

Servomotori stepper - Servostep motors

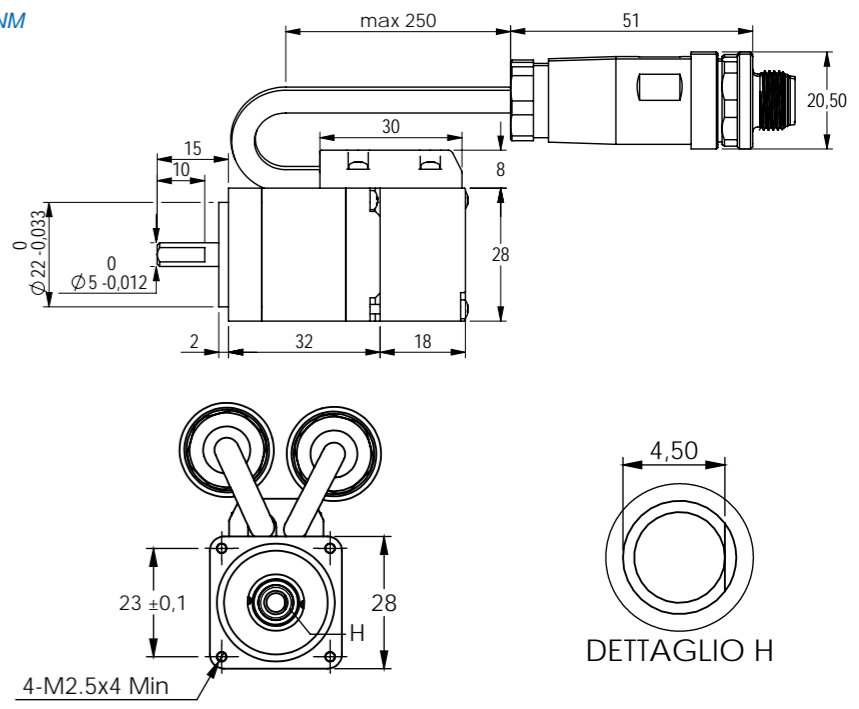
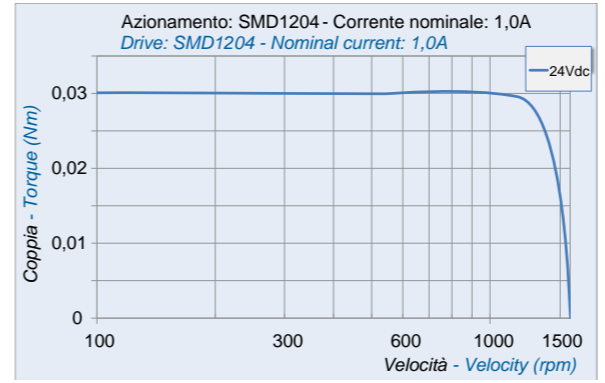
Servomotori Stepper



M28SH32-Tx

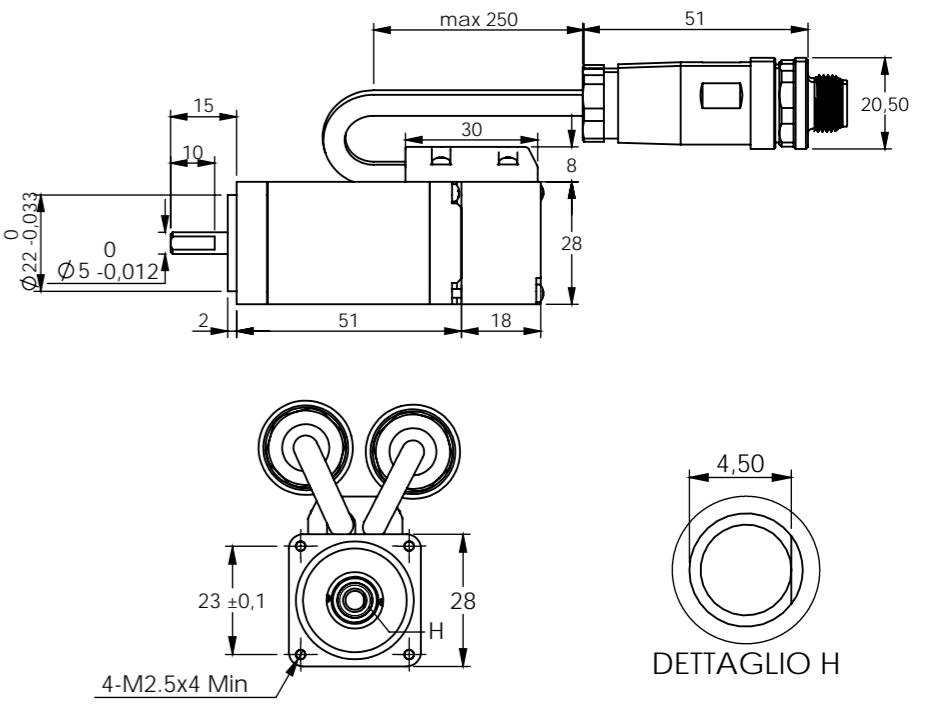
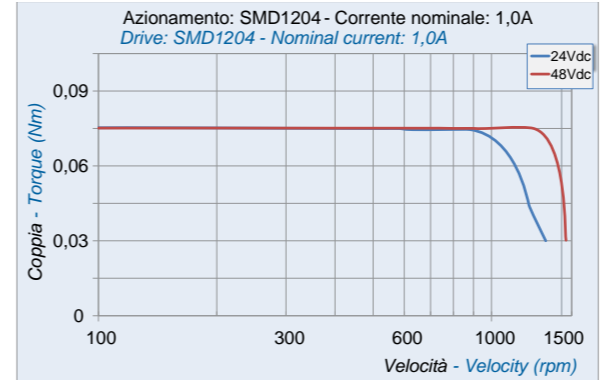
Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M28SH32-TO1000L05C	M221	1,0 A	2,00 Ω	1,7 mH	2 mNm	0,07 Nm	8 gcm ²	Line-driver	1000	220 g

Curve di coppia realizzate con torsionmetro AEP mod. MRT250NM
 The torque curves are made with AEP torque transducer mod. MRT250NM



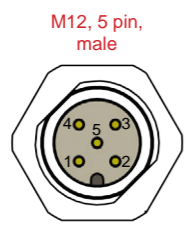
M28SH51-Tx

Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M28SH51-TO1000L05C	M224	1,0 A	3,30 Ω	4,2 mH	8 mNm	0,14 Nm	18 gcm ²	Line-driver	1000	305 g



Connessioni MOTORE serie M28
 M28 series MOTOR Wiring

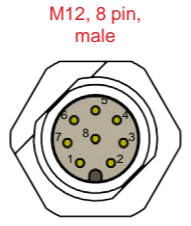
PIN	DESCRIPTION
1	Fase A- / Phase A-
2	Fase A / Phase A
3	Fase B- / Phase B-
4	Fase B / Phase B
5	Schermo / Shield



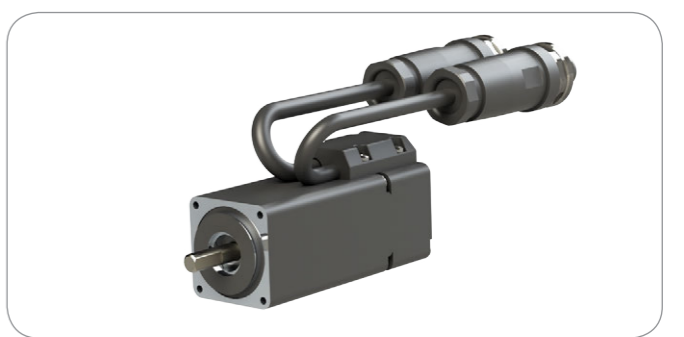
Connessioni ENCODER serie M28
 M28 series ENCODER Wiring

LINE DRIVER

PIN	DESCRIPTION
1	CANALE Z+ / CHANNEL Z+
2	VIN (+5 Vdc)
3	CANALE A+ / CHANNEL A+
4	CANALE A- / CHANNEL A-
5	CANALE B+ / CHANNEL B+
6	CANALE B- / CHANNEL B-
7	COMUNE / COMMON
8	CANALE Z- / CHANNEL Z-



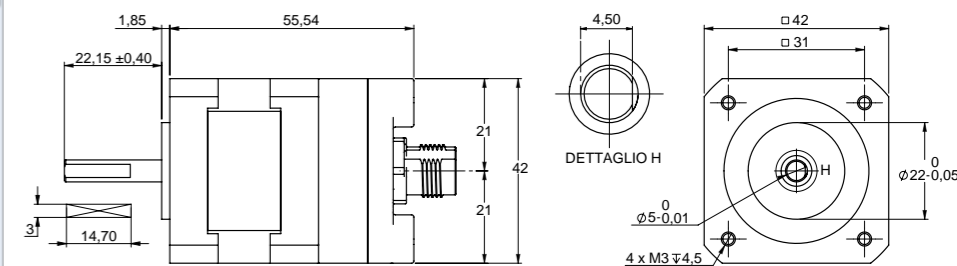
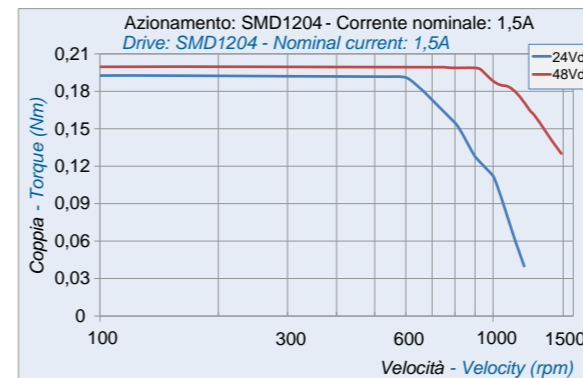
SPECIFICHE	M28 series
Classe d'isolamento / Insulation class	B
Temperatura ambiente / Ambient temperature	-10°C +35°C
Temperatura massima / Temperature rise	80°C max (2 phase ON)
Resistenza d'isolamento / Insulation resistance	100 MΩ min 500Vdc
Costante dielettrica / Dielectric Strength	500 Vac for one minute
Gioco radiale all'albero / Shaft radial play	0.02 max (with 400g load)
Gioco assiale all'albero / Shaft axial play	0.08 max (with 400g load)
Massima forza radiale / Max radial force	28 N (20mm from front flange)
Massima forza assiale / Max axial force	10 N



M42SH33-Tx

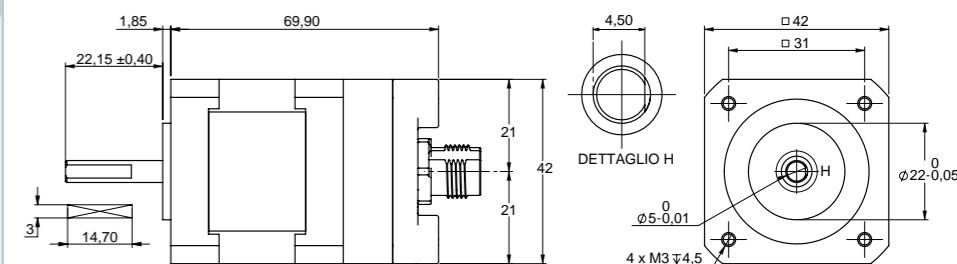
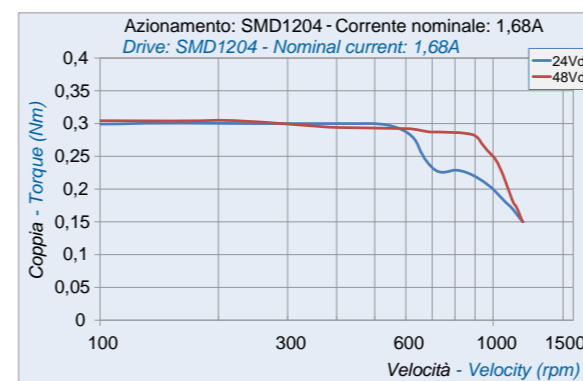
Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M42SH33-T-C	M117	1,5 A	1,35 Ω	2,1 mH	14 mNm	0,23 Nm	35 gcm ²	-	-	270 g
M42SH33-TO0512P24C	M140	1,5 A	1,35 Ω	2,1 mH	14 mNm	0,23 Nm	35 gcm ²	Push-pull	512	280 g
M42SH33-TO0512L05C	M130	1,5 A	1,35 Ω	2,1 mH	14 mNm	0,23 Nm	35 gcm ²	Line-driver	512	280 g

Curve di coppia realizzate con torsionometro AEP mod. MRT250NM
 The torque curves are made with AEP torque transducer mod. MRT250NM



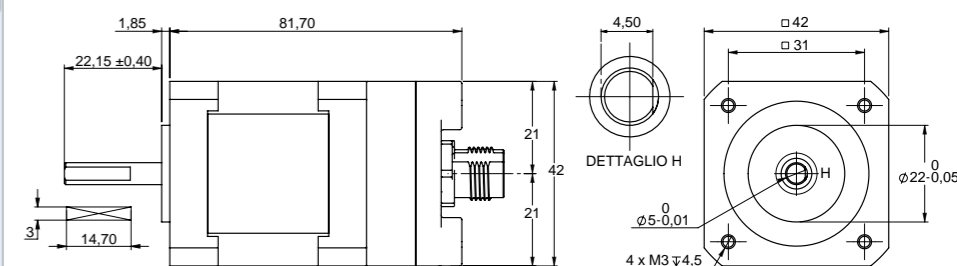
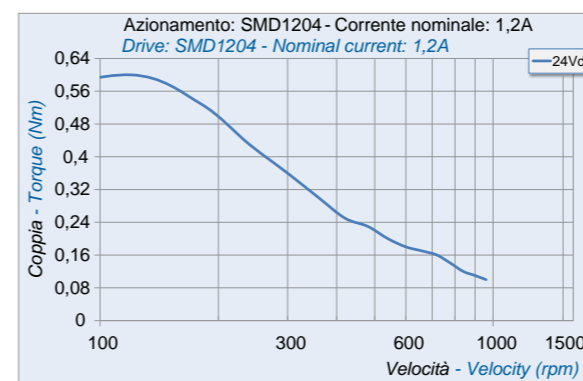
M42SH47-Tx

Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M42SH47-T-C	M111	1,68 A	1,65 Ω	2,8 mH	21 mNm	0,44 Nm	68 gcm ²	-	-	360 g
M42SH47-TO0512P24C	M141	1,68 A	1,65 Ω	2,8 mH	21 mNm	0,44 Nm	68 gcm ²	Push-pull	512	370 g
M42SH47-TO0512L05C	M131	1,68 A	1,65 Ω	2,8 mH	21 mNm	0,44 Nm	68 gcm ²	Line-driver	512	370 g



M42SH60-Tx

Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M42SH60-T-C	M112	1,2 A	7,3 Ω	16,6 mH	28 mNm	0,8 Nm	102 gcm ²	-	-	540 g
M42SH60-TO0512P24C	M142	1,2 A	7,3 Ω	16,6 mH	28 mNm	0,8 Nm	102 gcm ²	Push-pull	512	550 g
M42SH60-TO0512L05C	M132	1,2 A	7,3 Ω	16,6 mH	28 mNm	0,8 Nm	102 gcm ²	Line-driver	512	550 g



Connessioni MOTORE serie M42
 M42 series MOTOR Wiring

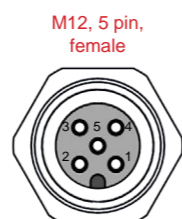
PIN	DESCRIPTION
1	Fase A- / Phase A-
2	Fase A / Phase A
3	Fase B- / Phase B-
4	Fase B / Phase B
5	Schermo / Shield



Connessioni ENCODER serie M42
 M42 series ENCODER Wiring

PUSH PULL

PIN	DESCRIPTION
1	VIN (+24 Vdc)
2	CANALE A / CHANNEL A
3	COMUNE / COMMON
4	CANALE B / CHANNEL B
5	CANALE Z / CHANNEL Z



LINE DRIVER

PIN	DESCRIPTION
1	CANALE Z+ / CHANNEL Z+
2	VIN (+5 Vdc)
3	CANALE A+ / CHANNEL A+
4	CANALE A- / CHANNEL A-
5	CANALE B+ / CHANNEL B+
6	CANALE B- / CHANNEL B-
7	COMUNE / COMMON
8	CANALE Z- / CHANNEL Z-



SPECIFICHE

SPECIFICHE	M42 series
Classe d'isolamento / Insulation class	B
Temperatura ambiente / Ambient temperature	-10°C +35°C
Temperatura massima / Temperature rise	80°C max (2 phases ON)
Resistenza d'isolamento / Insulation resistance	100 MΩ min 500Vdc
Costante dielettrica / Dielectric Strength	500 Vac for one minute
Gioco radiale all'albero / Shaft radial play	0.02 max (with 400g load)
Gioco assiale all'albero / Shaft axial play	0.08 max (with 400g load)
Massima forza radiale / Max radial force	28 N (20mm from front flange)
Massima forza assiale / Max axial force	10 N



M57SH56-Tx

Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M57SH56-T-C	M79	2,8 A	0,9 Ω	2,5 mH	40 mNm	1,26 Nm	300 gcm ²	-	-	0,7 Kg
M57SH56-TO0512P24C	M98	2,8 A	0,9 Ω	2,5 mH	40 mNm	1,26 Nm	300 gcm ²	Push-pull	512	0,7 Kg
M57SH56-TO0512L05C	M99	2,8 A	0,9 Ω	2,5 mH	40 mNm	1,26 Nm	300 gcm ²	Line-driver	512	0,7 Kg

M57SH76-Tx

Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M57SH76-T-C	M213	2,8 A	1,2 Ω	5,4 mH	72 mNm	1,89 Nm	440 gcm ²	-	-	1,1 Kg
M57SH76-TO0512P24C	M214	2,8 A	1,2 Ω	5,4 mH	72 mNm	1,89 Nm	440 gcm ²	Push-pull	512	1,1 Kg
M57SH76-TO0512L05C	M215	2,8 A	1,2 Ω	5,4 mH	72 mNm	1,89 Nm	440 gcm ²	Line-driver	512	1,1 Kg

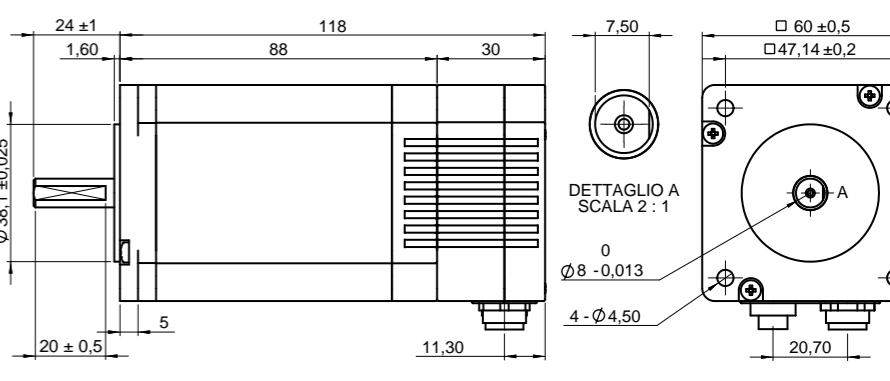
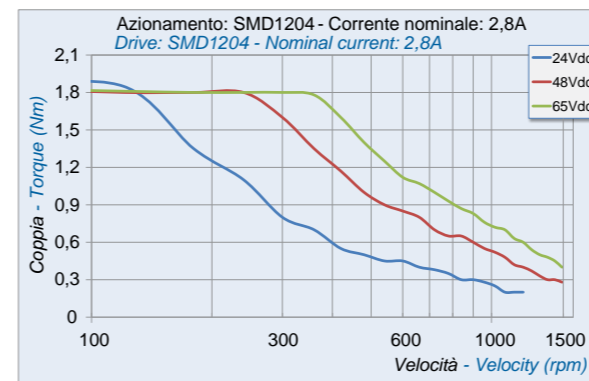
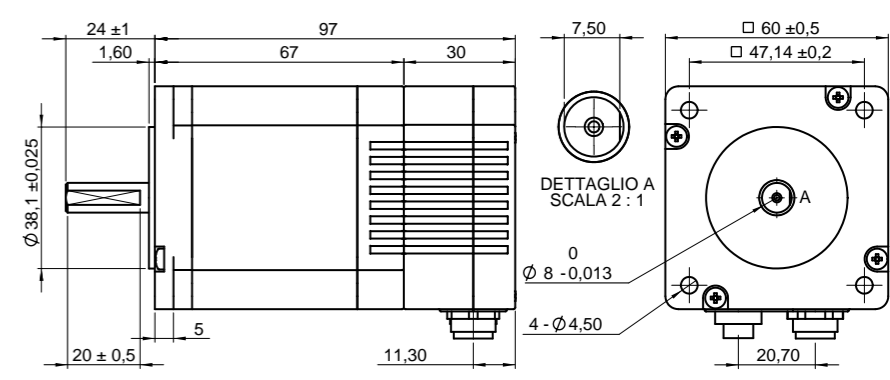
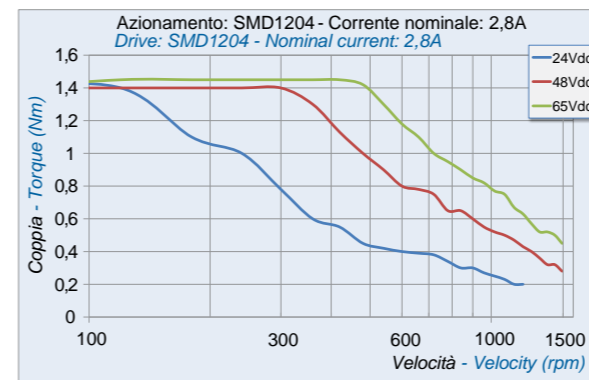
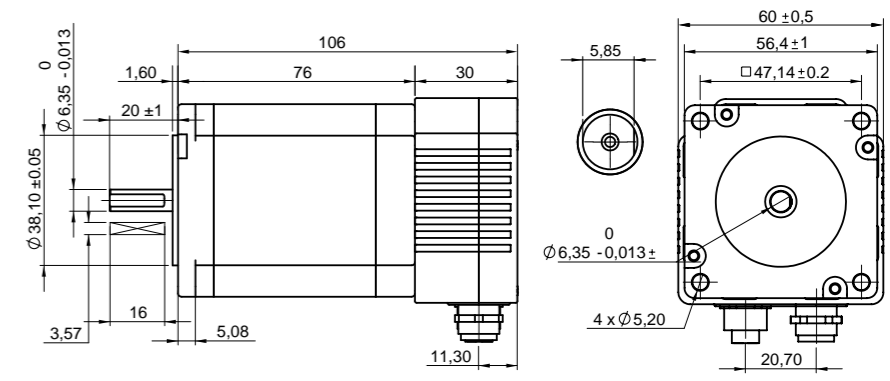
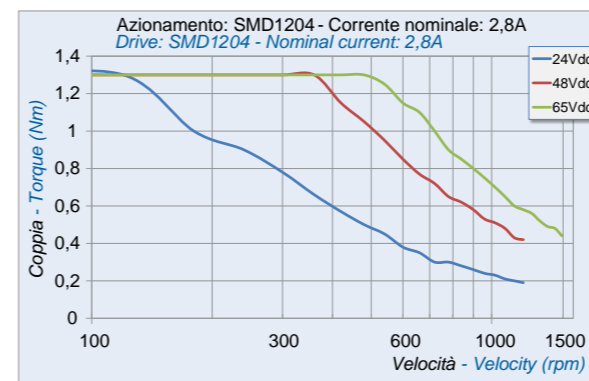
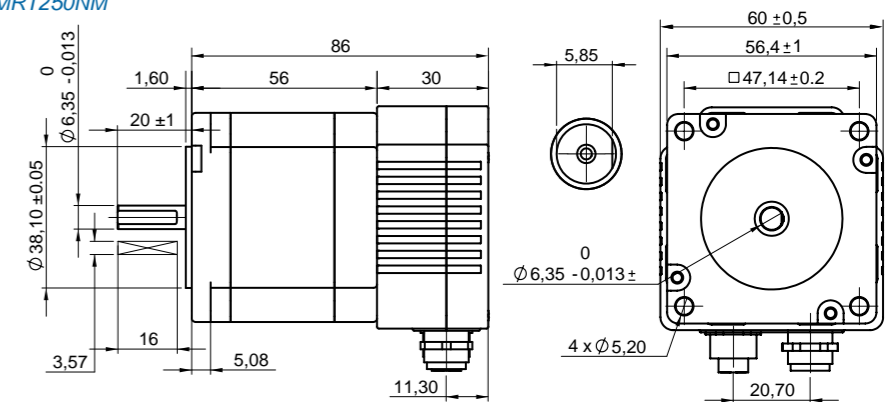
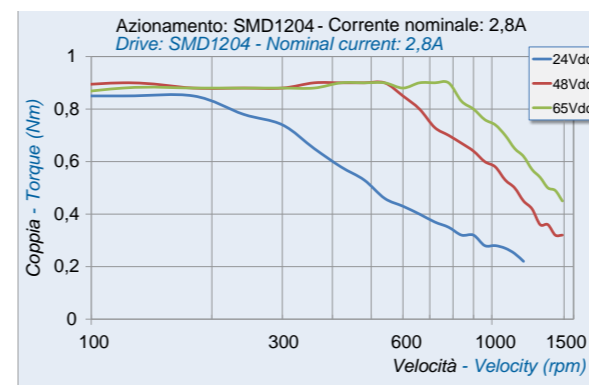
M60SH65-Tx

Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M60SH65-T-C	M02	2,8 A	1,2 Ω	4,6 mH	56 mNm	2,1 Nm	570 gcm ²	-	-	1,2 Kg
M60SH65-TO0512P24C	M90	2,8 A	1,2 Ω	4,6 mH	56 mNm	2,1 Nm	570 gcm ²	Push-pull	512	1,2 Kg
M60SH65-TO0512L05C	M81	2,8 A	1,2 Ω	4,6 mH	56 mNm	2,1 Nm	570 gcm ²	Line-driver	512	1,2 Kg

M60SH86-Tx

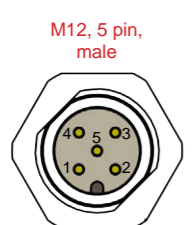
Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M60SH86-T-C	M06	2,8 A	1,5 Ω	6,8 mH	75 mNm	3,1 Nm	840 gcm ²	-	-	1,4 Kg
M60SH86-TO0512P24C	M91	2,8 A	1,5 Ω	6,8 mH	75 mNm	3,1 Nm	840 gcm ²	Push-pull	512	1,4 Kg
M60SH86-TO0512L05C	M82	2,8 A	1,5 Ω	6,8 mH	75 mNm	3,1 Nm	840 gcm ²	Line-driver	512	1,4 Kg

Curve di coppia realizzate con torsionometro AEP mod. MRT250NM
 The torque curves are made with AEP torque transducer mod. MRT250NM



Connessioni MOTORE serie M57 - M60
 M57 - M60 series MOTOR Wiring

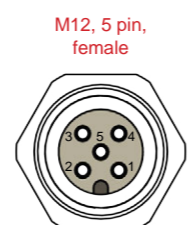
PIN	DESCRIPTION
1	Fase A- / Phase A-
2	Fase A / Phase A
3	Fase B- / Phase B-
4	Fase B / Phase B
5	Schermo / Shield



Connessioni ENCODER serie M57 - M60
 M57 - M60 series ENCODER Wiring

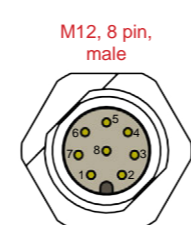
PUSH PULL

PIN	DESCRIPTION
1	VIN (+24 Vdc)
2	CANALE A / CHANNEL A
3	COMUNE / COMMON
4	CANALE B / CHANNEL B
5	CANALE Z / CHANNEL Z



LINE DRIVER

PIN	DESCRIPTION
1	CANALE Z+ / CHANNEL Z+
2	VIN (+5 Vdc)
3	CANALE A+ / CHANNEL A+
4	CANALE A- / CHANNEL A-
5	CANALE B+ / CHANNEL B+
6	CANALE B- / CHANNEL B-
7	COMUNE / COMMON
8	CANALE Z- / CHANNEL Z-



SPECIFICHE

	M57 - M60
Classe d'isolamento / Insulation class	B
Temperatura ambiente / Ambient temperature	-20°C +50°C
Temperatura massima / Temperature rise	80°C max (2 phases ON)
Resistenza d'isolamento / Insulation resistance	100 MΩ min 500Vdc
Costante dielettrica / Dielectric Strength	500 Vac for one minute
Gioco radiale all'albero / Shaft radial play	0.02 max (with 0,5Kg load)
Gioco assiale all'albero / Shaft axial play	0.08 max (with 1Kg load)
Massima forza radiale / Max radial force	75 N (20mm from front flange)
Massima forza assiale / Max axial force	15 N



NEMA 34 - 2 FASI - HIGH TORQUE - SERIE M86 - 1,8°
NEMA 34 - 2 Phases - HIGH TORQUE - M86 Series - 1,8°

M86SH80-Tx

Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M86SH80-T-C	M15	5,5 A	0,42 Ω	3,5 mH	130 mNm	4,6 Nm	1400 gcm ²	-	-	2,3 Kg
M86SH80-TO0512P24C	M92	5,5 A	0,42 Ω	3,5 mH	130 mNm	4,6 Nm	1400 gcm ²	Push-pull	512	2,3 Kg
M86SH80-TO0512L05C	M83	5,5 A	0,42 Ω	3,5 mH	130 mNm	4,6 Nm	1400 gcm ²	Line-driver	512	2,3 Kg

M86SH96-Tx

Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M86SH96-T-C	M216	5,6 A	0,45 Ω	3,8 mH	120 mNm	6,5 Nm	1900 gcm ²	-	-	2,9 Kg
M86SH96-TO0512P24C	M217	5,6 A	0,45 Ω	3,8 mH	120 mNm	6,5 Nm	1900 gcm ²	Push-pull	512	2,9 Kg
M86SH96-TO0512L05C	M218	5,6 A	0,45 Ω	3,8 mH	120 mNm	6,5 Nm	1900 gcm ²	Line-driver	512	2,9 Kg

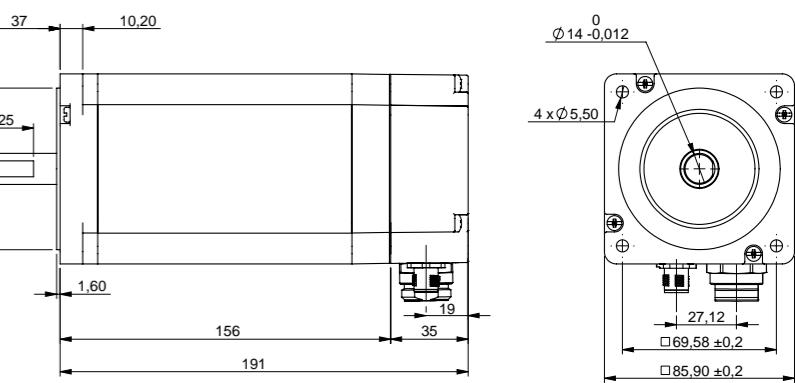
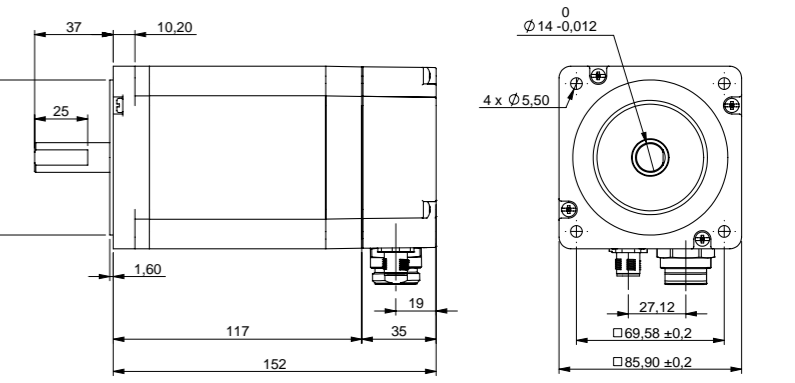
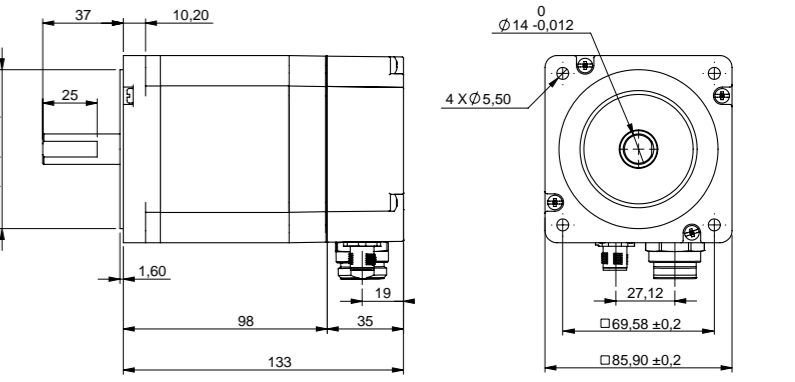
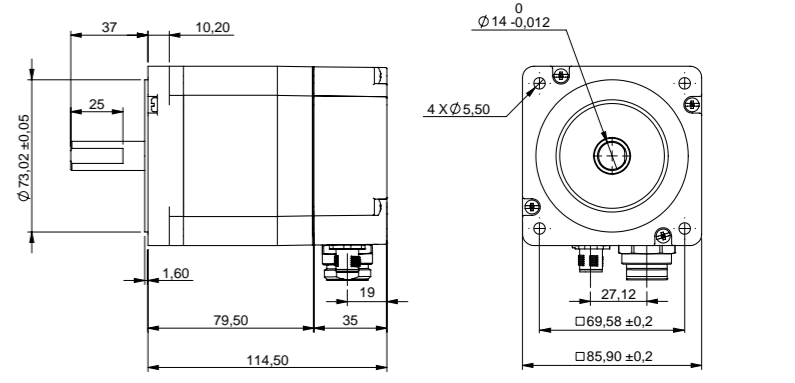
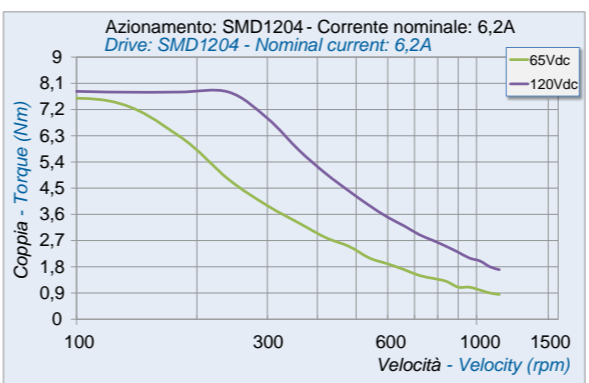
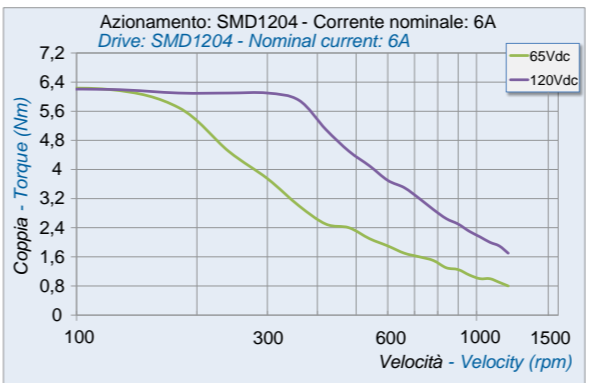
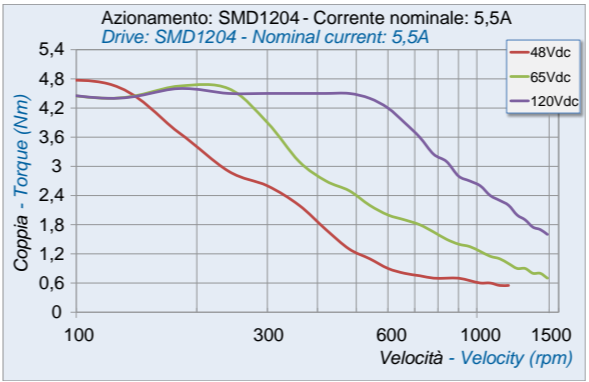
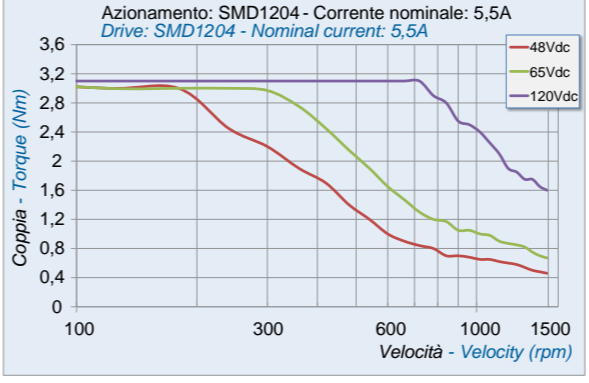
M86SH118-Tx

Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M86SH118-T-C	M18	6,0 A	0,45 Ω	5,1 mH	230 mNm	8,7 Nm	2700 gcm ²	-	-	3,8 Kg
M86SH118-TO0512P24C	M93	6,0 A	0,45 Ω	5,1 mH	230 mNm	8,7 Nm	2700 gcm ²	Push-pull	512	3,8 Kg
M86SH118-TO0512L05C	M84	6,0 A	0,45 Ω	5,1 mH	230 mNm	8,7 Nm	2700 gcm ²	Line-driver	512	3,8 Kg

M86SH156-Tx

Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M86SH156-T-C	M22	6,2 A	0,75 Ω	9 mH	360 mNm	12,8 Nm	4000 gcm ²	-	-	5,4 Kg
M86SH156-TO0512P24C	M94	6,2 A	0,75 Ω	9 mH	360 mNm	12,8 Nm	4000 gcm ²	Push-pull	512	5,4 Kg
M86SH156-TO0512L05C	M85	6,2 A	0,75 Ω	9 mH	360 mNm	12,8 Nm	4000 gcm ²	Line-driver	512	5,4 Kg

Curve di coppia realizzate con torsionometro AEP mod. MRT250NM
 The torque curves are made with AEP torque transducer mod. MRT250NM



Connessioni MOTORE serie M86
 M86 series MOTOR Wiring

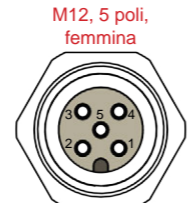
PIN	DESCRIPTION
1	Fase A / Phase A
2	Fase A- / Phase A-
3	Schermo / Shield
4	Fase B / Phase B
5	Fase B- / Phase B-



Connessioni ENCODER serie M86
 M86 series ENCODER Wiring

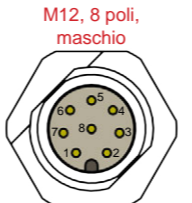
PUSH PULL

PIN	DESCRIPTION
1	VIN (+24 Vdc)
2	CANALE A / CHANNEL A
3	COMUNE / COMMON
4	CANALE B / CHANNEL B
5	CANALE Z / CHANNEL Z



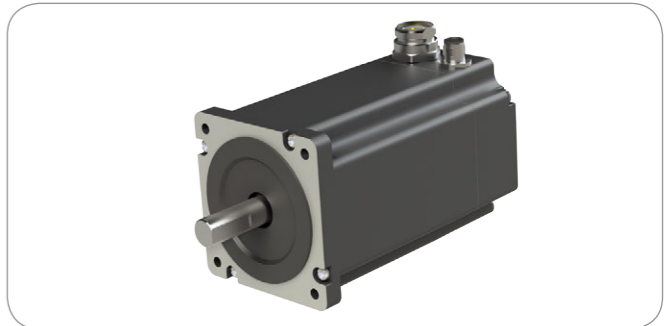
LINE DRIVER

PIN	DESCRIPTION
1	CANALE Z+ / CHANNEL Z+
2	VIN (+5 Vdc)
3	CANALE A+ / CHANNEL A+
4	CANALE A- / CHANNEL A-
5	CANALE B+ / CHANNEL B+
6	CANALE B- / CHANNEL B-
7	COMUNE / COMMON
8	CANALE Z- / CHANNEL Z-



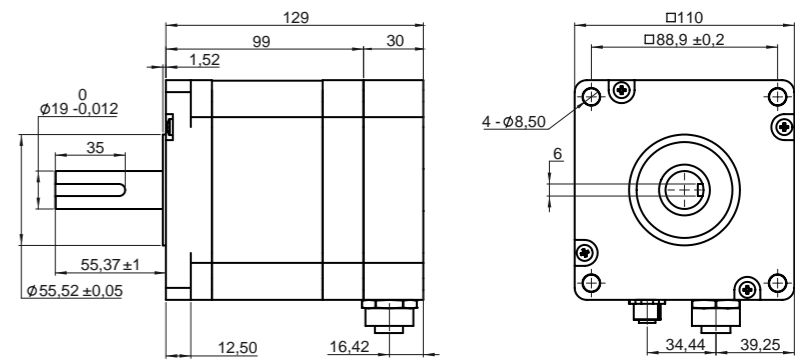
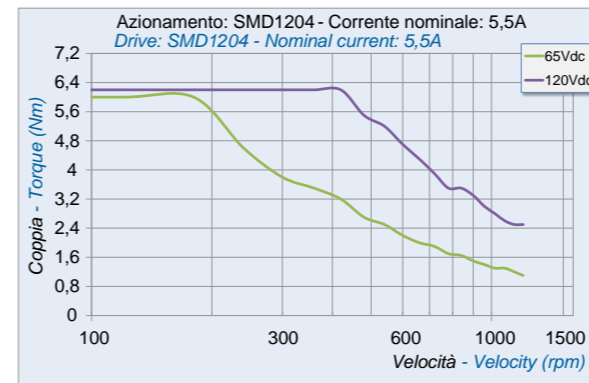
SPECIFICHE

SPECIFICHE	M86 Series
Classe d'isolamento / Insulation class	B
Temperatura ambiente / Ambient temperature	-20°C +50°C
Temperatura massima / Temperature rise	80°C max (2 fasi ON)
Resistenza d'isolamento / Insulation resistance	100 MΩ min 500Vdc
Costante dielettrica / Dielectric Strength	820 Vac per minuto
Gioco radiale all'albero / Shaft radial play	0.02 max (0.5Kg)
Gioco assiale all'albero / Shaft axial play	0.08 max (1Kg)
Massima forza radiale / Max radial force	220 N (20mm fronte flangia)
Massima forza assiale / Max axial force	60 N

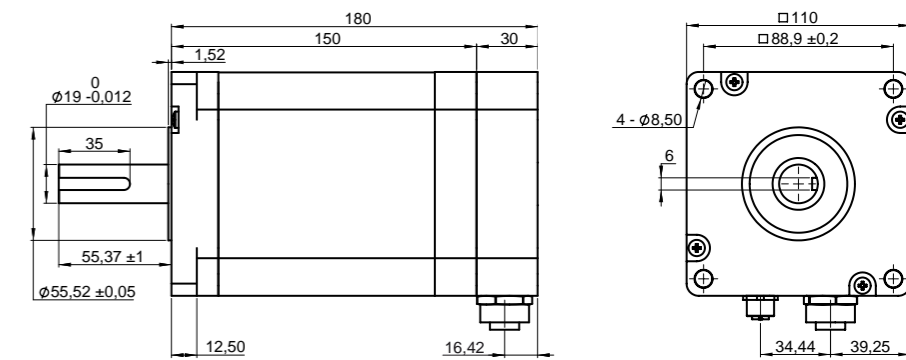
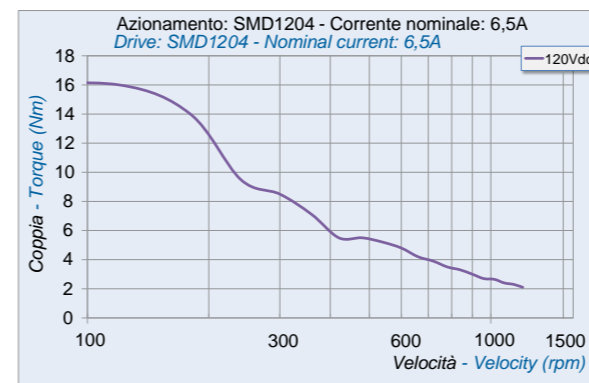


Curve di coppia realizzate con torsionmetro AEP mod. MRT250NM
 The torque curves are made with AEP torque transducer mod. MRT250NM

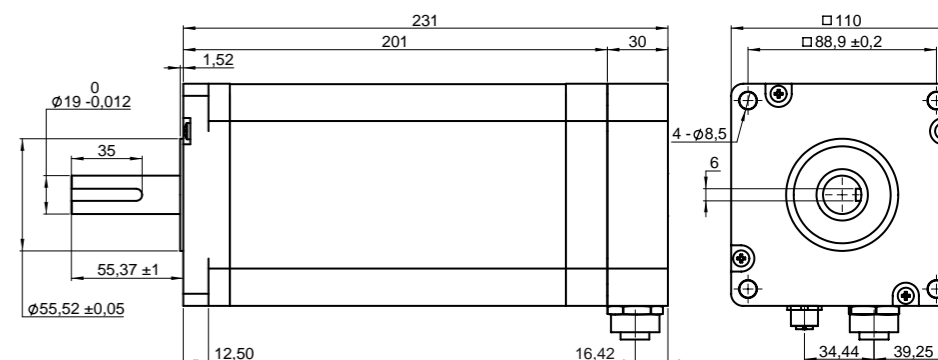
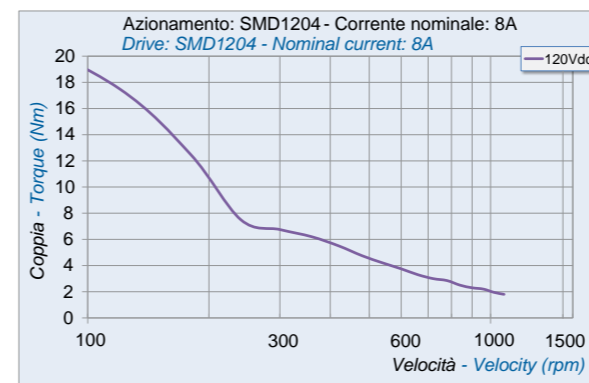
M110SH99-Tx										
Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M110SH99-T-C	M32	5,5 A	0,9 Ω	12 mH	380 mNm	11,2 Nm	5500 gcm ²	-	-	5 Kg
M110SH99-TO0512P24C	M95	5,5 A	0,9 Ω	12 mH	380 mNm	11,2 Nm	5500 gcm ²	Push-pull	512	5 Kg
M110SH99-TO0512L05C	M86	5,5 A	0,9 Ω	12 mH	380 mNm	11,2 Nm	5500 gcm ²	Line-driver	512	5 Kg



M110SH150-Tx										
Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M110SH150-T-C	M36	6,5 A	0,8 Ω	15 mH	510 mNm	22 Nm	10900 gcm ²	-	-	8,4 Kg
M110SH150-TO0512P24C	M96	6,5 A	0,8 Ω	15 mH	510 mNm	22 Nm	10900 gcm ²	Push-pull	512	8,4 Kg
M110SH150-TO0512L05C	M87	6,5 A	0,8 Ω	15 mH	510 mNm	22 Nm	10900 gcm ²	Line-driver	512	8,4 Kg

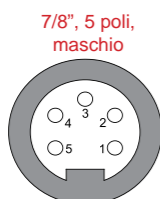


M110SH201-Tx										
Modello - <i>model</i>	Codice motore <i>Motor code</i>	Corrente di fase <i>Current A/Phase</i>	Resistenza di fase <i>Ω per phase</i>	Induttanza di fase <i>mH per phase</i>	Coppia residua <i>Detent torque</i>	Coppia di mantenimento <i>Holding torque</i>	Inerzia rotore <i>Rotor inertia</i>	Encoder <i>Encoder</i>	Impulsi/giro encoder <i>Encoder pulses/revolution</i>	Peso <i>Weight</i>
M110SH201-T-C	M40	8,0 A	0,67 Ω	12 mH	670 mNm	30 Nm	16200 gcm ²	-	-	11,7 Kg
M110SH201-TO0512P24C	M97	8,0 A	0,67 Ω	12 mH	670 mNm	30 Nm	16200 gcm ²	Push-pull	512	11,7 Kg
M110SH201-TO0512L05C	M88	8,0 A	0,67 Ω	12 mH	670 mNm	30 Nm	16200 gcm ²	Line-driver	512	11,7 Kg



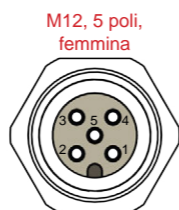
Connessioni MOTORE serie M110
 M110 series MOTOR Wiring

PIN	DESCRIPTION
1	Fase A / Phase A
2	Fase A- / Phase A-
3	Schermo / Shield
4	Fase B / Phase B
5	Fase B- / Phase B-



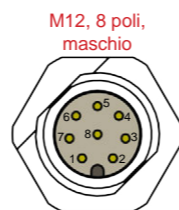
Connessioni ENCODER serie M110
 M110 series ENCODER Wiring

PUSH PULL	
PIN	DESCRIPTION
1	V _{IN} (+24 Vdc)
2	CANALE A / CHANNEL A
3	COMUNE / COMMON
4	CANALE B / CHANNEL B
5	CANALE Z / CHANNEL Z



LINE DRIVER

PIN	DESCRIPTION
1	CANALE Z+ / CHANNEL Z+
2	V _{IN} (+5 Vdc)
3	CANALE A+ / CHANNEL A+
4	CANALE A- / CHANNEL A-
5	CANALE B+ / CHANNEL B+
6	CANALE B- / CHANNEL B-
7	COMUNE / COMMON
8	CANALE Z- / CHANNEL Z-



SPECIFICHE

	M110 Series
Classe d'isolamento / Insulation class	B
Temperatura ambiente / Ambient temperature	-20°C +50°C
Temperatura massima / Temperature rise	80°C max (2 fasi ON)
Resistenza d'isolamento / Insulation resistance	100 MΩ min 500Vdc
Costante dielettrica / Dielectric Strength	820 Vac per un minuto
Gioco radiale all'albero / Shaft radial play	0.02 max (0.5Kg)
Gioco assiale all'albero / Shaft axial play	0.08 max (1Kg)
Massima forza radiale / Max radial force	220 N (20mm fronte flangia)
Massima forza assiale / Max axial force	60 N



MOTORIDUTTORI EPICICLOIDALI
PLANETARY GEARMOTORS



IPG28xxx						
Motori abbinabili - Matching motors	Stadi Steps	Rapporto riduzione Ratio	Coppia intermittente Intermittent torque	Rendimento Dynamic efficiency	Gioco angolare Backlash	Albero di uscita Output shaft
NEMA 11	1	3,6 .. 5,33	6 Nm	0,90	<=1°	10 mm
	2	12.96 .. 28.41	6 Nm	0,80	<=1°	10 mm
	3	46.65 .. 151,42	6 Nm	0,70	<=1°	10 mm

IPG42xxx						
Motori abbinabili - Matching motors	Stadi Steps	Rapporto riduzione Ratio	Coppia intermittente Intermittent torque	Rendimento Dynamic efficiency	Gioco angolare Backlash	Albero di uscita Output shaft
NEMA 17	1	3 .. 8	6 .. 9 Nm	0,96	10'	10 mm
	2	16 .. 64	8 .. 12 Nm	0,94	15'	10 mm

IPG55xxx						
Motori abbinabili - Matching motors	Stadi Steps	Rapporto riduzione Ratio	Coppia intermittente Intermittent torque	Rendimento Dynamic efficiency	Gioco angolare Backlash	Albero di uscita Output shaft
NEMA 24	1	3 .. 10	10 .. 16 Nm	0,96	8'	12 mm
	2	9 .. 100	12 .. 16 Nm	0,93	10'	12 mm

IPG75xxx						
Motori abbinabili - Matching motors	Stadi Steps	Rapporto riduzione Ratio	Coppia intermittente Intermittent torque	Rendimento Dynamic efficiency	Gioco angolare Backlash	Albero di uscita Output shaft
NEMA 34	1	3 .. 10	20 .. 32 Nm	0,96	8'	14 / 16 mm
	2	9 .. 100	22 .. 36 Nm	0,93	10'	14 / 16 mm

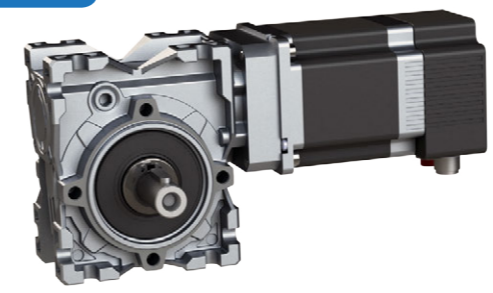
IPG90xxx						
Motori abbinabili - Matching motors	Stadi Steps	Rapporto riduzione Ratio	Coppia intermittente Intermittent torque	Rendimento Dynamic efficiency	Gioco angolare Backlash	Albero di uscita Output shaft
NEMA 34	1	3 .. 10	50 .. 60 Nm	0,96	8'	19 / 22 mm
	2	9 .. 100	55 .. 75 Nm	0,93	10'	19 / 22 mm

IPG120xxx						
Motori abbinabili - Matching motors	Stadi - Steps	Rapporto riduzione Ratio	Coppia intermittente Intermittent torque	Rendimento Dynamic efficiency	Gioco angolare Backlash	Albero di uscita Output shaft
NEMA 42	1	3 .. 10	100..180 Nm	0,96	8'	25 / 32 mm
	2	9 .. 100	110..220 Nm	0,93	10'	25 / 32 mm

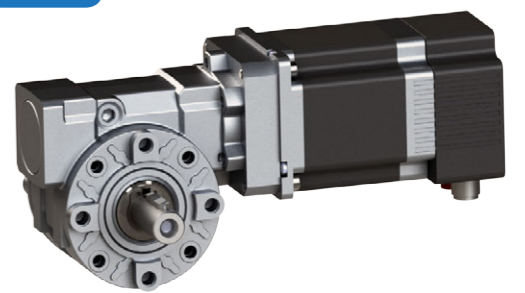
Per maggiori informazioni, consultare il catalogo "Servomotoriduttori epicicloidali"
[For more informations, view the catalogue "Planetary gearmotors"](#)

MOTORIDUTTORI A VITE
WORM GEARMOTORS

IWGX



IW GK



Taglia 28 - Size 28						
Motori abbinabili - Matching motors	Modello - Model	Versione Version	Rapporto riduzione Ratio	Coppia massima applicabile in uscita Maximum applicable output torque	Rendimento (%) Efficiency (%)	Albero di uscita Output shaft
NEMA 24	IWGX28	Quadrata / Square	5 .. 100	8 .. 24 Nm	36 .. 86	14 mm
	IW GK28	Rotonda / Round				

Taglia 40 - Size 40						
Motori abbinabili - Matching motors	Modello - Model	Versione Version	Rapporto riduzione Ratio	Coppia massima applicabile in uscita Maximum applicable output torque	Rendimento (%) Efficiency (%)	Albero di uscita Output shaft
NEMA 34	IWGX40	Quadrata / Square	5 .. 100	38 .. 59 Nm	39 .. 85	19 mm
	IW GK40	Rotonda / Round				

Taglia 50 - Size 50						
Motori abbinabili - Matching motors	Modello - Model	Versione Version	Rapporto riduzione Ratio	Coppia massima applicabile in uscita Maximum applicable output torque	Rendimento (%) Efficiency (%)	Albero di uscita Output shaft
NEMA 34	IWGX50	Quadrata / Square	5 .. 100	62 .. 110 Nm	39 .. 86	24 mm
	IW GK50	Rotonda / Round				

Taglia 60 - Size 60						
Motori abbinabili - Matching motors	Modello - Model	Versione Version	Rapporto riduzione Ratio	Coppia massima applicabile in uscita Maximum applicable output torque	Rendimento (%) Efficiency (%)	Albero di uscita Output shaft
NEMA 34	IWGX60	Quadrata / Square	5 .. 100	100 .. 187 Nm	44 .. 87	25 mm
	IW GK60	Rotonda / Round				

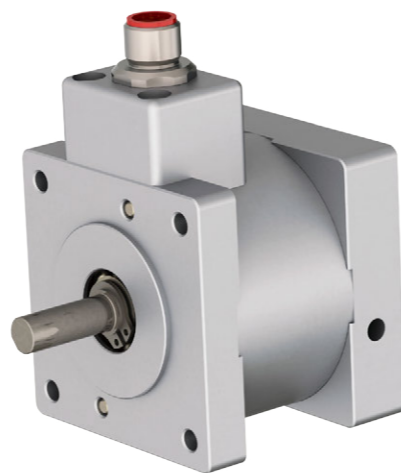
Per maggiori informazioni, consultare il catalogo "Servomotoriduttori a vite"
[For more informations, view the catalogue "Worm gearmotors"](#)

FRENI ELETTRICITÀ

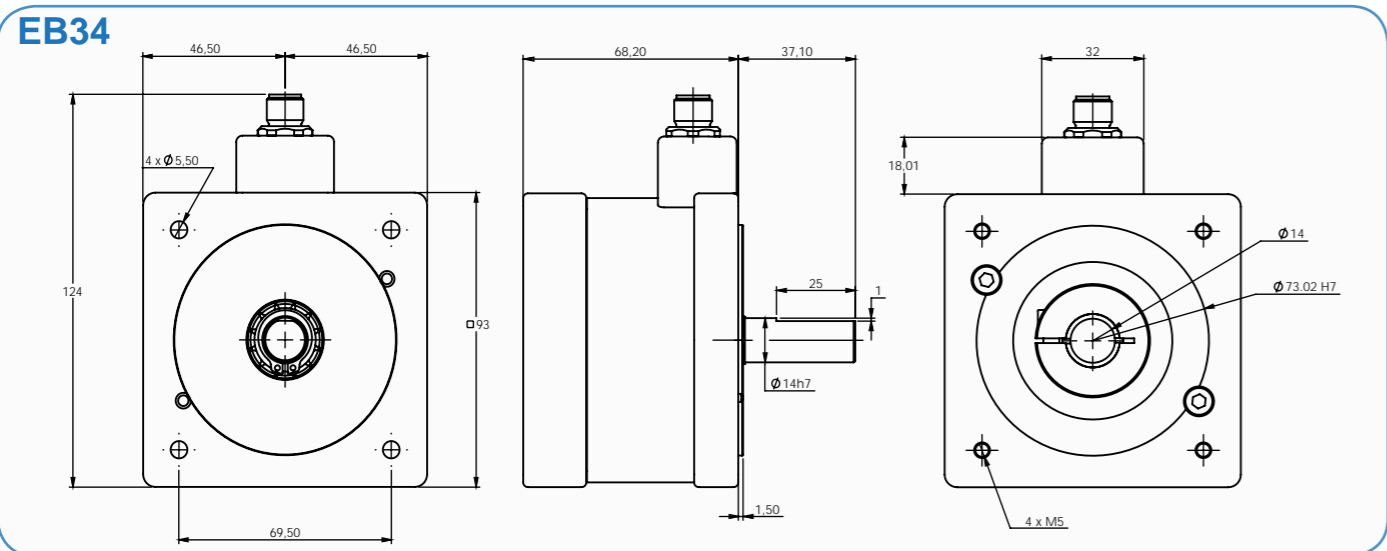
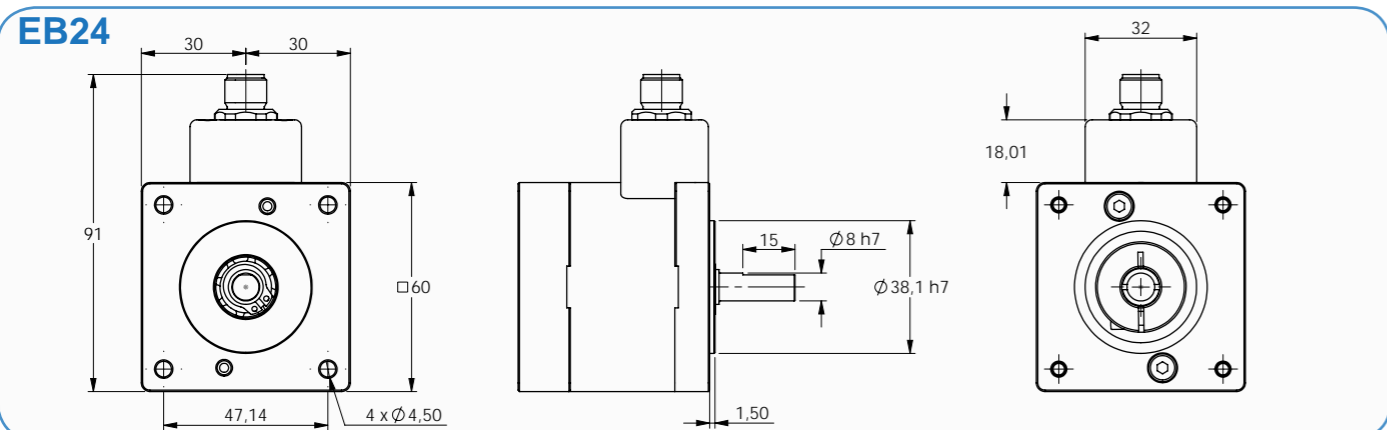
Electro-magnetic brake

L'EB24 ed EB34 sono dei freni elettromagnetici monodisco negativo, chiusi a pressione di molle e dotati di flangia NEMA per un montaggio in linea, semplice e rapido. Vengono utilizzati per funzionamento a secco come freno di stazionamento.
 The EB34 is an negative single disc electromagnetic brake, closed by a spring mechanism and equipped with NEMA flange for an easy and quick mounting. It is used for a dry run as an holding brake.

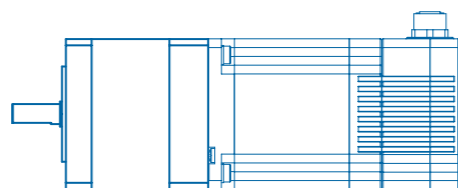
Caratteristiche - Characteristics		EB24	EB34	U.M.
Coppia di frenatura - Braking torque		1,5	3,0	Nm
Max coppia in uscita - Max output torque		5	13	Nm
Max forza assiale applicabile - Max axial force		5	10	N
Max forza radiale applicabile - Max radial force		5	10	N
Tempo intervento - Tripping time	Inserzione - Insertion	10	17	ms
	Disinserzione - Disinsertion	21	35	ms
Velocità massima - Maximum speed		3000	3000	RPM
Inerzia - Inertia		9	70	gcm ²
Temperatura di esercizio - Operating temperature		-10 .. +90	-10 .. +90	°C
Temperatura di ambiente - Ambient temperature		-10 .. +60	-10 .. +60	°C
Umidità di lavoro (senza condensa) Humidity range (no condensation)		max 95%	max 95%	%HR
Peso - Weight		750	1850	g
Alimentazione - Supply		24	24	V _{dc}
Potenza - Power		15	24	W



Dimensioni meccaniche - Mechanical dimensions



Esempio di montaggio - Mounting example



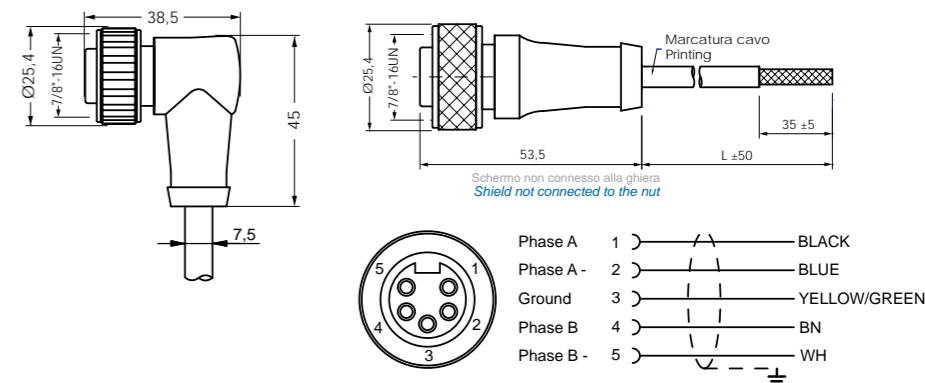
CAVI A POSA MOBILE

Dynamic laying cables

CONV05Fxx78CxxSU100

Cavo motore preassemblato
7/8" 5 vie femmina

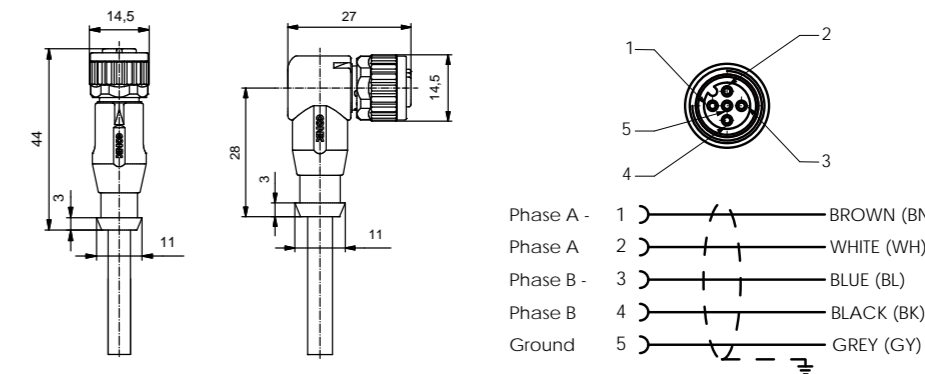
7/8" 5 ways female
preassembled motor cable



CONV05FxxM12CxxSU034

Cavo motore preassemblato
M12 5 vie femmina

M12 5 ways female
preassembled motor cable

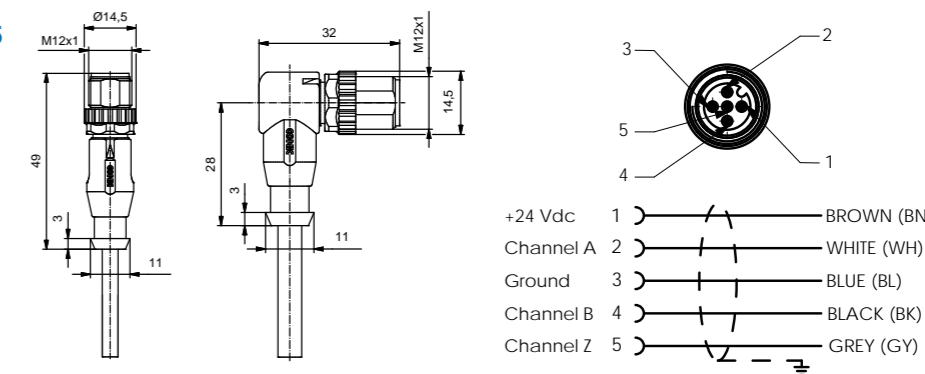


CONV05MxxM12CxxSU025

Cavo encoder PUSH PULL
preassemblato M12 5 vie maschio

M12 5 ways male
preassembled PUSH-PULL
encoder cable

ENCODER PUSH-PULL

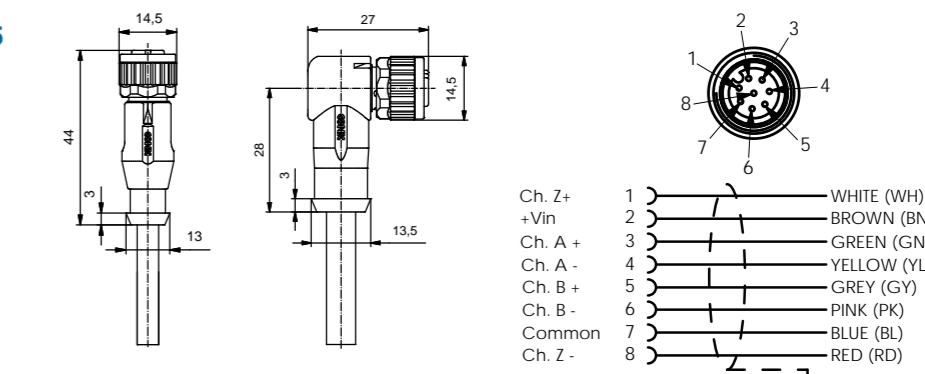


CONV08FxxM12CxxSU025

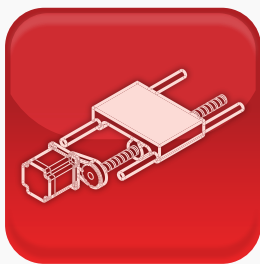
Cavo encoder LINE-DRIVER
preassemblato M12 8 vie femmina

M12 8 ways female
preassembled LINE-DRIVER
encoder cable

ENCODER LINE-DRIVER



Specifiche / Specifications	UM	CONV05Fxx78CxxSU100	CONV05MxxM12CxxSU025	CONV05FxxM12CxxSU034	CONV08FxxM12CxxSU025
Temperatura posa mobile / Dynamic laying temperature	°C	-30 .. +80	-25 .. +80	-25 .. +80	-25 .. +80
Temperatura posa fissa / Static laying temperature	°C	-30 .. +80	-25 .. +80	-25 .. +80	-25 .. +80
Formazione sezione / Stranding	N x mm	cl 6	42 x 0,10	32 x 0,10	32 x 0,10
Raggio di curvatura / Bending radius min	mm	10 x Ø	10 x Ø	10 x Ø	10 x Ø
Tensione nominale / Nominale voltage	V	300	300	300	300
Tensione di prova / Testing voltage	V	2000	2000	2000	2000
Note materiale guaina / Sheat material notes		Halogen free	Halogen free	Halogen free	Halogen free
Note materiale isolante / Insulation material notes		Halogen free	Halogen free	Halogen free	Halogen free
Colore / Colour		Black	Black	Black	Black



Attuatori lineari / Linear actuators

- Assi lineari a vite senza fine / *Ball-screw linear axes*
- Assi lineari a cinghia / *Belt linear axes*
- Cilindri elettrici ISO / *ISO electric cylinders*
- Pick and Place



Attuatori rotativi / Rotary actuators

- Tavole rotanti programmabili autoportanti / *Self-supporting programmable rotary tables*
- Cambio formato / *Format changeover*
- Orientamento pezzi / *Parts orientation*



Sistemi di trasporto / Transport systems

- Nastri di trasporto a passo variabile / *Variable pitch conveyors*
- Rulliere a velocità controllata / *Controlled speed roller tables*
- Motoriduttori a gioco ridotto / *Reduced backlash motorgearboxes*



Sistemi di svolgimento / Unwinding systems

- Applicatori di etichette / *Label applicators*
- Svolgitori a passo costante e variabile / *Variable or constant pitch unwinding machines*
- Sfogliatori / *Sheeter machines*

AEC s.r.l.

Via Zambon, 33/A • 36051 Creazzo (VI) • Tel. +39 0444 370088
info@aec-smd.it • www.aec-smd.it