

Servomotor Baureihe ARC

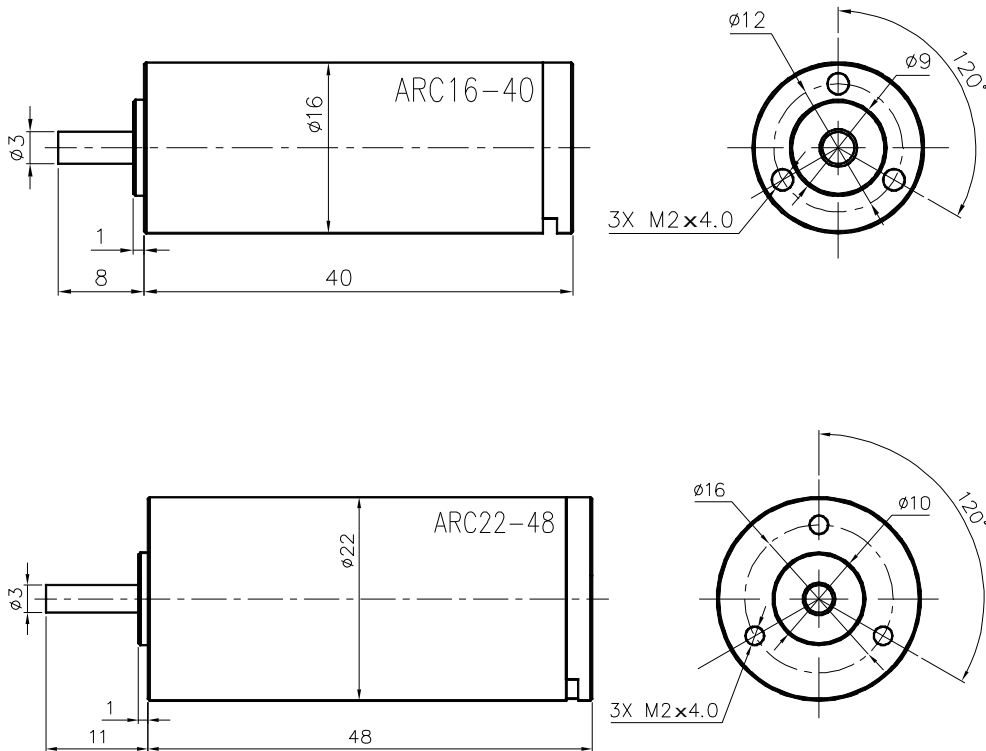


**Eisenloser und bürstenloser
Rotationsmotor**

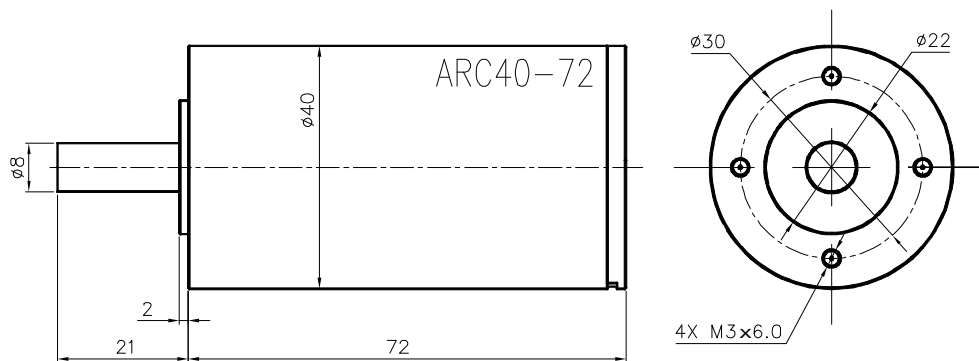
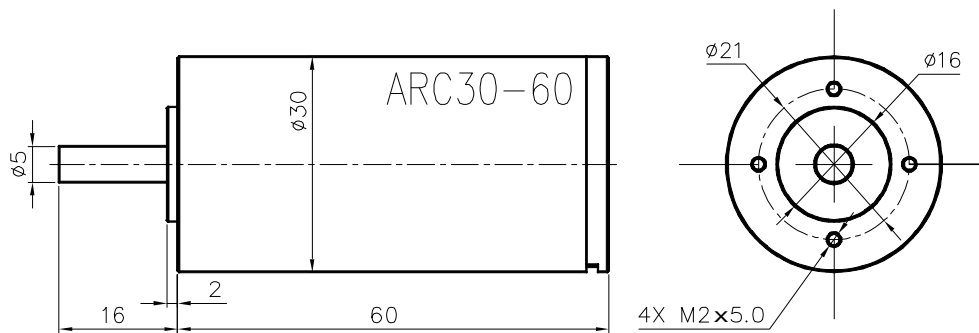
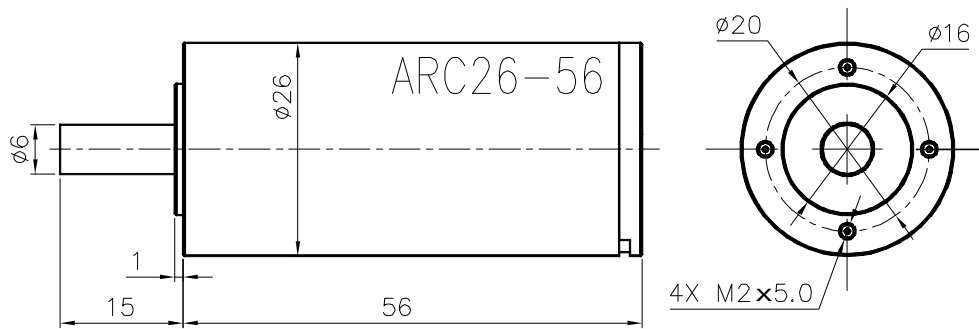
Baureihe ARC

- Eisenloser, bürstenloser Rotationsmotor
- Kein Magnetrippel (Cogging)
- Integrierte Hallensoren
- Durchmesser: 16 mm, 22 mm, 26 mm, 30 mm und 40 mm

Model	Einheit	ARC16-40	ARC22-48	ARC26-56	ARC30-60	ARC40-72
Durchmesser	mm	16	22	26	30	40
Nennspannung	V	24	24	24	24	48
Nenn Drehzahl	1/min	50.000	9.000	8.800	3.000	4.800
Dauerdrehmoment	mNm	9.10	30.60	47.85	87.95	224.00
Spitzendrehmoment	mNm	36.40	122.40	191.40	351.78	896.00
Drehmomentkonstante	mNm/A	3.50	12.75	14.50	26.65	56.00
Gegen EMK Konstante	mV/min ⁻¹	0.367	1.335	1.518	2.791	5.864
Wicklungswiderstand	Ohm	0.45	1.20	0.80	1.19	1.24
Dauerstrom	A	2.60	2.40	3.30	3.30	4.00
Spitzenstrom	A	10.40	9.50	13.20	13.20	16.00
Rotorträgheitsmoment	gcm ²	0.79	2.96	9.53	13.88	64.28
Gewicht	g	30.7	67.0	114.9	158.7	370.0



Motor	M1	Blau
	M2	Gelb
	M3	Rot
Hall-sensor	5V	Rot
	Gnd	Schwarz
	Ha	Grün
	Hb	Gelb
	Hc	Blau



Bestellschlüssel

ARC 22 - 48

Baureihe

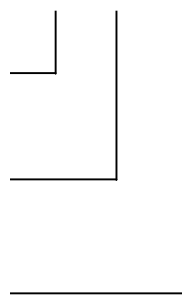
ARC

Motor Durchmesser

16, 22, 26, 30, 40

Motor-Länge (mm)

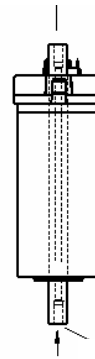
XXX



Baureihe ARC-H

- Kein Magnetrippel (Cogging), eisenloser Motor mit Hohlwelle
- Integrierte Hallsensoren und Encoder
- Durchmesser: 26 mm und 40 mm

Hohlwelle für
Vakuum



Die "Theta" Achse vereint
rotative & lineare Bewegung.

Ideal für den Einsatz in "Pick
and Place" Anwendungen

Anschluss für einen
Unterdruckheber

Model	Einheit	ARC26H-56	ARC40H-72
Durchmesser	mm	26	40
Innendurchmesser	mm	2	3
Nennspannung	V	24	48
Nenn Drehzahl	1/min	8.800	4.800
Dauerdrehmoment	mNm	29,00	78,40
Spitzendrehmoment	mNm	116,00	313,60
Drehmomentkonstante	mNm/A	14,50	56,00
Gegen EMK Konstante	mV/min ⁻¹	1,518	5,864
Wicklungswiderstand	Ohm	0,80	1,24
Dauerstrom	A	2,00	1,40
Spitzenstrom	A	8,00	5,60
Encoder Auflösung - C1 (single ended) (Encoder zählt x4 mit Decodierung)	CPR	2048	2048
Rotorträgheitsmoment	gcm ²	10,03	65,29
Gewicht	g	151,0	400,9

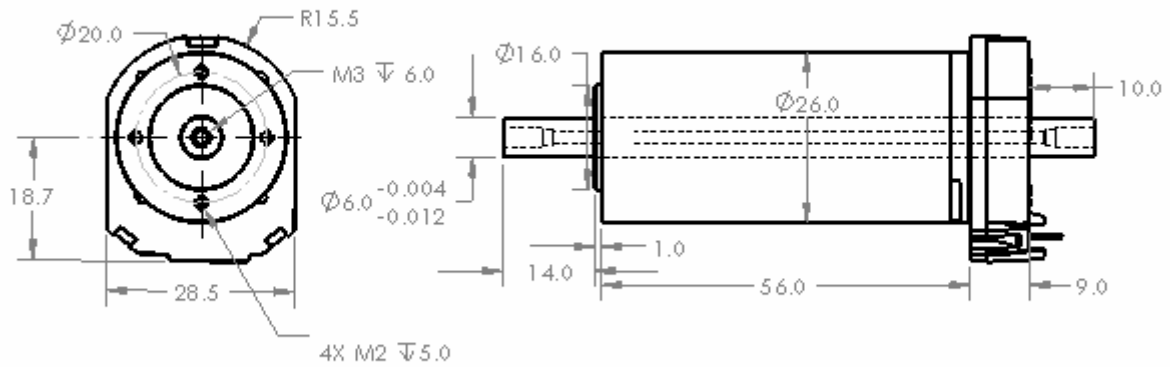
Motor	M1	Blau
	M2	Gelb
	M3	Rot
Hallsensor	5V	Rot
	Gnd	Schwarz
	Ha	Grün
	Hb	Gelb
	Hc	Blau

Encoder
(single ended)

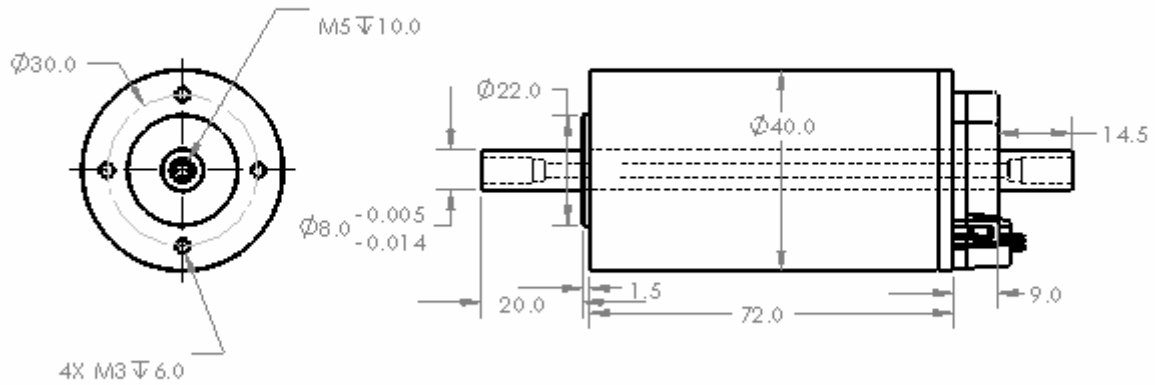
5V, Gnd, A, B, Z



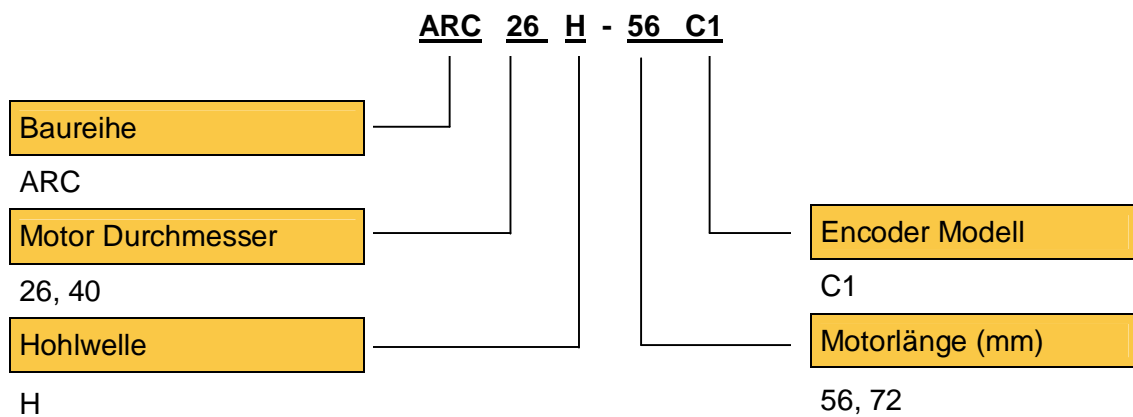
ARC 26H-56-C1



ARC 40H-72-C1



Bestellschlüssel



Baureihe ARC mit Encoder

- Kein Magnetrippel (Cogging), eisenloser, bürstenloser Motor
- Integrierte Hallensoren und Encoder
- Durchmesser: 16 mm, 22 mm, 26 mm, 30 mm, 40 mm und 60mm

Model	Einheit	ARC16-40	ARC22-48	ARC26-56	ARC30-60	ARC40-72	ARC60-132	ARC60-88
Durchmesser	mm	16	22	26	30	40	60	60
Nennspannung	V	24	24	24	24	48	48-60	48-60
Nenndrehzahl	1/min	50.000	9.000	8.800	3.000	4.800	2400	2800
Dauerdrehmoment	mNm	9,10	30,60	47,85	87,95	224,00	1300	650
Spitzendrehmoment	mNm	36,40	122,40	191,40	351,78	896,00	5180	2600
Drehmomentkonstante	mNm/A	3,50	12,75	14,50	26,65	56,00	158	155
Gegen EMK Konstante	mV/min ⁻¹	0,367	1,335	1,518	2,791	5,864	17	16
Wicklungswiderstand	Ohm	0,45	1,20	0,80	1,19	1,24	0,56	0,88
Dauerstrom	A	2,60	2,40	3,30	3,30	4,00	8,2	4,2
Spitzenstrom	A	10,40	9,60	13,20	13,20	16,00	32,8	16,77
Encoder Auflösung - A1 (differential)*	CPR	7.500	7.500	7.500	7.500	7.500		
Encoder Auflösung - C1 (single ended)*	CPR			2.048	2.048	2.048	2048	2048
Rotorträgheitsmoment	gcm ²	0,89	3,07	9,94	14,26	65,44		
Gewicht	g	46,1	72,9	146,0	188,8	417,4		

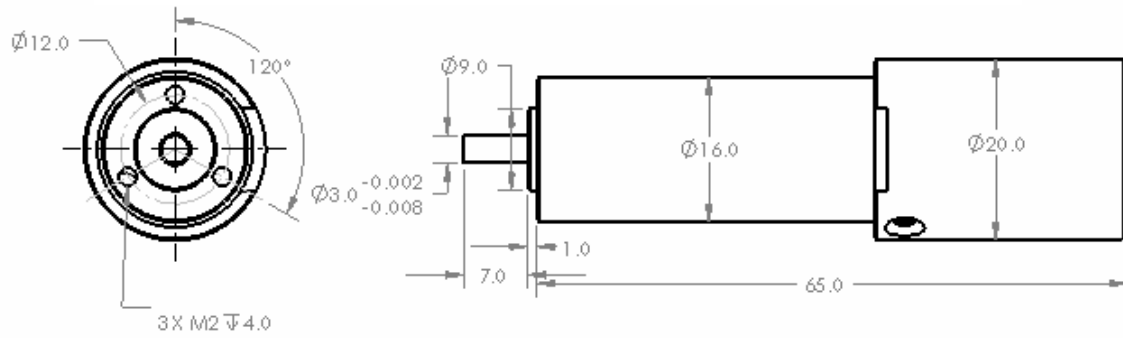
* (Encoder zählt x4 mit Decodierung)

Motor	M1	Blau
	M2	Gelb
	M3	Rot
Hallsensor	5V	Rot
	Gnd	Schwarz
	Ha	Grün
	Hb	Gelb
	Hc	Blau

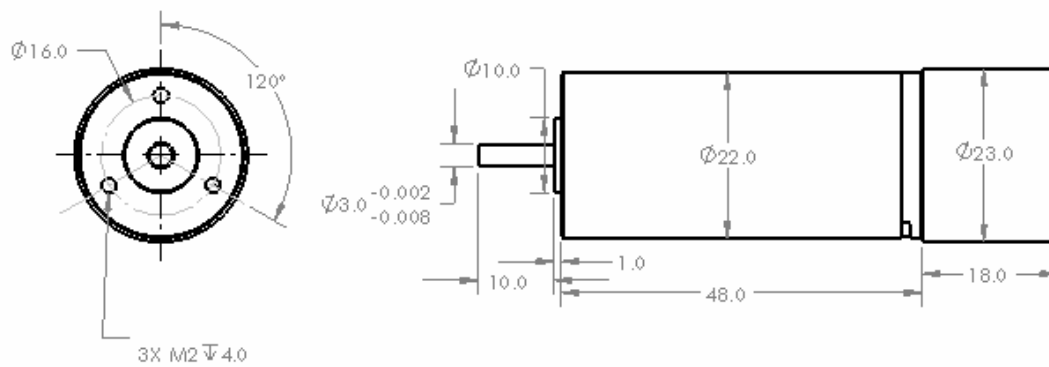
Encoder (single ended)	5V, Gnd, A, B, Z
Encoder (differential)	5V, Gnd, A+, A-, B+, B-, Z+, Z-



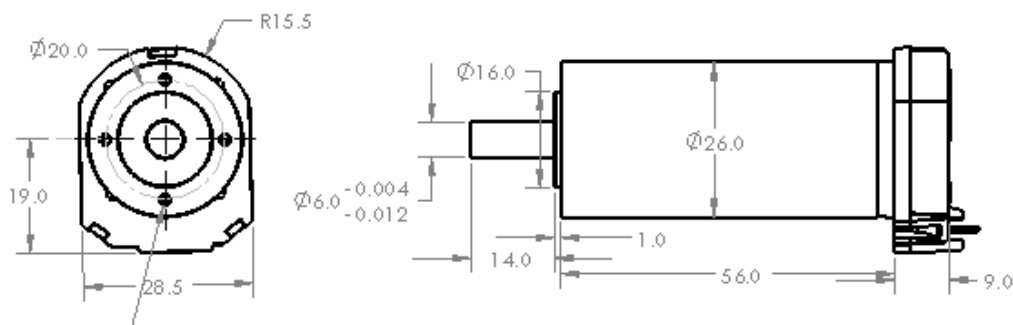
ARC 16-40-A1



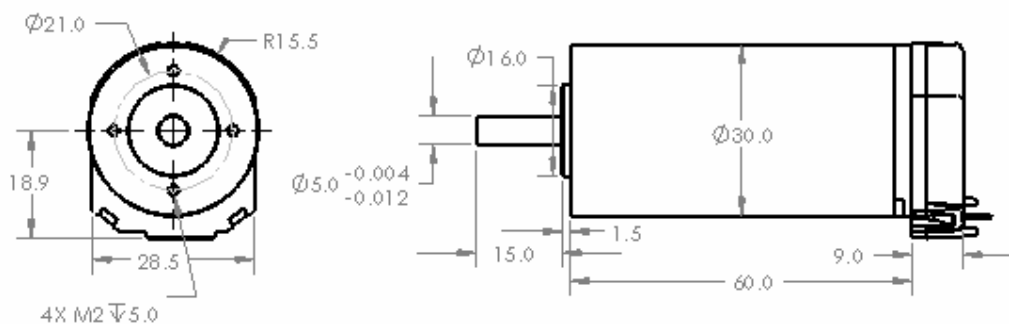
ARC 22-48-A2



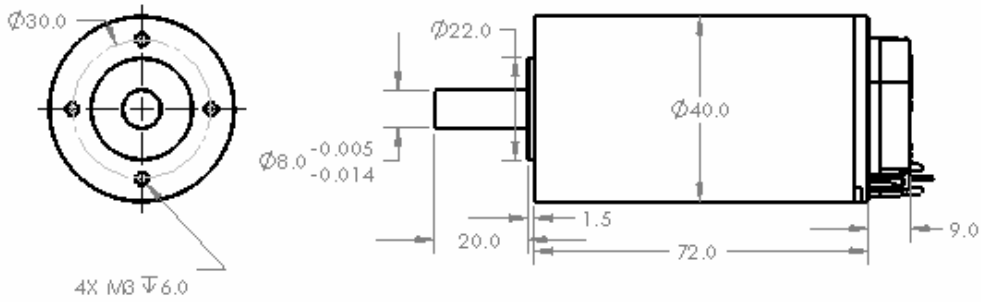
ARC 26-56-C1



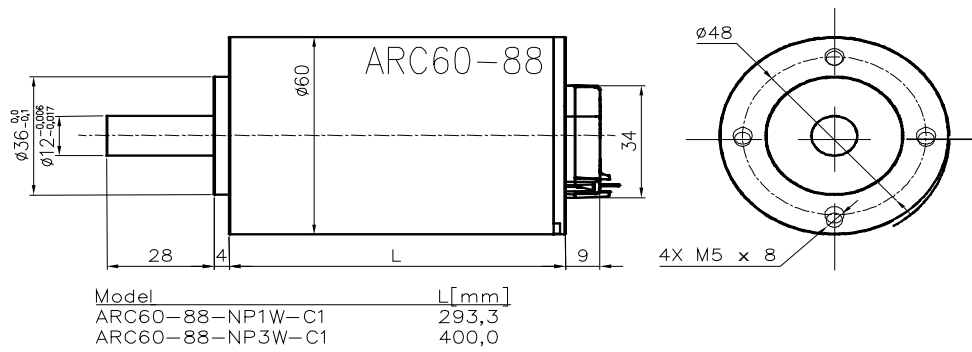
ARC 30-60-C1



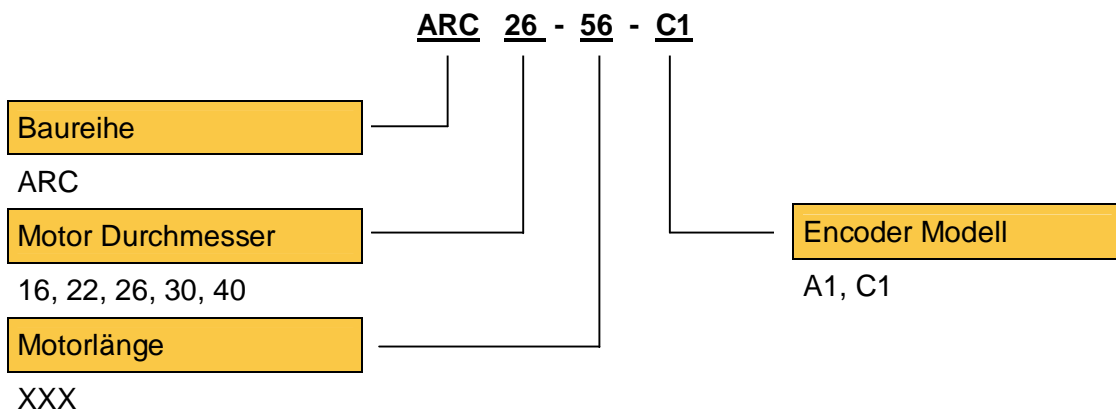
ARC 40-72-C1



ARC 60-88



Bestellschlüssel



Änderungen und Druckfehler vorbehalten
73_ARC_V0097_DE