



Tavole Rotanti ad azionamento diretto



Assi lineari

Precisione / semiconduttori /
Settore medicale / FPD

- KK, SK
- KS, KA
- KU, KE, KC



Attrezzature mediche

Ospedali / Centri Riabilitativi

- Robotic Gait Training System
- Hygiene System
- Robotic Endoscope Holder



Viti a Ricircolo di Sfere

Di precisione / Rullate

- Serie Super S
- Serie Super T
- Mini Roller
- Serie ad alto carico
- Ball Spline



Guide Lineari

Automazione / Semiconduttori /
Settore medicale

- HG, EG, WE, MG, CG
- QQH, QE, QW, QR
- RG, E2, PG, SE, RC



Tavole Rotanti

Settore aerospaziale / Medica /
Industria Automotive / Macchine Utensili /
Macchine industriali

- RAB-800
- RAB-500



Cuscinetti

Macchine utensili / Robot

- Cuscinetti Lineari
- Supporti



Azionamenti e servomotori

Semiconduttori / Macchine Packaging /
SMT / Industria cibaria / LCD

- D1, D1-N, D2T
- Motori 50W - 2000W



Motori Torque

Ispezione / Equipaggiamento test /
Macchine utensili / Robot

- Tavole Rotanti - DMS, DMY, DMN
- Serie TMRW



Sistemi con Motori Lineari

Trasporto automatico / Applicazione AOI /
Precisione / Semiconduttori

- Motore Lineare Iron-core
- Motore Lineare Coreless
- Motore Lineare Turbo LMT
- Motore servo Planare
- Piattaforma air bearing
- X-Y Stage
- Sistemi Gantry



Sistemi di misura e posizionamento

Macchine da taglio /
Macchine tradizionali /
Macchine fresatrici

- Alta risoluzione
- Trasferimento di segnale
- Alta precisione
- Alta efficienza



Robot Multi Asse

Pick and place / Assemblaggio /
Packaging / Semiconduttori /
Industria Elettro-Ottica / Industria Automotive /
Industria cibaria

- Articulated robot
- Delta Robot
- SCARA robot
- Wafer Robot
- Pinze Elettriche
- Pinze Elettriche integrate
- Rotary Joint

Indice

Caratteristiche Serie DM.....	5
Tavole Rotanti ad azionamento diretto Serie DMY.....	8
Serie DMY4	9
Serie DMY6	10
Serie DMYA	11
Serie DMY Curve T-N	12
Tavole Rotanti ad azionamento diretto Serie DMN	16
Serie DMN	17
Serie DMN Curve T-N.....	22
Tavole Rotanti ad azionamento diretto Serie DMS	26
Serie DMS0	27
Serie DMS1	28
Serie DMS3.....	29
Serie DMS7	30
Serie DMS Curve T-N	31
Tavole Rotanti ad azionamento diretto Serie DMT	32
Ultra-sottili e dotate di un grande albero cavo	
Serie DMTB	33
Serie DMTF	33
Serie DMT Curve T-N.....	34
Azionamenti e Accessori	36
Azionamenti E1	37

Tavole Rotanti ad Azionamento Diretto DM

Introduzione Prodotto e Applicazione

Le Tavole Rotanti ad azionamento diretto HIWIN utilizzano all'interno del proprio design i drive, quindi non richiedono l'impiego di riduttori. C'è una connessione estremamente rigida tra il motore e il carico. Lavorando con un servo drive, il motore può operare in eccezionale accelerazione e stabilità del movimento. I motori ad azionamento diretto HIWIN sono particolarmente adatti per applicazioni nell'ambito dell'automazione grazie al design ad albero cavo: i cavi e le parti meccaniche possono essere alimentate quindi senza problemi.

Caratteristiche

- No backlash
- Albero cavo
- Compatte e senza necessità di manutenzione
- Brush-free drive
- Supporto estremamente rigido grazie al cuscinetto a rulli incrociati
- IP65 disponibile
- Freno integrato disponibile su richiesta
- sensore di hall disponibile su richiesta



La soluzione migliore per sostituire la trasmissione meccanica con l'azionamento diretto

Serie con Rotazione esterna

Serie DMY

- Struttura esterna rotante
- Sistema integrato di feedback incrementale/assoluto ad alta risoluzione
- Elevate dinamiche, coppie e precisioni
- Coppia Max.: 12 ~ 300Nm
- Compatibile con ambienti speciali

Applicazione
Lavorazione laser e
macchinari industriali



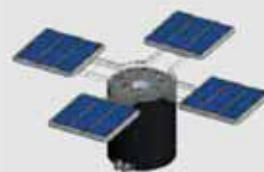
Taglio e Ispezione
del substrato di vetro

Applicazione mobile
per movimentare
pezzi di grandi dimensioni.
La struttura esterna consente
l'ottimizzazione dell'inerzia.



Lavorazione laser,
test e smistamento

Elevata velocità
di accelerazione e
rotazione di decelerazione.
Prestazioni eccezionali
in movimento



Un Modello a basso profilo adatto per microlavorazioni ad alta precisione

Serie sottile con basso baricentro

Serie DMN

- Struttura con rotazione interna
- Design salvaspazio con profilo ribassato
- Elevata risoluzione dell'encoder ottico
- Coppia Max.: 0.96 ~ 39.6Nm

Applicazione
Machine Laser
e stampanti 3D



Elettronica 3C e
ispezione di superfici curve

Design salvaspazio.
Una soluzione perfetta
per la regolazione
dell'angolo di carico ridotto



Elettronica 3C
e trattamenti

Aumenta la produttività e
riduce il ciclo di produzione.
Grande movimento con
eccezionale previsione
finale.



Adatto per movimento ad alta velocità e applicazioni ad alta precisione

Serie con Rotazione Interna

Serie DMS

Elettronica a
semiconduttore/3C
e applicazioni laser

Precisione della posizione
dell'indice
<2.5 arc-sec End face
runout < 5µm



Assemblaggio e
ispezione di piccole parti

Funzione di indicizzazione
multi-movimento.
Adatto per una produzione
altamente efficiente
ed intensiva



- Struttura con rotazione interna
- Elevata dinamica, coppia e precisione
- Coppia Max.: 9.3 ~ 450Nm
- Soddisfa gli standard IP65 come opzione
- Freno integrato disponibile come opzione
- Sensore di Hall disponibile come opzione

Applicazione
Lavorazione laser e
macchinari industriali



Adatto per processi di produzione ad alta precisione di semiconduttori

Serie ultrasottile con basso baricentro

Serie DMT

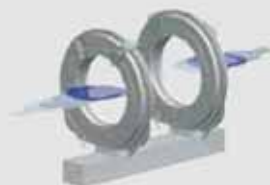
Elettronica 3C e
stampa dei circuiti

Resistenza alle
temperature elevate.
Albero cavo 50mm.



Trattamento
dei semiconduttori
e applicazioni laser

Piattaforma mobile
ad alta precisione.
Runout del fronte
di estremità <5µm



- Struttura ultrasottile
- Encoder ad elevata risoluzione
- Nessun meccanismo di riduzione, no backlash
- Supporto estremamente rigido con cuscinetto a rulli trasversali
- Eccellente precisione di posizionamento e ripple

Applicazione
Lavorazione laser e
macchinari industriali



Serie DMY

La serie DMY è progettata con un sistema integrato di feedback ad alta risoluzione che è in grado di raggiungere elevata dinamica, coppia e precisione di movimento in maniera ottimale. La serie DMY è perfetta per i settori che richiedono elevata precisione.

- Struttura esterna rotante
- Sistema integrato di feedback incrementale/assoluto ad alta risoluzione
- Elevata dinamica, coppia e precisione
- Coppia Max.: 12 ~ 300Nm



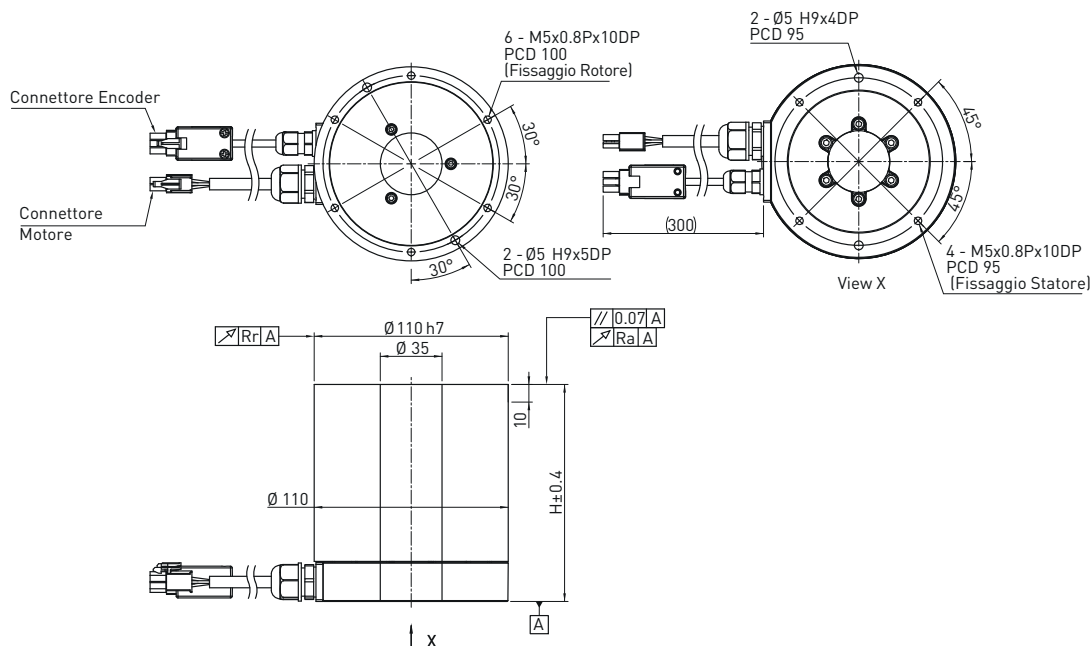
Codici per la serie DMY

Specifica Motore										Specifica Meccanica										
DMY	6	3	-	B	0	S	N	0	0	-	S	0	-	1	S	S	-	0	-	0
Modello											Reserved code									
Encoder B : 20bits(ABS) 5 : 3600 lines(INC)											Freno 0 : SenzaFreno (Standard)									
seniore di Hall 0 : Senza sensore di Hall											Posizionamento Pinhole S : Standard (Come da disegno)									
Codice di avvolgimento S : Standard											Tipologia Connettore S : Abs scale standard (AMP joint) A : Optical scale standard (Intercontec M17 metallic joint)									
seniore di temperatura N N : Senzasensore di temperatura P : PTC sensore											lunghezza cavo 0 : Senza lunghezza cavo (Optical scale standard) 1 : 0.3m (Abs scale standard)									
International Protection Standard 0 : IP40											Assoluta compensazione di precisione 0 : Senza compensazione									
Codice funzione											Runout assiale/radiale S : 30um/30um(Standard) P : 5um/30um A : 5um/15um									

* Il prodotto dovrebbe evitare l'ambiente a contatto con gas corrosivo, olio da taglio e polvere di metallo.

* Questo catalogo mostra solo gli encoder assoluti. Per quanto riguarda gli encoder incrementali, la risoluzione e il tipo di connettore. Please consult your local distributor or HIWIN.

Dimensioni Serie DMY4 ABS



Specifiche Serie DMY4 ABS

	Symbol	Unit	DMY44-B0	DMY48-B0
Potenza motore		W	125	251
Coppia Continua	T_c	Nm	4	8
Corrente Continua	I_c	Arms	2.6	2.6
Coppia di Picco (entro 1s.)	T_p	Nm	12	24
Corrente di Picco (entro 1s.)	I_p	Arms	7.8	7.8
Coppia costante	K_t	Nm/Arms	1.56	3.12
Costante di tempo elettrico	T_e	ms	5.2	5.4
Resistenza (line to line at 25°C)	R_{25}	Ω	2.57	4.5
Inductance (line to line)	L	mH	13.27	24.42
Numero di poli	$2p$		14	14
Costante backend (line to line)	K_v	Vrms/(rad/s)	0.9	1.8
Costante Motore (line to line at 25°C)	K_m	Nm/ $\sqrt{W}$	0.8	1.2
Resistenza termica	R_{th}	K/W	2.9	1.6
senso di temperatura			Senza sensore di temperatura ³⁾	
Voltaggio input nominale	V_{dc}		500(600 ²⁾)	
Inerzia delle parti rotanti	J	kgm ²	0.0065	0.0085
Massa del motore	M_m	kg	5	7.5
Max. carico assiale	F_a	N	1000	1000
Max. momento di carico	M	Nm	30	30
Max. Velocità		rpm	400	400
Risoluzione		p/rev	20bit (ABS)	
Ripetibilità		arc-sec	±5	
Accuratezza		arc-sec	±30	
Runout assiale	R_a	mm	0.03(0.005 ²⁾)	
Runout radiale	R_r	mm	0.03(0.015 ²⁾)	
Altezza	H	mm	123	163

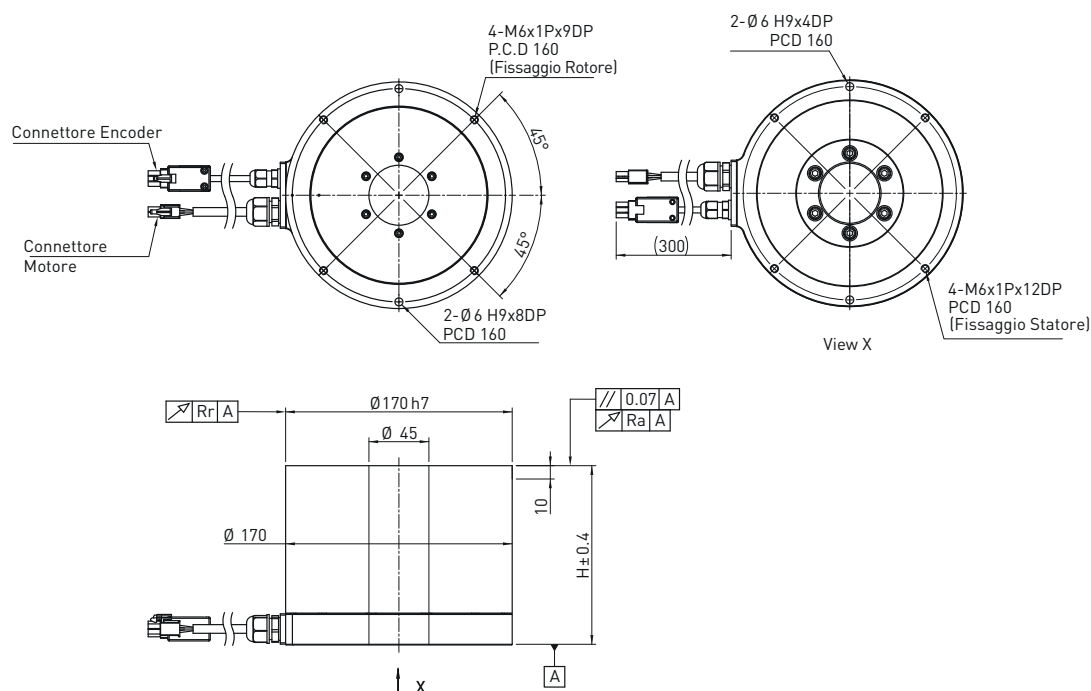
Note: ¹⁾ Encoder ABS lavora solo con il drive E1

²⁾ Opzionale

³⁾ il motore può lavorare con il drive E1, che fornisce la rilevazione di sovraccarico e impedisce il surriscaldamento del motore

* Tutte le specifiche nella tabella hanno un ±10% di tolleranza, tranne le dimensioni

Dimensioni Serie DMY6 ABS



Specifiche Serie DMY6 ABS

	Simbolo	Unità	DMY63-B0	DMY65-B0	DMY68-B0
Potenza motore		W	418	837	1005
Coppia Continua	T_c	Nm	8	16	24
Corrente Continua	I_c	Arms	3.8	3.8	3.8
Coppia di Picco (entro 1s.)	T_p	Nm	24	48	72
Corrente di Picco (entro 1s.)	I_p	Arms	12	12	12
Coppia costante	K_t	Nm/Arms	2.13	4.26	6.39
Costante di tempo elettrico	T_e	ms	5.7	6.3	6.5
Resistenza (line to line at 25°C)	R_{25}	Ω	2	3.1	4.38
Inductance (line to line)	L	mH	11.4	19.4	28.26
Numero di poli	$2p$		16	16	16
Costante backend (line to line)	K_v	$V_{rms}/(rad/s)$	1.2	2.5	3.7
Costante Motore (line to line at 25°C)	K_m	$Nm/\sqrt{W}$	1.2	2	2.5
Resistenza termica	R_{th}	K/W	1.7	1.1	0.8
senso di temperatura			Senza sensore di temperatura ³⁾		
Voltaggio input nominale		V_{DC}	500(600 ²⁾)		
Inerzia delle parti rotanti	J	kgm^2	0.019	0.026	0.033
Massa del motore	M_m	kg	7.7	10.7	14.7
Max. carico assiale	F_a	N	3700	3700	3700
Max. momento di carico	M	Nm	60	60	60
Max. Velocità		rpm	500	500	400
Risoluzione		p/rev	20bit (ABS)		
Ripetibilità		arc-sec	±5		
Accuratezza		arc-sec	±25		
Runout assiale	R_a	mm	0.03(0.005 ²⁾)		
Runout radiale	R_r	mm	0.03(0.015 ²⁾)		
Altezza	H	mm	109.5	134.5	159.5

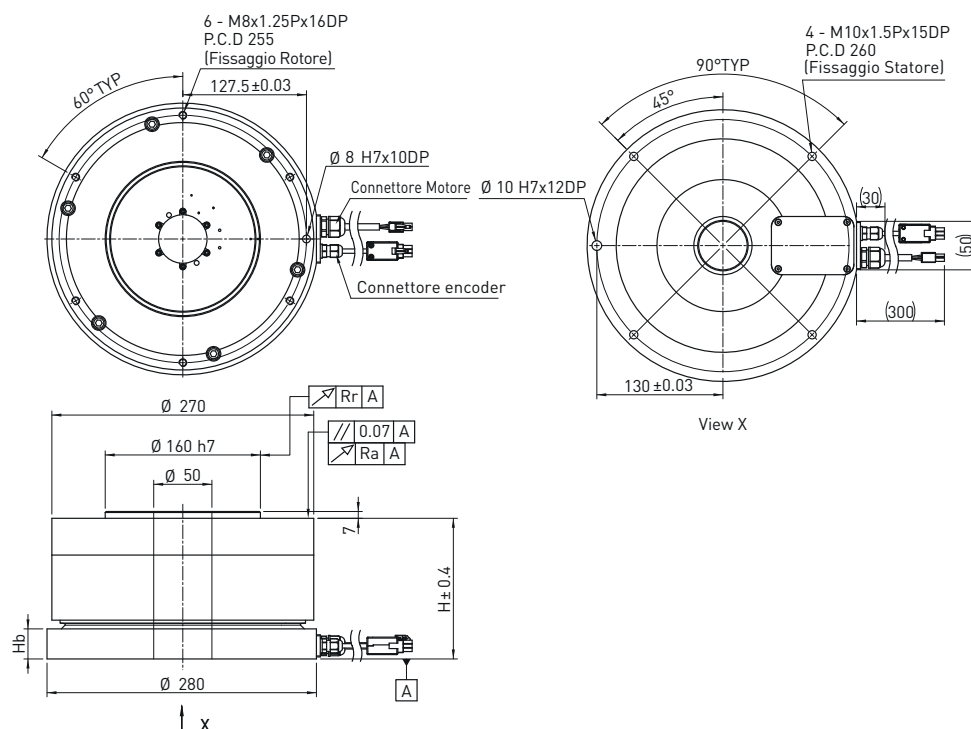
Note: ¹⁾ Encoder ABS lavora solo con il drive E1

²⁾ Opzionale

³⁾ il motore può lavorare con il drive E1, che fornisce la rilevazione di sovraccarico e impedisce il surriscaldamento del motore

* Tutte le specifiche nella tabella hanno un ±10% di tolleranza, tranne le dimensioni

Dimensioni Serie DMYA ABS



Specifiche Serie DMYA ABS

	Symbol	Unit	DMYA3-B0	DMYA5-B0	DMYAA-B0
Potenza motore		W	523	523	1047
Coppia Continua	T_c	Nm	25	50	100
Corrente Continua	I_c	Arms	2.2	2.2	4.4
Coppia di Picco (entro 1s.)	T_p	Nm	75	150	300
Corrente di Picco (entro 1s.)	I_p	Arms	6.6	6.6	13.2
Coppia costante	K_t	Nm/Arms	11.4	22.5	22.5
Costante di tempo elettrico	T_e	ms	11.3	12.8	13.3
Resistenza (line to line at 25°C)	R_{25}	Ω	8.6	13.3	5.8
Inductance (line to line)	L	mH	97	170	77
Numero di poli	$2p$		22	22	22
Costante backend (line to line)	K_v	V _{rms} /lrads/s	6.6	13	13
Costante Motore (line to line at 25°C)	K_m	Nm/ $\sqrt{W}$	3.2	5	7.6
Resistenza termica	R_{th}	K/W	1.2	0.8	0.4
senso di temperatura			Senza sensore di temperatura ³⁾		
Voltaggio input nominale		V_{dc}	500(600 ²⁾)		
Inerzia delle parti rotanti	J	kgm ²	0.254	0.32	0.44
Massa del motore	M_m	kg	45	54	71
Max. carico assiale	F_a	N	8000	8000	8000
Max. momento di carico	M	Nm	240	240	240
Max. Velocità		rpm	200	100	100
Risoluzione		p/rev	20bit (ABS)		
Ripetibilità		arc-sec	± 5		
Accuratezza		arc-sec	± 25		
Runout assiale	R_a	mm	0.03(0.005 ²⁾)		
Runout radiale	R_r	mm	0.03(0.015 ²⁾)		
Altezza	H	mm	127	152	207
Altezza della base	H_b	mm	31		

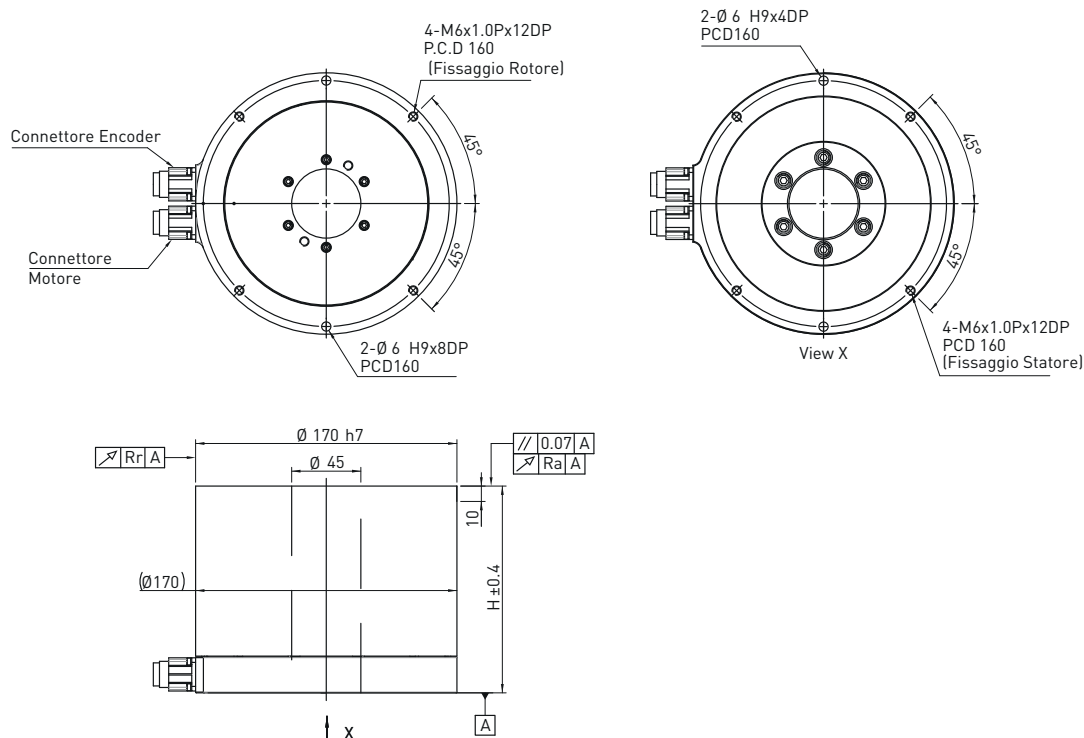
Note: ¹⁾ Encoder ABS lavora solo con il drive E1

²⁾ Opzionale

³⁾ Il motore può lavorare con il drive E1, che fornisce la rilevazione di sovraccarico e impedisce il surriscaldamento del motore

*Tutte le specifiche nella tabella hanno un $\pm 10\%$ di tolleranza, tranne le dimensioni

Dimensioni Serie DMY6 INC



Specifiche Serie DMY6 INC

	Simbolo	Unità	DMY63-50	DMY65-50	DMY68-50
Potenza motore		W	418	837	1005
Coppia Continua	T_c	Nm	8	16	24
Corrente Continua	I_c	Arms	3.8	3.8	3.8
Coppia di Picco (entro 1s.)	T_p	Nm	24	48	72
Corrente di Picco (entro 1s.)	I_p	Arms	12	12	12
Coppia costante	K_t	Nm/Arms	2.13	4.26	6.39
Costante di tempo elettrico	T_e	ms	5.7	6.3	6.5
Resistenza (line to line at 25°C)	R_{25}	Ω	2	3.1	4.38
Inductance (line to line)	L	mH	11.4	19.4	28.26
Numero di poli	$2p$		16	16	16
Costante backend (line to line) (line to line)	K_v	$V_{rms}/(rad/s)$	1.2	2.5	3.7
Costante Motore (line to line at 25°C)	K_m	$Nm/\sqrt{W}$	1.2	2	2.5
Resistenza termica	R_{th}	K/W	1.7	1.1	0.8
sensore di temperatura			PTC SNM100		
Voltaggio input nominale		V_{DC}	500(600 ²⁾)		
Inerzia delle parti rotanti	J	kgm ²	0.019	0.026	0.033
Massa del motore	M_m	kg	7.7	10.7	14.7
Max. carico assiale	F_a	N	3700	3700	3700
Max. momento di carico	M	Nm	60	60	60
Max. Velocità		rpm	500	500	400
Risoluzione		p/rev	4,320,000(INC,sin/cos 1Vpp)		
Ripetibilità		arc-sec	±2.5		
Accuratezza		arc-sec	±15 (±10 ³⁾)		
Runout assiale	R_a	mm	0.03(0.005 ²⁾)		
Runout radiale	R_r	mm	0.03(0.015 ²⁾)		
Altezza	H	mm	109.5	134.5	159.5

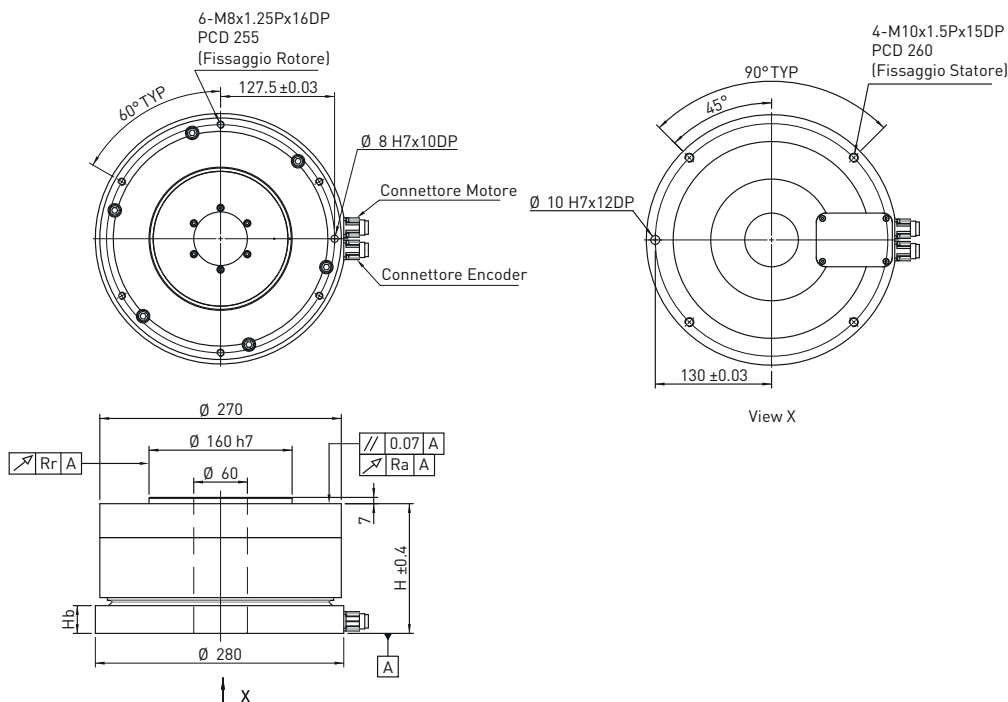
Note:¹⁾ Encoder INC in grado di lavorare con il Drive E1

²⁾ Opzionale

³⁾ Dopo la mappatura degli errori

* Tutte le specifiche nella tabella hanno un ±10% di tolleranza, tranne le dimensioni

Dimensioni Serie DMYA INC



Specifiche Serie DMYA INC

	Symbol	Unit	DMYA3-50	DMYA5-50	DMYAA-50
Potenza motore		W	523	523	1047
Coppia Continua	T_c	Nm	25	50	100
Corrente Continua	I_c	Arms	2.2	2.2	4.4
Coppia di Picco (entro 1s.)	T_p	Nm	75	150	300
Corrente di Picco (entro 1s.)	I_p	Arms	6.6	6.6	13.2
Coppia costante	K_t	Nm/Arms	11.4	22.5	22.5
Costante di tempo elettrico	T_e	ms	11.3	12.8	13.3
Resistenza (line to line at 25°C)	R_{25}	Ω	8.6	13.3	5.8
Inductance (line to line)	L	mH	97	170	77
Numero di poli	$2p$		22	22	22
Costante backend (line to line)	K_v	Vrms/lrad/s	6.6	13	13
Costante Motore (line to line at 25°C)	K_m	Nm/ $\sqrt{W}$	3.2	5	7.6
Resistenza termica	R_{th}	K/W	1.2	0.8	0.4
sensore di temperatura			PTC SNM100		
Voltaggio input nominale		V_{dc}	500(600 ²¹)		
Inerzia delle parti rotanti	J	kgm ²	0.254	0.32	0.44
Massa del motore	M_m	kg	45	54	71
Max. carico assiale	F_a	N	8000	8000	8000
Max. momento di carico	M	Nm	240	240	240
Max. Velocità		rpm	200	100	100
Risoluzione		p/rev	4,320,000(INC, sin/cos 1Vpp)		
Ripetibilità		arc-sec	±2.5		
Accuratezza		arc-sec	±15 (±10 ³¹)		
Runout assiale	R_a	mm	0.03(0.005 ²¹)		
Runout assiale	R_r	mm	0.03(0.015 ²¹)		
Altezza	H	mm	127	152	207
Altezza base	H_b	mm	31		

Note:¹¹ Encoder ABS lavora solo con il drive E1

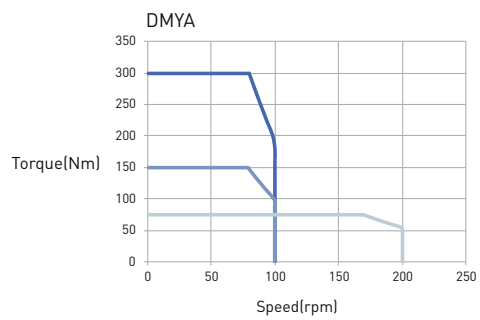
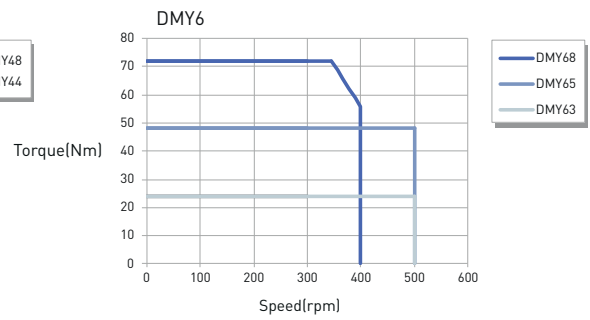
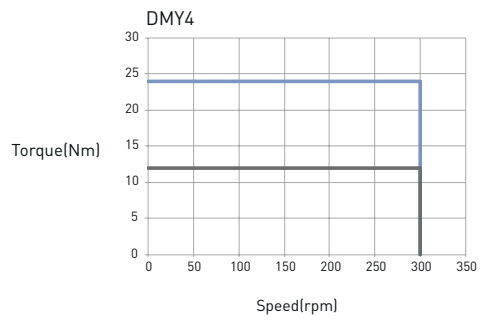
²¹ Opzionale

³¹ il motore può lavorare con il drive E1, che fornisce la rilevazione di sovraccarico e impedisce il surriscaldamento del motore i

*Tutte le specifiche nella tabella hanno un ±10% di tolleranza, tranne le dimensioni

DMY Series T-N Curves

(DC bus voltage=325V_{DC})



DMN Serie

La serie DMN è progettata con un encoder INC a basso profilo e ad alta risoluzione con encoder ABS ottimizzato per ottenere movimento dinamico elevato, alta coppia e alta precisione. La serie DMN è perfetta per le industrie che richiedono alta precisione ma forza minore.

- Design ribassato salvaspazio
- Elevata risoluzione encoder INC/ABS
- Coppia Max: 0.96~39.6 Nm
- Elevata dinamica, coppia e precisione



Codici per la serie DMN

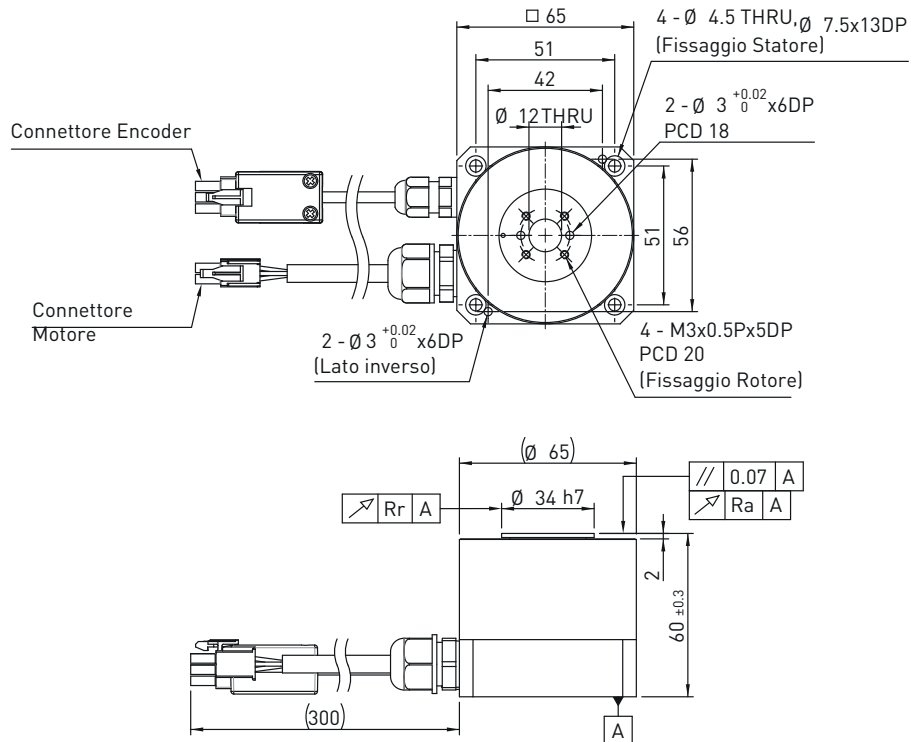
Specifica Motore										Specifica Meccanica										
DMN	7	1	-	B	0	S	N	0	0	-	S	0	-	1	S	S	-	0	-	0
Modello															Reserved code					
Encoder															Freno					
A : 19 bits(ABS)															0 : Senza Freno (Standard)					
B : 20 bits(ABS)																				
2 : 1500 lines(INC)															Posizionamento Pinhole					
4 : 2500 lines(INC)															S : Standard (In base al disegno)					
5 : 3600 lines(INC)															Tipologia Connettore					
Sensore di Hall															S : Scala Abs standard (giunto AMP)					
0 : Senza sensore di Hall															A : Scala ottica standard (Intercontec M17 giunto metallico)					
1 : Con sensore di Hall digitale																				
Codice di avvolgimento															lunghezza cavo					
S : Standard															0 :Senza lunghezza cavo (Scala ottica standard)					
Sensore di temperatura															1 : 0.3m (scala Abs standard)					
N : Senza sensore di temperatura															2 : 0.5m(DMN21 INC solo encoder)					
P : PTC sensore																				
Norme di protezione internazionali															Assoluta compensazione di precisione					
0 : IP40															0 : Senza compensazione					
Codice funzione															Runout assiale/radiale					
															S : 30um/30um (Standard)					
															P : 5um/30um					
															A : 5um/15um					
															U : 2um/30um					

* Il prodotto dovrebbe evitare l'ambiente a contatto con gas corrosivo, olio da taglio e polvere di metallo.

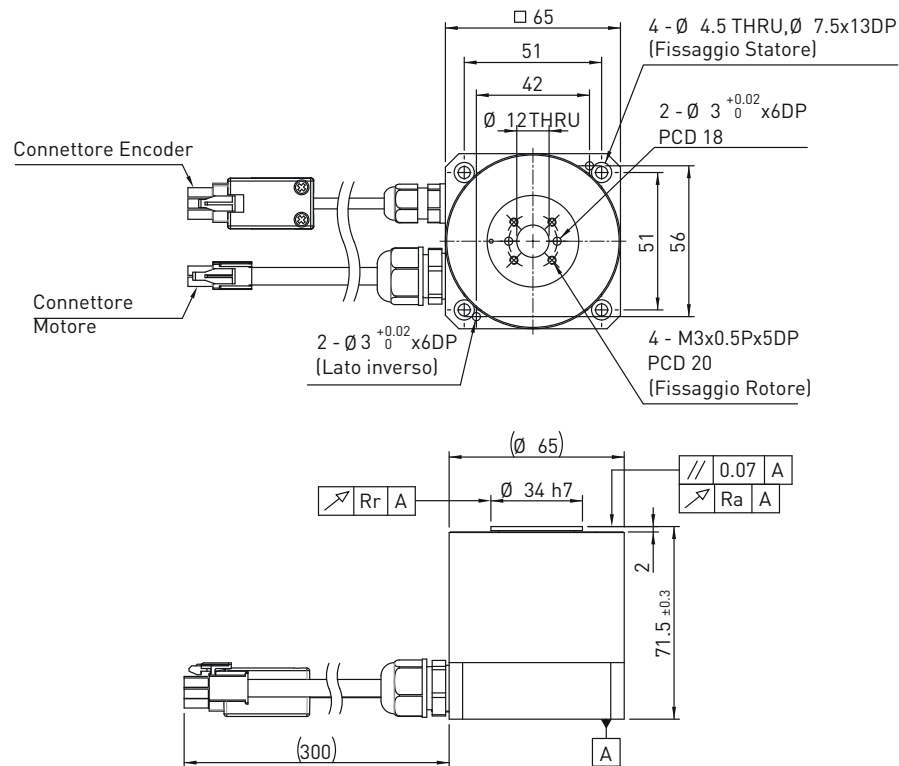
* Questo catalogo mostra solo gli encoder assoluti. Per quanto riguarda gli encoder incrementali, la risoluzione e il tipo di connettori possono essere differenti. Consulta il tuo distributore o HIWIN.

Dimensioni Serie DMN ABS

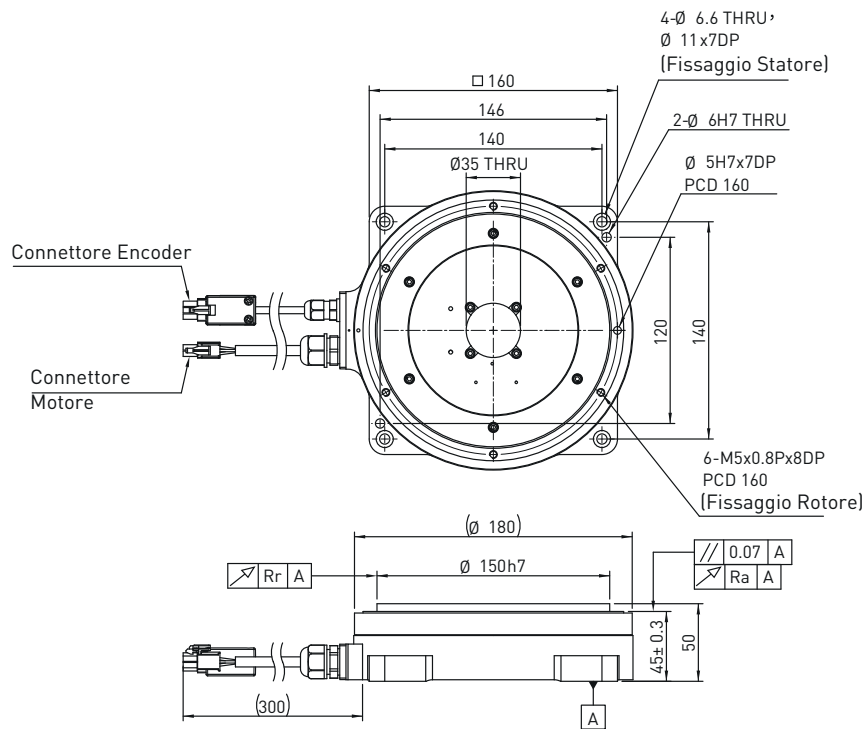
DMN21-A0



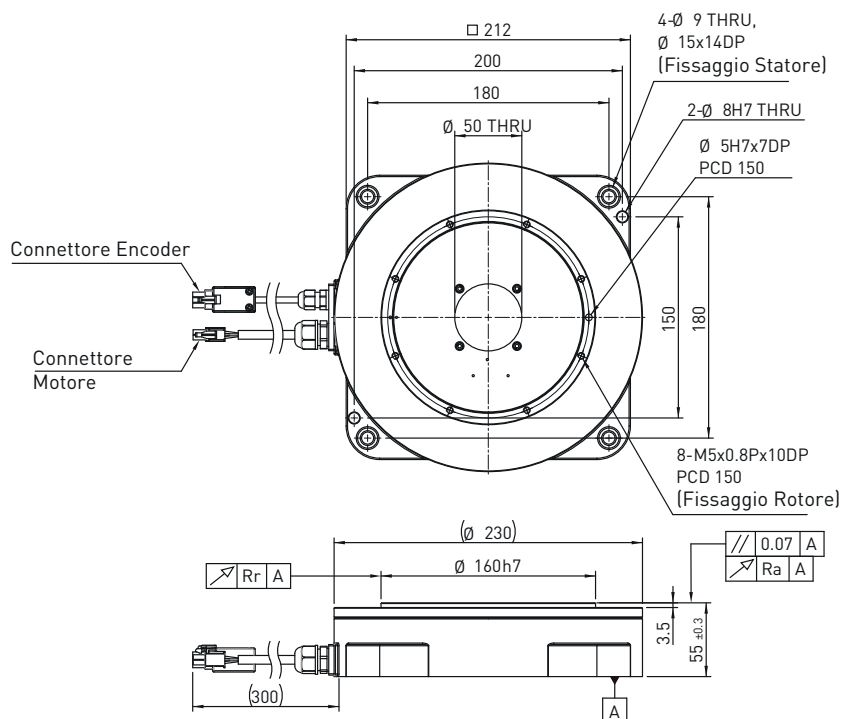
DMN22-A0



DMN71-B0



DMN93-B0



Specifiche Serie DMN ABS

	Simbolo	Unità	DMN21-A0	DMN22-A0	DMN42-A0	DMN44-A0	DMN71-B0	DMN93-B0
Potenza motore		W	50	100	102	205	232	691
Coppia Continua	T _c	Nm	0.32	0.64	1.4	2.8	3.7	13.2
Corrente Continua	I _c	A _{rms}	1.9	1.9	1.5	1.5	3.4	3.4
Coppia di Picco (entro 1s.)	T _p	Nm	0.96	1.92	4.2	8.4	11.1	39.6
Corrente di Picco (entro 1s.)	I _p	A _{rms}	5.7	5.7	4.5	4.5	10.2	10.2
Coppia costante	K _t	Nm/A _{rms}	0.17	0.17	0.97	1.94	1.09	3.9
Costante di tempo elettricoT _e		ms	0.3	0.2	1.8	2.1	3.5	5.4
Resistenza (line to line at 25°C)	R ₂₅	Ω	8.4	16.7	4.59	7.3	2.55	4.3
Inductance (line to line)	L	mH	2.55	4.1	8.18	15	9.02	23.2
Numero di poli	2 _p		10	10	16	16	16	22
Costante backend (line to line)	K _v	V _{rms} /(rad/s)	0.1	0.1	0.56	1.12	0.63	2.25
Costante Motore (line to line at 25°C)	K _m	Nm/√W	0.05	0.03	0.4	0.6	0.6	1.5
Resistenza termica	R _{th}	K/W	1.65	0.83	4.84	3.04	1.95	1.01
seniore di temperatura			Senza sensore di temperatura ^{r3)}					
Voltaggio input nominale		V _{DC}	500(600 ²⁾)					
Inerzia delle parti rotanti	J	kgm ²	0.000025	0.00003	0.0009	0.001	0.008	0.012
Massa del motore	M _m	kg	0.65	0.85	2	3	3.5	7.5
Max. carico assiale	F _a	N	100	100	600	600	1000	1000
Max. momento di carico	M	Nm	1.5	1.5	30	30	50	50
Max. Velocità		rpm	1500	1500	700	700	400	500
Risoluzione		p/rev	19bitABS	19bitABS	19bitABS	19bitABS	20bitABS	20bitABS
Ripetibilità		arc-sec	±10				±5	
Accuratezza		arc-sec	±45				±30	
Runout assiale	R _a	mm	0.03(0.005 ²⁾)					
Runout radiale	R _r	mm	0.03(0.015 ²⁾)					
Dimensioni	WxLxH	mm	65x65x60	65x65x71.5	118x118x45	118x118x65	160x160x50	212x212x55

Note: ¹⁾ Dopo la mappatura degli errori

²⁾ Opzionale

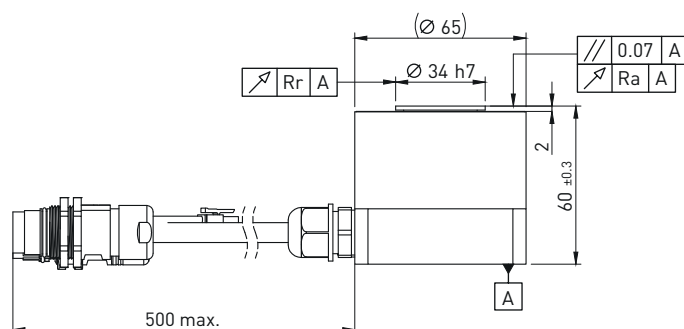
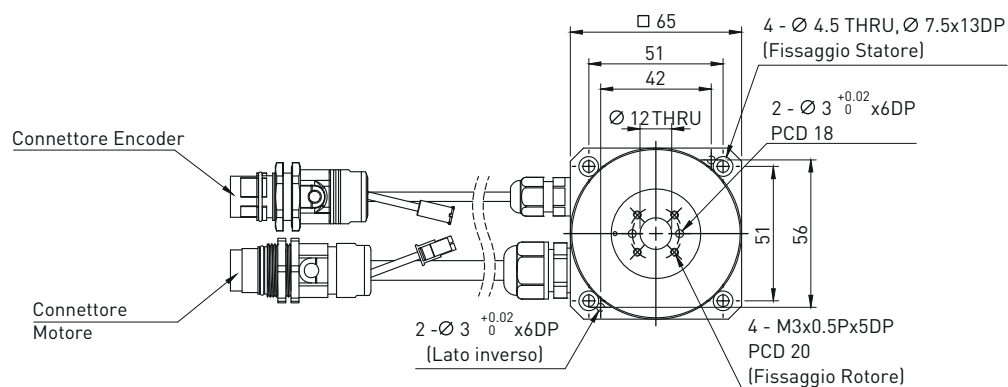
³⁾ Il motore può funzionare con l'azionamento E1, che fornisce un rilevamento del sovraccarico per evitare il surriscaldamento del motore.

* Tutte le specifiche della tabella sono in tolleranza ±10%, tranne le dimensioni.

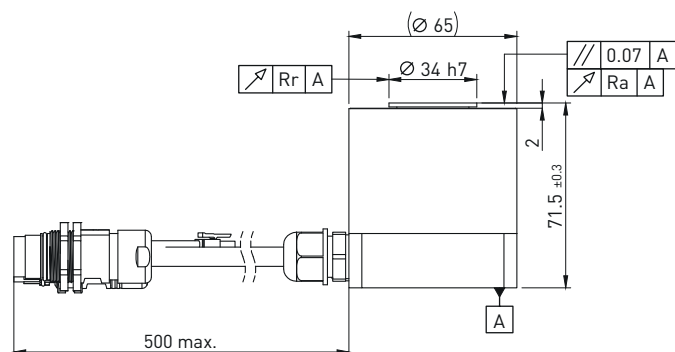
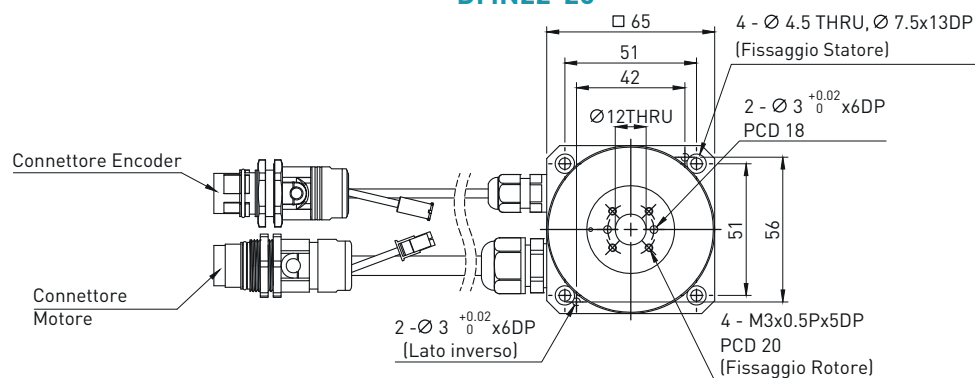
* L'encoder ABS funziona solo con l'azionamento E1.

Dimensioni Serie DMN INC

DMN21-20



DMN22-20



Specifiche Serie DMN INC

	Symbol	Unit	DMN21-20	DMN22-20	DMN42-20	DMN44-20	DMN71-4	DMN93-5	DMN95-5	DMN9A-5
Potenza motore		W	50	100	102	205	232	691	1230	3445
Coppia Continua	T _c	Nm	0.32	0.64	1.4	2.8	3.7	13.2	47	94
Corrente Continua	I _c	A _{rms}	1.9	1.9	1.5	1.5	3.4	3.4	4	12
Coppia di Picco (entro 1s.)	T _p	Nm	0.96	1.92	4.2	8.4	11.1	39.6	141	282
Corrente di Picco (entro 1s.)	I _p	A _{rms}	5.7	5.7	4.5	4.5	10.2	10.2	12	36
Coppia costante	K _t	Nm/A _{rms}	0.17	0.17	0.97	1.94	1.09	3.9	11.76	7.6
Costante di tempo elettrico	T _e	ms	0.3	0.2	1.8	2.1	3.5	5.4	4.7	4.3
Resistenza (line to line at 25°C)	R ₂₅	Ω	8.4	16.7	4.59	7.3	2.55	4.3	6.01	1.06
Inductance (line to line)	L	mH	2.55	4.1	8.18	15	9.02	23.2	28	4.57
Numero di poli	2 _p		10	10	16	16	16	22	22	22
Costante backend (line to line)	K _v	V _{rms} /(rad/s)	0.1	0.1	0.56	1.12	0.63	2.25	6.8	4.4
Costante Motore (line to line at 25°C)	K _m	Nm/√W	0.05	0.03	0.4	0.6	0.6	1.5	3.9	6
Resistenza termica	R _{th}	K/W	1.65	0.83	4.84	3.04	1.95	1.01	0.52	0.33
sensore di temperatura			PTC SNM100							
Voltaggio input nominale		V _{DC}	500(600 ²⁾)							
Inerzia delle parti rotanti	J	kgm ²	0.000025	0.00003	0.0009	0.001	0.008	0.012	0.042	0.057
Massa del motore	M _m	kg	0.65	0.85	2	3	3.5	7.5	22.5	31.5
Max. carico assiale	F _a	N	100	100	600	600	1000	1000	8000	8000
Max. momento di carico	M	Nm	1.5	1.5	30	30	50	50	120	120
Max. Velocità		rpm	1500	1500	700	700	600	500	250	350
Risoluzione		p/rev	4,320,000 (INC,sin/cos 1Vpp)							
Ripetibilità		arc-sec	±2.5							±2.5
Accuratezza		arc-sec	±30/±10 ¹⁾					±25/±10 ¹⁾	±15/±10 ¹⁾	±45/±10 ¹⁾
Runout assiale	R _a	mm	0.03(0.005 ²⁾)							
Runout radiale	R _r	mm	0.03(0.015 ²⁾)							
Runout radiale	WxLxH	mm	65x65x60	65x65x71.5	118x118x45	118x118x65	160x160x50	212x212x55	235x235x95	235x235x155

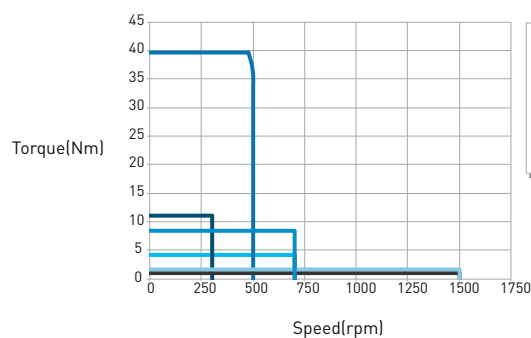
Note:¹⁾ Dopo la mappatura degli errori

²⁾ Opzionale

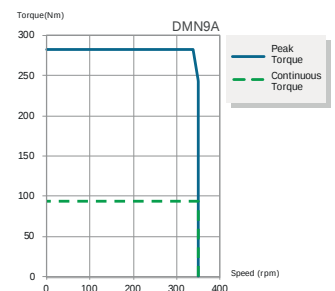
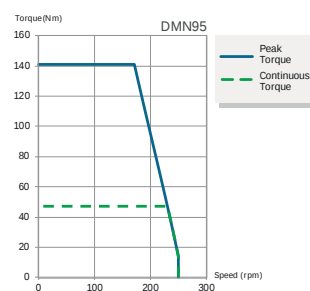
* Tutte le specifiche della tabella sono in ±10% di tolleranza, ad eccezione delle dimensioni.

Curve T-N Serie DMN

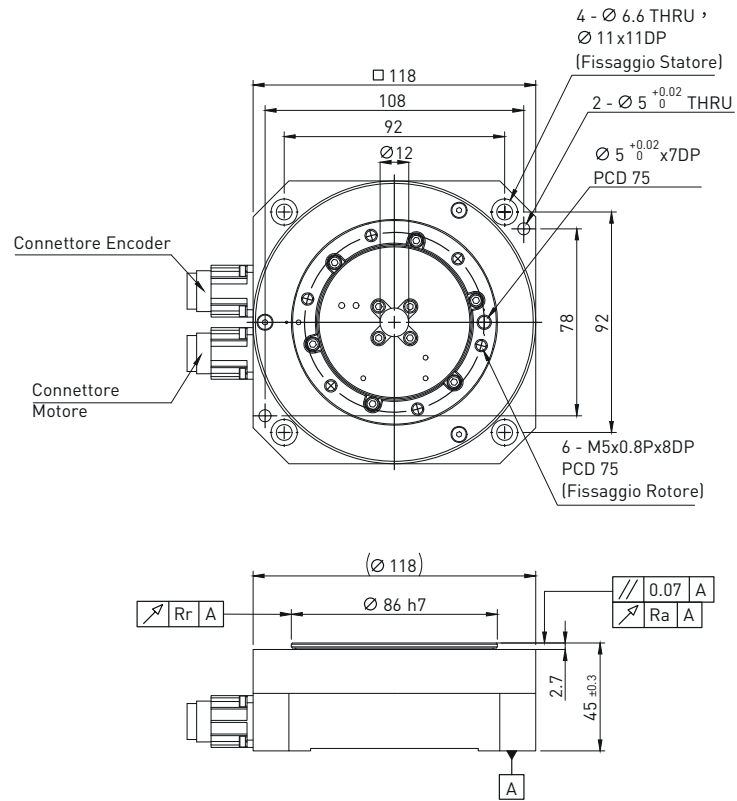
(DC Voltaggio bus =325V_{DC})



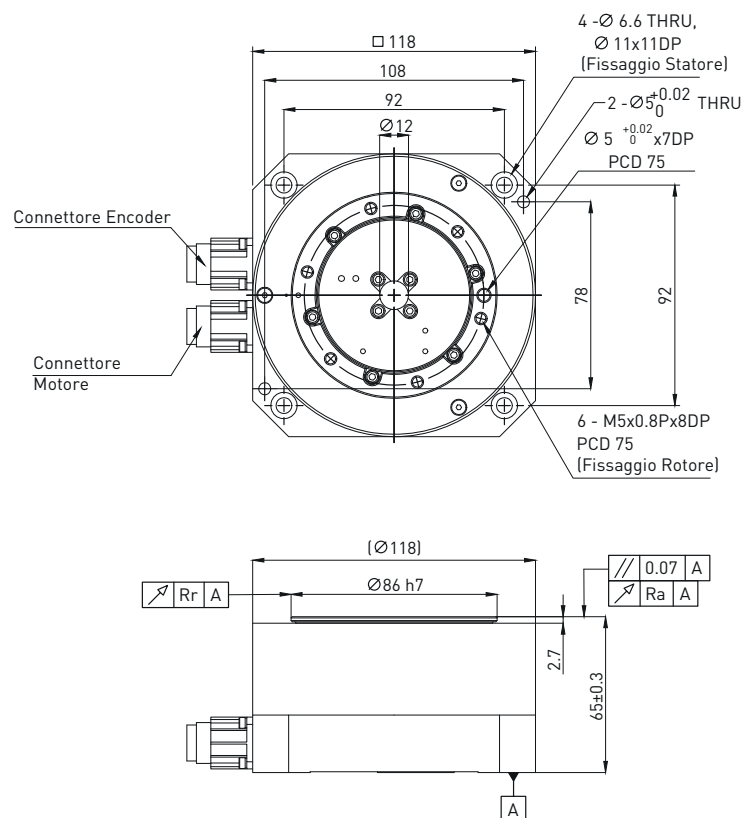
T-N Curve



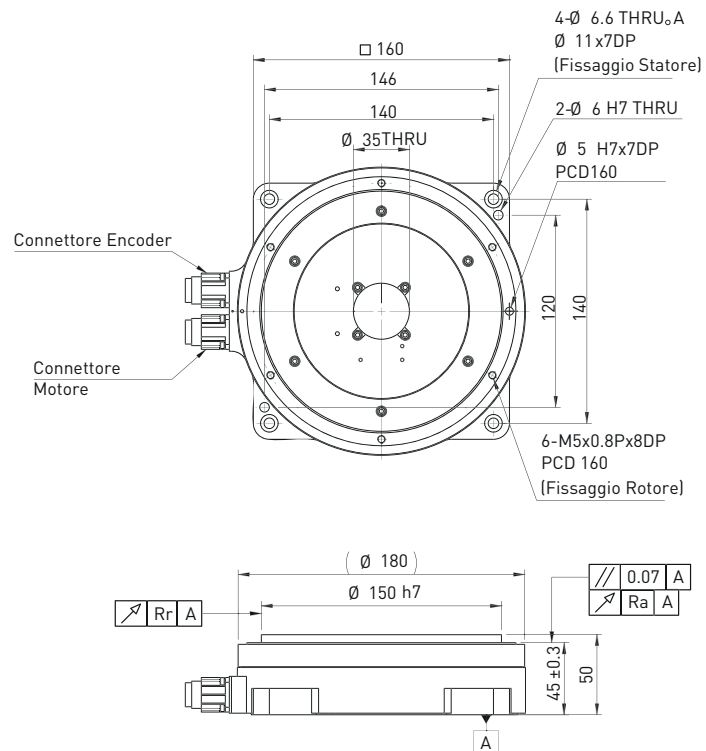
DMN42-20



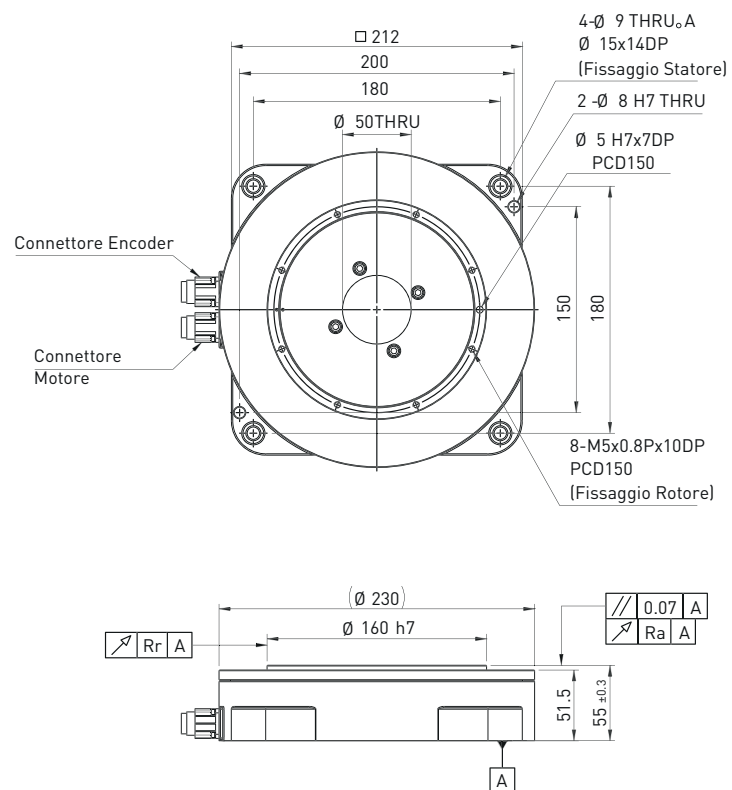
DMN44-20



DMN71-40



DMN93-50



Serie DMS

La serie DMS è stata progettata con un sistema integrato di feedback ad elevata precisione, ottimizzato per raggiungere elevate dinamiche di movimento, coppia e precisione. La serie DMS è perfetta per i settori che richiedono elevata precisione.

- Struttura con rotazione interna
- Sistema integrato di feedback incrementale
- Elevata dinamica, coppia e precisione
- Coppia Max.: 9.3 ~ 450Nm
- Soddisfa gli standard IP65 come opzione
- Freno integrato disponibile come opzione
- Sensore di Hall disponibile come opzione



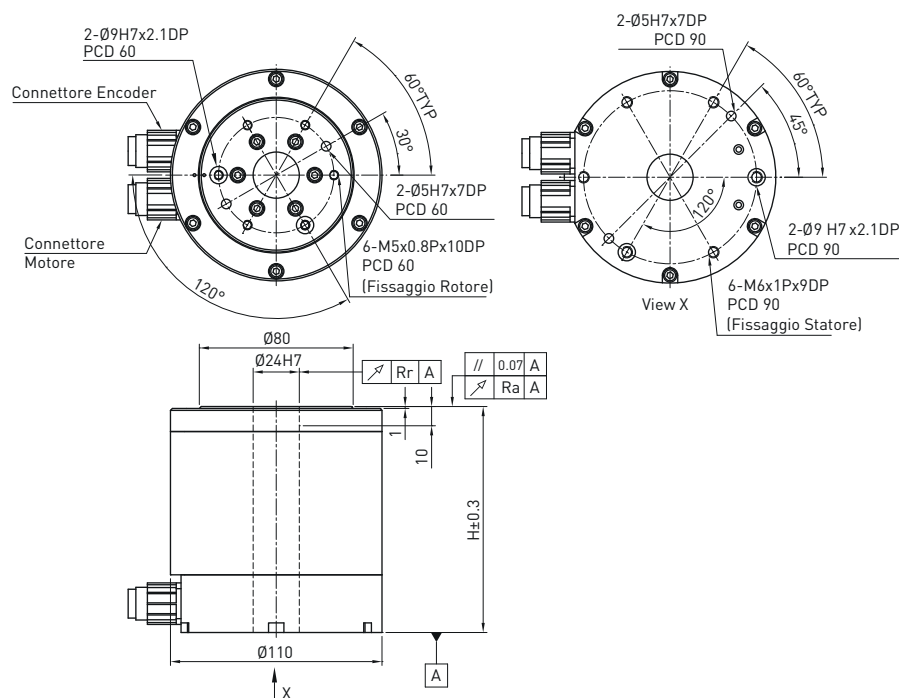
Codici per la serie DMS

Specifica Motore										Specifica Meccanica										
DMS	3	4	-	5	0	S	P	0	0	-	S	0	-	0	A	S	-	0	-	0
Modello Encoder 4 : 2500 lines(INC) 5 : 3600 lines(INC) 6 : 5400 lines(INC) sensoree di Hall 0 : Senza sensore Hall 1 : Con sensore Hall digitale Codice di avvolgimento S : Standard L : Low Back emf Sensore di temperatura N : Senza sensore di temperatura P : PTC sensor Standard internazionale di protezione 0 : IP40 1 : IP65 Codice funzione										Codice applicazioni custom Freno 0 : Senza freno (Standard) 1 : Con freno di accensione 2 : Con freno di spegnimento 3 : Con freno pneumatico Posizionamento pinhole S : Standard (In base al disegno) Tipologia A : Scala ottica standard (giunto metallico Intercontec M17) Lunghezza 0 : Senza lunghezza cavo (Optical scala standard) Absoluta compensazione di precisione 0 : Senza compensazione 1 : ±10 arc-sec 2 : ±5 arc-sec Runout assiale/radiale S : 30um/30um (Standard) P : 5um/30um A : 5um/15um										

*Il prodotto DMS offre l'opzione IP65 in grado di applicare l'ambiente con olio da taglio e polvere di metallo.

*Il prodotto DMS offre l'opzione del freno esterno, si prega di consultare il distributore locale o HIWIN.

Dimensioni Serie DMS0



Specifiche Serie DMS0 INC

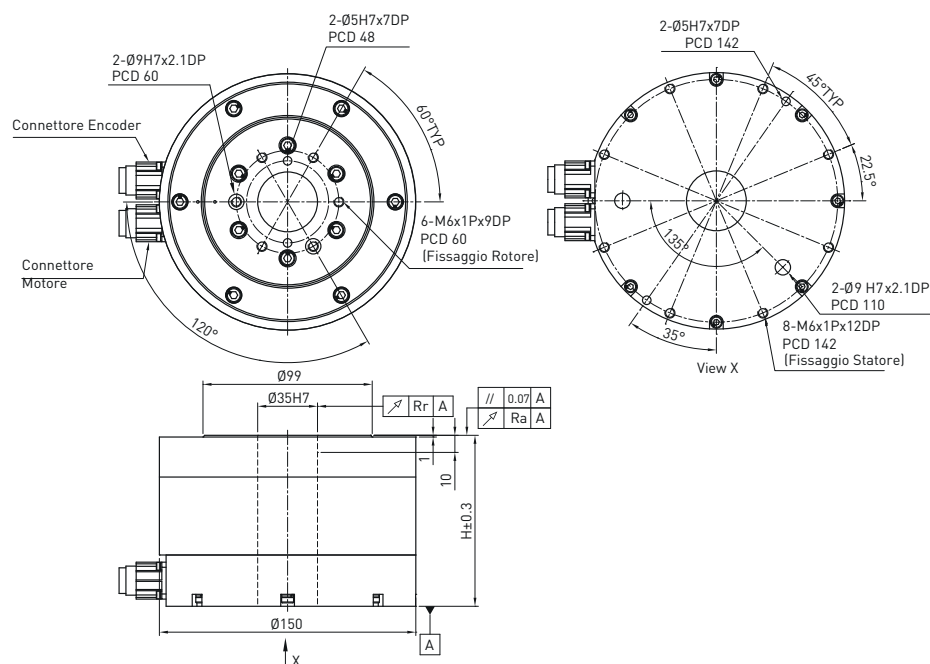
	Symbol	Unit	DMS03-40	DMS07-40
Potenza motore		W	227	454
Coppia Continua	T_c	Nm	3.1	6.2
Corrente Continua	I_c	Arms	2	2
Coppia di Picco (entro 1s.)	T_p	Nm	9.3	18.6
Corrente di Picco (entro 1s.)	I_p	Arms	6	6
Coppia costante	K_t	Nm/Arms	1.55	3.1
Costante di tempo elettrico	T_e	ms	1.9	2.1
Resistenza (line to line at 25°C)	R_{25}	Ω	7.1	11.1
Inductance (line to line)	L	mH	13.8	23
Numero di poli	$2p$		10	10
Costante backend (line to line)	K_v	$V_{rms}/(rad/s)$	0.82	1.7
Costante Motore (line to line at 25°C)	K_m	$Nm/\sqrt{W}$	0.5	0.8
Resistenza termica	R_{th}	K/W	1.76	1.13
sensore di temperatura			PTC SNM100	
Voltaggio input nominale	V_{dc}		500(600 ²⁾)	
Inerzia delle parti rotanti	J	kgm^2	0.003	0.006
Massa del motore	M_m	kg	4	7
Max. carico assiale	F_a	N	3700	3700
Max. momento di carico	M	Nm	40	40
Max. Velocità		rpm	700	700
Risoluzione		p/rev	4,320,000 (INC,sin/cos 1Vpp)	
Ripetibilità		arc-sec	±2.5	
Accuratezza		arc-sec	±25/±10 ¹⁾	
Runout assiale	R_a	mm	0.03(0.005 ²⁾)	
Runout radiale	R_r	mm	0.03(0.015 ²⁾)	
Altezza	H	mm	117.5	150

Note:¹⁾ Dopo la mappatura degli errori

²⁾ Opzionale

* All the specifications in the table are in ±10% of tolerance except dimensions

Dimensioni Serie DMS1 INC



Specifiche Serie DMS1 INC

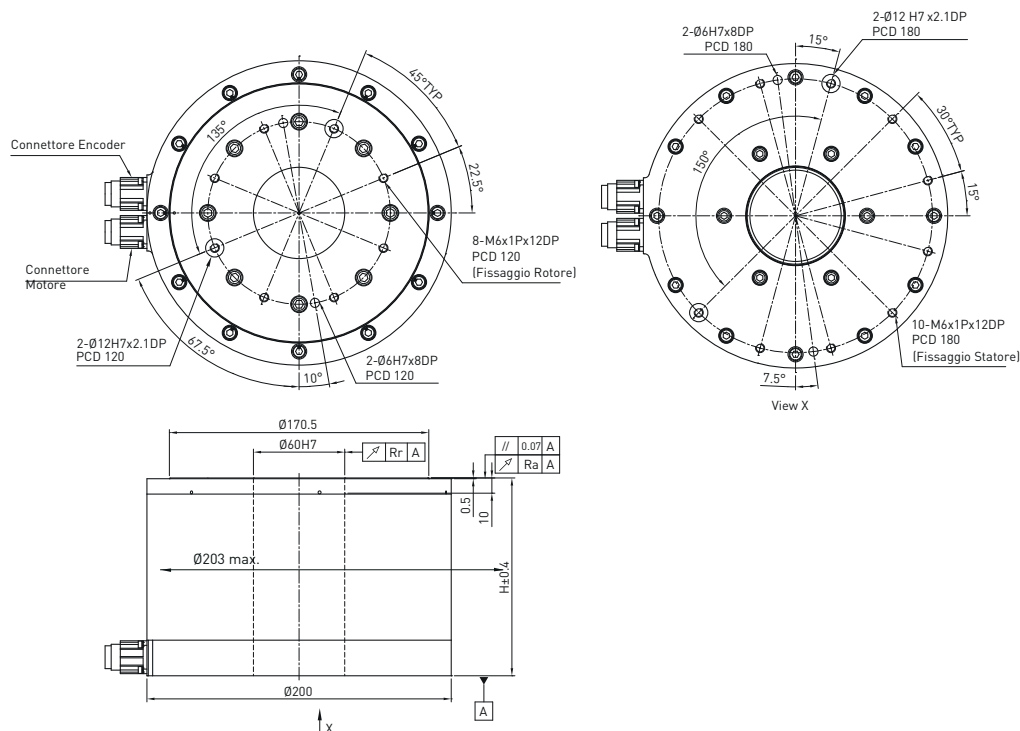
	Simbolo	Unità	DMS12-5□	DMS14-5□	DMS16-5□	DMS18-5□
Potenza motore		W	314	628	942	1047
Coppia Continua	T_c	Nm	5	10	15	20
Corrente Continua	I_c	Arms	4	4	4	4
Coppia di Picco (entro 1s.)	T_p	Nm	15	30	45	60
Corrente di Picco (entro 1s.)	I_p	Arms	12	12	12	12
Coppia costante	K_t	Nm/Arms	1.25	2.5	3.75	5
Costante di tempo elettrico	T_e	ms	3.2	3.6	3.8	4
Resistenza (line to line at 25°C)	R_{25}	Ω	2.6	3.9	5.2	6.5
Inductance (line to line)	L	mH	8.2	14	20	26
Numero di poli	$2p$		22	22	22	22
Costante backend (line to line)	K_v	V _{rms} /rad/s	0.6	1.2	1.8	2.4
Costante Motore (line to line at 25°C)	K_m	Nm/√W	0.6	1	1.3	1.6
Resistenza termica	R_{th}	K/W	1.2	0.8	0.6	0.48
senso di temperatura			PTC SNM100			
Voltaggio input nominale		V _{DC}	500(600 ²⁾)			
Inerzia delle parti rotanti	J	kgm ²	0.006	0.0065	0.007	0.0075
Massa del motore	M_m	kg	5.7	7	8.3	9.5
Max. carico assiale	F_a	N	3700	3700	3700	3700
Max. momento di carico	M	Nm	60	60	60	60
Max. Velocità		rpm	600	600	600	500
Risoluzione		p/rev	4,320,000 (INC, sin/cos 1Vpp)			
Ripetibilità		arc-sec	±2.5			
Accuratezza		arc-sec	±15/±10 ¹⁾			
Runout assiale	R_a	mm	0.03(0.005 ²⁾)			
Runout radiale	R_r	mm	0.03(0.015 ²⁾)			
Altezza	H	mm	100	120	140	160

Note: ¹⁾ Dopo la mappatura degli errori

²⁾ Opzionale

* Tutte le specifiche della tabella sono in ±10% di tolleranza, ad eccezione delle dimensioni.

Dimensioni Serie DMS3 INC



Specifiche Serie DMS3 INC

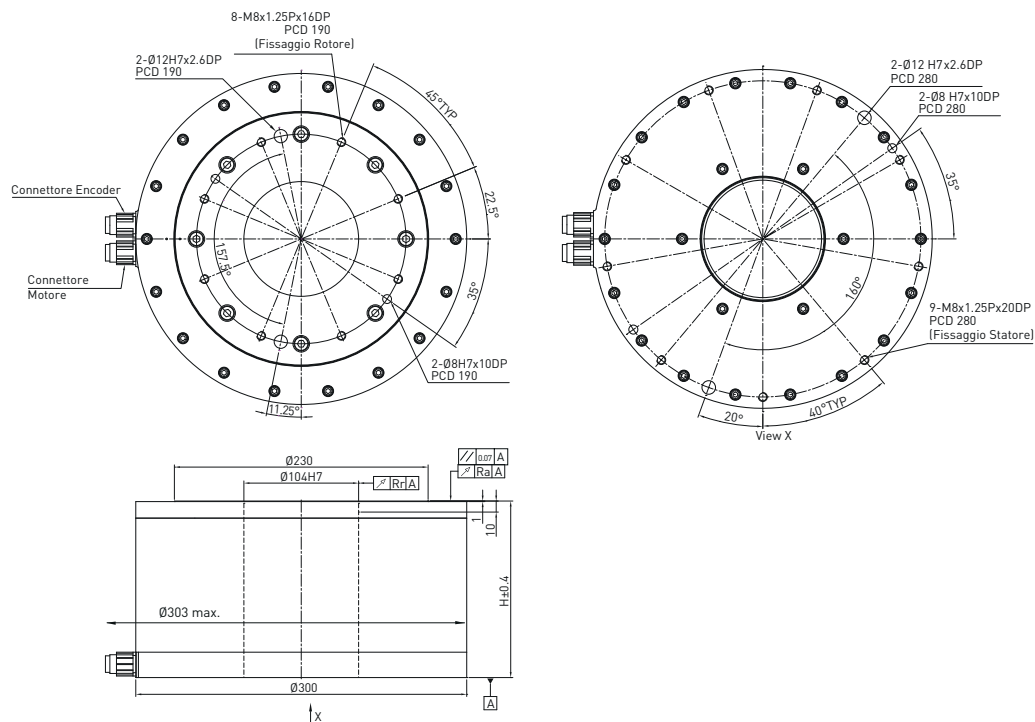
	Simbolo	Unità	DMS34-5□	DMS34-5□L	DMS38-5□	DMS38-5□L	DMS3C-5□	DMS3C-5□L
Potenza motore		W	837	1256	837	1884	753	1884
Coppia Continua	T_c	Nm	20	20	40	40	60	60
Corrente Continua	I_c	Arms	3	6	3	6	3	6
Coppia di Picco (entro 1s.)	T_p	Nm	60	60	120	120	180	180
Corrente di Picco (entro 1s.)	I_p	Arms	9	18	9	18	9	18
Coppia costante	K_t	Nm/Arms	6.6	3.3	13.3	6.65	20	10
Costante di tempo elettrico	T_e	ms	4.8	4.4	5.3	4.5	5.1	5
Resistenza (line to line at 25°C)	R_{25}	Ω	8.4	1.7	13.6	2.9	18.8	3.9
Inductance (line to line)	L	mH	40	7.5	71.5	13	95	19.5
Numero di poli	$2p$		22	22	22	22	22	22
Costante backend (line to line)	K_v	$V_{rms}/[rad/s]$	3.2	1.6	6.4	3.2	9.6	4.8
Costante Motore (line to line at 25°C)	K_m	$Nm/\sqrt{W}$	1.9	2.1	2.9	3.2	3.8	4.1
Resistenza termica	R_{th}	K/W	0.66	0.82	0.41	0.48	0.3	0.36
senore di temperatura			PTC SNM100					
Voltaggio input nominale		V_{dc}	500(600 ²⁾)					
Inerzia delle parti rotanti	J	kgm ²	0.02	0.02	0.026	0.026	0.035	0.035
Massa del motore	M_m	kg	17	17	22.5	22.5	28.5	28.5
Max. carico assiale	F_a	N	8000	8000	8000	8000	8000	8000
Max. momento di carico	M	Nm	240	240	240	240	240	240
Max. Velocità		rpm	400	600	200	450	120	300
Risoluzione		p/rev	4,320,000 (INC,sin/cos 1Vpp)					
Ripetibilità		arc-sec	±2.5					
Accuratezza		arc-sec	±15/±10 ¹⁾					
Runout assiale	R_a	mm	0.03(0.005 ²⁾)					
Runout radiale	R_r	mm	0.03(0.015 ²⁾)					
Altezza	H	mm	150	150	190	190	230	230

Note: ¹⁾ Dopo la mappatura degli errori

²⁾ Opzionale

* Tutte le specifiche della tabella sono in ±10% di tolleranza, ad eccezione delle dimensioni.

Dimensioni Serie DMS7



Specifiche Serie DMS7 INC

	Simbolo	Unità	DMS74-6□	DMS74-6□L	DMS76-6□	DMS76-6□L	DMS7C-6□	DMS7C-6□L
Potenza motore		W	628	1308	565	1334	376	1256
Coppia Continua	T_c	Nm	50	50	75	75	150	150
Corrente Continua	I_c	Arms	3	6	3	6	3	6
Coppia di Picco (entro 1s.)	T_p	Nm	150	150	225	225	450	450
Corrente di Picco (entro 1s.)	I_p	Arms	9	18	9	18	9	18
Coppia costante	K_t	Nm/Arms	16.7	8.35	25	12.5	50	25
Costante di tempo elettrico	T_e	ms	4.6	5	5.1	5	5.4	6
Resistenza (line to line at 25°C)	R_{25}	Ω	14	3.5	19	4.8	32.5	8.5
Inductance (line to line)	L	mH	64	17.5	96.5	27	176	50.6
Numero di poli	$2p$		44	44	44	44	44	44
Costante backend (line to line)	K_v	$V_{rms}/(rad/s)$	10.8	5.4	16.2	8.1	32.4	16.2
Costante Motore (line to line at 25°C)	K_m	$Nm/\sqrt{W}$	3.6	3.6	4.7	4.7	7.2	7.0
Resistenza termica	R_{th}	K/W	0.4	0.4	0.29	0.29	0.17	0.16
sensore di temperatura			PTC SNM100					
Voltaggio input nominale		V_{DC}	500(600 ²⁾)					
Inerzia delle parti rotanti	J	kgm^2	0.152	0.152	0.174	0.174	0.241	0.241
Massa del motore	M_m	kg	36	36	41	41	57	57
Max. carico assiale	F_a	N	8000	8000	8000	8000	8000	8000
Max. momento di carico	M	Nm	360	360	360	360	360	360
Max. Velocità		rpm	120	250	72	170	24	80
Risoluzione		p/rev	4,320,000 (INC,sin/cos 1Vpp)					
Risoluzione		arc-sec	± 2.5					
Accuratezza		arc-sec	$\pm 15/\pm 10^{(1)}$					
Runout assiale	R_a	mm	0.03(0.005 ²⁾)					
Runout radiale	R_r	mm	0.03(0.015 ²⁾)					
Altezza	H	mm	160	160	180	180	240	240

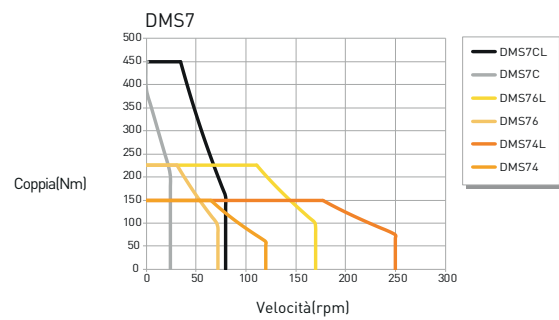
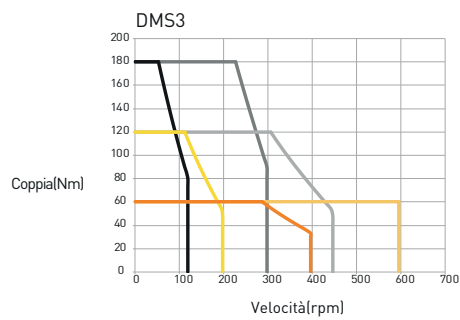
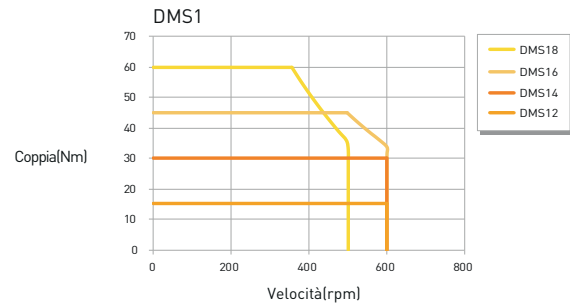
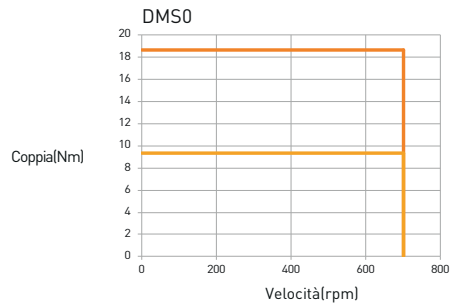
Note: ¹⁾ Dopo la mappatura degli errori

²⁾ Opzionale

* Tutte le specifiche della tabella sono in $\pm 10\%$ di tolleranza, ad eccezione delle dimensioni.

Curve T-N Serie DMS

(DC bus voltage=325V_{DC})



Serie DMT

La serie DMT è la serie di motori ad azionamento diretto più bassi sul mercato. Il design compatto riduce significativamente l'altezza della macchina. I cavi e i tubi dell'aria possono passare facilmente attraverso il grande albero cavo. Grazie all'encoder ad alta risoluzione e le dinamiche superiori, la serie DMT è adatta per applicazioni di processo di vari prodotti di ispezione.



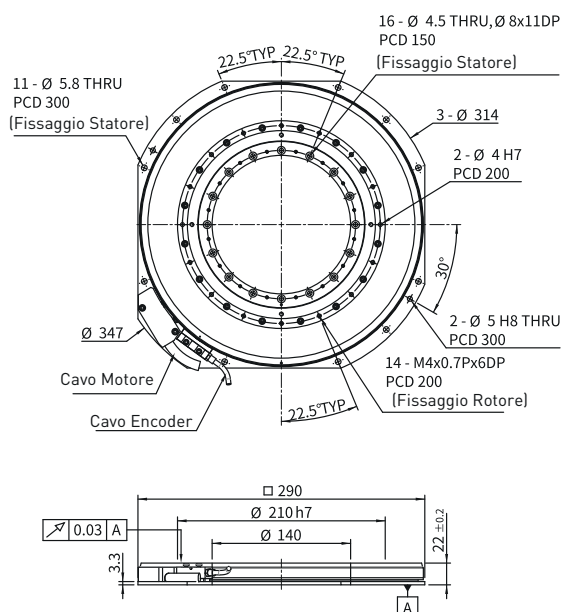
- Foro di grandi dimensioni
- Eccellente precisione di posizionamento e ripple
- Nessun meccanismo di riduzione, no backlash
- Elevata densità della forza di spinta, design ad alta rigidezza

Numeri dei modelli per la serie DMT

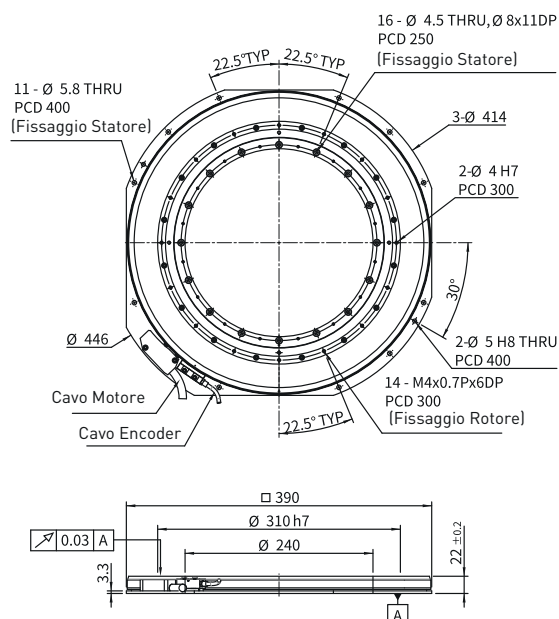
Specifica Motore										Specifica Meccanica										
DMT	B	2	-	0	0	S	P	0	0	-	S	0	-	3	G	S	-	0	-	0
Model																				
Encoder 0 : 900 lines 1 : 1216 lines																				
Sensore di Hall 0 : Senza sensore di Hall																				
Codice di avvolgimento S : Standard																				
Sensoree di temperatura N : Senza sensoree di temperatura P : PTC sensor																				
International Protection Standard 0 : IP40																				
Codice funzione																				

Dimensioni Serie DMT

DMTB2



DMTF2



Specifiche Serie DMT INC

	Simbolo	Unità	DMTB2-0	DMTF2-1
Potenza motore		W	334	438
Coppia Continua	T_c	Nm	9.1	19
Corrente Continua	I_c	Arms	2.6	2.6
Coppia di Picco (entro 1s.)	T_p	Nm	30.4	63.6
Corrente di Picco (entro 1s.)	I_p	Arms	8.7	8.7
Coppia costante	K_t	Nm/Arms	3.5	7.3
Costante di tempo elettrico	T_e	ms	0.7	0.7
Resistenza (line to line at 25°C)	R_{25}	Ω	11.7	17.2
Inductance (line to line)	L	mH	8.6	12.3
Numero di poli	$2p$		32	48
Costante backend (line to line)	K_v	$V_{rms}/[rad/s]$	2	4.2
Costante Motore (line to line at 25°C)	K_m	$Nm/\sqrt{W}$	0.8	1.4
Resistenza termica	R_{th}	K/W	0.63	0.43
sensore di temperatura			PTC SNM100	
Voltaggio input nominale		V_{dc}	500(600 ²⁾)	
Inerzia delle parti rotanti	J	kgm^2	0.04	0.13
Massa del motore	M_m	kg	6.5	9.3
Max. carico assiale	F_a	N	500	750
Max. momento di carico	M	Nm	50	75
Max. Velocità		rpm	350	220
Risoluzione		p/rev	3,686,400	4,319,232
Ripetibilità		arc-sec	±2	±1.5
Accuratezza		arc-sec	±20	±15
Runout assiale	R_a	mm	0.03	0.03
Runout radiale	R_r	mm	0.03	0.03
Altezza	H	mm	22	22

Note:¹⁾ Dopo la mappatura degli errori

²⁾ Opzionale

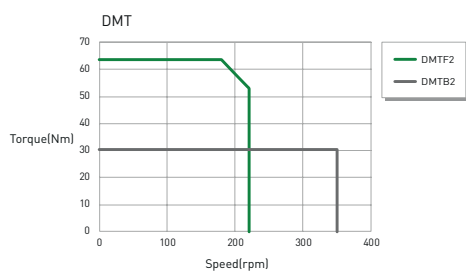
* Tutte le specifiche della tabella sono in ±10% di tolleranza, ad eccezione delle dimensioni.

Azionamento

Combinazioni per lavorare con il servozionamento



DMT Series T-N Curves



Drive		E1 servo drive
		Interfaccia di comunicazione
		EtherCAT
		Profinet
Serie DM		Modello
Serie DMS	DMS03	ED1□-□□-04
	DMS07	ED1□-□□-04
	DMS12	ED1□-□□-10
	DMS14	ED1□-□□-10
	DMS16	ED1□-□□-10
	DMS18	ED1□-□□-10
	DMS34	ED1□-□□-10
	DMS34-5□L	ED1□-□□-20
	DSM38	ED1□-□□-10
	DMS38-5□L	ED1□-□□-20
	DMS3C	ED1□-□□-10
	DMS3C-5□L	ED1□-□□-20
	DMS74	ED1□-□□-10
	DMS74-6□L	ED1□-□□-20
	DMS76	ED1□-□□-10
	DMS76-6□L	ED1□-□□-20
	DMS7C	ED1□-□□-10
	DMS7C-6□L	ED1□-□□-20
Serie DMY	DMY44	ED1□-□□-04
	DMY48	ED1□-□□-04
	DMY63	ED1□-□□-10
	DMY65	ED1□-□□-10
	DMY68	ED1□-□□-10
	DMYA5	ED1□-□□-04
	DMYAA	ED1□-□□-10
Serie DMN	DMN42	ED1□-□□-04
	DMN71	ED1□-□□-04
	DMN93	ED1□-□□-04

* La serie E1 può lavorare con encoder assoluto/incrementale con il motore ad azionamento diretto. E' richiesto l' ESC (Excellent Smart Cube) per gli encoder incrementali.

Azionamenti



ED1 X - X X - X X X X - A1 - 00

Tipo

S: Standard
F: Fieldbus

Controllo

V: treno di impulsi/±10V
E: EtherCAT
P: Profinet

Funzione speciale

G: Gantry
N: Nessuna

Taglia

04: 400W
10: 1KW
20: 2KW

Riservato

Riservato

Motore

A: Solo AC Servo
0: Motore Lineare/ Tavola Rotante/
Motore Coppia/ AC Servo

Tensione

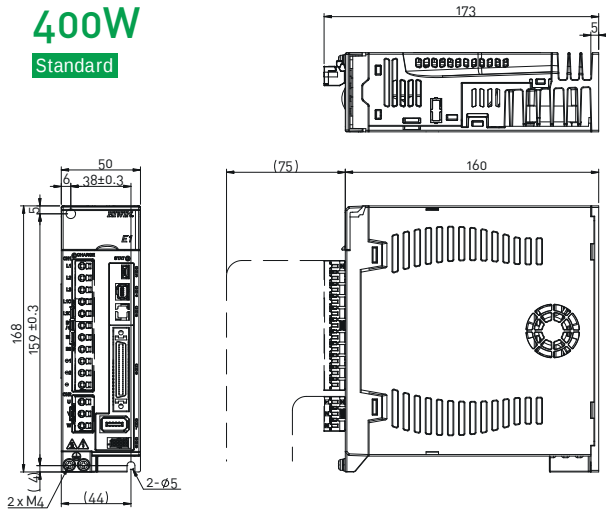
2: 220Vac

Fasi

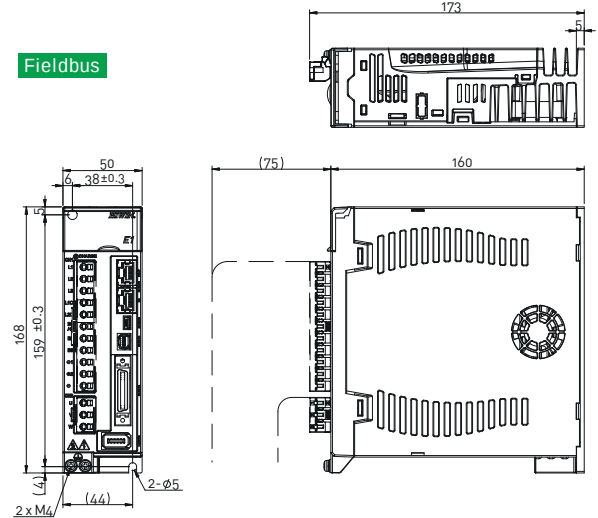
2: Mono-/Tri- fase
3: Solo Trifase

400W

Standard

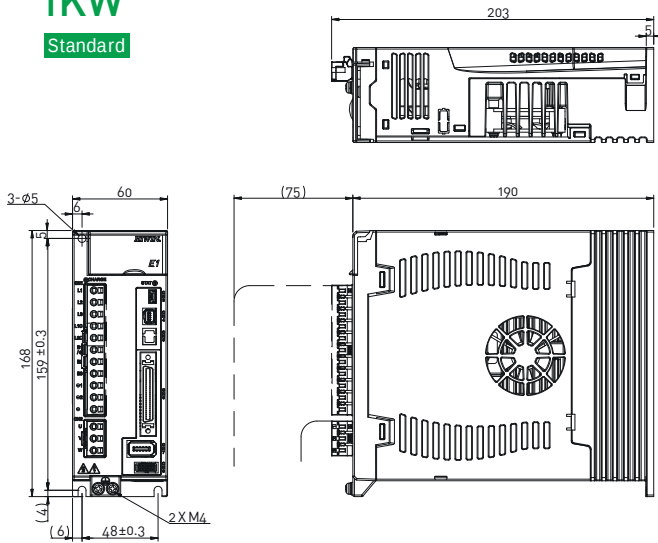


Fieldbus

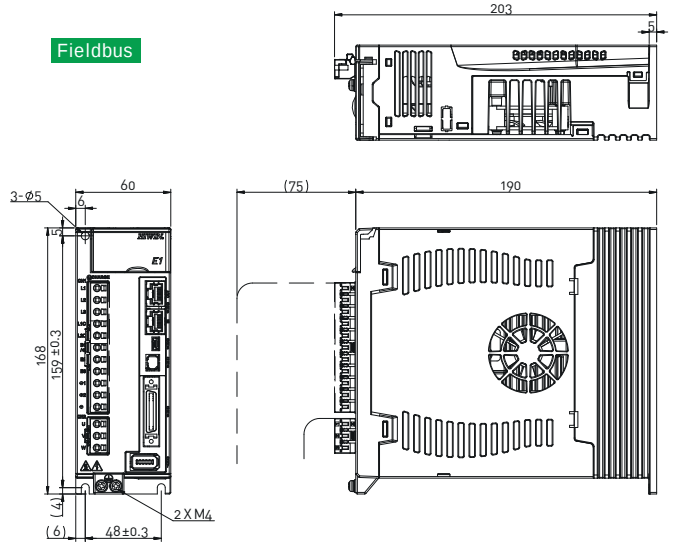


1KW

Standard

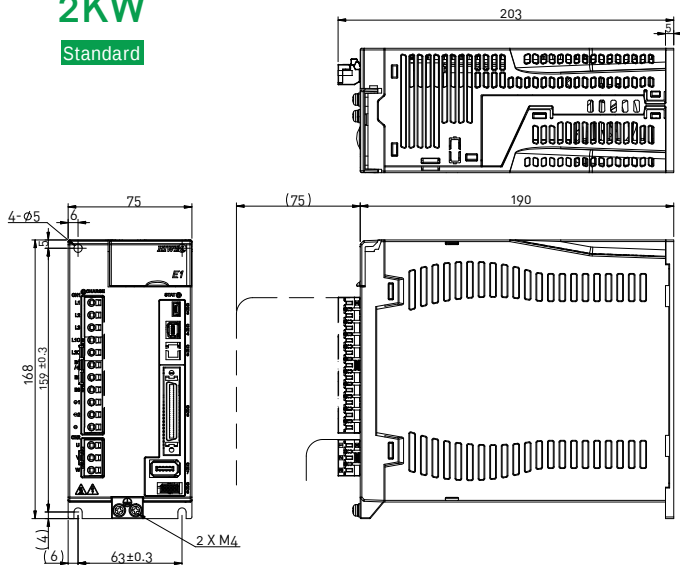


Fieldbus

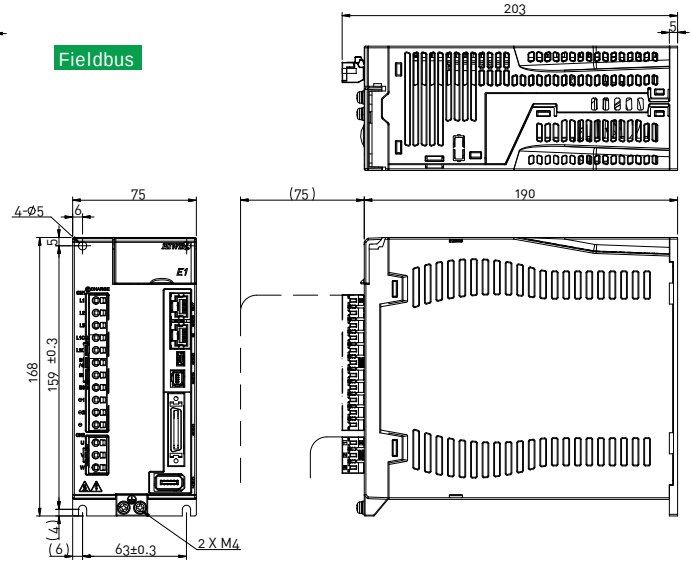


2KW

Standard

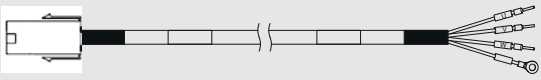
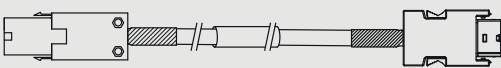
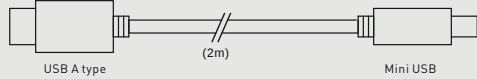


Fieldbus



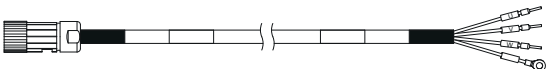
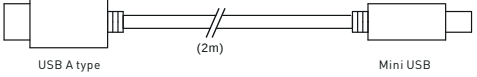
Unit: mm

E1 Azionamenti e Accessori - Encoder Assoluto

Nome del componente	Modello	Connettore	Descrizione
1 Azionamento	Serie E1		
2 Cavo di alimentazione del motore	HVPS04AB□□MB	CN2	
3 Cavo dell'encoder	HVE231AB□□MB	CN7	
4 Cavo USB di comunicazione	051700800366	CN3	
5 Cavo del segnale di controllo	HE00EJ6DA300 (Standard 50 pins)	CN6	Collegare il servozionamento (standard) al controllore tramite CN6 per ricevere o inviare comandi a impulsi, un comando di tensione, un segnale di I/O, un segnale di uscita di monitoraggio analogico, segnale di uscita dell'encoder, ecc. Il cavo (3 m) è con estremità aperte.
	HE00EJ6DC300 (Fieldbus 36 pins)		Inviare o ricevere il segnale di I/O, il segnale di uscita del monitoraggio analogico, segnale di uscita dell'encoder, ecc. tramite CN6 sul servozionamento Fieldbus. Il cavo (3 m) ha le estremità aperte.
6 Accessori EMC	051800200044 Filtro (alimentazione monofase)		Filtro monofase FN2090-10-06, per modelli da 400 W ~ 1 kW (corrente nominale: 10 A, corrente di dispersione: 0,67 mA)
	051800200071 Filtro (Alimentazione trifase)		Filtro trifase FN3025HL-20-71, per modelli da 400 W ~ 4 kW (corrente nominale: 20 A, corrente di dispersione: 0,4 mA)

□□	03	05	10
Lunghezza del cavo (m)	3	5	10

E1 Azionamenti e Accessori - Encoder Incrementale

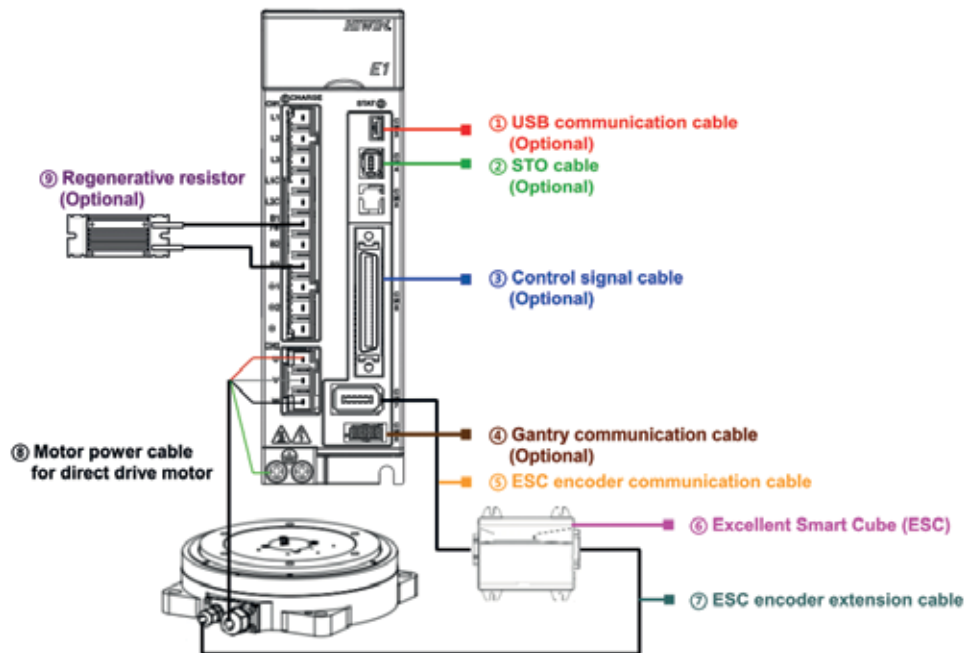
Nome del componente	Modello	Connettore	Descrizione
1 Azionamento	Serie E1		
2 Cavo di alimentazione del motore	HE00841001 □□	CN2	
3 Excellent Smart Cube (ESC)	ESC-AN-S01		L'eccellente Smart Cube (ESC) converte i segnali, come ad es. segnale dell'encoder, segnale del sensore termico, segnale di Hall, ecc. dal lato del motore in formato di comunicazione seriale per i servozionamenti della serie E1. Per la spiegazione del modello di Excellent Smart Cube (ESC), fare riferimento alla tabella seguente.
4 Cavo dell'encoder	HE00EJWDA□□00		 ESC a motore ad azionamento diretto HIWIN con sistema di feedback incrementale (encoder analogico). Segnale Hall digitale interno e segnale termico supportati
5 ESC encoder communication cable	HE00EJUDA□□00	CN7	 Per il collegamento dell'ESC a CN7 sul servozionamento
6 Cavo USB di comunicazione	051700800366	CN3	 USB A type (2m) Mini USB
7 Cavo del segnale di controllo	HE00EJ6DA300 (Standard 50 pins)	CN6	Collegare il servozionamento (standard) al controllore tramite CN6 per ricevere o inviare comandi a impulsi, un comando di tensione, un segnale di I/O, un segnale di uscita di monitoraggio segnale di uscita di monitoraggio analogico, segnale di uscita dell'encoder, ecc. Il cavo (3 m) è con estremità aperte.
	HE00EJ6DC300 (Fieldbus 36 pins)		Inviare o ricevere il segnale di I/O, il segnale di uscita del monitoraggio analogico, segnale di uscita dell'encoder, ecc. tramite CN6 sul servozionamento Fieldbus. Il cavo (3 m) ha le estremità aperte.
8 Accessori EMC	051800200044 Filtro (Alimentazione monofase)		Filtro monofase FN2090-10-06, per modelli da 400 W ~ 1 kW (corrente nominale: 10 A, corrente di dispersione: 0,67 mA)
	051800200071 Filtro (Alimentazione trifase)		Filtro trifase FN3025HL-20-71, per modelli da 400 W ~ 4 kW (corrente nominale: 20 A, corrente di dispersione: 0,4 mA)

□□	73	75	80
Lunghezza cavo	3	5	10

□	3	5	A
Lunghezza cavo	3	5	10

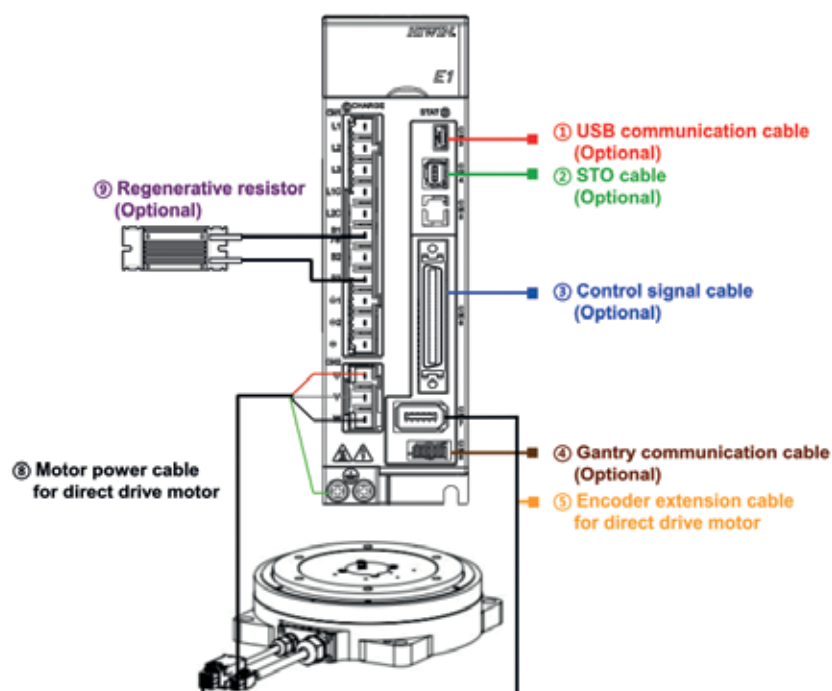
Schema di configurazione del servozionamento e del motore ad azionamento diretto con sistema di retroazione incrementale

ESC è necessario



Schema di configurazione del servozionamento e del motore ad azionamento diretto con sistema di retroazione assoluta

ESC non è necessario



[illegible]

HIWIN s.r.l.

Via Pitagora 4,
20861 Brugherio (MB)
Tel. +39 039 2876 168
Fax +39 039 2874 373
www.hiwin.it

Tutti i diritti riservati.
Non è consentita la riproduzione
anche parziale dei contenuti riportati
in questa sede senza la previa
autorizzazione da parte nostra.

Nota:
I dati tecnici presenti in questo catalogo
possono essere modificati senza preavviso.



Guide Lineari



Viti a ricircolo di sfere



Sistemi con Motori Lineari



Assi Lineari



Tavole Rotanti



Robot



Motore lineare
Componenti



Tavole rotanti



Azionamenti e Servomotori

HIWIN®

Taiwan

HIWIN Technologies Corp.

No. 7, Jingke Road
Taichung Precision Machinery Park
Taichung 40852, Taiwan
Phone +886-4-2359-4510
Fax +886-4-2359-4420
business@hiwin.tw
www.hiwin.tw

Taiwan

HIWIN Mikrosystem Corp.

No. 6, Jingke Central Road
Taichung Precision Machinery Park
Taichung 40852, Taiwan
Phone +886-4-2355-0110
Fax +886-4-2355-0123
business@hiwinmikro.tw
www.hiwinmikro.tw

Italia

HIWIN Srl

Via Pitagora 4
20861 Brugherio (MB)
Phone +39 039 287 61 68
Fax +39 039 287 43 73
info@hiwin.it
www.hiwin.it

Subsidiaries & R&D Centers

Slovenia

HIWIN GmbH
info@hiwin.it
www.hiwin.it/sl

Svizzera

HIWIN Schweiz GmbH
info@hiwin.ch
www.hiwin.ch

Repubblica Ceca

HIWIN s.r.o.
info@hiwin.cz
www.hiwin.cz

Paesi Bassi

HIWIN GmbH
info@hiwin.nl
www.hiwin.nl

Cina

HIWIN Corp.
www.hiwin.cn

Corea

HIWIN Corp.
www.hiwin.kr

Romania

HIWIN GmbH
info@hiwin.it
www.hiwin.it/ro

Francia

HIWIN France s.a.r.l.
info@hiwin.fr
www.hiwin.fr

Slovacchia

HIWIN s.r.o., o.z.z.o.
info@hiwin.sk
www.hiwin.sk

Austria

HIWIN GmbH
info@hiwin.at
www.hiwin.at

Giappone

HIWIN Corp.
mail@hiwin.co.jp
www.hiwin.co.jp

Singapore

HIWIN Corp.
www.hiwin.sg

Germania

HIWIN GmbH
info@hiwin.de
www.hiwin.de

Polonia

HIWIN GmbH
info@hiwin.pl
www.hiwin.pl

Bulgaria

HIWIN GmbH
E-mail: info@hiwin.bg
Website: www.hiwin.bg

Ungheria

HIWIN GmbH
info@hiwin.hu
www.hiwin.hu

USA

HIWIN Corp.
info@hiwin.com
www.hiwin.com