000	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	—	—	1,99	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
	Potenza nominale	P_n [kW]	—	—	0,21	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
U _N = 115V	Velocità nominale	n_n [min ⁻¹]	—	1200	3000	—	—	—	3000	—	—	2500	—	—	
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	—	1,94	1,86	—	—	—	3,03	—	—	4,08	—	—	
	Potenza nominale	P_n [kW]	—	0,24	0,58	—	—	—	0,95	—	—	1,07	—	—	
U _N = 230V	Velocità nominale	n_n [min ⁻¹]	1200	3000	6000	—	1800	3500	6000	1500	2500	6000	1200	2000	4000
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	1,88	1,82	1,62	—	3,12	2,90	2,38	4,24	4,00	2,62	5,22	4,90	3,84
	Potenza nominale	P_n [kW]	0,24	0,57	1,02	—	0,59	1,06	1,50	0,67	1,05	1,65	0,66	1,03	1,61
U _N = 400V	Velocità nominale	n_n [min ⁻¹]	3000	6000	—	1500	3500	6000	—	2500	5000	—	2000	4000	6000
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	1,77	1,58	—	3,10	2,81	2,35	—	3,92	3,01	—	4,80	3,76	2,75
	Potenza nominale	P_n [kW]	0,56	0,99	—	0,49	1,03	1,48	—	1,03	1,58	—	1,01	1,57	1,73
U _N = 480V	Velocità nominale	n_n [min ⁻¹]	3500	6000	—	2000	4000	6000	—	3000	6000	—	2500	5000	6000
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	1,74	1,58	—	3,02	2,72	2,35	—	3,76	2,57	—	4,56	3,19	2,75
	Potenza nominale	P_n [kW]	0,64	0,99	—	0,63	1,14	1,48	—	1,18	1,61	—	1,19	1,67	1,73
Corrente di picco	I_{0max} [A]	5,8	11,4	22,4	5,61	11,0	19,2	33,7	11,0	19,5	38,3	11,4	20,0	35,2	
Coppia di picco	M_{0max} [Nm]	6,12	6,28	6,36	11,1	11,3	11,5	11,6	15,9	16,1	16,3	19,9	20,2	20,4	
Costante di coppia	K_{Trms} [Nm/A]	1,34	0,71	0,37	2,40	1,26	0,74	0,43	1,72	0,99	0,52	2,04	1,19	0,69	
Costante di tensione	$K_{E rms}$ [mV/min]	86,3	45,6	23,7	154	80,9	47,5	27,5	111	63,9	33,2	132	76,6	44,2	
Resistenza avvolgimento Ph-Ph	R_{25} [Ω]	21,7	5,7	1,51	27,5	7,22	2,38	0,80	8,04	2,61	0,70	8,08	2,65	0,88	
Induttività avvolgimento Ph-Ph	L [mH]	66,1	18,4	5,0	97,4	26,8	9,2	3,1	32,6	10,8	2,9	33,9	11,5	3,8	
Dati meccanici															
Momento di inerzia del rotore	J [kgcm ²]	0,81		1,5				2,1				2,7			
Numero di poli		10		10				10				10			
Momento di aderenza statica	M_R [Nm]	0,014		0,026				0,038				0,05			
Costante di tempo termica	t_{TH} [min]	13		17				20				24			
Peso standard	G [kg]	2,44		3,39				4,35				5,3			
Soll. radiale ammessa sull estr. dell'albero a 3000 min ⁻¹	F_R [N]	450													
Soll. assiale ammessa sull estr. dell'albero a 3000 min ⁻¹	F_A [N]	180													

* Flangia di calcolo dell'alluminio 254mm * 254mm * 6,35mm

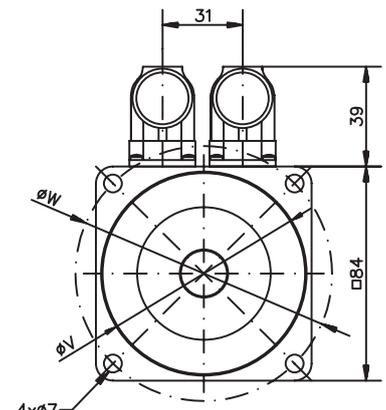
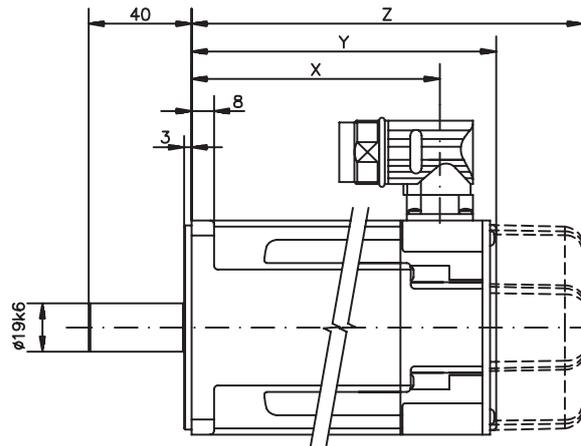
Dati freno

Dati	Simbolo [unità]	Valore
Coppia di arresto a 120°C	M_{BR} [Nm]	6
Tensione di allacciamento	U_{BR} [VDC]	24 ± 10 %
Potenza elettrica	P_{BR} [W]	12,8
Momento d'inerzia	J_{BR} [kgcm ²]	0,068
Ritardo al rilascio	t_{BRH} [ms]	35
Ritardo all'incidenza	t_{BRL} [ms]	15
Peso del freno	G_{BR} [kg]	0,63
Gioco tipico	[° mech.]	0,37

Collegamenti e cavi

Dati	AKM4
Collegamento potenza	4 + 4-poli, rotondo, piegato
Cavo motore, schermato	4 x 1,5
Cavo motore con fili di comando, schermato	4 x 1 + 2 x 0,75
Collegamento resolver	12-poli, rotondo, piegato
Cavo resolver, schermato	4 x 2 x 0,25mm ²
Collegamento Encoder (opzione)	17-poli, rotondo, piegato
Cavo Encoder, schermato	7 x 2 x 0,25mm ²

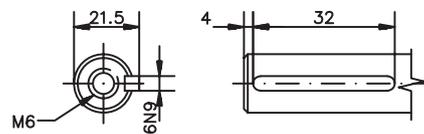
Disegno quotato (schema elementare)



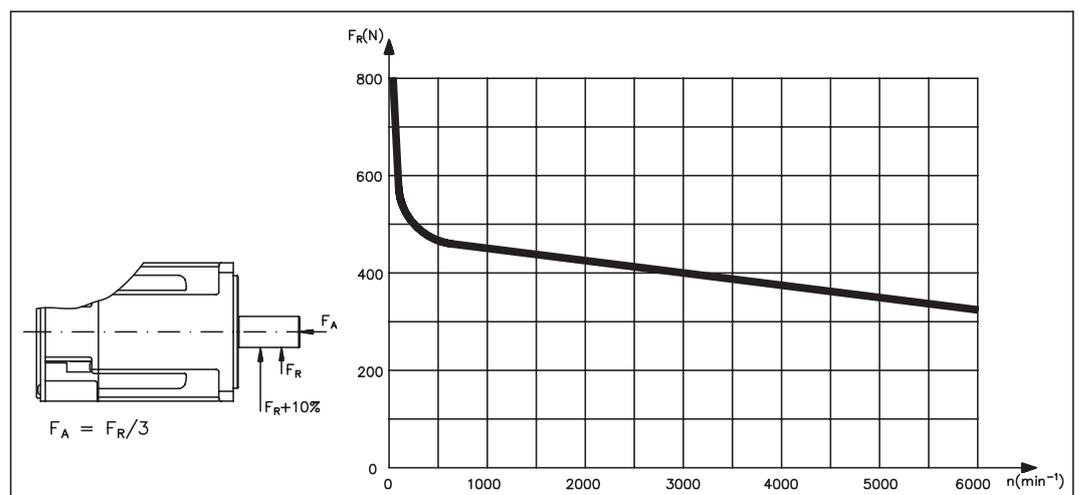
$\phi W = \phi 100$, $\phi V = \phi 80j6$, AKM4xx-Ax
 $\phi W = \phi 90$, $\phi V = \phi 60j6$, AKM4xx-Cx

Model	X	Resolver/Encoder	
		Y	Z (freno)
AKM41	96.4	118.8	152.3
AKM42	125.5	147.8	181.3
AKM43	154.4	176.8	210.3
AKM44	183.4	205.8	239.3

Option Keyway



Forze radiali/assiali sull'estremità dell'albero



3.6 AKM5

Dati tecnici

Dati	Simbolo [unità]	AKM															
		51E	51G	51K	52E	52G	52K	52M	53G	53K	53M	53P	54G	54K	54L	54N	
Dati elettrici																	
	Coppia cont. allo stallo*	M ₀ [Nm]	4,70	4,75	4,90	8,34	8,43	8,60	8,60	11,4	11,6	11,4	11,4	14,3	14,4	14,1	14,1
	Corrente cont. allo stallo	I _{0rms} [A]	2,75	4,84	9,4	2,99	4,72	9,3	13,1	4,77	9,4	13,4	19,1	5,0	9,7	12,5	17,8
	Tensione di rete nom. max.	U _N [VAC]	480														
U = 75VDC	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	Potenza nominale	P _n [kW]	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
U _N = 115V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	—	—	250 0	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	—	—	4,15	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	Potenza nominale	P _n [kW]	—	—	1,09	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
U _N = 230V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	1200	2500	5500	—	1500	3000	4500	1000	2000	3000	5000	—	1800	2500	3500
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	4,41	4,02	2,35	—	7,69	6,80	5,20	10,7	10,1	8,72	5,88	—	12,7	11,5	9,85
	Potenza nominale	P _n [kW]	0,55	1,05	1,35	—	1,21	2,14	2,45	1,12	2,12	2,74	3,08	—	2,39	3,00	3,61
U _N = 400V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	2500	5000	—	1500	2500	5500	—	2000	4000	—	—	1500	3500	4500	—
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	3,98	2,62	—	7,61	7,06	3,90	—	9,85	7,65	—	—	12,9	10,0	8,13	—
	Potenza nominale	P _n [kW]	1,04	1,37	—	1,20	1,85	2,25	—	2,06	3,20	—	—	2,03	3,68	3,83	—
U _N = 480V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	3000	6000	—	2000	3000	6000	—	2400	4500	—	—	2000	4000	—	—
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	3,80	1,94	—	7,28	6,66	3,25	—	9,50	6,85	—	—	12,3	9,25	—	—
	Potenza nominale	P _n [kW]	1,19	1,22	—	1,52	2,09	2,04	—	2,39	3,23	—	—	2,57	3,87	—	—
	Corrente di picco	I _{0max} [A]	8,24	14,5	28,3	9,00	14,2	27,8	39,4	14,3	28,1	40,3	57,4	14,9	29,2	37,5	53,4
	Coppia di picco	M _{0max} [Nm]	11,6	11,7	12,0	21,3	21,5	21,9	21,9	29,7	30,1	29,8	29,8	37,8	38,4	37,5	37,6
	Costante di coppia	K _{Trms} [Nm/A]	1,72	0,99	0,52	2,79	1,79	0,93	0,66	2,39	1,24	0,85	0,60	2,88	1,50	1,13	0,80
	Costante di tensione	K _{E rms} [mV/min]	110	63,6	33,5	179	115	60,1	42,4	154	79,8	54,7	38,4	185	96,6	72,9	51,3
	Resistenza avvolgimento Ph-Ph	R ₂₅ [Ω]	8,47	2,75	0,75	8,59	3,47	0,93	0,48	3,75	1,00	0,51	0,27	3,80	1,02	0,63	0,33
	Induttività avvolgimento Ph-Ph	L [mH]	36,6	12,1	3,40	44,7	18,5	5,00	2,50	21,3	5,70	2,70	1,30	22,9	6,20	3,50	1,80
Dati meccanici																	
	Momento di inerzia del rotore	J [kgcm ²]	3,4			6,2			9,1			12					
	Numero di poli		10			10			10			10					
	Momento di aderenza statica	M _R [Nm]	0,022			0,04			0,058			0,077					
	Costante di tempo termica	t _{TH} [min]	20			24			28			31					
	Peso standard	G [kg]	4,2			5,8			7,4			9					
	Soll. radiale ammessa sull'estr. dell'albero a 3000 min ⁻¹	F _R [N]	450														
	Soll. assiale ammessa sull'estr. dell'albero a 3000 min ⁻¹	F _A [N]	180														

* Flangia di calcolo dell'alluminio 305mm * 305mm * 12,7mm

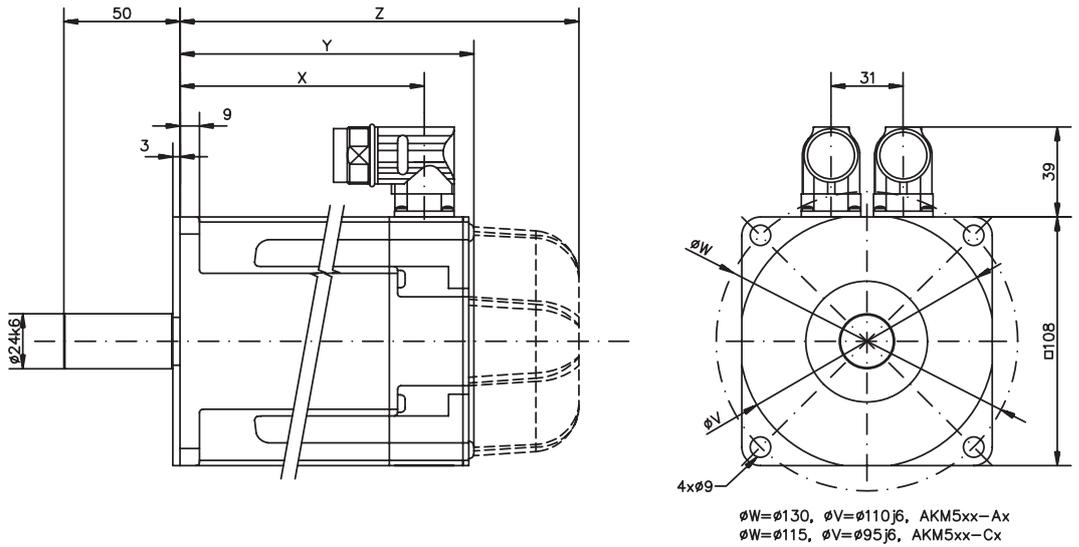
Dati freno

Dati	Simbolo [unità]	Valore
Coppia di arresto a 120°C	M _{BR} [Nm]	14,5
Tensione di allacciamento	U _{BR} [VDC]	24 ± 10 %
Potenza elettrica	P _{BR} [W]	19,5
Momento d'inerzia	J _{BR} [kgcm ²]	0,173
Ritardo al rilascio	t _{BRH} [ms]	80
Ritardo all'incidenza	t _{BRL} [ms]	15
Peso del freno	G _{BR} [kg]	1,1
Gioco tipico	[°mech.]	0,31

Collegamenti e cavi

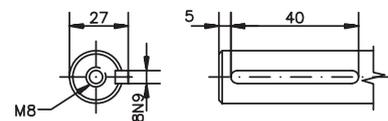
Dati	AKM5	
Collegamento potenza	4 + 4-poli, rotondo, piegato	
Cavo motore, schermato	4 x 1,5	4 x 2,5
Cavo motore con fili di comando, schermato	4 x 1,5 + 2 x 0,75	4 x 2,5 + 2 x 1
Collegamento resolver	12-poli, rotondo, piegato	
Cavo resolver, schermato	4 x 2 x 0,25mm ²	
Collegamento Encoder (opzione)	17-poli, rotondo, piegato	
Cavo Encoder, schermato	7 x 2 x 0,25mm ²	

Disegno quotato (schema elementare)

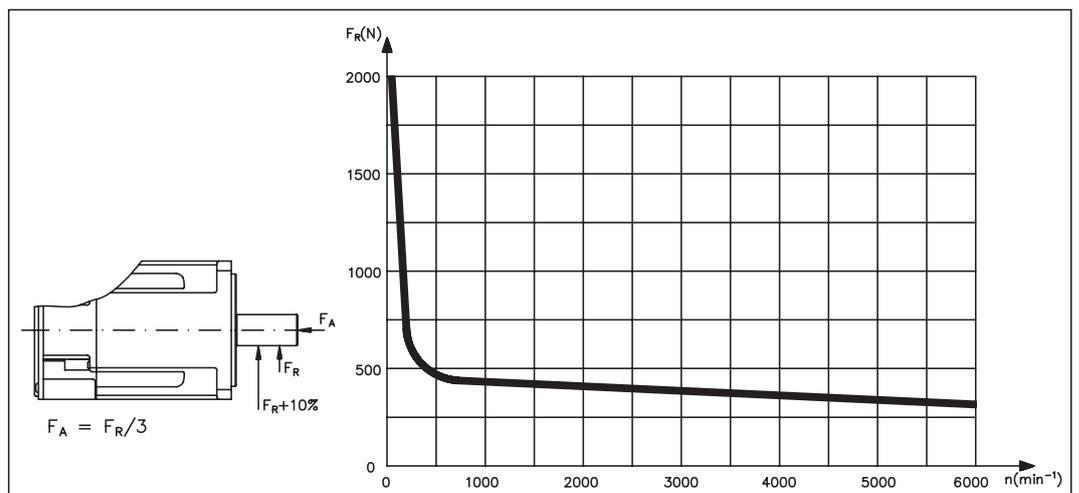


Model	X	Resolver/Comcoder		Encoder	
		Y	Z (freno)	Y	Z (freno)
AKM51	105.3	127.5	172.5	146.0	189.0
AKM52	136.3	158.5	203.5	177.0	220.0
AKM53	167.3	189.5	234.5	208.0	251.0
AKM54	198.3	220.5	265.5	239.0	282.0

Option Keyway



Forze radiali/assiali sull'estremità dell'albero



3.7 AKM6

Dati tecnici

Dati	Simbolo [unità]	AKM														
		62G	62K	62M	62P	63G	63K	63M	63N	64K	64L	64P	65K	65M	65N	
Dati elettrici																
	Coppia cont. allo stallo*	M ₀ [Nm]	11,9	12,2	12,2	12,3	16,5	16,8	17,0	17,0	20,8	21,0	20,4	24,8	25,0	24,3
	Corrente cont. allo stallo	I _{0rms} [A]	4,9	9,6	13,4	18,8	4,5	9,9	13,8	17,4	9,2	12,8	18,6	9,8	13,6	17,8
	Tensione di rete nom. max.	U _N [VAC]	230-480													
U = 75VDC	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	Potenza nominale	P _n [kW]	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
U _N = 115V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	Potenza nominale	P _n [kW]	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
U _N = 230V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	—	2000	3000	4500	—	1500	2000	3000	1200	1500	2500	1000	1500	2000
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	—	10,4	9,50	8,10	—	14,9	14,3	13,0	18,8	18,4	16,0	22,8	21,9	19,8
	Potenza nominale	P _n [kW]	—	2,18	2,98	3,82	—	2,34	2,99	4,08	2,36	2,89	4,19	2,39	3,44	4,15
U _N = 400V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	1800	3500	6000	—	1200	3000	4000	5000	2000	3000	4500	2000	2500	3500
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	10,4	9,00	5,70	—	14,9	12,9	11,3	9,60	17,2	15,6	11,9	20,2	19,2	16,0
	Potenza nominale	P _n [kW]	1,96	3,30	3,58	—	1,87	4,05	4,73	5,03	3,60	4,90	5,61	4,23	5,03	5,86
U _N = 480V	Velocità nominale	n _n [min ⁻¹]	2000	4500	6000	—	1500	3500	4500	6000	2500	3500	5500	2200	3000	4000
	Coppia nominale*	M _n [Nm]	10,2	8,00	5,70	—	14,6	12,0	10,5	7,00	16,3	14,4	9,00	19,7	18,1	14,7
	Potenza nominale	P _n [kW]	2,14	3,77	3,58	—	2,29	4,40	4,95	4,40	4,27	5,28	5,18	4,54	5,69	6,16
	Corrente di picco	I _{0max} [A]	14,6	28,7	40,3	56,5	13,4	29,7	41,4	52,2	27,5	38,4	55,9	29,4	40,9	53,3
	Coppia di picco	M _{0max} [Nm]	29,8	30,1	30,2	30,4	41,8	42,6	43,0	43,0	53,5	54,1	52,9	64,5	65,2	63,7
	Costante di coppia	K _{Trms} [Nm/A]	2,47	1,28	0,91	0,66	3,70	1,71	1,24	0,98	2,28	1,66	1,10	2,54	1,85	1,38
	Costante di tensione	K _{E rms} [mV/min]	159	82,1	58,8	42,2	238	110	79,9	63,3	147	107	71,0	164	119	88,8
	Resistenza avvolgimento Ph-Ph	R ₂₅ [Ω]	3,94	1,05	0,55	0,30	5,16	1,09	0,58	0,38	1,34	0,71	0,36	1,27	0,68	0,42
	Induttività avvolgimento Ph-Ph	L [mH]	31,7	8,5	4,4	2,2	43,5	9,3	4,9	3,1	11,8	6,2	2,8	11,4	6,1	3,4
Dati meccanici																
	Momento di inerzia del rotore	J [kgcm ²]	17			24			32			40				
	Numero di poli		10			10			10			10				
	Momento di aderenza statica	M _R [Nm]	0,05			0,1			0,15			0,2				
	Costante di tempo termica	t _{TH} [min]	20			25			30			35				
	Peso standard	G [kg]	8,9			11,1			13,3			15,4				
	Soll. radiale ammessa sull'estr. dell'albero a 3000 min ⁻¹	F _R [N]	770													
	Soll. assiale ammessa sull'estr. dell'albero a 3000 min ⁻¹	F _A [N]	280													

* Flangia di calcolo dell'alluminio 457mm * 457mm * 12,7mm

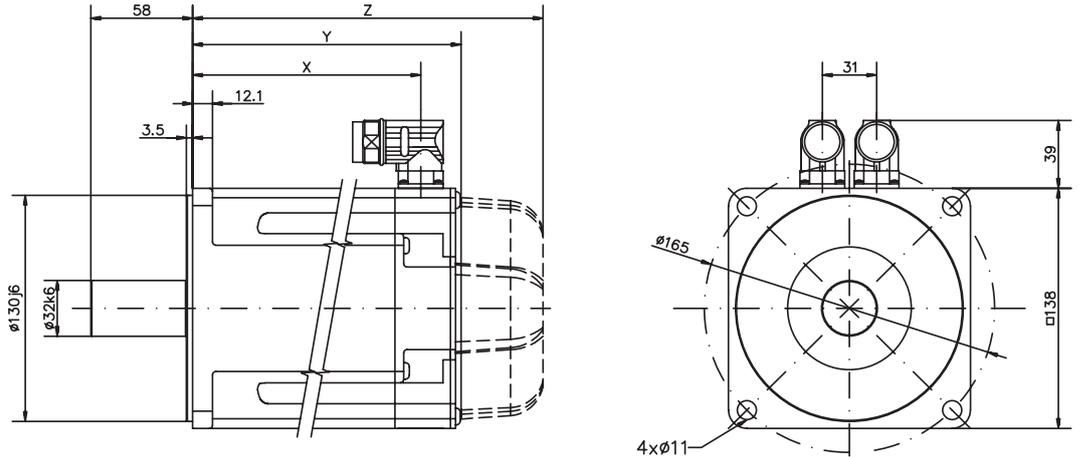
Dati freno

Dati	Simbolo [unità]	Valore
Coppia di arresto a 120°C	M _{BR} [Nm]	25
Tensione di allacciamento	U _{BR} [VDC]	24 ± 10 %
Potenza elettrica	P _{BR} [W]	25,7
Momento d'inerzia	J _{BR} [kgcm ²]	0,61
Ritardo al rilascio	t _{BRH} [ms]	105
Ritardo all'incidenza	t _{BRL} [ms]	20
Peso del freno	G _{BR} [kg]	2
Gioco tipico	[°mech.]	0,24

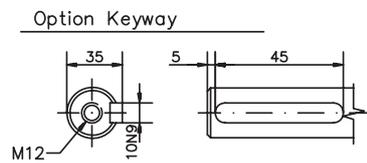
Collegamenti e cavi

Dati	AKM6
Collegamento potenza	4 + 4-poli, rotondo, piegato
Cavo motore, schermato	4 x 2,5
Cavo motore con fili di comando, schermato	4 x 2,5 + 2 x 1
Collegamento resolver	12-poli, rotondo, piegato
Cavo resolver, schermato	4 x 2 x 0,25mm ²
Collegamento Encoder (opzione)	17-poli, rotondo, piegato
Cavo Encoder, schermato	7 x 2 x 0,25mm ²

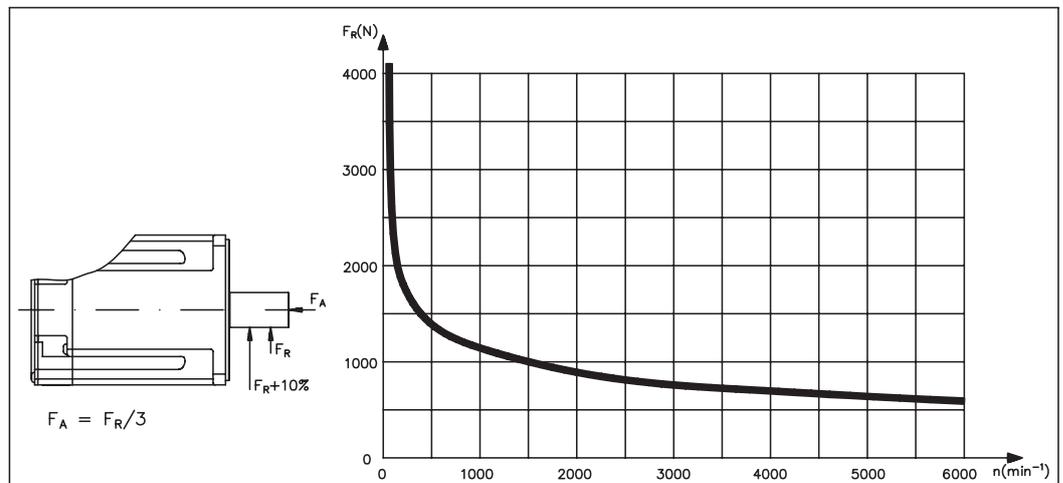
Disegno quotato (schema elementare)



Model	X	Resolver/Comcoder		Encoder	
		Y	Z (freno)	Y	Z (freno)
AKM62	130.5	153.7	200.7	172.2	218.7
AKM63	155.5	178.7	225.7	197.2	224.7
AKM64	180.5	203.7	250.7	222.2	268.7
AKM65	205.5	228.7	275.7	247.2	294.7



Forze radiali/assiali sull'estremità dell'albero



3.8

AKM7

Dati tecnici

Dati	Simbolo [unità]	AKM							
		72K	72M	72P	73M	73P	74L	74P	
Dati elettrici									
	Coppia cont. allo stallo*	M_0 [Nm]	29,7	30,0	29,4	42,0	41,6	53,0	52,5
	Corrente cont. allo stallo	I_{0rms} [A]	9,3	13,0	18,7	13,6	19,5	12,9	18,5
	Tensione di rete nom. max.	U_N [VAC]	480						
U = 75VDC	Velocità nominale	n_n [min^{-1}]	—	—	—	—	—	—	—
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	—	—	—	—	—	—	—
	Potenza nominale	P_n [kW]	—	—	—	—	—	—	—
U _N = 115V	Velocità nominale	n_n [min^{-1}]	—	—	—	—	—	—	—
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	—	—	—	—	—	—	—
	Potenza nominale	P_n [kW]	—	—	—	—	—	—	—
U _N = 230V	Velocità nominale	n_n [min^{-1}]	—	—	1800	—	1300	—	—
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	—	—	23,8	—	34,7	—	—
	Potenza nominale	P_n [kW]	—	—	4,49	—	4,72	—	—
U _N = 400V	Velocità nominale	n_n [min^{-1}]	1500	2000	3000	1500	2400	1200	1800
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	25,1	23,6	20,1	33,8	28,5	43,5	39,6
	Potenza nominale	P_n [kW]	3,94	4,94	6,31	5,31	7,16	5,47	7,46
U _N = 480V	Velocità nominale	n_n [min^{-1}]	1800	2500	3500	1800	2800	1400	2000
	Coppia nominale*	M_n [Nm]	24,0	22,1	18,2	32,1	26,3	41,5	35,9
	Potenza nominale	P_n [kW]	4,52	5,79	6,67	6,05	7,71	6,08	7,52
	Corrente di picco	I_{0max} [A]	27,8	38,9	56,1	40,8	58,6	38,7	55,5
	Coppia di picco	M_{0max} [Nm]	79,2	79,7	78,5	113	111	143	142
	Costante di coppia	K_{Trms} [Nm/A]	3,23	2,33	1,58	3,10	2,13	4,14	2,84
	Costante di tensione	$K_{E rms}$ [mV/min]	208	150	102	200	137	266	183
	Resistenza avvolgimento Ph-Ph	R_{25} [Ω]	1,22	0,64	0,33	0,68	0,35	0,85	0,43
	Induttività avvolgimento Ph-Ph	L [mH]	20,7	10,8	5,0	12,4	5,9	16,4	7,7
Dati meccanici									
Momento di inerzia del rotore	J [kgcm ²]	65		92		120			
Numero di poli		10		10		10			
Momento di aderenza statica	M_R [Nm]	0,16		0,24		0,33			
Costante di tempo termica	t_{TH} [min]	46		53		60			
Peso standard	G [kg]	19,7		26,7		33,6			
Soll. radiale ammessa sull'estr. dell'albero a 1000 min ⁻¹	F_R [N]	1300							
Soll. assiale ammessa sull'estr. dell'albero a 1000 min ⁻¹	F_A [N]	500							

* Flangia di calcolo dell'alluminio 457mm * 457mm * 12,7mm

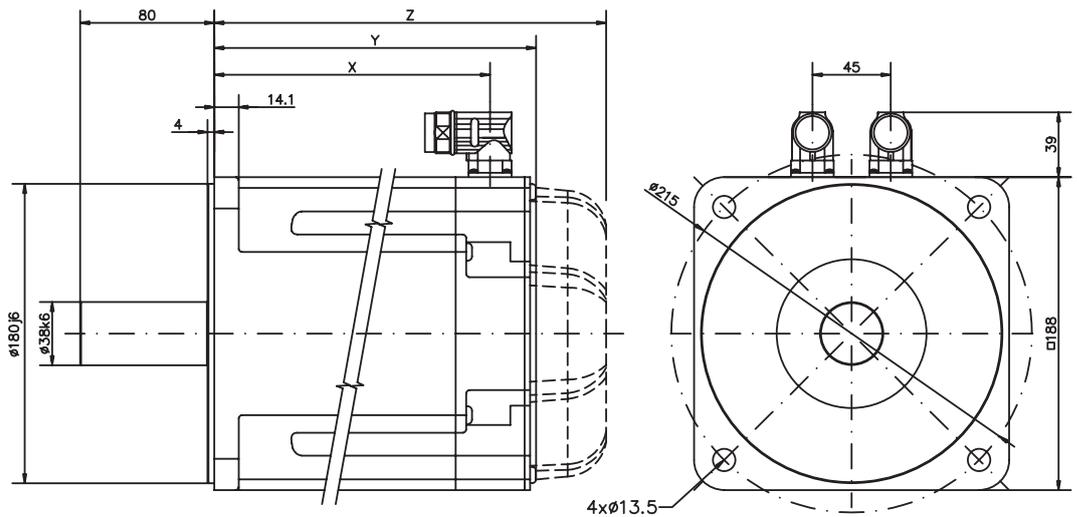
Dati freno

Dati	Simbolo [unità]	Valore
Coppia di arresto a 120°C	M_{BR} [Nm]	53
Tensione di allacciamento	U_{BR} [VDC]	24 ± 10 %
Potenza elettrica	P_{BR} [W]	35,6
Momento d'inerzia	J_{BR} [kgcm ²]	1,64
Ritardo al rilascio	t_{BRH} [ms]	110
Ritardo all'incidenza	t_{BRL} [ms]	35
Peso del freno	G_{BR} [kg]	2,1
Gioco tipico	[° mech.]	0,2

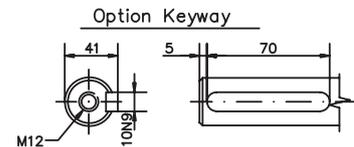
Collegamenti e cavi

Dati	AKM7
Collegamento potenza	4 + 4-poli, rotondo, piegato
Cavo motore, schermato	4 x 2,5
Cavo motore con fili di comando, schermato	4 x 2,5 + 2 x 1
Collegamento resolver	12-poli, rotondo, piegato
Cavo resolver, schermato	4 x 2 x 0,25mm ²
Collegamento Encoder (opzione)	17-poli, rotondo
Cavo Encoder, schermato	7 x 2 x 0,25mm ²

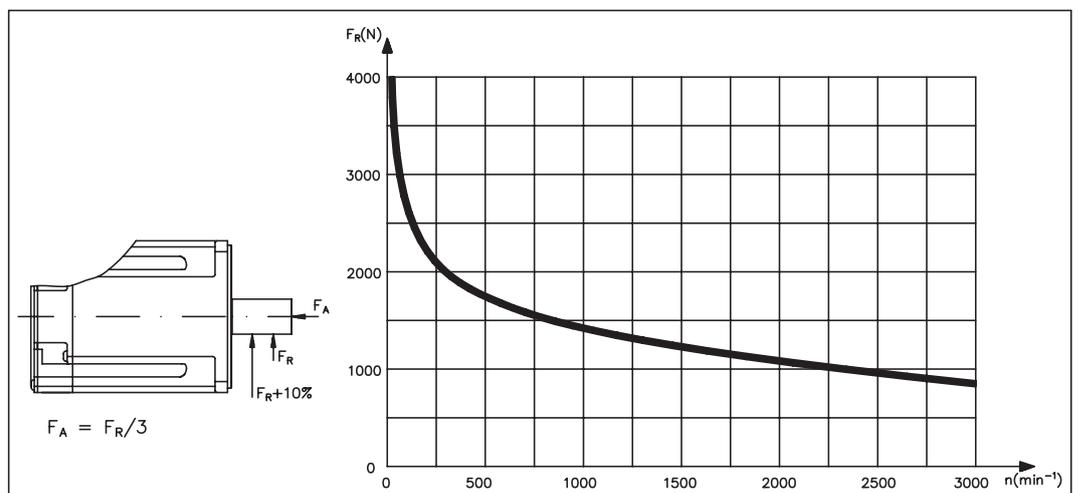
Disegno quotato (schema elementare)



Model	X	Resolver/Comcoder		Encoder	
		Y	Z (freno)	Y	Z (freno)
AKM72	164.5	192.5	234.5	201.7	253.3
AKM73	198.5	226.5	268.5	235.7	287.3
AKM74	232.5	260.5	302.5	269.7	321.3



Forze radiali/assiali sull'estremità dell'albero



4 Appendice

4.1 Assegnazione degli adattatori della trasmissione RediMount

Motore	RediMount	Lunghezza flangia [mm]	Motore	RediMount	Lunghezza flangia [mm]
AKM1xx-A	RM060-130	35,1	AKM4xx-C	RM075-124	42,9
AKM1xx-C	RM060-XXX	in preparazione		RM090-124	44,1
AKM2xx-A	RM060-6	31,0		RM100-124	43,7
	RM075-6	in preparazione		RM115-124	48,9
	RM090-6	62,7	AKM5xx-A	RM090-71	62,7
	RM100-6	in preparazione		RM100-71	43,7
AKM2xx-C	RM060-17	31,0		RM115-71	48,9
	RM075-17	42,9		RM142-71	69,6
	RM090-17	44,1	RM180-71	91,4	
	RM100-17	62,7	AKM5xx-C	RM090-53	in preparazione
RM115-17	48,9	RM100-53		in preparazione	
AKM3xx-A	RM060-19	31,0		RM115-53	59,9
	RM075-19	42,9		RM142-53	in preparazione
	RM090-19	44,1	RM180-53	in preparazione	
	RM100-19	58,9	RM115-92	in preparazione	
AKM3xx-C	RM060-XXX	in preparazione	AKM6xx-A	RM142-92	81,5
	RM075-XXX	in preparazione		RM180-92	91,4
	RM090-XXX	in preparazione		RM220-92	69,5
	RM100-XXX	in preparazione		RM142-114S	85,3
AKM4xx-A	RM075-40	42,9	AKM7xx-A	RM180-114	91,4
	RM090-40	44,1		RM220-114	69,6
	RM100-40	43,7			
	RM115-40	48,9			

Questi trasmissioni possono misura a RediMount:

- RM060: DT60, DTR60, DTRS60, DTRH60, NT23, NTP23, NT60, NTR23, UT006, UTR006, EQ23, EQ60
- RM075: UT075, UTR075, UT090, UTR090
- RM090: DT90, DTR90, DTRS90, DTRD90, DTRH90, NT34, NTP34, NT90, NTR34
- RM100: UT010, UTR010, ET010, UT115, UTR115
- RM115: DT115, DTR115, DTRS115, DTRD115, DTRH115, NT42, NTP42, NT115, NTR42
- RM142: DT142, DTR142, DTRS142, DTRD142, DTRH142, NT142, UT014, UTR014, ET014
- RM180: UT018, UTR018, ET018
- RM220: UT220

Potete trovare ulteriori informazioni su Redimount ed i trasmissioni sul nostro web site.

4.2 Dotazione, trasporto, stoccaggio, manutenzione, smaltimento

- Dotazione:**
- motore della serie AKM
 - descrizione tecnica (documentazione), 1 copia per esemplare fornito
 - opuscolo di accompagnamento per ogni motore (brevi informazioni)
- Trasporto:**
- classe climatica 2K3 secondo EN 50178
temperatura di trasporto da -25 a +70°C, variazione max. 20K/ora
umidità atmosferica durante il trasporto: umidità relativa del 5% - 95%
senza condensa
 - solo da parte di personale qualificato
 - solo in imballaggio originale riciclabile del produttore
 - evitare urti violenti, in particolare sull'estremità dell'albero
 - in caso di imballaggio danneggiato, verificare che il motore non presenti danni visibili.
Informare il trasportatore ed eventualmente il produttore.
- Imballaggio:**
- Imballaggio del cartone con rivestimento di Instapak®.
Potete restituire la parte di plastica al fornitore o ad un'impresa adatta di eliminazione. Per conoscere i nominativi di aziende specializzate affidabili contattare i nostri reparti

Tipo di motore	Scatolone	Altezza d'impilaggio max.
AKM1	X	10
AKM2	X	10
AKM3	X	6
AKM4	X	6
AKM5	X	5
AKM6	X	1
AKM7	X	1

- Stoccaggio:**
- classe climatica 1K4 secondo EN 50178
temperatura di stoccaggio da 25 a +55°C, variazione max. 20K/ora
umidità atmosferica um. rel. del 5% - 95% senza condensa
 - solo in imballaggio originale riciclabile del produttore
 - per l'altezza d'impilaggio max. ved. tabella imballaggio
 - durata a magazzino illimitata
- Manutenzione:**
- solo da parte di personale qualificato
 - i cuscinetti a sfere sono riempiti di grasso che in condizioni normali è sufficiente per 20.000 ore d'esercizio.
Dopo 20.000 ore d'esercizio alle condizioni nominali occorre sostituire i cuscinetti.
 - Controllare il motore ogni 2500 ore d'esercizio o una volta l'anno per verificare la rumorosità dei cuscinetti a sfere. Se si riscontrano rumori evitare di utilizzare il motore - i cuscinetti devono essere sostituiti.
 - L'apertura dei motori comporta l'annullamento della garanzia.
- Pulizia:**
- in caso di imbrattamento dell'alloggiamento:
pulizia con isopropanolo o similari
non immergere o nebulizzare
- Smaltimento:**
- Nell'accordo al WEEE-2002/96/EG-Guidelines prendiamo i vecchi dispositivi ed accessori indietro per eliminazione professionale, se i costi del trasporto sono rilevati dal mittente. Trasmetta i dispositivi a:
Danaher Motion GmbH
Robert-Bosch-Straße 10
D-64331 Weiterstadt
Germany

4.3 Eliminazione dei guasti

La seguente tabella è da intendersi come una "cassetta di pronto soccorso". A seconda delle condizioni dell'impianto in uso diverse possono essere le cause di un'anomalia. Si descrivono prevalentemente le cause dei guasti che riguardano direttamente il motore. Eventuali anomalie nel comportamento normale sono generalmente da ricondursi ad un'impostazione errata dei parametri del servoamplificatore. Consultare a questo proposito la documentazione del servoamplificatore e del software operativo.

Nei sistemi multiasse le ragioni possono essere a monte, e occulte.

Il nostro settore applicazioni è comunque in grado di offrire un valido supporto.

Guasto	Cause possibili	Misure per l'eliminazione del guasto
Il motore non gira	<ul style="list-style-type: none"> — Servoamplificatore non abilitato — Cavo valori nominali interrotto — Fasi motore scambiate — Freno non rilasciato — Azionamento bloccato meccanicamente 	<ul style="list-style-type: none"> — Attivare il segnale ENABLE — Controllare il cavo valori nominali — Impostare le fasi del motore correttamente — Controllare il comando del freno — Controllare la meccanica
Motore fuorigiri	<ul style="list-style-type: none"> — Fasi motore scambiate 	<ul style="list-style-type: none"> — Impostare le fasi del motore correttamente
Il motore oscilla	<ul style="list-style-type: none"> — Schermatura cavo resolver interrotta — Amplificazione eccessiva 	<ul style="list-style-type: none"> — Sostituire il cavo resolver — Utilizzare i valori predefiniti del motore
Messaggio d'errore freno	<ul style="list-style-type: none"> — Cortocircuito nella linea di alimentazione della tensione del freno di arresto motore — Freno di stazionamento motore difettoso 	<ul style="list-style-type: none"> — Eliminare il cortocircuito — Sostituire il motore
Messaggio d'errore stadio finale	<ul style="list-style-type: none"> — Il cavo motore è in cortocircuito o ha una dispersione a terra — Il motore è in cortocircuito o ha una dispersione a terra 	<ul style="list-style-type: none"> — Sostituire il cavo — Sostituire il motore
Messaggio d'errore resolver	<ul style="list-style-type: none"> — Connettore resolver non inserito correttamente — Cavo resolver interrotto, schiacciato o similari 	<ul style="list-style-type: none"> — Controllare il connettore — Controllare i cavi
Messaggio d'errore temperatura motore	<ul style="list-style-type: none"> — Interruttore termico del motore intervenuto — Connettore resolver allentato o cavo resolver interrotto 	<ul style="list-style-type: none"> — Attendere fino a quando il motore si è raffreddato. Successivamente verificare la causa del surriscaldamento. — Controllare il connettore ed eventualmente inserire un nuovo cavo resolver
Il freno non fa presa	<ul style="list-style-type: none"> — Coppia di arresto richiesta eccessiva — Freno difettoso — Sollecitazione assiale albero motore 	<ul style="list-style-type: none"> — Controllare la disposizione — Sostituire il motore — Controllare la sollecitazione assiale e ridurla. Sostituire il motore in quanto i cuscinetti sono danneggiati.

4.4 Indice analitico

A	Adattore di trasmissione	38	I	Indicazione di sicurezza	6
	AKM1	24	L	Luogo di montaggio	15
	AKM2	26	M	Manutenzione	39
	AKM3	28		Messa a terra	15
	AKM4	30		Messa in funzione	22
	AKM5	32		Momento di inerzia del rotore	23
	AKM6	34		Montaggio	15
	AKM7	36	N	Numero di poli	10
B	BISS	21	O	Opzioni	11
C	Cablaggio	15	R	Resistenza alle vibrazioni	10
	Cavo motore	16		Riduzione delle prestazioni	8
	Cavo resolver	16	S	Servoamplificatori	8
	Classe di isolamento	9		SFD	19
	Codice	12		Simbolo massa	14
	ComCoder	20		Sistema di collegamento	10
	Coppia continuativa allo stallo	23		Smaltimento	39
	Coppia nominale	23		Stoccaggio	39
	Corrente continuativa allo stallo	23	T	Targhetta	12
	Corrente di picco	23		Temperatura ambiente	8
	Costante di coppia	23		Temperatura di stoccaggio	39
	Costante di tempo termica	23		Tempi di reazione freno	23
	Costante di tensione	23		Termocontatto di protezione	9
D	Dichiarazione di conformità	4		Trasporto	39
	Dotazione	39	U	Umidità atmosferica di stoccaggio	39
	Durata a magazzino	39		Unità di retroazione	10
F	Forma costruttiva	9	V	Ventilazione	15
	Forza assiale	9			
	Forza radiale	9			
	Freno di stazionamento	10			
G	Grado di protezione	9			

Vendite e servizio

Siamo impegnati in servizio di cliente di qualità. Per servire nel senso più efficace, prego mettersi in contatto con il vostro rappresentante locale per assistenza. Se siete ignari del vostro rappresentante locale, seli prego ci metta in contatto.

Italia

Visiti il Web site italiano di Danaher Motion sul www.DanaherMotion.it per gli aggiornamenti del software di messa a punto, le note di applicazione, le pubblicazioni tecniche e la versione più recente dei nostri manuali del prodotto.

Danaher Motion servizio di cliente - Italia

Internet www.DanaherMotion.it
E-Mail info@danahermotion.it
Tel.: ++ 39 0362 / 594260 (r.a.)
Fax: ++ 39 0362 / 594263

Europa

Visiti il Web site europeo di Danaher Motion sul www.DanaherMotion.net per gli aggiornamenti del software di messa a punto, le note di applicazione, le pubblicazioni tecniche e la versione più recente dei nostri manuali del prodotto.

Danaher Motion servizio di cliente - Europa

Internet www.DanaherMotion.net
E-Mail support@danahermotion.net
Tel.: +49(0)203 - 99 79 - 0
Fax: +49(0)203 - 99 79 - 155

L'America del Nord

Visiti il Web site nordamericano di Danaher Motion sul www.DanaherMotion.com per gli aggiornamenti del software di messa a punto, le note di applicazione, le pubblicazioni tecniche e la versione più recente dei nostri manuali del prodotto.

Danaher Motion Customer Support North America

Internet www.DanaherMotion.com
E-Mail DMAC@danahermotion.com
Tel.: +1 - 540 - 633 - 3400
Fax: +1 - 540 - 639 - 4162