



HMP - Servoantriebssysteme



## Einleitung

Die AC-Servomotoren der HeiMotion Premium Baureihe erfüllen höchste Ansprüche an Gleichlauf und Genauigkeit. Fünf Flanschgrößen mit unterschiedlichen Drehmomentabstufungen bieten für nahezu jede Anwendung die richtige Antriebslösung. Die komprimierte Wickeltechnologie mit bewährten Eigenschaften ermöglicht die Realisierung kompakter Baugrößen und verringert die Produktionskosten gegenüber anderen Motoren auf dem Markt.

Die HeiMotion Premium Motoren sind in fünf verschiedenen Flanschgrößen erhältlich:								
□ 40 mm - HMP04								
□ 60 mm - HMP06								
□ 80 mm - HMP08								
□ 100 mm - HMP10								
□ 130 mm - HMP13								

#### Die Eigenschaften im Überblick:

- Höchster Gleichlauf und Genauigkeit
- Vielfältig konfigurierbar und kundenspezifisch anpassbar
- Hoher Wirkungsgrad
- Optimierte Trägheitsmomente
- Langlebig
- Kompakte Bauform
- Hohe Leistungsdichte
- Hohe Überlastfähigkeit
- Niedriges Rastmoment
- Energieeffizient



## Inhaltsverzeichnis

All	gemeines	Seite
	Übersicht Motoren	4
	Zuordnung Motoren und Servoregler	5
	Betriebsarten	6
	Normen	7
	Umgebungsbedingungen und technische Merkmale	8
	Abkürzungen und Definitionen	9
	Lebensdauer	10
	Bestellschlüssel	11
Hei	iMotion Premium Motoren	Seite
	HMP04	12
	HMP06	16
	HMP08	18
	HMP10	22
	HMP13	24
$\bigcap$	tionen	Seite
Op		
	Variantenübersicht	28
	Standard Resolver	30
	Absolutwertgeber AM34	31
	Optionen EnDat 2.2	32
	Optionen HIPERFACE®	34
	Optionen HIPERFACE DSL®	36
	Optionen SSI / BiSS / Inkrementalgeber	38
	Bremse	40
	Stecker Y-Tec	42
	Stecker M23	44
	Stecker für Einkabellösung	46
C ^ -	avocador.	Calta
ser	voregler	Seite
	Servoregler Übersicht	48
	HCB-Servoregler	50
	HCL-Servoregler	56

HMP04

HMP06

**HMP08** 

HMP10

HMP13

Geber

Bremse

Stecker

Regler

## Übersicht

### HeiMotion Premium Motoren

<b>-</b>	D	$\mathbf{U}_{z\kappa}$	I <sub>o</sub>	I <sub>n</sub>	M <sub>o</sub>	M <sub>n</sub>	M <sub>max</sub>	n <sub>n</sub>	J	P <sub>n</sub> (S1)
Тур	Bezeichnung	$[V_{DC}]$	[A]	[A]	[Nm]	[Nm]	[Nm]	[min-1]	[kgcm²]	[W]
		48	1,8	1,7	0,18	0,16	0,6	3.000	3,00E-02	50
	HMP04-002	48	3,4	3,0	0,18	0,14	0,7	6.000	3,00E-02	85
LIMPOA		320	0,8	0,7	0,18	0,12	0,7	9.000	3,00E-02	110
HMP04		48	3,5	3,3	0,35	0,32	1,3	3.000	5,40E-02	100
	HMP04-004	48	6,3	5,7	0,35	0,28	1,3	6.000	5,40E-02	175
		320	1,6	1,2	0,35	0,21	1,4	9.000	5,40E-02	200
	LINADOS 007	320	0,9	0,8	0,7	0,6	2,8	3.000	2,20E-01	200
LIMPOC	HMP06-007	320	1,6	1,3	0,7	0,5	2,8	6.000	2,20E-01	325
HMP06	LIMPOC 045	320	1,8	1,5	1,5	1,2	6,0	3.000	4,13E-01	400
	HMP06-015	320	3,3	2,2	1,5	0,9	6,0	6.000	4,13E-01	550
		320	3,1	2,6	2,8	2,4	11,2	3.000	1,40E00	750
	LINADOR OCO	320	5,6	3,7	2,8	1,7	11,2	5.500	1,40E00	1.000
	HMP08-028	560	1,8	1,6	2,8	2,3	11,2	3.000	1,40E00	750
HMP08		560	3,3	2,2	2,8	1,7	11,2	5.500	1,40E00	1.000
TIMEOO	HMP08-035	320	3,9	3,7	3,5	3,2	14,0	3.000	1,93E00	1.000
		320	7,1	4,8	3,5	2,1	14,0	5.500	1,93E00	1.200
		560	2,2	2,1	3,5	3,2	14,0	3.000	1,93E00	1.000
		560	3,9	2,8	3,5	2,1	14,0	5.500	1,93E00	1.200
	HMP10-056	560	3,4	3,0	5,6	4,8	22,4	3.000	4,84E00	1.500
HMP10		560	5,4	3,7	5,6	3,4	22,4	5.000	4,84E00	1.800
TIIVII 10	HMP10-075	560	4,6	4,1	7,5	6,4	30,0	3.000	6,41E00	2.000
	111VII 10-075	560	7,5	5,3	7,5	4,8	30,0	5.000	6,41E00	2.500
		320	4,8	4,1	5,5	4,8	22,0	2.000	9,82E00	1.000
	HMP13-055	320	8,2	6,0	5,5	4,0	22,0	3.600	9,82E00	1.500
	1 IIVIF 13-033	560	2,7	2,3	5,5	4,8	22,0	2.000	9,82E00	1.000
		560	4,7	3,4	5,5	4,0	22,0	3.600	9,82E00	1.500
HMP13	HMP13-091	560	4,4	3,4	9,1	7,2	36,4	2.000	1,40E01	1.500
HIVIF 13	HIVIP 13-091	560	7,7	5,0	9,1	6,0	36,4	3.600	1,40E01	2.250
	UMD10 100	560	4,7	4,5	12,3	9,6	49,2	2.000	2,11E01	2.000
	HMP13-123	560	10,3	6,7	12,3	8,0	49,2	3.600	2,11E01	3.000
	UMD10 105	560	8,4	6,5	18,5	14,4	74,0	2.000	3,38E01	3.000
	HMP13-185	560	14,8	8,0	18,5	10,0	74,0	3.600	3,38E01	3.750



## Zuordnung Motoren und Servoregler

Makas	Danaiahawaa	n	$\mathbf{U}_{zK}$	I <sub>o</sub>	НСВ	НСВ	HCL
Motor	Bezeichnung	[min-1]	$[V_{DC}]$		1 x 230 V <sub>AC</sub>	3 x 400 V <sub>AC</sub>	24 - 48 V <sub>DC</sub>
		3.000	48	1,8	HCB 2/6-1	HCB 4/12-3	
	HMP04-002	6.000	48	3,4	HCB 4/12-1	HCB 4/12-3	HCL 60 C
LIMPOA		9.000	320	0,8	HCB 2/6-1	HCB 4/12-3	
HMP04		3.000	48	3,5	HCB 4/12-1	HCB 4/12-3	HCL 60 C
	HMP04-004	6.000	48	6,3		HCB 8/24-3	HCL 60 C
		9.000	320	1,6	HCB 2/6-1	HCB 4/12-3	
	LIMPOC 007	3.000	320	0,9	HCB 2/6-1	HCB 4/12-3	
LIMPOC	HMP06-007	6.000	320	1,6	HCB 2/6-1	HCB 4/12-3	
HMP06	LIMPOC 015	3.000	320	1,8	HCB 2/6-1	HCB 4/12-3	
	HMP06-015	6.000	320	3,3	HCB 4/12-1	HCB 4/12-3	
		3.000	320	3,1	HCB 4/12-1	HCB 4/12-3	
	LIMPON OOO	5.500	320	5,6		HCB 8/24-3	
	HMP08-028	3.000	560	1,8		HCB 4/12-3	
LIMPOO		5.500	560	3,3		HCB 4/12-3	
HMP08	HMP08-035	3.000	320	3,9	HCB 4/12-1	HCB 4/12-3	
		5.500	320	7,1		HCB 8/24-3	
		3.000	560	2,2		HCB 4/12-3	
		5.500	560	3,9		HCB 4/12-3	
	HMP10-056	3.000	560	3,4		HCB 4/12-3	
HMP10	HIVIP 10-056	5.000	560	5,4		HCB 8/24-3	
HIVIPTU	HMP10-075	3.000	560	4,6		HCB 8/24-3	
	HIVIP 10-0/5	5.000	560	7,5		HCB 8/24-3	
		2.000	320	4,8		HCB 8/24-3	
	LIMB10 OFF	3.600	320	8,2		HCB 12/30-3	
	HMP13-055	2.000	560	2,7		HCB 4/12-3	
		3.600	560	4,7		HCB 8/24-3	
HMP13	LIMD12 001	2.000	560	4,4		HCB 8/24-3	
HIVIP 13	HMP13-091	3.600	560	7,7		HCB 8/24-3	
	LIMD10 100	2.000	560	4,7		HCB 8/24-3	
	HMP13-123	3.600	560	10,3		HCB 12/30-3	
	LIMD10 105	2.000	560	8,4		HCB 12/30-3	
	HMP13-185	3.600	560	14,8			

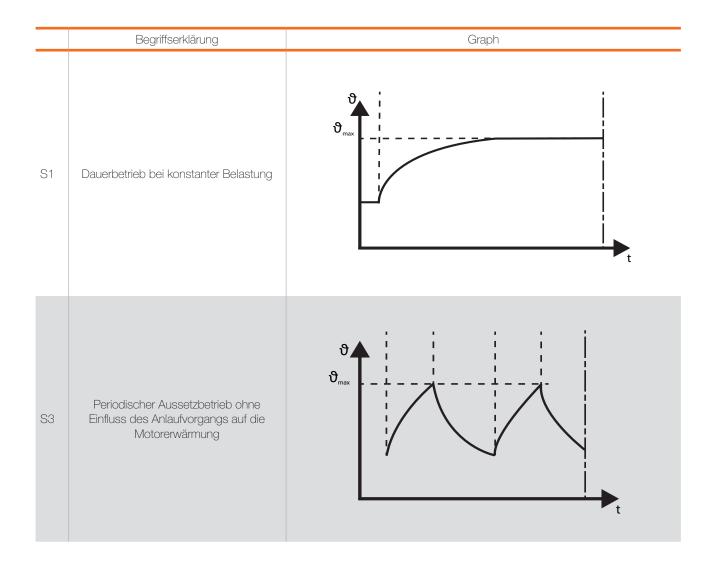


HCB Seite 50



HCL Seite 56

## Betriebsarten





## Angewandte harmonisierte Normen

Norm Erklärung

EN ISO 12100:2010	Sicherheit von Maschinen Allgemeine Gestaltungsleitsätze Risikobeurteilung und Risikominderung
EN 60034-1:2010 + Cor.:2010	Drehende elektrische Maschinen Teil 1: Bemessung und Betriebsverhalten
EN 60204-1:2018	Sicherheit von Maschinen Elektrische Ausrüstung von Maschinen Teil 1: Allgemeine Anforderungen
EN 60529:1991 + A1:2000 + A2:2013	Schutzarten durch Gehäuse (IP-Code)
EN IEC 60664-1:2020	Isolationskoordination für Betriebsmittel in Niederspannungs-Stromversorgungssystemen Teil 1: Grundsätze, Anforderungen und Prüfungen

## Allgemeine Daten

## Umgebungsbedingungen und technische Merkmale

Motortyp		Permanentmagneterregter Drehstrom-Synchron-Servomotor					
Umgebungstemperaturer	ı (im Betrieb)	- 10 °C bis + 40 °C					
Lagertemperaturen (nicht	im Betrieb)	- 25 °C bis + 70 °C					
Luftfeuchte		< 90 % relative Luftfeuchte (ohne Auskondensation)					
Isolationsklasse		F (= bis 155 °C) $\Delta T = 115 K$					
Verschmutzungsgrad		2					
Schutzart		IP65 im Standard, Wellenabgang IP21 (Kugellager mit Dichtscheibe auf Anfrage) -Optional mit Wellendichtring IP65 (Kein Trockenlauf)					
Max. mechanische Grenz	zdrehzahl	10.000 min <sup>-1</sup> (höhere auf Anfrage)					
Kühlung		Konvektiv (Selbstkühlung)					
Überspannungskategorie		HMP04: Il bis max. 3000 m über NN; I bis max. 4000 m über NN HMP06 bis 13: Il bis max. 4000 m über NN					
Lagerlebensdauer		20.000 h bei Bemessungsbedingungen ( $M_n$ )					
Temperatursensor		PT 1000; optional KTY					
Spannungssteilheit dU/dt		8 kV / µs					
Max. Aufstellhöhe		4.000 m über NN; Ab 1.000 m gilt ein Derating von 1% je 100 m					
Rundlaufgenauigkeit, Koa und Planlauf nach DIN 42		N (normal)					
Schwingstärke nach ISO	2373	Stufe N					
HMP04 HMP06 Rastmomentfaktor c <sub>t</sub> HMP08 HMP10 HMP13		< 2,8 % bezogen auf das Stillstandsmoment (M <sub>o</sub> ) < 2,5 % bezogen auf das Stillstandsmoment (M <sub>o</sub> ) < 2,0 % bezogen auf das Stillstandsmoment (M <sub>o</sub> ) < 1,7 % bezogen auf das Stillstandsmoment (M <sub>o</sub> ) < 1,5 % bezogen auf das Stillstandsmoment (M <sub>o</sub> )					
Lackierung		Decklack schwarz, RAL 9005					
Magnetmaterial		Neodym Eisen Bor (NdFeB)					
Wellenende		Zylindrisches Wellenende mit / ohne Passfedernut					
Wuchtgüte		Q 2,5					
Gebersysteme		Resolver, HIPERFACE®, HIPERFACE DSL®, Inkrementalgeber, SSI/BiSS, EnDat 2.2					
Approbationen		CE, c Abnahme (siehe E341694)					



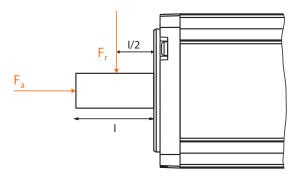
## Abkürzungen und Definitionen

Kürzel	Einheit	Toleranz	Erläuterung					
f <sub>n</sub>	[Hz]	-	Nennfrequenz					
I <sub>o</sub>	$[A_{rms}]$	± 10 %	Stillstandsstrom je Phase (Motorstrom beim Stillstandsdrehmoment Mo)					
I <sub>n</sub>	$[A_{rms}]$	± 10 %	Nennstrom (Nennstrom je Phase)					
I <sub>max</sub>	$[A_{rms}]$	-	Spitzenstrom (Maximal zulässiger Strom je Phase)					
J	[kgcm <sup>2</sup> ]	-	Massenträgheitsmoment Rotor (Bezieht sich auf einen Motor ohne Bremse)					
K <sub>e</sub>	[V <sub>ms</sub> / kmin <sup>-1</sup> ]	± 4 %	Spannungskonstante (Induzierte Spannung zwischen zwei Phasen bei 1000 min <sup>-1</sup> ) Effektivwert					
kt <sub>n</sub>	$[Nm/A_{rms}]$	± 6 %	Drehmomentkonstante (Effektivwert bei 20 °C im Nennpunkt)					
L <sub>pp</sub>	[mH]	-	Wicklungsinduktivität (2 Phasen) bei Nennstrom In					
m	[kg]	-	Masse (Motormasse ohne Bremse)					
$M_{0}$	[Nm]	± 10 %	Stillstandsmoment (Stillstandsdrehmoment bei S1)					
$M_n$	[Nm]	± 10 %	Nennmoment (Dauerdrehmoment bei S1)					
$M_{\text{max}}$	[Nm]	-	Spitzendrehmoment (Maximal kurzzeitig zulässiges Moment)					
n <sub>n</sub>	[min <sup>-1</sup> ]	-	Nenndrehzahl					
n <sub>max</sub>	[min <sup>-1</sup> ]	-	Maximale Drehzahl					
P <sub>n</sub>	[W]	-	Nennleistung (Mechanische Bemessungsleistung an der Welle)					
$R_{pp}$	[Ω]	± 5 % ± 10 %	Wicklungswiderstand (2 Phasen, bei einer Wicklungstemperatur von 20 °C), $\pm$ 5 % bei 320/560 $\rm V_{DC}$ , $\pm$ 10 % bei 24/48 $\rm V_{DC}$ Motoren					
C <sub>t</sub>	[%]	-	Lokales Rastmoment $C_t = \frac{M_{cmax} - M_{cmin}}{M_0} \times 100 \%$					
M <sub>cmax</sub>	[Nm]	-	Lokales Maximum des Rastmomentes					
M <sub>cmin</sub>	[Nm]	-	Lokales Minimum des Rastmomentes  0° 360°					
T <sub>el</sub>	[ms]	-	Elektrische Zeitkonstante					
$T_th$	[min]	-	Thermische Zeitkonstante					
U <sub>mot</sub>	$[V_{rms}]$	-	Nennspannung Motor (Spannung zwischen 2 Phasen im Nennpunkt), Effektivwert					
$U_{ZK}$	$[V_{DC}]$	-	Zwischenkreisspannung					

## Lebensdauer

### Zulässige Kräfte

Die Lebensdauer der Motoren beträgt mindestens 20.000 Stunden unter Nennbedingungen. Die als Lagerbelastung zulässigen Radialkräfte sind der untenstehenden Tabelle zu entnehmen. Der Kraftangriffspunkt liegt in der Wellenmitte (s. Grafik).



### Maximale Radialkraft F<sub>r</sub>, [N]

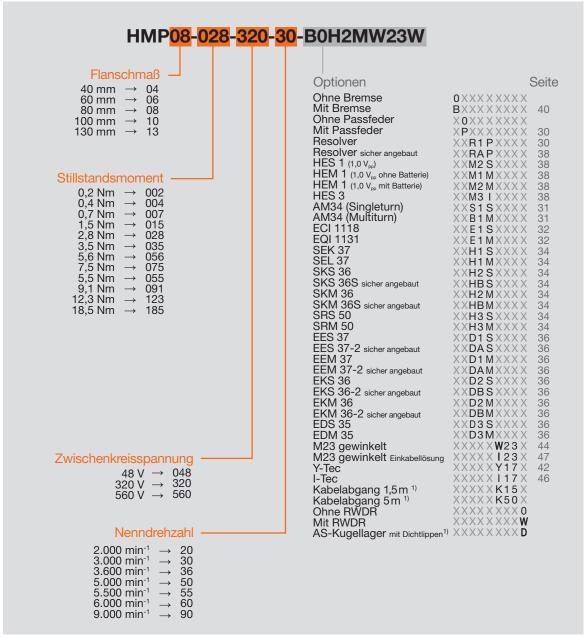
	1.000 [min <sup>-1</sup> ]	2.000 [min <sup>-1</sup> ]	3.000 [min <sup>-1</sup> ]	4.000 [min <sup>-1</sup> ]	5.000 [min <sup>-1</sup> ]	6.000 [min <sup>-1</sup> ]	7.000 [min <sup>-1</sup> ]	8.000 [min <sup>-1</sup> ]	9.000 [min <sup>-1</sup> ]
HMP04-002	215	170	150	135	125	120	115	110	105
HMP04-004	235	185	160	150	135	130	125	120	115
HMP06-007	350	290	250	230	210	200	190	180	-
HMP06-015	390	310	270	250	230	220	205	195	-
HMP08-028	500	400	350	320	300	270	260	-	-
HMP08-035	520	410	360	320	300	280	265	-	-
HMP10-056	940	740	650	590	550	515	=	-	-
HMP10-075	970	770	680	615	570	540	-	-	-
HMP13-055	820	650	570	510	480	-	-	-	=
HMP13-091	860	680	590	540	500	-	-	-	=
HMP13-123	1.100	900	790	710	660	=	-	-	=
HMP13-185	1.200	960	840	760	700	-	_	-	-

Maximale Axialkraft:  $F_a = 0.2 \times F_r$ 

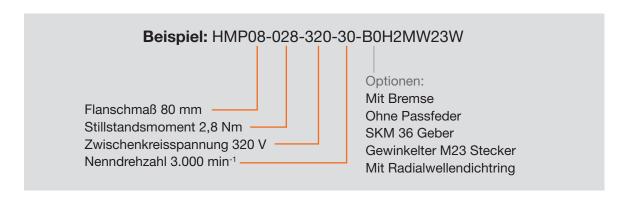
Im Stillstand ist für die Motormontage eine einmalige Axialkraft von 40 % der Radialkraft zulässig. Maximal zulässige Axial- und Radialkräfte sind nicht zusammen zulässig.



### Bestellschlüssel



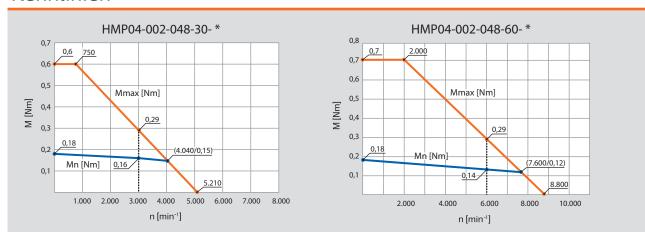
1) Nur auf Anfrage



## HMP04-002

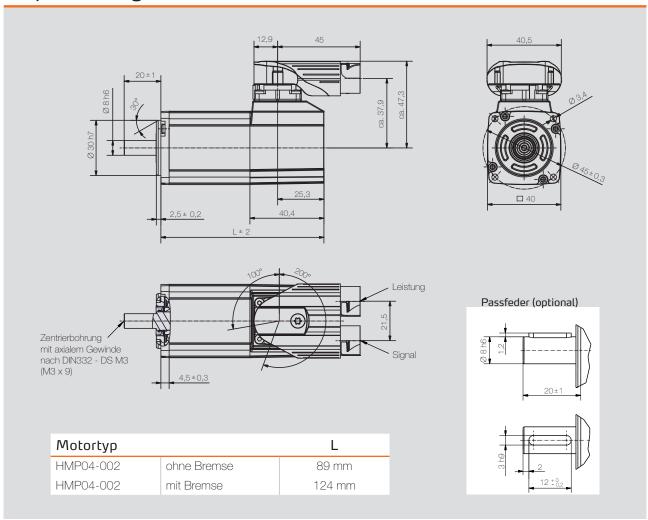


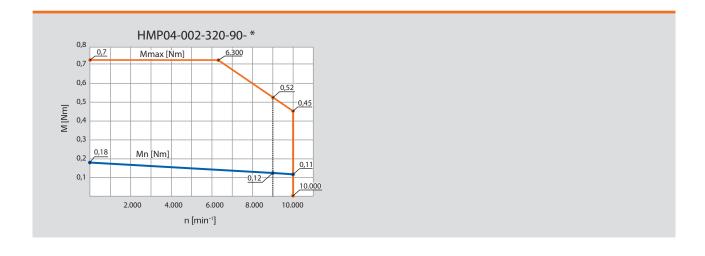
Technische Daten Motor			HMP04-002	
Nenndrehzahl [min-1]	n <sub>n</sub>	3.000	6.000	9.000
Polpaarzahl		2	2	2
Schaltung der Motorwicklung		Υ	Υ	Υ
Zwischenkreisspannung $[V_{DC}]$	$U_{zk}$	48	48	320
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	27	23	140
Nennleistung [W]	Pn	50	85	110
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	0,16	0,14	0,12
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	1,7	3,0	0,7
Stillstandsmoment [Nm]	M <sub>o</sub>	0,18	0,18	0,18
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>o</sub>	1,8	3,4	0,8
Spitzendrehmoment [Nm]	$M_{max}$	0,6	0,7	0,7
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	max	5,7	13,0	3,2
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	5.210	8.800	10.000
Spannungskonstante bei 1.000 min-1 [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	6,2	3,3	13,5
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,09	0,05	0,17
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C $[\Omega]$	R <sub>pp</sub>	4,9	1,4	25,6
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	3,0	0,8	14,8
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el</sub>	0,6	0,6	0,6
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	15	15	15
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm²]	J	3,00E-02	3,00E-02	3,00E-02
Gewicht Motor [kg]	m	0,5	0,5	0,5





## Maßzeichnungen



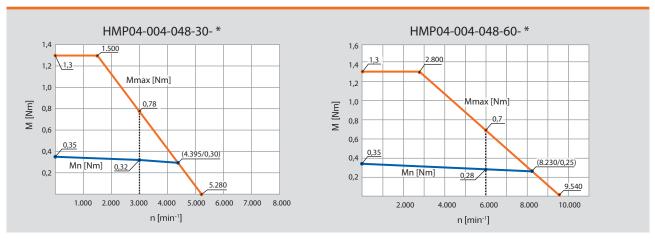


HMP04

## HMP04-004

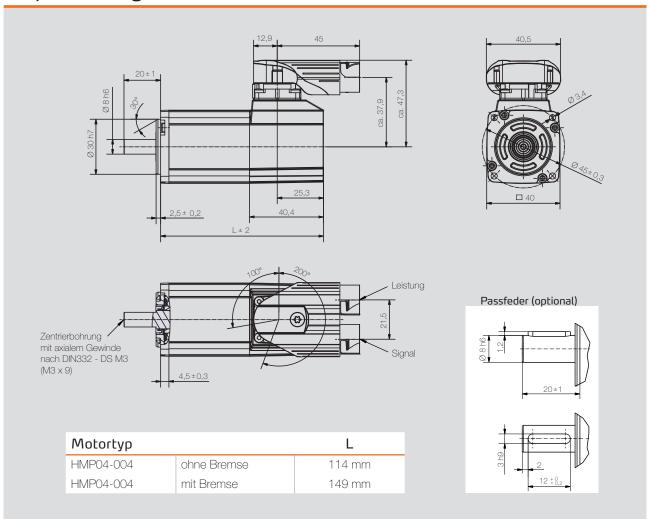


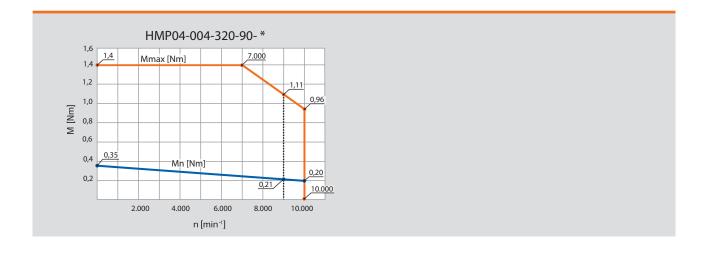
Technische Daten Motor			HMP04-004	
Nenndrehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	6.000	9.000
Polpaarzahl		2	2	2
Schaltung der Motorwicklung		Υ	Υ	Υ
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	U <sub>zk</sub>	48	48	320
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	25	23	132
Nennleistung [W]	Pn	100	175	200
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	0,32	0,28	0,21
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	3,3	5,7	1,2
Stillstandsmoment [Nm]	M <sub>o</sub>	0,35	0,35	0,35
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>o</sub>	3,5	6,3	1,6
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	1,3	1,3	1,4
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	max	12,9	23,5	6,4
Max. Drehzahl [min-1]	n <sub>max</sub>	5.280	9.540	10.000
Spannungskonstante bei 1.000 min-1 [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	6,1	3,4	13,2
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,10	0,05	0,18
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C $[\Omega]$	R <sub>pp</sub>	1,6	0,4	8,6
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	1,4	0,4	6,6
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el.</sub>	0,9	1,1	0,8
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	15	15	15
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm²]	J	5,40E-02	5,40E-02	5,40E-02
Gewicht Motor [kg]	m	0,7	0,7	0,7





## Maßzeichnungen



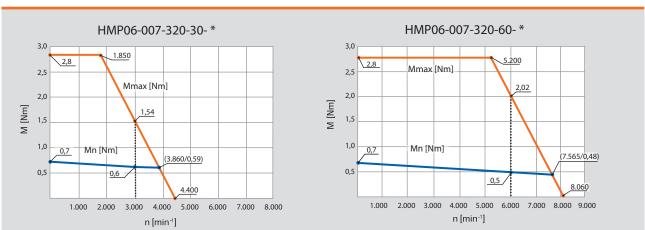


HMP04

## HMPo6-007 / -015

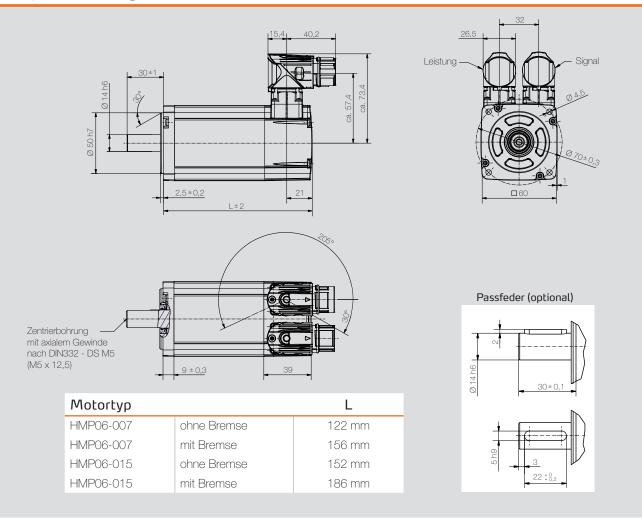


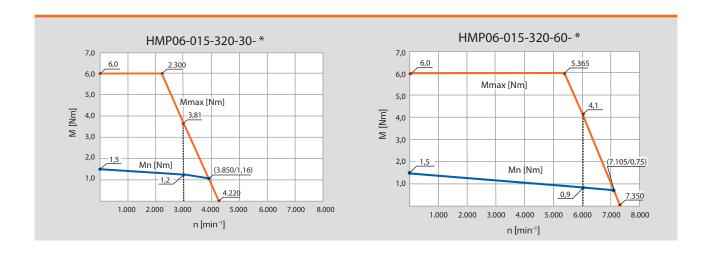
Technische Daten Motor		HMPC	6-007	HMP06-015	
Nenndrehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	6.000	3.000	6.000
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Υ	Υ	Υ	Υ
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	$U_{zk}$	320	320	320	320
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	181	179	181	180
Nennleistung [W]	Pn	200	325	400	550
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	0,6	0,5	1,2	0,9
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	0,8	1,3	1,5	2,2
Stillstandsmoment [Nm]	M <sub>o</sub>	0,7	0,7	1,5	1,5
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	Io	0,9	1,6	1,8	3,3
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	2,8	2,8	6,0	6,0
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	l <sub>max</sub>	3,6	6,4	7,2	13,2
Max. Drehzahl [min-1]	n <sub>max</sub>	4.400	8.060	4.220	7.350
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	49,6	27,1	51,7	27,9
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,75	0,38	0,80	0,41
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C $[\Omega]$	R <sub>pp</sub>	26,4	8,0	9,8	3,0
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	37,6	11,0	18,6	5,4
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el.</sub>	1,4	1,4	1,9	1,8
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	25	25	25	25
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm²]	J	2,20E-01	2,20E-01	4,13E-01	4,13E-01
Gewicht Motor [kg]	m	1,45	1,45	2,0	2,0





### Maßzeichnungen



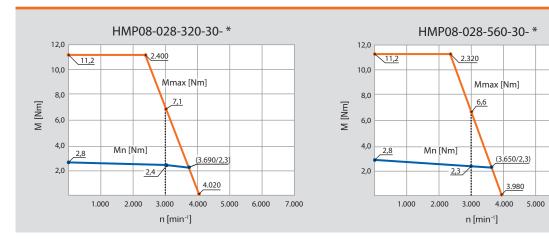


HMP06

## HMPo8-o28



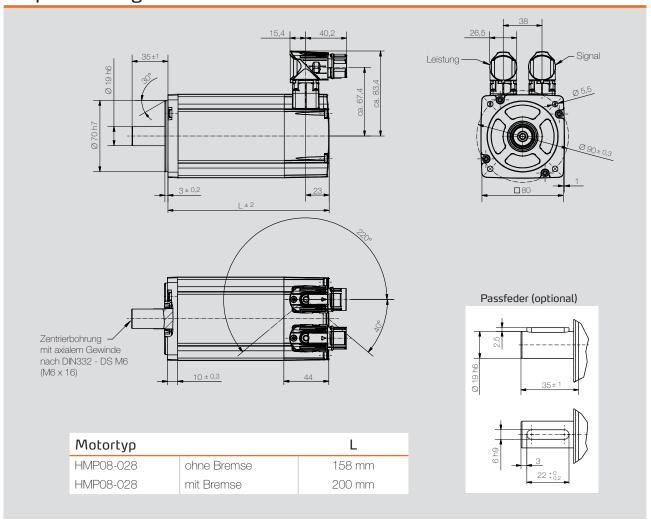
Technische Daten Motor			3 3 Y Y S S S S S S S S S S S S S S S S		
Nenndrehzahl [min-1]	n <sub>n</sub>	3.000	5.500	3.000	5.500
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Υ	Υ	Y	Υ
Zwischenkreisspannung $[V_{\rm DC}]$	$U_{zk}$	320	320	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	181	179	320	314
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	750	1.000	750	1.000
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	2,4	1,7	2,3	1,7
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	2,6	3,7	1,6	2,2
Stillstandsmoment [Nm]	M <sub>o</sub>	2,8	2,8	2,8	2,8
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>o</sub>	3,1	5,6	1,8	3,3
Spitzendrehmoment [Nm]	$M_{\text{max}}$	11,2	11,2	11,2	11,2
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	max	12,4	22,4	7,2	13,2
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	4.020	6.685	3.980	6.760
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	54,3	30,7	95,3	54,3
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,92	0,46	1,44	0,78
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C $[\Omega]$	R <sub>pp</sub>	4,6	1,6	14,2	4,6
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	11,8	3,8	36,2	11,8
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el.</sub>	2,6	2,4	2,5	2,6
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	30	30	30	30
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm²]	J	1,40E00	1,40E00	1,40E00	1,40E00
Gewicht Motor [kg]	m	3,2	3,2	3,2	3,2

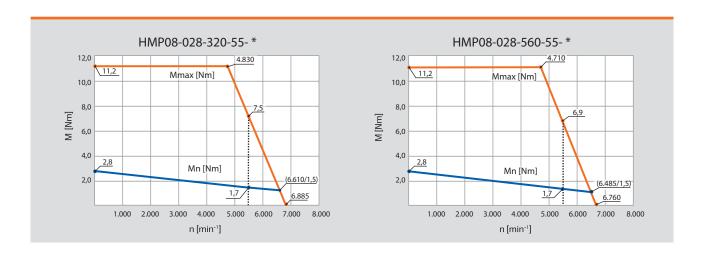




## Heidrive An Affient Company

### Maßzeichnungen

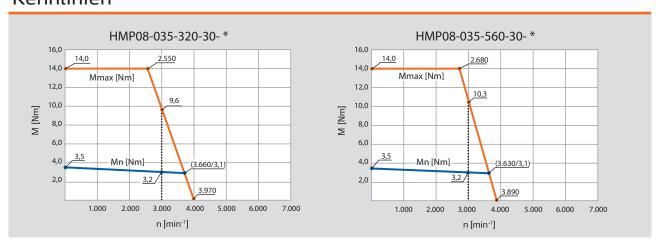




## ■ HMPo8-o35



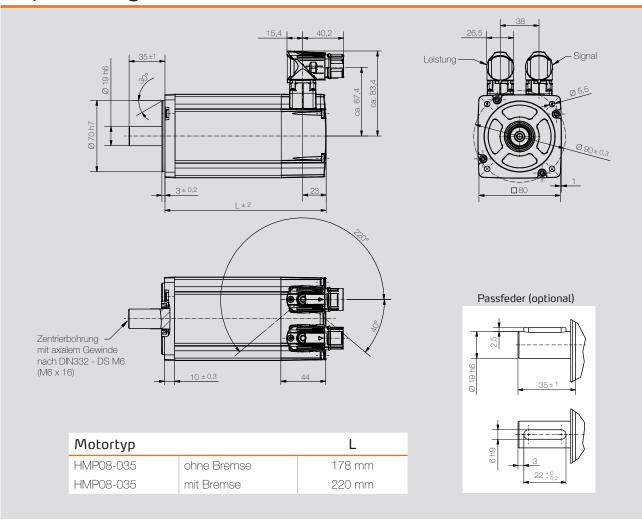
Technische Daten Motor			HMPC	08-035	
Nenndrehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	5.500	3.000	5.500
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Υ	Y	Y	Y
Zwischenkreisspannung $[V_{DC}]$	$U_{zk}$	320	320	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	181	174	320	316
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	1.000	1.200	1.000	1.200
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	3,2	2,1	3,2	2,1
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	3,7	4,8	2,1	2,8
Stillstandsmoment [Nm]	M <sub>o</sub>	3,5	3,5	3,5	3,5
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>o</sub>	3,9	7,1	2,2	3,9
Spitzendrehmoment [Nm]	$M_{\text{max}}$	14,0	14,0	14,0	14,0
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	l <sub>max</sub>	15,6	28,4	8,8	15,6
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	3.970	7.180	3.890	6.680
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	55,0	30,4	97,5	55,0
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	0,86	0,44	1,52	0,75
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C $[\Omega]$	R <sub>pp</sub>	2,8	0,8	9,0	2,8
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	8,4	2,6	26,0	8,4
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el.</sub>	3,0	3,3	2,9	3,0
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	30	30	30	30
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm²]	J	1,93E00	1,93E00	1,93E00	1,93E00
Gewicht Motor [kg]	m	3,85	3,85	3,85	3,85

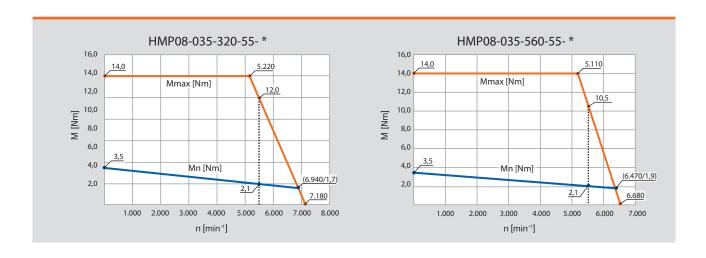




## Heidrive

## Maßzeichnungen

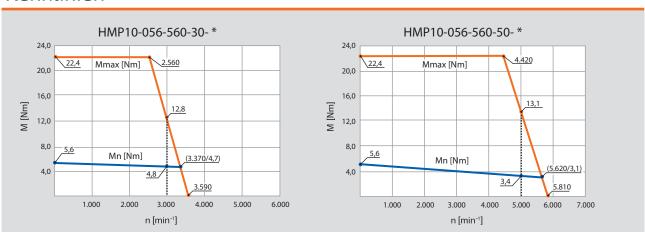




## HMP10-056 / -075



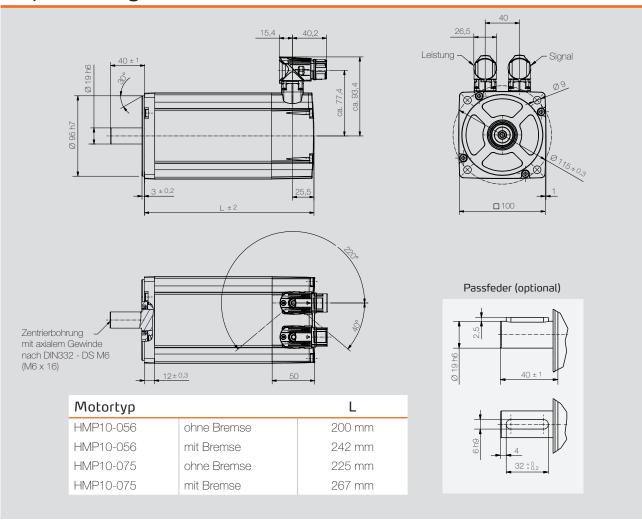
Technische Daten Motor		HMP1	0-056	HMP1	0-075
Nenndrehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>n</sub>	3.000	5.000	3.000	5.000
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Υ	Υ	Υ	Y
Zwischenkreisspannung [V <sub>DC</sub> ]	$U_{ZK}$	560	560	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	316	316	320	318
Nennleistung [W]	Pn	1.500	1.800	2.000	2.500
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	4,8	3,4	6,4	4,8
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	3,0	3,7	4,1	5,3
Stillstandsmoment [Nm]	M <sub>o</sub>	5,6	5,6	7,5	7,5
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>o</sub>	3,4	5,4	4,6	7,5
Spitzendrehmoment [Nm]	$M_{\text{max}}$	22,4	22,4	30,0	30,0
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	 max	13,6	21,6	18,4	30,0
Max. Drehzahl [min-1]	n <sub>max</sub>	3.590	5.810	3.620	5.950
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	102,2	63,2	101,4	61,7
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	1,60	0,92	1,56	0,91
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C [Ω]	R <sub>pp</sub>	4,6	1,8	3,2	1,4
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	19,8	7,4	15,0	5,6
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el.</sub>	4,3	4,1	4,7	4,0
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	30	30	35	35
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm²]	J	4,84E00	4,84E00	6,41E00	6,41E00
Gewicht Motor [kg]	m	6,4	6,4	7,75	7,75

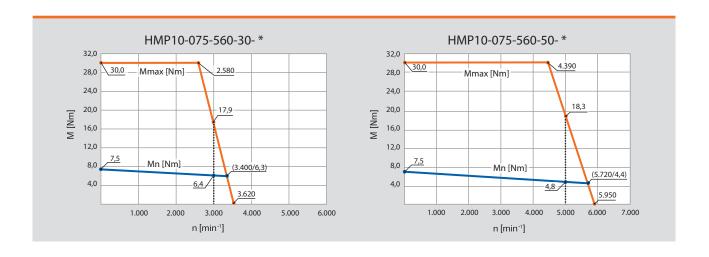






### Maßzeichnungen

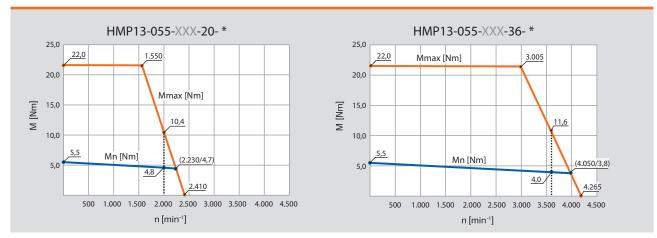




## HMP13-055 / -091

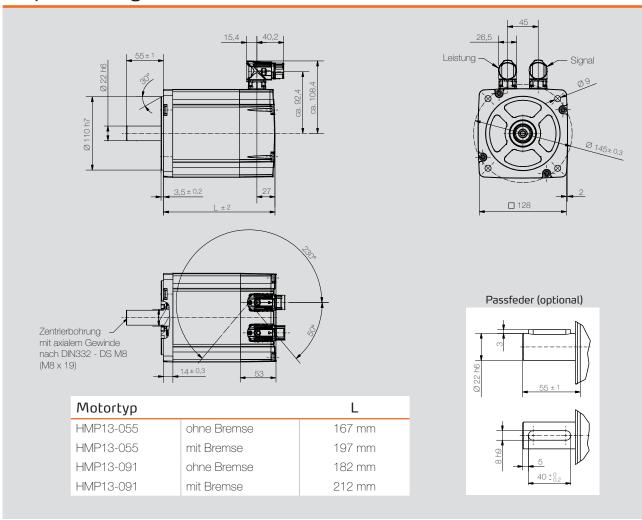


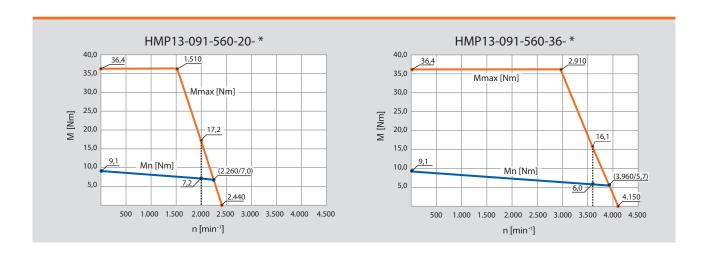
Technische Daten Motor			HMP1	3-055		HMP1	3-091
Nenndrehzahl [min-1]	n <sub>n</sub>	2.000	3.600	2.000	3.600	2.000	3.600
Polpaarzahl		3	3	3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Υ	Υ	Υ	Υ	Υ	Υ
Zwischenkreisspannung $[V_{DC}]$	U <sub>ZK</sub>	320	320	560	560	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	U <sub>mot</sub>	178	175	317	307	315	310
Nennleistung [W]	P <sub>n</sub>	1.000	1.500	1.000	1.500	1.500	2.250
Nennmoment [Nm]	M <sub>n</sub>	4,8	4,0	4,8	4,0	7,2	6,0
Nennstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>n</sub>	3,6	5,3	2,0	3,0	3,0	4,5
Stillstandsmoment [Nm]	M <sub>o</sub>	5,5	5,5	5,5	5,5	9,1	9,1
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>o</sub>	4,1	7,1	2,2	4,1	3,8	6,7
Spitzendrehmoment [Nm]	M <sub>max</sub>	22,0	22,0	22,0	22,0	36,4	36,4
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	l max	19,0	32,8	10,8	18,8	17,6	30,8
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	2.480	4.220	2.340	4.310	2.440	4.150
Spannungskonstante bei 1.000 min-1 [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	85,2	50,1	157,1	85,2	150,4	85,9
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	1,34	0,77	2,5	1,34	2,56	1,36
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C $[\Omega]$	R <sub>pp</sub>	3,5	1,1	10,7	3,5	6,1	1,9
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	15,0	5,0	47,8	15,0	32,2	10,4
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el.</sub>	3,9	3,9	4,2	4,2	4,9	4,9
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	35	35	35	35	42	42
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm²]	J	9,82E00	9,82E00	9,82E00	9,82E00	1,40E01	1,40E01
Gewicht Motor [kg]	m	7,0	7,0	7,0	7,0	8,6	8,6





### Maßzeichnungen





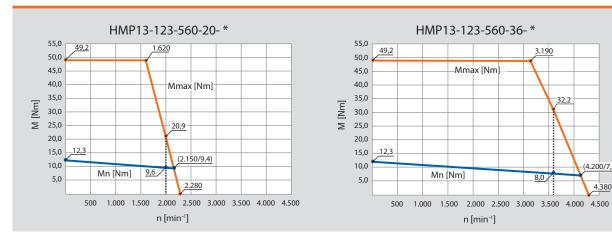
## HMP13-123 / -185



(4.200/7,3)

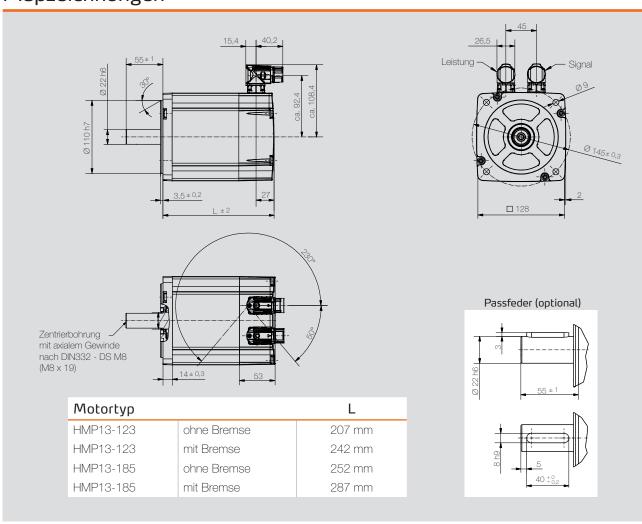
4.380

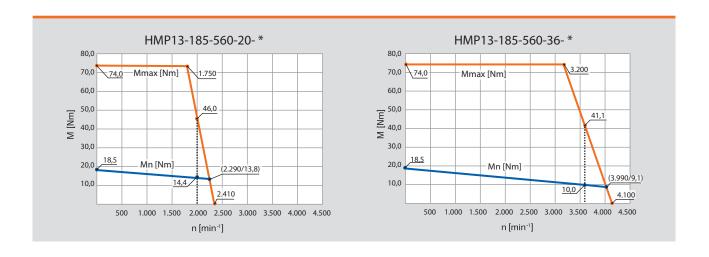
Technische Daten Motor		HMP1	3-123	HMP1	3-185
Nenndrehzahl [min-1]	n <sub>n</sub>	2.000	3.600	2.000	3.600
Polpaarzahl		3	3	3	3
Schaltung der Motorwicklung		Υ	Υ	Υ	Y
Zwischenkreisspannung $[V_{DC}]$	$U_{zK}$	560	560	560	560
Nennspannung Motor [V <sub>rms</sub> ]	$U_{\rm mot}$	316	308	319	318
Nennleistung [W]	$P_n$	2.000	3.000	3.000	3.750
Nennmoment [Nm]	$M_n$	9,6	8,0	14,4	10,0
Nennstrom je Phase [Arms]	l <sub>n</sub>	3,8	6,2	6,0	7,2
Stillstandsmoment [Nm]	M <sub>o</sub>	12,3	12,3	18,5	18,5
Stillstandsstrom je Phase [A <sub>rms</sub> ]	I <sub>o</sub>	4,8	9,3	7,6	13,0
Spitzendrehmoment [Nm]	$M_{\text{max}}$	49,2	49,2	74,0	74,0
Spitzenstrom [A <sub>rms</sub> ]	l <sub>max</sub>	18,8	41,2	33,6	59,2
Max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	n <sub>max</sub>	2.280	4.380	2.410	4.100
Spannungskonstante bei 1.000 min <sup>-1</sup> [V <sub>rms</sub> ]	k <sub>e</sub>	161,2	83,8	152,5	89,6
Drehmomentkonstante [Nm / A <sub>rms</sub> ]	k <sub>t</sub>	2,39	1,32	2,43	1,42
Wicklungswiderstand (2 Phasen) bei 20 °C $[\Omega]$	R <sub>pp</sub>	3,6	1,0	1,75	0,6
Wicklungsinduktivität (2 Phasen) [mH]	L <sub>pp</sub>	21,2	6,6	13,2	4,2
Elektrische Zeitkonstante [ms]	T <sub>el.</sub>	5,4	5,4	5,4	5,4
Thermische Zeitkonstante [min]	T <sub>th</sub>	49	49	49	49
Massenträgheitsmoment Rotor [kgcm²]	J	2,11E01	2,11E01	3,38E01	3,38E01
Gewicht Motor [kg]	m	10,7	10,7	14,8	14,8





### Maßzeichnungen





## Variantenübersicht

### Geber

Alle HeiMotion Premium-Motoren sind im Standard mit einem Resolver ausgestattet. Optional können an die Baureihe diverse Geber mit unterschiedlichen Schnittstellen angebaut werden.

Motortyp	Resolver *	ECI 1118	EQI 1131	AM <sub>34</sub>
	Standard	EnDat 2.2	EnDat 2.2	
HMP04	X			X <sup>1)</sup>
HMP06	X	X	X	X
HMP08	X	X	X	X
HMP10	X	X	X	X
HMP13	X	X	X	X
	Seite 30	Seite	e 32	Seite 31

<sup>\*</sup> Auch sicher angebaut erhältlich

Motortyp	SEK/ SEL37	SKS/ SKM36 *	SRS/ SRM50	EES/ EEM37	EKS/ EKM36 *	EDS/ EDM35	HES/ HEM
	HIPERFACE <sup>®</sup>	HIPERFACE <sup>®</sup>	HIPERFACE <sup>®</sup>	HIPERFACE DSL <sup>®</sup>	HIPERFACE DSL <sup>®</sup>	HIPERFACE DSL <sup>®</sup>	Hall-Encoder
HMP04	X			X <sup>1)</sup>			X
HMP06	X	X		X	X		X
HMP08	X	X	X	X	X	X	X
HMP10	X	X	X	X	X	X	X
HMP13	X	X	X	X	X	X	X
		Seite 34			Seite 36		Seite 38

<sup>\*</sup> Auch sicher angebaut erhältlich

<sup>1)</sup> Auf Anfrage

<sup>1)</sup> Auf Anfrage



## Feedbacksystem Übersicht

Feedback-System	HCB	HCL 6o C
Resolver	X	
HIPERFACE® Geber	X	
HIPERFACE DSL® Geber	X	
Inkrementalgeber	X	X
SSI/BiSS	X	X
EnDat Geber	X	
	Seite 50	Seite 56

### Anschlusstechnik

Motortyp	Y-Tec	2 x M23	I-Tec	1 x M23
HMP04	X		X <sup>1)</sup>	
HMP06	X	X	Χ	X
HMP08	X	X	X	X
HMP10	X	X	Χ	X
HMP13	X	X	X	X
	Seite 42	Seite 44	Seite 46	Seite 47

# Standard Resolver Bestellschlüssel: R1P

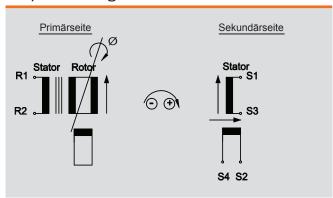
Technische Daten	RE-15
Polpaarzahl	1
Eingangsfrequenz	10 kHz
Eingangsspannung	7 V <sub>rms</sub>
Eingangsstrom	max. 50 mA
Transformationsverhältnis	0,5 ± 10 %
Phasenverschiebung (Informationswert)	5° ± 3°
Ohmscher Widerstand Statorwicklung Rotorwicklung	(bei 20 °C) 67 ± 10 % (bei 20 °C) 29 ± 10 %
Impedanzen Zro (Rotorleerlaufimpedanz) Zso (Statorleerlaufimpedanz) Zss (Statorkurzschlussimpedanz)	typ. 95 j 140 typ. 130 j 250 typ. 115 j 215
Restspannung max.	30 mV
Genauigkeit	± 10'
Masse	86 g
Schutzart Resolver	IP20
Isolationsklasse	F
Isolationstest Gehäuse / Windung	500 V <sub>AC</sub> / 50 Hz / 1 s
Rotorträgheitsmoment	15 gcm <sup>2</sup>
Bestellschlüssel	XXR1PXXXX



#### Beständigkeiten

Arbeitsumgebung	IE 32 nach EN 60721-3-3
Arbeitstemperaturen	- 55 °C – 155 °C
Schwingungsfestigkeit nach EN 60068-2-6 im Bereich von	100 m/s² 10 - 150 Hz
Stoßfestigkeit bei	400 m/s <sup>2</sup> 6 ms
Arbeitsdrehzahl max.	20.000 min <sup>-1</sup>

#### Maßzeichnungen



Alle angegebenen Motomennwerte ermittelt mit Resolver.

### Sicherheitstechnische Kenngrößen

Sicherheits-Integritätslevel	SIL 2 (EN 61800-5-2 / EN 62061)
Kategorie	3 (EN ISO 13849-1)
Performance Level	PLd (EN ISO 13849-1)





## Absolutwertgeber AM34 Bestellschlüssel S1S / B1M

#### Merkmale:

- Integrierter, kompakter dual Encoder im Standard HeiMotion Baukasten
- Singleturn mit SSI und Sin/Cos | Multiturn mit BiSS-C 3 und Sin/Cos
- Drehzahlen bis zu 12.000 min-1
- Temperaturauswertung über BiSS-C möglich
- Elektronisches Typenschild auf Anfrage möglich



Technische Daten	AM34 (Singleturn)	AM34 (Multiturn)
Versorgungsspannung	5,0 V <sub>DC</sub> +10/-5%	5,0 V <sub>DC</sub> +10/-5%
Leistungsverbrauch	0,6 W	0,6 W
Max. Auflösung Singleturn	16 Bit 1)	16 Bit 1)
Max. Anzahl der absolut erfassten Umdrehungen	-	12 Bit (mechanisch)
Datenschnittstelle	SSI gray (RS422) + SinCos 1V <sub>pp</sub>	BiSS-C (RS422) $^{2)}$ + SinCos 1V $_{\rm pp}$
Sin/Cos Spuren	differenziell	differenziell
Anzahl Sin/Cos-Perioden pro Umdrehung	256	256
Max. Winkelbeschleunigung	250.000 rad/sec <sup>2</sup>	250.000 rad/sec <sup>2</sup>
Widerstandsfähigkeit gegenüber Schocks (DIN EN 60068-2-27)	3.000 m/s² (6 ms)	3.000 m/s <sup>2</sup> (6 ms)
Widerstandsfähigkeit gegenüber Vibration (DIN EN 60068-2-6)	300 m/s² (102000 Hz) 100 m/s² (102000 Hz) min.	300 m/s² (102000 Hz) 100 m/s² (102000 Hz) min.
Betriebstemperatur	-40°C / +120°C	-40°C / +120°C
Bestellschlüssel	XXS1SXXXX	XXB1MXXXX

#### Sicherheitstechnische Kenngrößen (Safety)

- Analoger Ausgang für die Überwachung der funktionalen Sicherheit
- SIL2, PL d sicherheitstechnisch zertifiziert
- Encoder für funktionale Sicherheitsanwendungen

Technische Daten	AM34 <mark>5</mark> (Singleturn)	AM34 <mark>S</mark> (Multiturn)
Versorgungsspannung	5 V <sub>DC</sub> +5 % / -5 %	5 V <sub>DC</sub> +5 % / -5 %
Auflösung Singleturn + Multiturn	16 Bit Singletum	16 Bit Singletum + 12 Bit Multitum
Max. Winkelbeschleunigung	100.000 rad/s²	100.000 rad/s²
Widerstandsfähigkeit gegenüber Schocks (DIN EN 60068-2-27)	1000 m/s² (6 ms)	1000 m/s² (6 ms)
Widerstandsfähigkeit gegenüber Vibration (DIN EN 60068-2-6)	300 m/s² (102000 Hz) 100 m/s² (102000 Hz) min.	300 m/s² (102000 Hz) 100 m/s² (102000 Hz) min.
Betriebstemperatur	-40°C / +115°C	-40°C / +115°C
Sicherheit-Integritätslevel (EN IEC 61508, 62061, 61800-5-3)	SIL2	SIL2
Performance Level (EN ISO 13849-1)	PLd	PLd
Funktionale Sicherheitsarchitektur	Kanal 1: SSI   Kanal 2: Sin/Cos	Kanal 1: BiSS-C   Kanal 2: Sin / Cos
Elektrische Schnittstelle	1V <sub>pp</sub> 2,5V <sub>DC</sub> (differenzielles Signal - Sin+Cos) + SSI (RS422)	1V <sub>pp</sub> 2,5V <sub>DC</sub> (differenzielles Signal - Sin+Cos) + BiSS-C (RS422)
Auflösung für Sicherheitsfunktion	512 sin+cos Perioden	512 sin+cos Perioden
Bestellschlüssel	XXSASXXXX	XXBAMXXXX

<sup>1) 20</sup> Bit auf Anfrage

Geber

<sup>2)</sup> SSI Gray auf Anfrage

## Optionen EnDAT® 2.2

### Induktive Systeme EnDAT® 2.2

#### **ECI1118**

(Singleturngeber)

Bestellschlüssel: E1S



#### Technische Daten:

- · Induktives Gebersystem ohne Eigenlagerung
- · Rein serielle EnDAT® 2.2 Schnittstelle
- · Für Maschinen mit hohen Anforderungen an Dynamik und Robustheit
- · Hohe Systemgenauigkeit
- · Digitale Datenübertragung
- · Elektronisches Typenschild



### **EQI1131**

(Multiturngeber)

Bestellschlüssel: E1M



#### Technische Daten:

- · Induktives Gebersystem ohne Eigenlagerung
- · Multiturnfunktion über Getriebe
- · Rein serielle EnDAT® 2.2 Schnittstelle
- · Für Maschinen mit hohen Anforderungen an Dynamik und Robustheit
- · Hohe Systemgenauigkeit
- · Digitale Datenübertragung
- · Elektronisches Typenschild





Technische Daten	ECI1118	EQl1131
Geberart	induktiv	induktiv
Positionswerte pro Umdrehung	262.144 18 Bit	524.288 19 Bit
Umdrehungen	-	4.096 12 Bit
Rechenzeit	≤ 6 µs	≤ 5 µs
Taktfrequenz	≤ 8 MHz	≤ 16 MHz
Systemgenauigkeit	± 120"	± 120"
Max. Arbeitstemperatur	+ 115 °C - 20 °C	+ 110 °C - 40 °C
Zulässige Drehzahl	15.000 min-1	12.000 min-1
Spannungsversorgung	3,6 - 14 V <sub>DC</sub>	3,6 - 14 V <sub>DC</sub>
Max. Leistungsaufnahme	520 - 600 mW	700 - 850 mW
Stromaufnahme bei 5 V (typisch)	80 mA	115 mA
Multiturn	-	Getriebe
Vibration 55 Hz bis 2.000 Hz Schock 6 ms	≤ 300 m/s² ≤ 1.000 m/s²	≤ 400 m/s <sup>2</sup> ≤ 2.000 m/s <sup>2</sup>
Digitale Schnittstelle	EnDAT® 2,2	EnDAT® 2.2
Bestellschlüssel	XXE1SXXXX	XXE1MXXXX

Geber

## Optionen HIPERFACE®

#### Kapazitive Systeme - HIPERFACE®

#### SEK / SEL<sub>37</sub>

(Single- / Multiturngeber)
Bestellschlüssel: H1S/H1M



#### Technische Daten:

- · 16 Sinus- / Cosinusperioden je Umdrehung
- · Absolute Position mit einer Auflösung von 512 Schritten je Umdrehung
- · 4.096 Umdrehungen messbar (Multiturn)
- · Programmierung des Positionswertes
- · HIPERFACE®-Schnittstelle
- · Elektronisches Typenschild



#### Optische Systeme - HIPERFACE®

### SKS / SKM<sub>3</sub>6

(Single- / Multiturngeber)
Bestellschlüssel: H2S/H2M





#### Technische Daten:

- · 128 Sinus- / Cosinusperioden je Umdrehung
- · Absolute Position mit einer Auflösung von 4.096 Schritten je Umdrehung
- · 4.096 Umdrehungen messbar (Multiturn)
- · Programmierung des Positionswertes
- · HIPERFACE®-Schnittstelle
- · Elektronisches Typenschild



#### SRS / SRM50

(Single- / Multiturngeber)
Bestellschlüssel: H<sub>3</sub>S/H<sub>3</sub>M



#### Technische Daten:

- · 1.024 Sinus- / Cosinusperioden je Umdrehung
- Absolute Position mit einer Auflösung von 32.768 Schritten je Umdrehung
- · 4.096 Umdrehungen messbar (Multiturn)
- $\cdot$  Programmierung des Positionswertes
- · HIPERFACE®-Schnittstelle
- · Elektronisches Typenschild







Technische Daten	SEK/SEL <sub>37</sub>	SKS/SKM <sub>3</sub> 6	SRS/SRM50
Anzahl Sin/Cos-Perioden pro Umdrehung	16	128	1.024
Anzahl der absolut erfassbaren Umdrehungen	Single SEK 1 Multi SEL 4.096	Single SKS 1 Multi SKM 4.096	Single SRS 1 Multi SRM 4.096
Codeart für den Absolutwert	binär	binär	binär
Codeverlauf <sup>1)</sup>	steigend	steigend	steigend
Messschritt bei Interpolation der Sinus- / Cosinussignale mit z. B. 12 Bit	20 Winkelsek.	2,5 Winkelsek.	0,3 Winkelsek.
Fehlergrenzen bei Auswertung der Sinus-/ Cosinussignale, integrale Nichtlinearität	± 288 Winkelsek.	± 80 Winkelsek.	± 45 Winkelsek.
Nichtlinearität einer Sinus- / Cosinusperiode differentielle Nichtlinearität	± 144 Winkelsek. <sup>2)</sup>	± 40 Winkelsek. 2)	± 7 Winkelsek. 2)
Ausgabefrequenz für Sinus- / Cosinussignale	-	0 65 kHz	0 200 kHz
Widerstandsfähigkeit gegenüber Schocks	100 g / 10 ms	100 g / 6 ms	100 g / 10 ms
Widerstandsfähigkeit gegenüber Vibration	50 g / 102.000 Hz	50 g / 102.000 Hz	50 g / 102.000 Hz
Betriebsspannungsbereich	712 V	712 V	712 V
Empfohlene Versorgungsspannung	8 V	8 V	8 V
Max. Betriebsstrom ohne Last	< 50 mA	60 mA	80 mA
Verfügbarer Speicherbereich im EEPROM 2048 3)	1.792 Byte	1.792 Byte	1.792 Byte
Schnittstellensignale Prozessdatenkabel = SIN, REFSIN, COS, REFCOS Parameterkanal = RS 485	analog, differentiell digital	analog, differentiell digital	analog, differentiell digital
Max. Arbeitstemperatur		+ 115 °C - 40 °C	
Bestellschlüssel	>>>H1S>>>>> >>>H1M>>>>>	>>>H2S>>>>> >>H2M>>>>>	>>\H3\$>>>> >>\H3M>>>>
Sicherheitstechnische Kenngrößen		SKS/SKM <sub>3</sub> 6S	
Sicherheit-Integritätslevel 4)	-	SIL2 (EN 61800-5-2 / EN 62061)	-
Kategorie 4)	-	3 (EN ISO 13849-1)	-
Performance Level 4)	-	PL d (EN ISO 13849-1)	-

<sup>1)</sup> Bei Drehung der Welle im Uhrzeigersinn mit Blick in Richtung "A".

Bei Nominallage ± 0,1 mm.
 Bei Nominallage ± 0,1 mm.
 Bei Verwendung des elektronischen Typenschilds in Wirkverbindung mit numerischen Steuerungen ist das Patent EP 425 912 B 2 zu beachten; ausgenommen hiervon ist die Verwendung in Wirkverbindung mit Drehzahlreglern.
 Sicherheitstechnische Kenngrößen gelten nur für Motoren mit sicher angebauten Gebern.

## Optionen HIPERFACE DSL®

#### Kapazitive Systeme - HIPERFACE DSL®

#### EES / EEM<sub>37</sub>

(Single- / Multiturngeber)
Bestellschlüssel: D1S/D1M





#### Technische Daten:

- · Absolute Position mit einer Auflösung von 17 Bit
- · 4.096 Umdrehungen messbar (Multiturn)
- · Programmierung des Positionswertes
- · HIPERFACE DSL®-Schnittstelle
- · Elektronisches Typenschild



### Optische Systeme - HIPERFACE DSL®

#### EKS / EKM<sub>3</sub>6

(Single- / Multiturngeber)
Bestellschlüssel: D2S/D2M





#### Technische Daten:

- · Absolute Position mit einer Auflösung von 18 Bit
- · 4.096 Umdrehungen messbar (Multiturn)
- · Programmierung des Positionswertes
- · HIPERFACE DSL®-Schnittstelle
- · Elektronisches Typenschild

HIPERFACE:

#### EDS / EDM<sub>35</sub>

(Single- / Multiturngeber)
Bestellschlüssel: D<sub>3</sub>S/D<sub>3</sub>M



#### Technische Daten:

- · Absolute Position mit einer Auflösung von 24 Bit
- · Optisches Motor-Feedback-System
- · 4.096 Umdrehungen messbar (Multiturn)
- · Programmierung des Positionswertes
- · HIPERFACE DSL®-Schnittstelle
- · Elektronisches Typenschild





Technische Daten	EES/EEM <sub>37</sub>	EKS/EKM <sub>3</sub> 6	EDS/EDM <sub>35</sub>
Anzahl der absolut erfassbaren Umdrehungen	Single EES 1 Multi EEM 4.096	Single EKS 1 Multi EKM 4.096	Single EDS 1 Multi EDM 4,096
Codeart für den Absolutwert	binär	binär	binär
Codeverlauf <sup>1)</sup>	steigend	steigend	steigend
Systemgenauigkeit	± 160 Winkelsek.	± 120 Winkelsek.	± 25 Winkelsek.
Widerstandsfähigkeit gegenüber Schocks	100 g / 6 ms	100 g / 6 ms	100 g / 6 ms
Widerstandsfähigkeit gegenüber Vibration	50 g / 102.000 Hz	50 g / 102.000 Hz	50 g / 102.000 Hz (nach EN 60068-2-6)
Betriebsspannungsbereich	712 V	712 V	712 V
Empfohlene Versorgungsspannung	-	8 V	-
Max. Betriebsstrom ohne Last	150 mA	150 mA	150 mA
Verfügbarer Speicherbereich im EEPROM 2048 2)	8.192 Byte	8.192 Byte	8.192 Byte
Auflösung	17 Bit	18 Bit	24 Bit
Max. Arbeitstemperatur	+ 115 °C - 40 °C	+ 115 °C - 20 °C	+ 115 °C - 40 °C
Bestellschlüssel	>>\D1\$>>>> >>\D1M>>>>>	>>D2S>>>> >>D2M>>>>>	>>\D3\$>>>> >>\D3M>>>>

Geber

Sicherheitstechnische Kenngrößen	EES/EEM <sub>37</sub>	EKS/EKM <sub>3</sub> 6-2
Sicherheit-Integritätslevel 3)	SIL2 (EN 61800-5-2 / EN 62061)	SIL2 (EN 61800-5-2 / EN 62061)
Kategorie 3)	3 (EN ISO 13849-1)	3 (EN ISO 13849-1)
Performance Level 3)	PL d (EN ISO 13849-1)	PL d (EN ISO 13849-1)

<sup>1)</sup> Bei Drehung der Welle im Uhrzeigersinn mit Blick in Richtung "A".

 <sup>2)</sup> Bei Verwendung des elektronischen Typenschilds in Wirkverbindung mit numerischen Steuerungen ist das Patent EP 425 912 B 2 zu beachten; ausgenommen hiervon ist die Verwendung in Wirkverbindung mit Drehzahlreglern.
 3) Sicherheitstechnische Kenngrößen gelten nur für Motoren mit sicher angebauten Gebern.

# Optionen SSI / BiSS-C / Inkrementalgeber

#### Absolutwertgeber SSI / BiSS-C

#### HES1-002

Bestellschlüssel: M2S



#### Technische Daten:

- · Singleturn-Geber mit 12 Bit Auflösung
- · SSI-Schnittstelle differentiell und single ended
- · Differentielle Sin/Cos Spuren mit 1,0 Vpp

#### HEM1-001

Bestellschlüssel: M1M



#### Technische Daten:

- · Multiturn-Geber mit insgesamt 32 Bit
- · Singleturngeber mit 12 Bit Auflösung
- · SSI-Schnittstelle differentiell und single ended
- · Differentielle Sin/Cos-Spuren mit 1,0 Vpp
- · Externer Batterieanschluss

#### HEM1-0021)

Bestellschlüssel: M2M



#### Technische Daten:

- · Multiturn-Geber mit insgesamt 32 Bit
- · 12 Bit Singleturn-Auflösung
- · BiSS-Schnittstelle differentiell und single ended
- $\cdot$  Differentielle Sin/Cos-Spuren mit 1,0  $V_{pp}$
- · Batterie on board

#### Inkrementalgeber

#### HES<sub>3</sub>

Bestellschlüssel: M3I



#### Technische Daten:

- · Kommutierungs- und Inkrementalsignale ABZ differentiell und single ended
- · 2048 PPR<sup>2)</sup>

1) Weitere Informationen für Ihre Applikation auf Anfrage.

<sup>2)</sup> Pulses Per Revolution

4 x PPR = Counts Per Revolution (CPR)





Technische Daten (nach DIN 32878)	HES1-002	HEM1-001	HEM1-002	HES <sub>3</sub>	
Versorgungsspannung	5,0 V <sub>DC</sub> ± 10 %	5,0 V <sub>DC</sub> ± 10 %	5,0 V <sub>DC</sub> ± 10 %	5,0 V <sub>DC</sub> ± 10 %	
Max. Ausgangsstrom pro Ausgang	50 mA	50 mA	50 mA	50 mA	
Auflösung Singleturn	12 Bit 0,088°	12 Bit 0,088°	12 Bit 0,088°	0,044°	
Anzahl der absolut erfassten Umdrehungen	-	20 Bit	20 Bit	-	
Pufferbatterieanschluss für Multiturn-Geber	-	extern	onboard	-	
SSI-/ BiSS-Schnittstelle	SSI differentiell u. single ended gray codiert	SSI differentiell u. single ended binär codiert	BiSS differentiell u. single ended binär codiert	-	
Max. Arbeitsfrequenz SSI / BiSS	4 MHz	4 MHz	10 MHz	-	
Sin/Cos Spuren	differentiell	differentiell	differentiell	-	
Anzahl Sin/Cos-Perioden pro Umdrehung	1	1	1	-	
Amplitude Sin/Cos	1,0 V <sub>pp</sub>	1,0 V <sub>pp</sub>	1,0 V <sub>pp</sub>	-	
Inkrementalsignale ABZ (PPR)*	-	-	-	differentiell (2048)	
High-Level Ausgangsspannung ABZ	-	-	-	Min. 2,8 V	
Low-Level Ausgangsspannung ABZ	-	-	-	Max. 0,4 V	
Kommutierungssignale (UVW)	-	-	-	differentiell	
High-Level Ausgangsspannung UVW	-	-	-	Min. 2,8 V	
Low-Level Ausgangsspannung UVW	-	-	-	Max. 0,4 V	
Max. Arbeitstemperatur	+ 125 °C - 30 °C				
Zulässige relative Luftfeuchtigkeit		15 bis 85% ol	nne Betauung		
Bestellnummer	XXM2SXXXX	XXM1MXXXX	XXM2MXXXX	XXM3IXXXX	

<sup>\*</sup> Pulses Per Revolution 4 x PPR = Counts Per Revolution (CPR)

# Option Bremse

Als Bremsen werden Permanentmagnet-Gleichspannungs-Ruhestrom-Bremsen eingesetzt.

Isolationsklasse: F (155 °C)

Max. Drehzahl: 10.000 min<sup>-1</sup>

Spannungsversorgung:  $24 V_{DC} + 6 \% / - 10 \%$ 

	НМ	Po4	НМ	Po6	HMPo8	
Technische Daten Bremse	-002	-004	-007	-015	-028	-035
Motor-Massenträgheitsmoment inkl. Bremse * [kgcm²]	5,50E-02	7,90E-02	3,19E-01	5,12E-01	1,68E00	2,20E00
Bremsmoment statisch min. bei 20°C [Nm]	0,4	0,4	2,0	2,0	4,5	4,5
Bremsmoment dynamisch bei 20°C [Nm]	0,3	0,3	1,7	1,7	3,8	3,8
Aufnahmeleistung Bremse bei Nennspannung und 20°C [W]	8	8	11	11	12	12
Spannung Bremse [V <sub>DC</sub> ]	24	24	24	24	24	24
Aufnahmestrom Bremse bei 20°C [A]	0,33	0,33	0,46	0,46	0,50	0,50
Reibarbeit Bremse [kJ]	180	180	410	410	580	580
Trennzeit Bremse [ms]	≤10	≤10	≤40	≤40	≤38	≤38
Ansprechverzug Bremse [ms]		≤2	≤3	≤3	≤3	≤3
Schließzeit [ms]	≤6	≤6	≤15	≤15	≤20	≤20
Motorgewicht inkl. Bremse * [kg]	0,65	0,85	1,8	2,35	3,85	4,5
Schlupfzeit ** [s]	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5
Leerlaufzeit ** [s]	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5
Drehzahl ** [min <sup>-1</sup> ]	250	250	100	100	100	100
Schaltungen ** [-]	5	5	5	5	5	5



		IP10				
Technische Daten Bremse	-056	-075	-055	-091	-123	-185
Motor-Massenträgheitsmoment inkl. Bremse * [kgcm²]	5,63E00	7,20E00	1,05E01	1,48E01	2,31E01	3,58E01
Bremsmoment statisch min. bei 20°C [Nm]	9,0	9,0	9,0	9,0	20	20
Bremsmoment dynamisch bei 20°C [Nm]	7,5	7,5	7,5	7,5	15	15
Aufnahmeleistung Bremse bei Nennspannung und 20°C [W]	18	18	18	18	28	28
Spannung Bremse [V <sub>DC</sub> ]	24	24	24	24	24	24
Aufnahmestrom Bremse bei 20°C [A]	0,75	0,75	0,75	0,75	1,17	1,17
Reibarbeit Bremse [kJ]	890	890	890	890	1.290	1.290
Trennzeit Bremse [ms]	≤70	≤70	≤70	≤70	≤90	≤90
Ansprechverzug Bremse [ms]	≤3	≤3	≤3	≤3	3	3
Schließzeit [ms]	≤30	≤30	≤30	≤30	≤35	≤35
Motorgewicht inkl. Bremse * [kg]	7,4	8,75	8,0	9,4	12,2	16,4
Schlupfzeit ** [s]	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5
Leerlaufzeit ** [s]	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5
Drehzahl ** [min-1]	100	100	100	100	75	75
Schaltungen ** [-]	5	5	5	5	5	5

<sup>\*</sup> Inkl. komplettem Anbau

Der Betrieb der Motoren darf nicht gegen die geschlossene Bremse erfolgen. Die Bremse des Motors ist als Haltebremse im Stillstand konzipiert. Ein NOT-STOP des laufenden Motors ist im Ausnahmefall zulässig. Die Anzahl der NOT-STOPS wird von dem Trägheitsmoment des Gesamtsystems begrenzt. Bremse

<sup>\*\*</sup> Um die optimale Funktion der Bremse jederzeit zu gewährleisten, wird bei erstmaliger Inbetriebnahme sowie im Intervall von vier Wochen der jeweilige Wartungszyklus (Refreshment) empfohlen.

# Option Stecker Y-Tec



Leis	tung	Res	olver	Sign	ial ER <b>FACE</b> ®	Sign SSI/		Sign	at 2.2
Pin	Funktion	Pin	Funktion	Pin	Funktion	Pin	Funktion	Pin	Funktion
А	U	1	COS +	1	COS +	1	COS +	1	-
В	V	2	cos - / refcos	2	cos - / refcos	2	cos - / refcos	2	-
С	W	3	sin +	3	sin +	3	sin +	3	-
Erdung	PE	4	sin- / refsin	4	sin- / refsin	4	sin- / refsin	4	-
1	Temp + 2)	5	R1 (ref +)	5	Daten +	5	V <sub>cc</sub> / 5 V	5	Up
2	Temp - 2)	6	R2 (ref - )	6	Daten -	6	GND	6	GND/0V
3	Bremse + 1)	7	-	7	Us	7	Daten +	7	Daten +
4	Bremse - 1)	8	-	8	GND	8	Daten -	8	Daten -
5	-	9	Temp +	9	Temp +	9	CLK +	9	CLK +
1) Falls vor		10	Temp -	10	Temp -	10	CLK -	10	CLK -
2) Nur bei und HEI	CKS 36, HES3 M1-001	11	-	11	-	11	Temp + 3)	11	Temp +

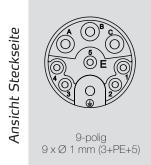
12

Temp - 4)

12

#### Motorstecker

und HEM1-001





12







Temp -

#### Gegenstecker





(Kabelklemmber. 10,5-12 mm)





ESTA 002 NN00 33 0001 000 (Kabelklemmber. 8,5-10,5 mm)



Intercontec Bezeichnung ESTA 002 NN00 33 0001 000 (Kabelklemmber. 8,5-10,5 mm)



Intercontec Bezeichnung ESTA 002 NN00 33 0001 000 (Kabelklemmber. 8,5-10,5 mm)

<sup>3)</sup> Batterie + bei HEM1-001 4) Batterie - bei HEM1-001



# Signal Inkrementel

Pin	Funktion
1	Z
2	Z
3	А
4	Ā
5	В
6	Ē
7	U (R)
8	Ū (R)
9	V (S)
10	∇ (S̄)
11	W (T)
12	₩ (T)
А	Vcc / 5 V
В	GND
С	-

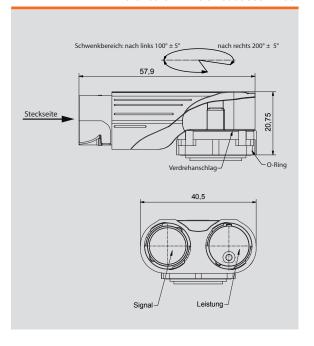






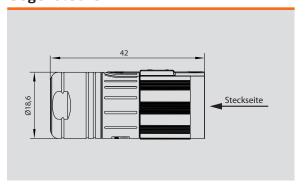
Gegenstecker mit Metallverschraubung wie abgebildet oder mit Kunststoffverschraubung

# Motorstecker drehbare Winkeleinbaudose Y-Tec



# Stecker

# Gegenstecker



# Option Stecker M23



# Leistung

# Signal Resolver

# Signal HIPERFACE® SSI/BISS

# Signal

# Signal EnDat 2.2

	0					-			
Pin	Funktion	Pin	Funktion	Pin	Funktion	Pin	Funktion	Pin	Funktion
А	Bremse + 1)	1	COS +	1	COS +	1	COS +	1	-
В	Bremse - 1)	2	cos - / refcos	2	cos - / refcos	2	cos - / refcos	2	-
С	Temp +	3	sin +	3	sin +	3	sin +	3	-
D	Temp -	4	sin - / refsin	4	sin - / refsin	4	sin - / refsin	4	-
1	U	5	-	5	-	5	V <sub>cc</sub> / 5 V	5	Up
4	V	6	R1 (ref +)	6	-	6	GND	6	GND/0V
3	W	7	R2 (ref -)	7	GND	7	Daten +	7	Data +
Erdung	PE	8	-	8	-	8	Daten -	8	Data -
		9	-	9	US	9	CLK +	9	Clock +
		10	-	10	Daten +	10	CLK -	10	Clock -
		11	Temp +	11	Daten -	11	Temp +	11	Temp +
		12	Temp -	12	-	12	Temp -	12	Temp -
				13	-	13	_ 2)	13	-
1) Falls vor	handen			14	Temp +	14	_ 3)	14	-
	+ bei HEM1-001 - bei HEM1-001			15	Temp -	15	-	15	-
o) Datielle	DOLLIENT-001			16	-	16	-	16	_

#### Motorstecker



8-polig 4 x Ø 2 mm (3+PE) + 4 x Ø 1 mm



12-polig 12 x Ø 1 mm, 0° codiert



17-polig 17 x Ø 1 mm, 0° codiert

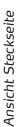


17-polig 17 x Ø 1 mm, 0° codiert



17-polig 17 x Ø 1 mm, 0° codiert

#### Gegenstecker





BSTA 078 NN00 42 0100 000 (Kabelklemmber. 9,5-14,5 mm)



ASTA 013 NN00 41 0100 000 (Kabelklemmber. 6-10 mm)



Intercontec Bezeichnung ASTA 014 NN00 41 0100 000 (Kabelklemmber. 6-10 mm)



Intercontec Bezeichnung ASTA 014 NN00 41 0100 000 (Kabelklemmber. 6-10 mm)



Intercontec Bezeichnung ASTA 014 NN00 41 0100 000 (Kabelklemmber. 6-10 mm)



# Signal Inkrementel

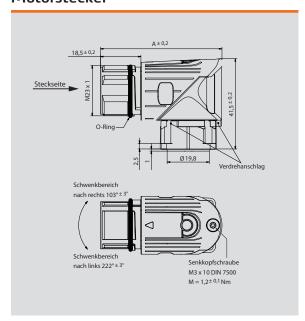
Pin	Funktion
1	Z
2	Z
3	А
4	Ā
5	В
6	B
7	U (R)
8	Ū (R)
9	V (S)
10	
11	W (T)
12	W (T)
13	V <sub>00</sub> / 5 V
14	GND
15	Temp +
16	Temp -
17	-



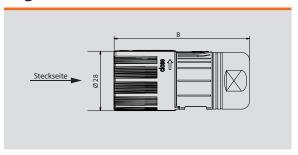




#### Motorstecker



# Gegenstecker



Steckertyp	А	В
Signal	55,6	59
Leistung	55,3	78

Stecker

# Optionen Stecker für Einkabellösung

# I-Tec-Stecker



# Leistung / Signal

Pin	Funktion
А	U
В	V
С	W
Erdung	PE
1	U <sub>s</sub> (DSL +)
2	GND (DSL -)
3	Bremse + *
4	Bremse - *
5	-

#### Motorstecker

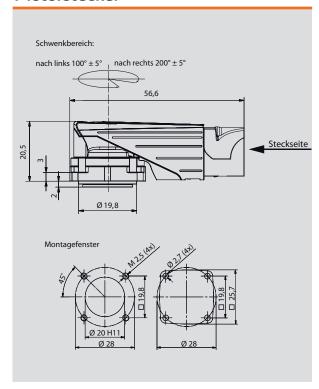


#### Gegenstecker

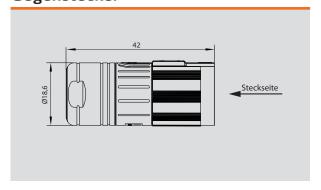


<sup>\*</sup> Falls vorhanden

#### Motorstecker



#### Gegenstecker





# M23-Stecker



# Leistung / Signal

Pin	Funktion
А	Bremse + *
В	Bremse - *
С	U <sub>s</sub> (DSL+)
D	GND (DSL-)
1	U
4	V
3	W
Erdung	PE

#### Motorstecker

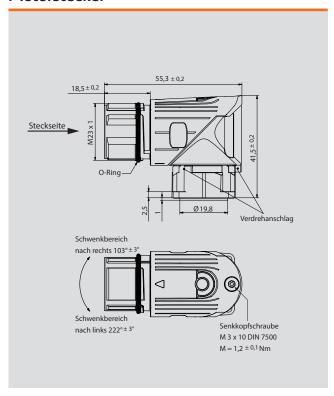


#### Gegenstecker

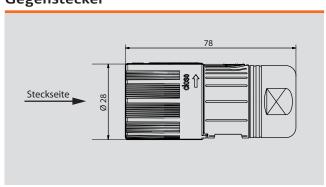


<sup>\*</sup> Falls vorhanden

#### Motorstecker



#### Gegenstecker



Stecker

# Servoregler

# HCB-Servoregler - Der Kompakte

Seite 50



Die kompakten Einachsservoregler der HCB Baureihe sind wahre Allrounder der Antriebstechnik. Sie vereinen höchste Leistungsdichte mit umfangreichen Motion Control Funktionen.

# HCL-Kleinspannungs-Servoregler

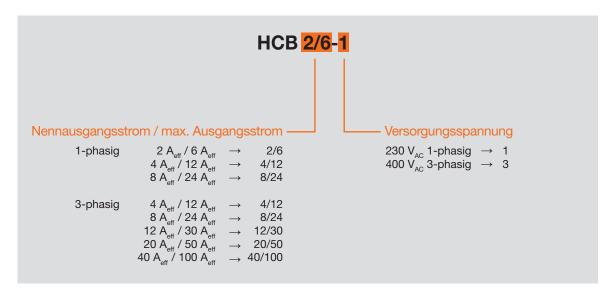
Seite 56

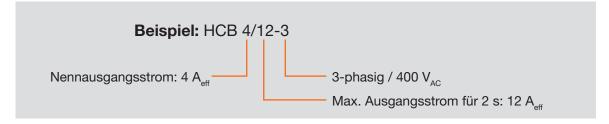


Die Servoregler der HCL Baureihe sind die idealen Partner für unsere 24 V und 48 V Motoren der HMD Next Generation Baureihe. Mit Maximalströmen bis 225 A Peak bilden die Regler in Kombination mit unseren HMD Next Generation-Servomotoren eine optimale Lösung für anspruchsvolle Aufgaben.

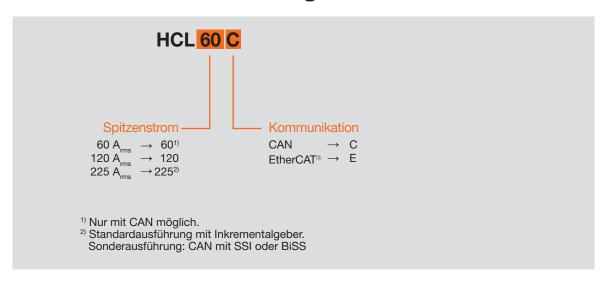


# Bestellschlüssel HCB-Servoregler





# Bestellschlüssel HCL-Servoregler



# HCB-Servoregler

### Allgemeines

Die kompakten Einachsservoregler der HCB-Baureihe sind wahre Allrounder der Antriebstechnik. Sie vereinen höchste Leistungsdichte mit umfangreichen Motion-Control-Funktionen. Die HCB-Baureihe besteht aus zwei Baugrößen, die sich bei den 1-Phasengeräten in drei Leistungsstufen und bei den 3-Phasengeräten in fünf Leistungsstufen untergliedern.





Alle bewährten Feldbusschnittstellen sind "on Board" – von CANopen® über EtherCAT® bis PROFINET®, welche eine reibungslose Kommunikation versprechen und den HCB-Servoregler technologisch auszeichnen. Seine Vielseitigkeit wird mit den umfangreichen Geberschnittstellen auch für Einkabellösungen nochmals unterstrichen. Komplexe Positionieraufgaben durch verkettete Positionssätze lassen sich miteinander verbinden. Die lage- oder drehzahlsynchrone Bewegung mehrerer Antriebe mit variablem Getriebeverhältnis ist per Software-Assistent schnell parametriert und einsatzbereit. Rundtischanwendungen, Lage-Trigger, Rotorpositionstrigger oder Schaltnocken – eine Vielzahl von dynamischen Anwendungsaufgaben lässt sich über die integrierten Softwarefunktionen bewältigen.

In Kombination mit den HeiMotion-Servomotoren mit auf Ihre Anwendung abgestimmter Gebervariante und einem im Getriebedirektanbau montierten Getriebe aus der HeiMotion Next Generation Getriebe-Baureihe erhalten Sie eine maßgeschneiderte Antriebsachse aus einer Hand zu einem unschlagbaren Preis-Leistungsverhältnis.

# Anschlüsse / Ein- und Ausgänge

#### Anschluss Bezeichnung

X1	I/O-Kommunikation
X2A	Resolver / Analoge Hallgeber
X2B	Multi-Encoder
X3	STO-Schnittstelle (STOA, STOB), Endschalter (DIN6, DIN7) Dig. Ausgang (DOUT0)
X4	CANopen®-Schnittstelle
X6	Anschluss für Motor
X6A	Motorbremse / HIPERFACE DSL® (HCB 3-phasig)
X9	Spannungsversorgung
X9A	Bremswiderstand (HCB 3-phasig)
X9B	24 V-Versorgung (HCB 3-phasig)
X18	Ethernet-Schnittstelle
X19	USB-Schnittstelle
X21	Realtime-Ethernet-Schnittstelle



# Allgemeine Eigenschaften

#### Umgebungsbedingungen

Umgebungstemperatur im Betrieb: 0 °C bis +40 °C

+40 °C bis +50 °C mit Leistungsreduzierung 2,5 % / K

Lagertemperatur: -25 °C bis +70 °C

Luftfeuchte im Lager und Betrieb: Relative Luftfeuchte bis 90 %, nicht betauend

Schutzart: IP20

Aufstellhöhe: Montagehöhe max. 2000 m über NN, oberhalb 1000 m über NN

mit Leistungsreduzierung 1 % pro 100 m

Verschmutzungsgrad: 2

Art der Montage: Einbau in Schaltschrank mit mind. Schutzart IP54

#### Funktionen\*

- Sicherheitsfunktion "Safe Torque Off" (STO)
- Realisierung der Funktionalität SS1 möglich
- Schaltende Nocken
- Direkte Ansteuerung der Haltebremse im Motor
- Automatische Ermittlung der Motorparameter
- Positionssatzabhängige Synchronisation möglich
- Bahnprogramm / Verkettung
- Integrierte Positionssteuerung
- Parametrierbare Bandsperren

#### Leistungskabel

Länge	Heidrive-Nr.
3 m	14-007-051-18-0
5 m	14-007-051-19-0
10 m	14-007-051-23-0

#### Signalkabel (Resolver)

	Lange	Heidrive-Nr.
i	3 m	14-007-051-60-0
	5 m	14-007-051-62-0
	10 m	14-007-051-67-0

#### Signalkabel (HIPERFACE®)

Länge	Heidrive-Nr.
3 m	14-007-051-78-0
5 m	14-007-051-80-0
10 m	14-007-051-85-0

<sup>\*</sup> Einige Funktionen sind nicht für alle Modelle verfügbar.

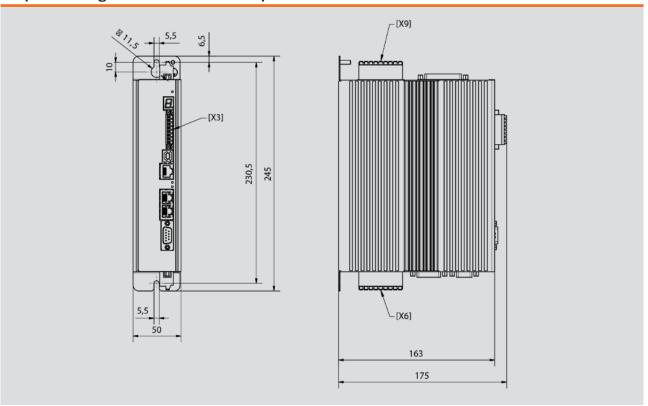
# HCB-Servoregler 1-phasig

# Technische Daten

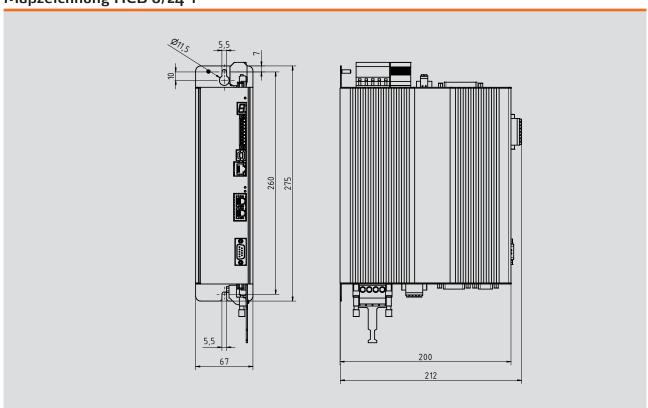
	HCB 2/6-1	HCB 4/12-1	HCB 8/24-1		
Versorgungsspannung	230 V <sub>AC</sub> [± 10 %], 5060 Hz				
Steuerspannung	24 V <sub>DC</sub> (± 20 %) (0,35 A)				
Zwischenkreisspannung	$325 V_{DC}$ (bei $U_{Netz} = 230 V_{AC}$ )				
Nennausgangsleistung	400 W	800 W	1,6 kW		
Max. Ausgangsleistung für 2 s	1 kW	2 kW	4,8 kW		
Nennausgangsstrom	2 A <sub>eff</sub>	4 A <sub>eff</sub>	8 A <sub>eff</sub>		
Max. Ausgangsstrom für 2 s	6 A <sub>eff</sub>	12 A <sub>eff</sub>	24 A <sub>eff</sub>		
Interner Bremswiderstand	75	30 Ω			
Brems- / Impulsleistung	bis 2	6,4 kW			
Externer Bremswiderstand	75 Ω, m	≥ 30 Ω			
Haltebremse	24 V <sub>DC</sub> , max. 2 A				
Abmessungen Servoregler H x B x T	200 x 50 245 x 50 x 163 mn	230 x 67 x 200 mm 275 x 67 x 200 mm mit Montageplatte			
Gewicht	1,5	2,9 kg			
Geberauswertung	EnDAT® 2.2, HIPERFACE®, HIPERFACE DSL®, Resolver, analoge und digitale Inkrementalgeber mit / ohne Kommutierungssignale, BiSS (Typ C)				
Schnittstellen	USB 2.0, Ethernet, CAN-Bus, EtherCAT®, PROFINET®, MicroSD-Karte				
Ein- / Ausgänge	8 x digital in (24 VDC), 2 x analog in (± 10 V) 3 x digital out (24 VDC)				
Erzeugnisnummern	12-225-020-01-0	12-225-020-02-0	12-225-020-03-0		



# Maβzeichnung HCB 2/6-1 und HCB 4/12-1



# Maβzeichnung HCB 8/24-1



# HCB-Servoregler 3-phasig

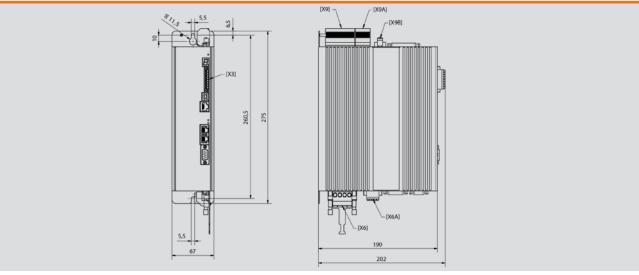
# Technische Daten

	HCB 4/12-3	HCB 8/24-3	HCB 12/30-3	HCB 20/50-3	HCB 40/100-3
Versorgungs- spannung	3 x 230480 V <sub>AC</sub> [± 10 %], 4566 Hz				
Steuerspannung	24 V <sub>DC</sub> [± 20 %] (0,35 A)	24 V <sub>DC</sub> [± 20 %] 24 V <sub>DC</sub> [± 20 %] (0,45 A) (0,65 A)		24 V <sub>DC</sub> [± 20 %] (Max. 1 A)	
Zwischenkreis- spannung	565 V <sub>DC</sub> (bei U <sub>Netz</sub> = 400			100 V <sub>AC</sub> )	
Nennausgangs- leistung	1,6 kW	3,2 kW	4,8 kW	8 kW	16 kW
Max. Ausgangs- leistung für 2 s	4,8 kW	9,6 kW	12 kW	20 kW	40 kW
Nennausgangs- strom	4 A <sub>eff</sub>	8 A <sub>eff</sub>	12 A <sub>eff</sub>	20 A <sub>eff</sub>	40 A <sub>eff</sub>
Max. Ausgangs- strom für 2 s	12 A <sub>eff</sub>	24 A <sub>eff</sub>	30 A <sub>eff</sub>	50 A <sub>eff</sub>	100 A <sub>eff</sub>
Interner Bremswiderstand	30 Ω				15 Ω
Brems-/ Impulsleistung	50 W bis 24 kW		80 W	160 W	
Externer Bremswiderstand	≥ 30 Ω			15 Ω ≤ Rex ≥ 50 Ω	15 Ω ≤ Rex ≥ 50 Ω
Haltebremse	24 V <sub>DC</sub> , max. 2A				
Abmessungen Servoregler H x B x T	230 x 67 x 200 mm 275 x 67 x 200 mm mit Montageplatte			351 x 90,5 x 256,5 mm 390 x 93 x 263 mm mit Montageplatte	351 x 162,5 x 256,5 mm 390 x 165 x 263 mm mit Montageplatte
Gewicht	Sewicht 2,9 kg				
Geber- auswertung	EnDAT® 2.2, HIPERFACE®, HIPERFACE DSL®, Resolver, analoge und digitale Inkrementalgeber mit / ohne Kommutierungssignale, BiSS (Typ C)			BiSS (Typ C)	
Schnittstellen	usb 2.0, Ethernet, CAN, EtherCAT®, PROFINET®, MicrosD-Karte		USB 2.0, Ethernet, CAN, EtherCAT®, PROFINET®, MicroSD-Karte, Ethernet Powerlink*	USB 2.0, Ethernet, CAN, EtherCAT®, PROFINET®, MicroSD-Karte, Ethernet Powerlink*	
Ein- / Ausgänge	Ausgänge $8 \times \text{digital in } (24 \text{ V}_{DC}), 2 \times \text{analog in } (\pm 10 \text{ V}) \\ 3 \times \text{digital out } (24 \text{ V}_{DC})$				
Erzeugnis- nummern	12-405-020-11-0	12-405-020-12-0	12-405-020-13-0	12-405-020-14-0	12-405-020-15-0

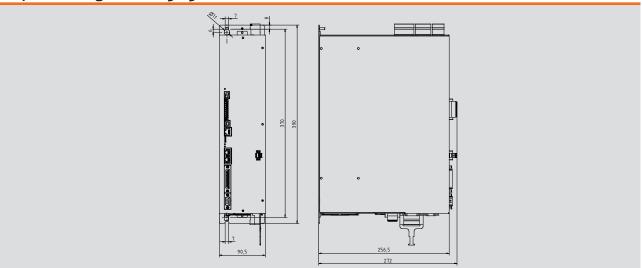
<sup>\*</sup> Auf Anfrage



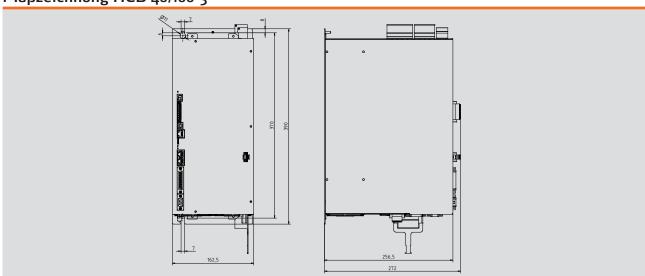
# Maβzeichnung HCB 4/12-3, HCB 8/24-3, HCB 12/30-3



# Maβzeichnung HCB 20/50-3



# Maβzeichnung HCB 40/100-3



# HCL-Servoregler

# Allgemeines

Die Servoregler der HCL Baureihe sind neben den integrierten Reglern die idealen Partner für unsere 24 V und 48 V Motoren der HMD Next Generation Baureihe.

Mit Maximalströmen bis 225 A Peak bilden die Regler in Kombination mit unseren HMD Next Generation-Servomotoren eine optimale Lösung für anspruchsvolle Aufgaben.

Diese Kombination bildet ein äußerst kosteneffizientes Paket bei dem auch eine zertifizierte STO-Schnittstelle sowie UL-Abnahme vorhanden sind.

Für einfache Steuerungsaufgaben sind die Regler mit ihrer frei programmierbaren Motion Process Unit (MPU) ideal. Eine zusätzliche SPS ist häufig nicht erforderlich. Zur Verwendung an einer externen Steuerung stehen unter anderem EtherCAT® oder CANopen® als zwei der verbreitetsten und bewährtesten Feldbusse zur Verfügung.

# Baugrößen











# Umgebungsbedingungen

Schutzart	IP20 mit Ausnahme der Klemmen (IP00)
Unfallverhütungsvorschrift	Gemäß der örtlichen Bestimmungen (in Deutschland z.B. DGUV Vorschrift 3)
Art der Montage	Einbaugerät, nur zur senkrechten Montage in einen Schaltschrank mit min. Schutz- art IP4x, bei Verwendung der Sicherheitsfunktion STO min. IP54

#### Funktionen

- Sicherheitsfunktion "Safe Torque Off" (STO)
- Gerätestatusanzeige über drei LEDs
- Frei programmierbare MPU (Motion Process Unit)
- → einfache SPS-Funktionalität

- Galvanisch getrennte Feldbusschnittstellen
- Kompakter 4-Quadranten-Regle
- Vektorgeregelt

### Zubehör

#### HCL-Stick – Programmschnittstelle USB/CAN

Der HCL-Stick verbindet den HCL CAN-Regler mit Ihrem Windows®-Computer über dessen USB-Schnittstelle. Dies ermöglicht die einfache Inbetriebnahme, Parametrierung und Programmierung des Reglers mit den Softwaretools, die wir Ihnen für die Regler zur Verfügung stellen.

#### HCL-Brake – Bremschopper für netzgespeiste Systeme

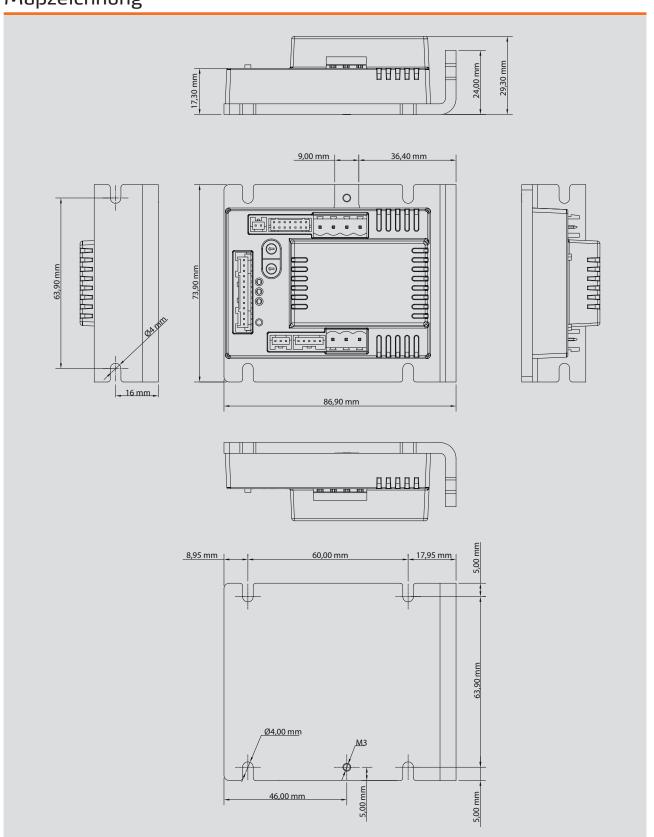
Der Bremschopper HCL-Brake kappt Überspannungen effektiv und leitet Bremsenergie auf einen externen Lastwiderstand um. Zum Schutz aller Komponenten im Zwischenkreis ist die Überspannungsschwelle per DIP-Schalter einstellbar. Der maximale Bremsspitzenstrom beträgt 55 A bei Anschluss eines externen 1 Ohm-Lastwiderstands (nicht im Lieferumfang enthalten).

# HCL-Servoregler

Technische Daten	HCL 60 C		
$\mbox{Versorgungsspannung Elektronikversorgung U}_{\mbox{\tiny e}}$	18 - 30 V		
Versorgungsspannung Leistung U <sub>p</sub>	9 - 60 V		
Maximaler Ausgangsstrom	42,5 A <sub>ms</sub>		
Dauerstrom (UL/CE) ≤ 24 V	14,5 A <sub>ms</sub>		
Dauerstrom (UL/CE) ≤ 60 V	9,5 A <sub>ms</sub>		
PWM-Frequenz	32 KHz		
PWM-Modus	SVPWM		
Motortypen	Bürstenlose Motoren, Linearmotoren		
STO	Ja		
Sicherheits-Integritätslevel (SIL)	SIL 3		
Performance Level (PL)	PL e		
Feldbus	CAN		
Galvanisch getrennt	Nein		
CAN-Protokoll	DS301		
Geberversorgung	5 V / 0,2 A		
Geber-Auswertung	SSI / BiSS / Inkremental		
Anzahl Ein-/Ausgänge	6 digital IN / 3 digital OUT / 1 analog IN		
Abmessungen L x B x H	78 x 74 x 29 mm		
Montage	Wand		
Installationsanforderung	IP54		
Maximale Umgebungstemperatur Betrieb	-40 °C bis 55 °C		



# Maßzeichnung



Regler

Weitere Regler mit technischen Daten und Maßzeichnungen finden Sie in unsrem Regler-Katalog.

Technische Änderungen vorbehalten! Stand 11/2025



Heidrive GmbH

Starenstraße 23 93309 Kelheim

Tel. 09441/707-0 Fax 09441/707-259

info@heidrive.de www.heidrive.com