

JMXxx-1xxxx Dezentraler Antrieb

Kurzbeschreibung

Dezentrale Servoantriebe haben zwei entscheidende Vorteile: Sie ermöglichen die Automatisierung ohne Schaltschränke und reduzieren gleichzeitig den Verkabelungsaufwand. So ist keine Konfektion von Motor- und Geberleitungen erforderlich. In der Basisausstattung sind die Antriebe mit Singleturn-Absolutgeber ausgerüstet; optional mit Bremse und/oder Multiturn erhältlich. Mit bereits fertig konfektionierten DC-Spannungsversorgungskabeln und EtherCAT®-Leitungen lässt sich eine schnelle Verkabelung realisieren.



Bestellangaben EtherCAT®

Bezeichnung	Artikelnummer	Beschreibung
JMX34-10008	Auf Anfrage	JMX34-10008-S1-R1-P
JMX34-10016	Auf Anfrage	JMX34-10016-S1-R1-P
JMX22-15009	60886258_00	JMX22-15009-PF11
JMX24-15026	60886361_00	JMX24-15026-S1-PF11
JMX24-15032	60886363_00	JMX24-15032-S1-PF11
JMX40-15050	60886362_00	JMX40-15050-S1-PF11
JMX50-15117	60886360_00	JMX50-15117-S1-PF11

Bestellangaben CANopen®

Bezeichnung	Artikelnummer	Beschreibung
JMX34-10008	60881445_00	JMX34-10008-I4R1-P
JMX34-10016	60881446_00	JMX34-10016-I4R1-P

JMXxx-1xxxx

Technische Daten

	JMX34-10008	JMX34-10016
Länge ohne Bremse (mm)	141,2	180
Länge mit Bremse (mm)	175,2	214
Versorgungsspannung U_{PWR} (V)	48	48
Nennrehzahl N_n (rpm)	4000	4000
Nennrehmoment M_n (Nm)	0,8	1,55
Stillstandsdrehmoment M_o (Nm)	0,9	1,8
Spitzendrehmoment M_{peak} (Nm)	2,2	2,15
Nennhaltemoment der Motorhaltebremse M_{BR} (Option) (Nm)	2	2
Nennleistung Motor P_n (W)	335	649
Leistungsabgabe bei Nennbetrieb an Motorwelle P_{mech} (kW)	0,34	0,65
Elektrische Leistungsaufnahme bei Nennbetrieb inkl. Verlustleistung JMX und Motor bei Nennbetrieb P_{elec} (kW)	0,42	0,7
Verlustleistung bei Nennbetrieb $P_{pwr} - P_n$ (kW)	0,08	0,05
Stromaufnahme bei Nennbetrieb I_{pwr} (A)	8,7	14,6
Gewicht ohne Bremse M_{BR} (kg)	2	3,1
Gewicht mit Bremse M_{BR} (kg)	2,55	3,65
Eigenträgheitsmoment ohne Bremse (J kg cm ²)	0,37	0,61
Eigenträgheitsmoment mit Bremse (J kg cm ²)	0,428	0,668

Weitere Informationen und genaue Bestellangaben erhalten Sie auf Anfrage. Technische Änderungen und Irrtümer vorbehalten.

	Flansch 22	Flansch 24
Motor-Typ Beispiel	JMX22-15009	JMX24-15026
Flansch-Kantenmaß (mm)	60	80
Flansch-Zentrierung (mm)	50h7	70h7
Flansch-Lochkreis (mm)	70	90
Flansch-Bohrung 4x... (mm)	5,2	6,5
Gewinde in Welle Tiefe (mm)	M5x12,5	M6x16
Welle Durchmesser x Länge (mm)	14x30	19x40
Passfeder DIN 6685-A (B x H x L) (mm)	5x5x25	6x6x30

Hinweis: Im Gegensatz zu den Servomotoren wird bei den JMXyy in der Bestellbezeichnung das Nennmoment angegeben.

	JMX-15P11-R1A0	JMX-15P23-R1A0
Versorgungseinheit		
Anschlussart 3-phasig (AC 50/60 Hz)	400 V	400 V
Dauerleistung (kW)	11,3	22,6
Spitzenleistung (kW)	22,5	46
Eingangsspannung U_{in} (AC 50/60 Hz)	230 ... 480 V	230 ... 480 V
Eingangsspannung U_{in} min/max (AC 50/60 Hz)	180 ... 520 V	180 ... 520 V
Ausgangsspannung U_{out} (DC)	$U_{in} * \sqrt{2}$ V	$U_{in} * \sqrt{2}$ V
Abmessungen (B x H x T) (mm)	82,5 x 352,5 x 270,3	82,5 x 352,5 x 270,3
Gewicht (kg)	5,8	5,8
Art.-Nr.	60886837_00	60886838_00

JMX22-15009	JMX24-15026	JMX24-15032	JMX40-15050	JMX50-15117
235,8	247,3	272,3	297,8	363
272,8	289,3	314,3	348,3	388
560	560	560	560	560
5000	3000	3000	3000	3000
0,9	2,55	3,2	5	11,7
1,3	2,8	4	6	15,4
3,9	8,4	12	22	45
2	4,5	4,5	9	15
471	801	1005	1571	3675
0,47	0,8	1,01	1,57	3,68
0,55	0,95	1,2	1,85	4,3
0,08	0,15	0,19	0,28	0,17
0,97	1,68	2,12	3,27	6,81
1,9	4,1	5,1	8	17
2,33	4,8	5,8	9,2	18,5
0,24	1,16	1,58	4	11,5
0,29	1,38	1,8	5,06	13,2

Flansch 34	Flansch 40	Flansch 50
JMX34-10008 JMX34-10016	JMX40-15050	JMX50-15117
80	100	142
70h7	95h7	130j6
90	115	165
6,5	9	12,5
M4x12	M6x16	M8x20
11x30	19x40	24x50
4x4x20	6x6x30	8x7x40

JMXxx-1xxxx

Systemübersicht



