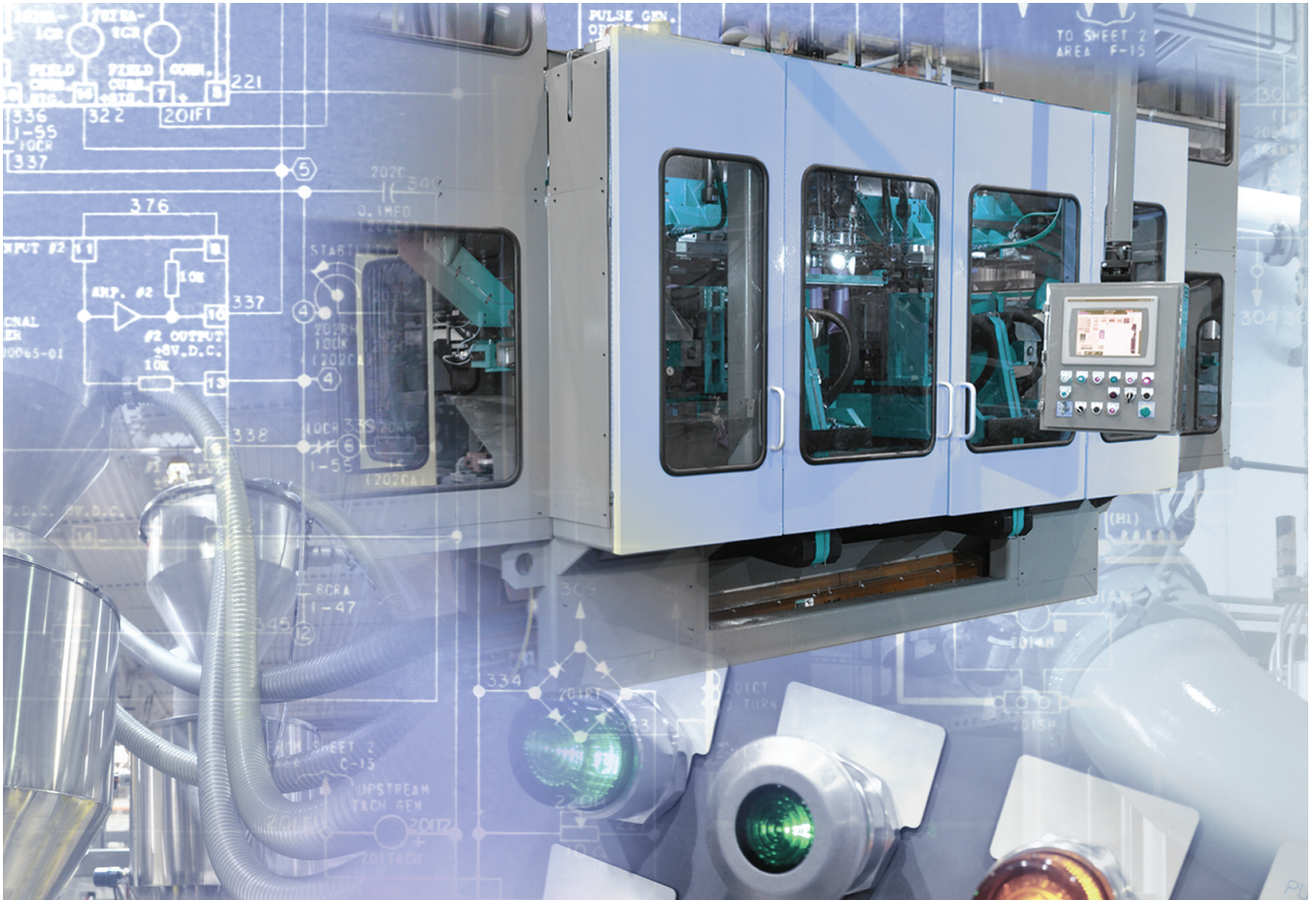


## Control de movimiento Kinetix

Servomotores rotativos    Servovariadores  
Motores lineales        Módulos de control de movimiento Logix5000  
Accionadores lineales    Accesorios de control de movimiento



Especificaciones  
de productos

[Movimiento rotativo Kinetix](#)  
[Movimiento lineal Kinetix](#)  
[Servovariadores Kinetix](#)  
[Accesorios de control de movimiento Kinetix](#)

Guías de diseño

[Sistemas de variadores Kinetix 5500](#)  
[Sistemas de variadores Kinetix 6000 y Kinetix 6200/6500](#)  
[Sistemas de variadores Kinetix 300/350](#)  
[Sistemas de variadores Kinetix 3](#)

LISTEN.  
THINK.  
SOLVE.®

# Contenido

Tema	Contenido	Página
Control de movimiento Kinetix	Introducción al control de movimiento integrado Kinetix®, modo de empleo de esta guía de selección, información sobre recursos adicionales para la selección de productos y especificaciones.	7
Comparación de características de los productos	Tablas de comparación de movimiento rotativo, motores lineales, accionadores lineales y servovariadores.	25
Servovariadores Kinetix 5500	Un eje, multiejes con intercambio de bus, movimiento integrado en la familia de servovariadores de red EtherNet/IP y accesorios de variador Boletín 2198. Ofrece control de desconexión de par segura (STO). <ul style="list-style-type: none"> <li>Servovariadores 2198-Hxxx-ERS: Control STO cableado, PLd, categoría 3 (EN ISO 13849) y SIL CL2 (IEC 61508, EN 61800-5-2 y EN 62061)</li> <li>Servovariadores 2198-Hxxx-ERS2: Control STO integrado, PLe, categoría 3 (EN ISO 13849) y SIL CL3 (IEC 61508, EN 61800-5-2 y EN 62061)</li> </ul>	37
Servovariadores modulares Kinetix 6200	Control de movimiento integrado, modular y multiejes en la familia de variadores interface Sercos. El sistema de variador incluye módulos de alimentación eléctrica Boletín 2094 y ofrece módulos de control de velocidad segura y desconexión de par segura. Compatible con el sistema de variador-motor integrados (IDM) Kinetix 6000M. El sistema de movimiento multiejes integrado en la familia IDM con interface Sercos incluye el módulo de interface de alimentación eléctrica IDM (IPIM) y hasta 16 unidades IDM en una sola conexión en cadena. Ofrece control de desconexión de par segura.	75
Servovariadores modulares Kinetix 6500	Control de movimiento integrado, modular y multiejes en la familia de variadores con red EtherNet/IP. El sistema de variador incluye módulos de alimentación eléctrica Boletín 2094 y ofrece módulos de control de función de seguridad de velocidad y de desconexión de par segura.	
Servovariadores multiejes Kinetix 6000	El control de movimiento integrado multiejes en la familia de variadores interface Sercos incluye módulos IAM (convertidores) y módulos AM (inversores), y funciones de control de desconexión segura. Compatible con el sistema de variador-motor integrados (IDM) Kinetix 6000M. El sistema de movimiento multiejes integrado en la familia IDM con interface Sercos incluye el módulo de interface de alimentación eléctrica IDM (IPIM) y hasta 16 unidades IDM en una sola conexión en cadena. Ofrece control de desconexión de par segura.	99
Servovariadores de indexado Kinetix 300 EtherNet/IP	Familia de variadores de indexado de un solo eje con conexión de red EtherNet/IP y accesorios de variadores Boletín 2097. Ofrece control de desconexión de par segura.	
Servovariadores Kinetix 350 EtherNet/IP de un solo eje	Movimiento integrado de un solo eje en la familia de variadores para la red EtherNet/IP y accesorios de variador Boletín 2097. Ofrece control de desconexión de par segura.	135
Servovariadores de componentes Kinetix 3	Familia de variadores de componentes de indexado de un solo eje y accesorios de variadores Boletín 2071.	167

Rockwell Automation ofrece productos y opciones adicionales que no se incluyen en esta guía de selección. Para obtener información adicional sobre productos, visite los vínculos de documentación provistos en la portada, el resumen de suites para selección en la [página 3](#) y los vínculos que se indican en [Recursos adicionales](#) en la [página 22](#) y en toda esta guía de selección.

Los productos de control de movimiento Kinetix no incluidos en esta guía de selección, pero con especificaciones de productos, ejemplos de selección y curvas de rendimiento del sistema incluyen los siguientes:

- Servovariadores multiejes Kinetix 2000
- Servovariadores de alta potencia Kinetix 7000
- Servovariadores digitales Ultra™ 3000

Para obtener asistencia y validación para hacer la selección final de productos, considere usar la herramienta Integrated Architecture™ Builder, disponible en <http://www.rockwellautomation.com/en/e-tools/configuration.html>.

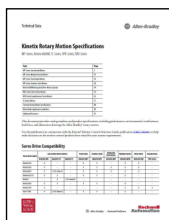
Hay opciones de productos adicionales disponibles mediante el programa Encompass™, nuestro programa de referencias de productos de otros fabricantes. Para obtener más información acerca del programa Encompass, visite <http://www.rockwellautomation.com/encompass>.

# Suite de selección de productos de control de movimiento Kinetix

Cada publicación en la suite está diseñada para satisfacer una necesidad específica. Use esta guía de selección para ayudarle a tomar decisiones sobre los productos de control de movimiento ideales para los requisitos de su sistema. Esta publicación proporciona una descripción general de servovariadores, motores, accionadores y accesorios de movimiento Kinetix. Consulte la información a continuación para encontrar las publicaciones que proporcionan especificaciones detalladas de productos, ejemplos de sistemas, combinaciones de cables y curvas de rendimiento para su sistema de control de movimiento.

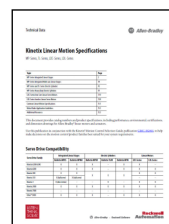
## Especificaciones de productos

Estas publicaciones sobre datos técnicos proporcionan información sobre dimensiones, homologaciones, especificaciones eléctricas, ambientales y de peso.



### Kinetix Rotary Motion Specifications Technical Data, publicación [GMC-TD001](#)

- Servomotores Kinetix VP (Boletín VPL, VPF y VPS)
- Servomotores MP-Series™ (Boletín MPL, MPM, MPF y MPS)
- Sistemas de variador-motor integrados Kinetix 6000M (Boletín MDF)
- Servomotores de acción directa RDD-Series™
- Servomotores asíncronos HPK-Series™
- Servomotores TL-Series™



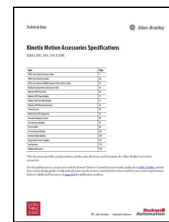
### Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data, publicación [GMC-TD002](#)

- Propulsores lineales integrados LDAT-Series
- Sistema de etapas lineales MP-Series (Boletín MPAS y MPMA)
- Cilindros eléctricos MP-Series (Boletín MPAR y TLAR)
- Cilindros eléctricos para aplicaciones severas MP-Series (Boletín MPAL)
- Motores lineales con núcleo de hierro LDC-Series™
- Motores lineales sin hierro LDL-Series™



### Kinetix Servo Drives Specifications Technical Data, publicación [GMC-TD003](#)

- Servovariadores Kinetix 5500
- Servovariadores modulares Kinetix 6200 y Kinetix 6500
- Servovariadores multiejes Kinetix 6000
- Servovariadores Kinetix 300 y Kinetix 350 EtherNet/IP
- Servovariadores de componente Kinetix 3
- Servovariadores multiejes Kinetix 2000
- Servovariadores de alta potencia Kinetix 7000
- Servovariadores digitales Ultra3000

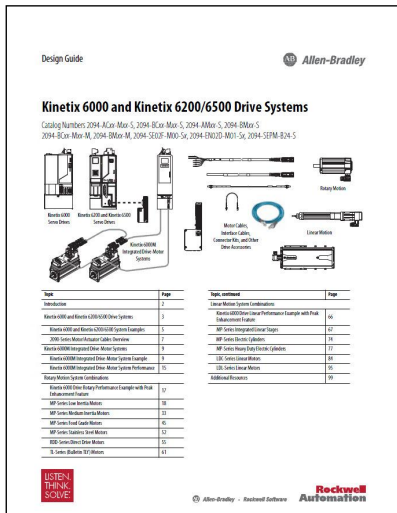


### Kinetix Motion Accessories Specifications Technical Data, publicación [GMC-TD004](#)

- Cables de motor e interfaz
- Combinaciones de cables de variador y motor/accionador
- Juegos de conectores y componentes de transición
- Componentes de alimentación eléctrica

## ¿Números de catálogo, ejemplos y curvas de rendimiento orientadas al sistema?

Las guía de diseño de sistemas le ayudan a seleccionar los números de catálogo requeridos para el módulo variador (variador específico), accesorio de alimentación eléctrica, juego de conectores, cable de motor y cable de interface para su sistema de control de movimiento de variador y motor/accionador. Incluye especificaciones de rendimiento del sistema, curvas de par/velocidad (movimiento rotativo) y curvas de fuerza/velocidad (movimiento lineal).



### Publicaciones Guías de diseño de sistemas de la familia de variadores

- Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM009](#)
- Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM003](#)
  - Incluye sistemas de variador-motor integrados Kinetix 6000M
- Kinetix 300/350 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM004](#)
- Kinetix 3 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM005](#)
- Kinetix 2000 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM006](#)
- Kinetix 7000 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM007](#)
- Ultra3000 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM008](#)

### Contenido de cada publicación

- Determine los elementos necesarios (números de catálogo)
  - Componentes de variador
  - Accesorios requeridos
  - Accesorios opcionales
- Ejemplos de sistema de variadores
- Combinaciones de cables de motor/accionador
- Datos de rendimiento de variador y motor/accionador
- Curvas de rendimiento rotativo y lineal



Notas:



## Control de movimiento integrado Kinetix

Los productos de control de movimiento integrado Kinetix forman parte del sistema de Arquitectura Integrada de Rockwell Automation®. El sistema de Arquitectura Integrada reúne una amplia gama de productos de alto rendimiento integrados en el software RSLogix™ 5000 y en la aplicación Studio 5000 Logix Designer™ para ofrecer diseño, operación y mantenimiento de la máquina mejores y más sencillos.

El control de movimiento integrado en la red EtherNet/IP utiliza la tecnología CIP Motion y CIP Sync de ODVA, todo construido bajo el protocolo industrial común (CIP). Las normas globales contribuyen a asegurar la uniformidad y la interoperación. La red Ethernet estándar no modificada permite administrar de manera eficaz el flujo de información y el control en tiempo real para una mejor optimización a nivel de toda la planta, toma de decisiones más informada y mejor rendimiento empresarial. La sincronización de tiempo de los variadores, las E/S y otros dispositivos compatibles con EtherNet/IP proporciona el rendimiento que contribuye a resolver las aplicaciones más difíciles.

El control de movimiento integrado en SERCOS (sistema de comunicaciones en serie en tiempo real) es una interface controlador/variador que usa cables de fibra óptica inmunes al ruido. Un solo anillo de fibra óptica sirve como interface única entre el control y el variador. Reemplaza los costosos cableados de comando y retroalimentación, lo que a la vez reduce el tiempo de instalación y los costos de cableado. Diagnóstico avanzado y generación de informes sobre procesos proporcionados a través de interface SERCOS.

Con el control de movimiento integrado Kinetix usted se beneficia de la integración transparente de los controladores Logix5000™ de Allen-Bradley® (ControlLogix®, GuardLogix® y CompactLogix™), las redes de alto rendimiento (EtherNet/IP y SERCOS), y una amplia gama de opciones de variadores de CA y servovariadores, motores lineales y rotativos, y accionadores lineales de Allen-Bradley. El software RSLogix 5000 y la aplicación LogixDesigner ofrecen un amplio conjunto de herramientas de movimiento avanzadas para apoyo de programación, configuración, puesta en servicio, diagnóstico y mantenimiento. La configuración orientada a los números de catálogo hace que la puesta en servicio del sistema de control de movimiento sea rápida y sencilla, y una extensa biblioteca de instrucciones de control de movimiento proporcionan la funcionalidad adecuada para cualquier aplicación.

El control de movimiento integrado Kinetix ofrece una variedad de familias de servovariadores, motores y accionadores para aplicaciones tanto de un solo eje como multiejes. Estos sistemas ofrecen lo siguiente:

- Rangos de potencia de servovariadores de 50 W... 149 kW.
  - Familia de servovariadores Kinetix 5500
  - Familia de servovariadores Kinetix 350 EtherNet/IP de un solo eje
  - Familias de servovariadores Kinetix 6000 y Kinetix 6200 (interface Sercos) y Kinetix 6500 (red EtherNet/IP) multiejes
  - Sistemas de variador-motor integrados Kinetix 6000M
- Selección de redes EtherNet/IP o interface SERCOS
- Amplia gama de motores rotativos, motores rotativos de acción directa, motores lineales y accionadores/etapas lineales.
  - Los motores ofrecen par continuo de 0.10 N•m (0.85 lb•pulg.) como mínimo y hasta 955 N•m (8,452 lb•pulg.) como máximo.
  - Los accionadores lineales ofrecen fuerzas pico de hasta 14,679 N (3300 lb)
- La tecnología de motor inteligente proporciona identificación automática de motor para facilitar y agilizar la configuración y la puesta en servicio
- Uso de un solo paquete de software, entorno RSLogix 5000 o Studio 5000®, para brindar un apoyo completo de configuración, programación, puesta en servicio, diagnóstico y mantenimiento del variador
- Las herramientas de control de movimiento en línea incluyen análisis de tendencias de datos en tiempo real, gráficos PCAM y editor de perfil TCAM, ajuste de variador automático y manual, y diagnósticos avanzados de variador
- Apoyo de tipo plug-and-run para variador/motor/accionador con reemplazo automático de dispositivos (ADR).
- Software Motion Analyzer para el dimensionamiento total de la aplicación de movimiento, así como para análisis, optimización, selección y validación de su sistema de control de movimiento Kinetix


# Plataforma de componentes conectados


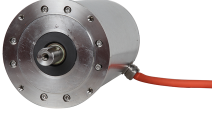
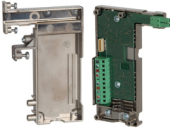
Los componentes conectados, parte del sistema de soluciones de máquinas de Rockwell Automation, son una de las soluciones de control preferidas de los constructores de máquinas que suministran máquinas autónomas a bajo costo. Los componentes conectados proporcionan solo el control suficiente para cumplir los requisitos de la máquina y del usuario final, y ayudan a mejorar a la vez la eficiencia de su operación. Los conjuntos de herramientas de ingeniería y de aplicación facilitan el diseño y la instalación con la interoperación preferida de la amplia gama de productos de clase componente.

El servovariador de componente Kinetix 3 proporciona una solución de control de movimiento para los fabricantes de máquinas que producen equipos de bajo costo en alto volumen. El servovariador de componente puede aplicar el nivel de control apropiado para la aplicación sin añadir complejidad. Los sistemas pueden incluir comandos en serie de los controladores MicroLogix™ o Micro800®, o cableado discreto directamente al sensor o al controlador con motores de baja inercia TL-Series™.

## Novedades

Los nuevos productos de control de movimiento Kinetix incluyen los siguientes.

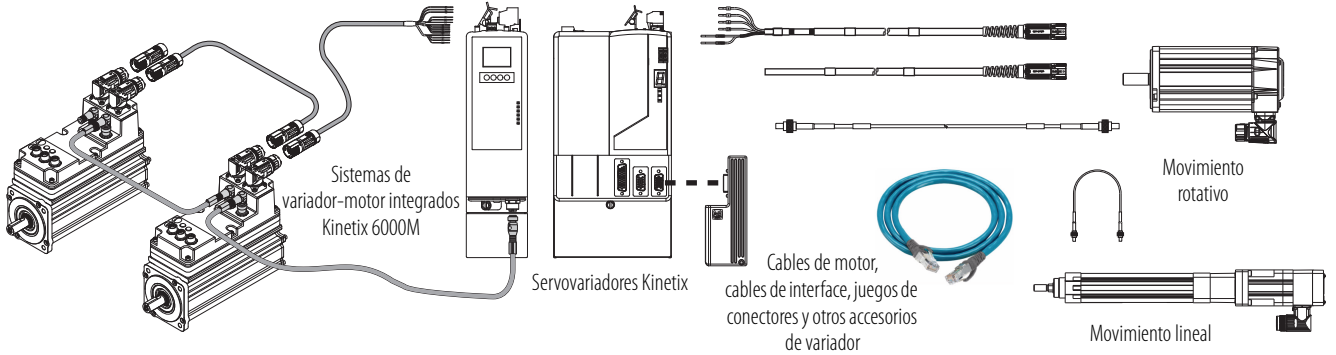
Productos de control de movimiento	Descripción	Consulte
 <p><b>Servovariadores Kinetix 5500 y servomotores Kinetix VP</b></p>	<p>Los servovariadores Kinetix 5500 y los servomotores de baja inercia Kinetix VP proporcionan una solución de control de movimiento económica que ofrece alto rendimiento y capacidad de escalado con bobinados de motor específicos para las clasificaciones del variador para dimensionar sistemas de manera óptima. Un cable entre el motor y el variador es más simple y reduce el costo.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Alto rendimiento con dimensiones más pequeñas y densidad optimizada de alimentación eléctrica</li> <li>• La operación de un solo eje ofrece simplicidad a bajo costo</li> <li>• Conectividad flexible de alimentación eléctrica en configuraciones multieje y de bus compartido             <ul style="list-style-type: none"> <li>– CA compartida</li> <li>– CC compartida</li> <li>– CA/CC compartidas y configuraciones híbridas</li> </ul> </li> <li>• Movimiento integrado y seguridad integrada por la red EtherNet/IP</li> <li>• Servovariadores 2198-Hxxx-ERS: Control cableado de desconexión de par segura, PLd, categoría 3; SIL CL2</li> <li>• Servovariadores 2198-Hxxx-ERS2: Control integrado de desconexión de par segura, PLe, categoría 3; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <a href="#">Página 13</a> para una descripción general de motores Kinetix VP (Boletín VPL, VPF y VPS).</li> <li>• <a href="#">Página 37</a> para una descripción general de servovariadores Kinetix 5500.</li> <li>• <a href="#">Página 51</a> para especificaciones de rendimiento de variadores Kinetix 5500 y motores Kinetix VP (Boletín VPL).</li> </ul>

Productos de control de movimiento	Descripción	Consulte
 <p><b>Servomotores aptos para la industria alimenticia Kinetix VP (Boletín VPF)</b></p>	<p>Los motores para la industria alimenticia Kinetix VP (Boletín VPF) combinan las características de los servomotores de baja inercia Boletín VPL con funciones diseñadas específicamente para satisfacer las necesidades únicas de muchas aplicaciones de alimentos y bebidas.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Opciones de bobinados, frenos y retroalimentación de encoder configurables</li> <li>• IP66/IP67 con sello de eje (estándar) y uso de conector de cable sellado al medio ambiente</li> <li>• Recubrimiento epóxico apto para la industria alimenticia</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <a href="#">Página 13</a> para una descripción general de motores para la industria alimenticia Boletín VPF.</li> <li>• <a href="#">Página 54</a> para especificaciones de rendimiento de variadores Kinetix 5500 y motores Kinetix VP (Boletín VPF).</li> </ul>
 <p><b>Servomotores de acero inoxidable Kinetix VP (Boletín VPS)</b></p>	<p>Los servomotores de acero inoxidable Kinetix VP (Boletín VPS) están basados en la tecnología MP-Series de eficacia comprobada para uso en entornos de proyecciones de agua tales como equipos de las industrias de alimentos, bebidas, elaboración de cerveza, productos lácteos, farmacéutica y fabricación de productos de belleza y cosméticos.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Diseñados específicamente para entornos sanitarios y para uso en aplicaciones de lavado de alta presión altamente cáustico</li> <li>• IP69K para proyecciones de agua de motor de 1200 psi, sello de eje IP66/IP67 y conector con sello a prueba de factores ambientales</li> <li>• Exterior cilíndrico liso de acero inoxidable pasivado serie 300</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <a href="#">Página 13</a> para una descripción general de motores de acero inoxidable Boletín VPS.</li> <li>• <a href="#">Página 57</a> para especificaciones de rendimiento de variadores Kinetix 5500 y motores Kinetix VP (Boletín VPS).</li> </ul>
 <p><b>Juego convertidor de retroalimentación Hiperface a DSL</b></p>	<p>El juego convertidor de retroalimentación de 2198-H2DCK Hiperface a DSL convierte las señales de retroalimentación de encoder Hiperface de 15 pines a señales de retroalimentación de DSL de 2 pines. Use este juego de convertidor para nuevas instalaciones con servovariadores Kinetix 5500 y motores y accionadores compatibles o instalaciones de motor/accionador existentes al actualizarlas con servovariadores Kinetix 5500.</p> <p>LDAT-Series y MP-Series (clase 200 V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <a href="#">Página 51</a> para variadores Kinetix 5500 con especificaciones de rendimiento de motor rotativo MP-Series.</li> <li>• <a href="#">Página 62</a> para variadores Kinetix 5500 con especificaciones de rendimiento de accionador lineal MP-Series y LDAT-Series.</li> </ul>



# Seleccione un sistema de control de movimiento Kinetix

Los sistemas típicos de control de movimiento requieren seleccionar entre varias categorías de productos de control de Allen-Bradley.



## Use el software Motion Analyzer

El software Motion Analyzer es una herramienta de dimensionamiento total usada para análisis, optimización, selección y validación de su sistema de control de movimiento Kinetix. Al considerar cualquier variador y motor/accionador compatibles, el software Motion Analyzer proporciona los datos para determinar la combinación óptima de variador y motor/accionador para su aplicación.

También puede usar el software Motion Analyzer para crear su lista de materiales y recibir una lista detallada de los componentes del sistema con números de catálogo y descripciones de productos.

Motor y variador Especificaciones

Motor seleccionado

Variador seleccionado

Curva de rendimiento de par/velocidad

Lista de materiales (BOM) generada

Item	Part No	Quantity	Description	Price (0)	Amount (0)
1	MPL-B310P-SJ72AA	1	Motor, 1.58N-m(1.4lb-in), 5000 rpm motor	NA	NA
2	2090-XXNPMF-16S01	1	CABLE, NON-FLEX, MOTOR POWER (with bra...	NA	NA
3	2090-XXNPMF-S01	1	CABLE, NON-FLEX, MOTOR FEEDBACK, 1m	NA	NA
4	2094-BMP5-S	1	Axis Module 460V, 5.9A	NA	NA
5	MPL-SSN-A3B3	1	Shaft Seal Kit	NA	NA
Configuration Total:					00.00

Item	Part No	Quantity	Description	Price (0)	Amount (0)
1	2090-K6CK-D15M	1	Low Profile Connector Kit Motor Fdbk 15 pin Male	NA	NA
2	1202-C10	2	Drive-to-drive safety cable for connections between...	NA	NA
3	1202-C02	1	Drive-to-drive safety cable for connecting single-wid...	NA	NA
4	1756-M03SE	1	Control System, 1756-M03SE SERCOS Module	NA	NA
Software & Accessories Total:					00.00

Para descargar el software, vaya a <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Características del software Motion Analyzer

El software Motion Analyzer facilita el diseño de la máquina y el proceso de investigación, haciéndolo rápido, simple y preciso. El software Motion Analyzer ofrece un trayecto de decisión basado en hechos y un enfoque de optimización de diseño que permite a los fabricantes de máquinas:

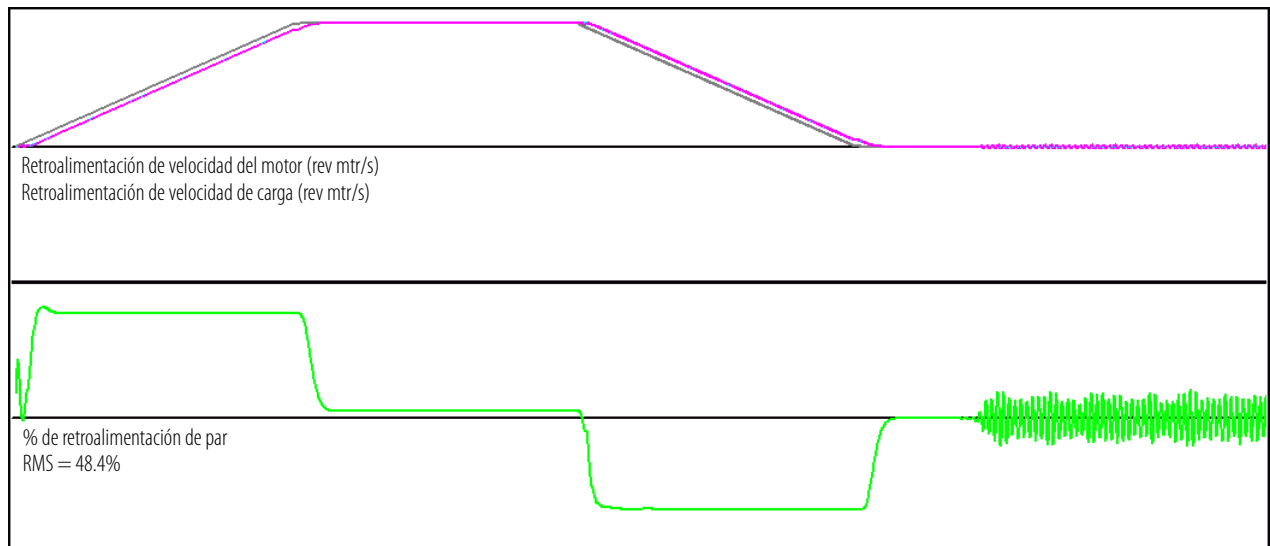
- reducir el riesgo del diseño del sistema de movimiento
- reducir el tiempo desde el diseño de la máquina hasta el envío
- optimizar el costo y el tamaño del control de movimiento
- mejorar el rendimiento y la confiabilidad de máquina
- crear una lista de materiales.

El software Motion Analyzer incluye la gama completa de productos y funciones de control de movimiento Kinetix.

**Cilindros eléctricos MP-Series** – ofrecen movimiento lineal estándar sin necesidad de buscar en catálogos tornillos de bolas, correas de sincronización, poleas y cojinetes apropiados. No requieren introducción de datos mecánicos, solo ingresar la información de carga y el perfil de movimiento. La salida incluye además un cálculo de vida útil  $L_{10}$ .



**Simulación de ajuste** – es una herramienta para ayudarle a predecir el desempeño de su máquina en condiciones reales. Emula el ajuste de un eje en el software RSLogix 5000 o la aplicación Logix Designer (inclusive autoajuste) y luego simula el comportamiento de la carga, del motor y del variador. Toma en consideración factores como la conformidad mecánica y el juego (backlash) para una simulación realista.



**Análisis de línea de suministro variable** – especialmente útil para fabricantes de máquinas que exportan al extranjero.

Application Requirements		Reset All
• Supply Type	<input checked="" type="checkbox"/> AC1ph <input type="checkbox"/> AC3ph <input type="checkbox"/> DC	
• Voltage Type	<input checked="" type="radio"/> Single <input type="radio"/> Range	
• Nominal Voltage	230	
• Tolerance (%)	(-) 10 (+) 10	

**Predicción de rendimiento térmico del motor** – toma en cuenta la temperatura ambiente del motor para verificar el rendimiento en condiciones extremas de calor.

Application Requirements		Reset All
• Maximum Speed (rpm)	2.8648	
• Continuous Torque (N-m)	0.0001	
• Peak Torque (N-m)	0.0001	
• Ambient Temperature	50 °C	
• Altitude	1000 m	

**Análisis de eficiencia** – proporciona una interpretación de dónde se consume el par producido por el motor.



**Efficiency Analysis**

Torque | Power | Energy

Peak Torque Analysis | RMS Torque Analysis

Segment Number: 1 of 3 Critical Segment

Gear Losses	40%	<div style="width: 40%;"></div>	»
Trans_1 Inertia	9%	<div style="width: 9%;"></div>	»
Trans_2 Inertia	7%	<div style="width: 7%;"></div>	»
Motor Losses	6%	<div style="width: 6%;"></div>	»
Motor Inertia	3%	<div style="width: 3%;"></div>	»
Gear Inertia	1%	<div style="width: 1%;"></div>	»

Any discrepancy in the sum of percentages is due to rounding off to the absolute value.  
Percentages shown are displayed against the Application Peak Torque

Help | Return

El software Motion Analyzer también ayuda a generar una lista de materiales (BOM). Con un enfoque basado en reglas, la selección adecuada del variador, del motor, de los cables, de los conectores de E/S y demás accesorios se realiza rápidamente y sin errores.

Usted puede tener un sistema especificado en la lista de materiales (BOM) o selecciones basadas en los resultados de dimensionamiento del motor/accionador y variador calculados por el software Motion Analyzer.

Al concluir, puede imprimir la lista de materiales (BOM) o exportar el archivo BOM a archivos de las aplicaciones Microsoft Word o Excel.

**Step 4: Axis Module**

	Part Number	System Continuous Torque (Nm)	System Peak Torque (Nm)	Rated Speed (mm/sec)
<input checked="" type="checkbox"/>	2094-BC01-M01	2.1	8.2	5000
<input checked="" type="checkbox"/>	2094-BC01-MP5	2.1	4.3	5000
<input type="checkbox"/>	2094-BC02-M02	--	--	--
<input type="checkbox"/>	2094-BC04-M03	--	--	--
<input type="checkbox"/>	2094-BC05-M01	--	--	--

Note: Preferred amplifiers are in blue colour and show system torque of motor plus drive. Non-Preferred amplifiers are in Red.

**Selected Options:** Safe-Off ([edit](#))

---

**Step 5: Motor/Actuator Power Cable**

Motor Power Cable Cable Length: 9m(30 ft)

**Selected Power Cable:** 2090-XXNPMF-16509

---

**Step 6: Motor/Actuator Feedback Cable**

Feedback Cable with molded connectors

Cable Length:

Universal Feedback Cable Without Drive End Connectors (Connectors available in accessories)

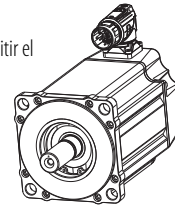
Cable Length:

Para descargar el software Motion Analyzer, vaya a <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Seleccione una familia de movimiento rotativo

### Servomotores Kinetix VP

- Desarrollados específicamente para las clasificaciones del variador Kinetix 5500 para permitir el dimensionamiento optimizado del sistema
- Tecnología de cable sencillo
- Motores clase 200 V y 400 V
- Agujero roscado en extremo de eje
- Encoder de posición absoluta de alta resolución, de múltiples vueltas y de una sola vuelta



Los servomotores de baja inercia Kinetix VP (Boletín VPL) se basan en la tecnología de eficacia comprobada MP-Series para ofrecer rendimiento dinámico, mayor confiabilidad y aprovechar un alto volumen de producción.

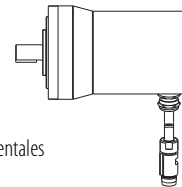
- Imanes de tierras raras de alta energía
- Conector DIN SpeedTec, gira a 325°
- IP66 con sello de eje opcional y conector sellado a prueba de condiciones ambientales
- Par de paro continuo de 0.46...33 N·m (4...292 lb·pulg.)

Los servomotores para la industria alimenticia Kinetix VP (Boletín VPF) resuelven los retos de los entornos alimenticios al incorporar pintura y sello de eje para la industria de alimentos, junto con sujetadores no corrosivos y eje de acero inoxidable.

- Opciones de bobinados, frenos y retroalimentación de encoder configurables
- Recubrimiento epóxico apto para la industria alimenticia
- IP66/IP67 con sello de eje (estándar) y uso de conector de cable sellado al medio ambiente
- Par de paro continuo de 0.93...19 N·m (8...172 lb·pulg.)

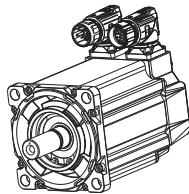
Motores de acero inoxidable Kinetix VP (Boletín VPS) para entornos con proyecciones de agua de alta presión.

- Diseñados específicamente para entornos sanitarios y para uso en aplicaciones de lavado de alta presión altamente cáustico
- Exterior cilíndrico liso de acero inoxidable pasivado serie 300
- Cumple con NSF/ANSI, norma 169
- Extensiones de cables de 5 m (16.4 pies)
- IP69K para proyecciones de agua de motor de 1200 psi, sello de eje IP66/IP67 (estándar) y conector con sello a prueba de factores ambientales
- Par de paro continuo de 8.1 y 21.0 N·m (72 y 186 lb·pulg.)



### Servomotores MP-Series

- Motores clase 200 V y 400 V
- Agujero roscado en extremo de eje
- Encoder de posición absoluta de alta resolución, de múltiples vueltas y de una sola vuelta



Los motores de baja inercia MP-Series (Boletín MPL) ofrecen un tamaño reducido de motor a así como un par significativamente mayor para satisfacer los exigentes requisitos del sistema de control de movimiento de alto rendimiento.

- Imanes de tierras raras de alta energía
- IP66 con sello de eje opcional y conectores sellados a prueba de condiciones ambientales
- Par de paro continuo de 0.26...163 N·m (2.3...1440 lb·pulg.)

Los motores para la industria alimenticia MP-Series (Boletín MPF) resuelven los retos de los entornos alimenticios al incorporar pintura y sello de eje para la industria de alimentos, junto con sujetadores no corrosivos y eje de acero inoxidable.

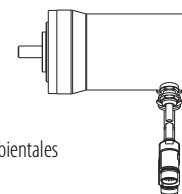
- Opciones de bobinados, frenos y retroalimentación de encoder configurables
- Recubrimiento epóxico apto para la industria alimenticia
- IP66/IP67 con sello de eje (estándar) y uso de conectores de cable sellados a prueba de condiciones ambientales
- Par de paro continuo de 1.6...19.4 N·m (14...172 lb·pulg.)

Motores de inercia media MP-Series (Boletín MPM) para aplicaciones de más alta inercia.

- Opciones múltiples de velocidades de bobinados
- Imanes de tierras raras de alta energía
- IP67 con sello de eje opcional y conectores sellados a prueba de condiciones ambientales
- Par de paro continuo de 2.18...62.8 N·m (19.3...556 lb·pulg.)

Motores de acero inoxidable MP-Series (Boletín MPS) para entornos con proyecciones de agua de alta presión.

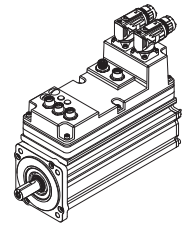
- Diseñados específicamente para entornos sanitarios y para uso en aplicaciones de lavado de alta presión altamente cáustico
- Exterior cilíndrico liso de acero inoxidable pasivado serie 300
- Certificado y listado según la norma NSF/ANSI 169
- Extensiones de cables de 3 m (9.8 pies)
- IP69K para proyecciones de agua de motor de 1200 psi, sello de eje IP66/IP67 (estándar) y conectores con sello a prueba de factores ambientales
- Par de paro continuo de 3.6...21.5 N·m (32...190 lb·pulg.)



#### Sistemas de variador-motor integrados Kinetix 6000M

Los sistemas de variador-motor integrados Kinetix 6000M combinan las tecnologías de alto rendimiento confiable del servomotor MP-Series para la industria alimenticia y del servovariador Kinetix 6000 en un solo paquete compacto.

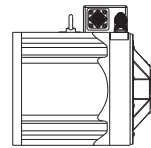
- Pintura para la industria alimenticia compatible con USDA, sello de eje IP66 y los mismos conectores sellados a prueba de condiciones ambientales que los motores para la industria de alimentos MP-Series
- Brida MP-Series estándar y dimensiones de eje (del mismo tamaño de estructura) para facilitar la actualización
- Los cables híbrido y de red conectan hasta 16 unidades de variador-motor integrados Kinetix 6000M
- Bobinados de 460 V
- Par de paro continuo de 3.0 . . . 7.5 N•m (26.5 . . . 64.2 lb•pulg.)



#### Servomotores RDD-Series Direct Drive

Los motores de acción directa Boletín RDB proporcionan acoplamiento directo a la carga, y eliminan los dispositivos de transmisión mecánicos y mejoran el rendimiento y la eficiencia del sistema.

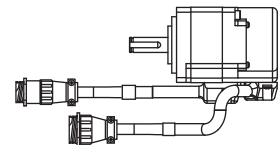
- Acoplamiento directo a la carga
- Configuración de envoltorio sin cojinetes
- Bobinados de 460 V, opciones de velocidades de múltiples bobinados
- IP65 con conectores sellados a prueba de condiciones ambientales
- Par de paro continuo de 32.7 . . . 426 N•m (289 . . . 3770 lb•pulg.)
- Encoders Heidenhain EnDat 2.2 de alta resolución de múltiples vueltas y de una sola vuelta



#### Servomotores TL-Series

Los servomotores de alto rendimiento Boletín TL y TLY combinan tamaño compacto con alta densidad de par para ofrecer potencia sustancial en menos espacio.

- Imanes de alta energía (tierras raras), tamaño compacto, alta densidad de par
- Bobinados de 230 V en tamaños de estructuras métricos y NEMA
- IP65 con sello de eje opcional
- Par de paro continuo de 0.086 . . . 5.42 N•m (0.76 . . . 48 lb•pulg.)
- Opciones de encoder incremental o de posición absoluta de alta resolución y múltiples vueltas (batería de respaldo)



Para comparar las características de las familias de motores, consulte Servomotores rotativos en la [página 25](#). Consulte el documento Kinetix Rotary Motion Technical Data, publicación [GMC-TD001](#), para obtener las especificaciones de los productos.

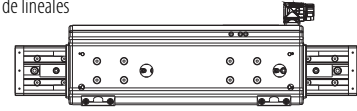


## Seleccione una familia de movimiento lineal

### Propulsores lineales integrados LDAT-Series

El propulsor lineal LDAT-Series es un accionador lineal confiable, de alta velocidad, con una guía lineal integrada capaz de empujar, jalar o portar una carga.

- Mayor confiabilidad debido a la tecnología de acción directa con una sola guía lineal, un solo componente de desgaste, cojinetes de lineales de bolas enjaulados y eliminación de componentes de desgaste asociados con la conversión de movimiento rotativo a lineal
- El cojinete lineal integrado proporciona la capacidad de portar una carga sin tener que montar y alinear cojinetes externos
- Múltiples métodos y superficies de montaje para facilitar el montaje en su máquina
- Se acopla directamente al ítem que necesita moverse
- Altas velocidades, hasta 5 m/s (16 pies/s), y aceleración, 49 m/s<sup>2</sup> (160 pies/s<sup>2</sup>) estándar
- Fuerzas de pico con un rango de 168...5469 N (38...1229 lb)

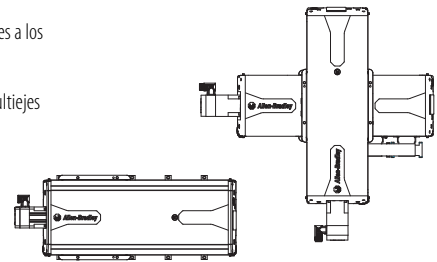


### Sistema de etapas lineales integradas MP-Series

Las etapas lineales integradas Boletín MPAS amplían el rendimiento y la confiabilidad de la tecnología de servomotores MP-Series a los accionadores de tipo deslizamiento lineales de acción directa y de tornillo de bolas.

Las etapas lineales multiejes integradas Boletín MPMA amplían la cartera de accionadores Allen-Bradley con configuraciones multiejes predefinidas y preensambladas para satisfacer una variedad de necesidades de fabricación.

- Operación de 200/230 V y 400/460 V (200/230 V solo para estructura de acción directa de 150 mm)
- Imanes de alta energía (tierras raras)
- El diseño de montaje de carro y base permite apilar estructuras de 200 y 250 mm
- Clasificación IP30 con exclusivo y duradero sistema de sellado de tira
- Fuerza de paro continua de 83...521 N (19...117 lb)

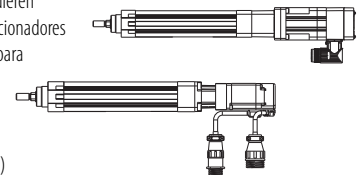


Para comparar las características de las familias de accionadores lineales, consulte Accionadores lineales en la [página 30](#).

### Cilindros eléctricos MP-Series y TL-Series

Con los cilindros eléctricos Boletín MPAR y TLAR, sus aplicaciones experimentan control de motor servo flexible ideal para soluciones que requieren rápida acumulación de fuerzas y posiciones precisas. Disponible en tres estructuras de clase neumática ISO 15552 (32, 40 y 63 mm), estos accionadores con barra de pistón de acero inoxidable no rotativos, duraderos, silenciosos y de alto rendimiento energético son una excelente actualización para sistemas neumáticos.

- Operación de 200/230 V (Boletín TLAR)
- Operación de 200/230 V y 400/460 V (Boletín MPAR)
- El diseño de avanzada ofrece construcción de tornillo de bolas accionado por motores TL-Series (Boletín TLY) y MP-Series (Boletín MPL)
- Los cilindros totalmente ensamblados y listos para instalar ayudan a ahorrar tiempo en la ingeniería de diseño mecánico, cableado y puesta en servicio
- Unidad completa con clasificación IP40 (Boletín MPAR y TLAR), IP66 (Boletín MPAR) para componentes electrónicos mediante el uso de conectores de cable sellados a prueba de condiciones ambientales (Boletín 2090)
- Fuerza de paro continua de 240...2000 N (54...450 lb)



### Cilindros eléctricos para aplicaciones severas MP-Series

Los cilindros eléctricos para aplicaciones severas Boletín MPAL son accionadores compactos, ligeros y de gran fuerza, que sirven como alternativa eficaz en cuanto a costos frente a soluciones de potencia por fluido.

- Operación de 200/230 V y 400/460 V
- Diseño de avanzada que ofrece construcción de tornillo de bolas y tornillo de rodillos accionados por motores MP-Series (Boletín MPL)
- Los cilindros totalmente ensamblados y listos para instalar ayudan a ahorrar tiempo en la ingeniería de diseño mecánico, cableado y puesta en servicio
- Disponible en configuraciones de montaje estándar (cara frontal y muñón frontal) y con pintura apta para la industria alimenticia (cara frontal y horquilla trasera)
- Clasificación IP67 con conectores de cables sellados a prueba de condiciones ambientales (Boletín 2090)
- Disponible en tamaños de estructura de 64, 83, 110 y 144 mm con fuerza de paro continua de 706...13,122 N (159...2950 lb)

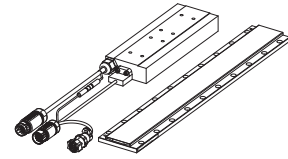


Para comparar las características de las familias de cilindros eléctricos, consulte Accionadores lineales en la [página 30](#).

#### Motores lineales con núcleo de hierro LDC-Series

La tecnología de motores lineales LDC-Series proporciona opciones económicas que le ayudan a mejorar el rendimiento efectivo de la máquina a la vez que reducen el mantenimiento y el tiempo improductivo.

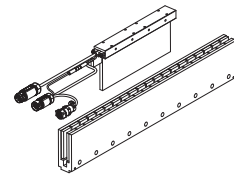
- Operación de 200/400 V y 460 VCA (LDC-Series)
- Par de vibración <5% de la fuerza continua (LDC-Series)
- Capacidades de velocidad a 10 m/s (32.8 pies/s) para aumentar la productividad de la máquina
- Clasificación IP65 y cumplimiento de la normativa de restricción de sustancias peligrosas
- Fuerza de paro continua de 74...2882 N (17...648 lb) (LDC-Series)



#### Motores lineales sin hierro LDL-Series

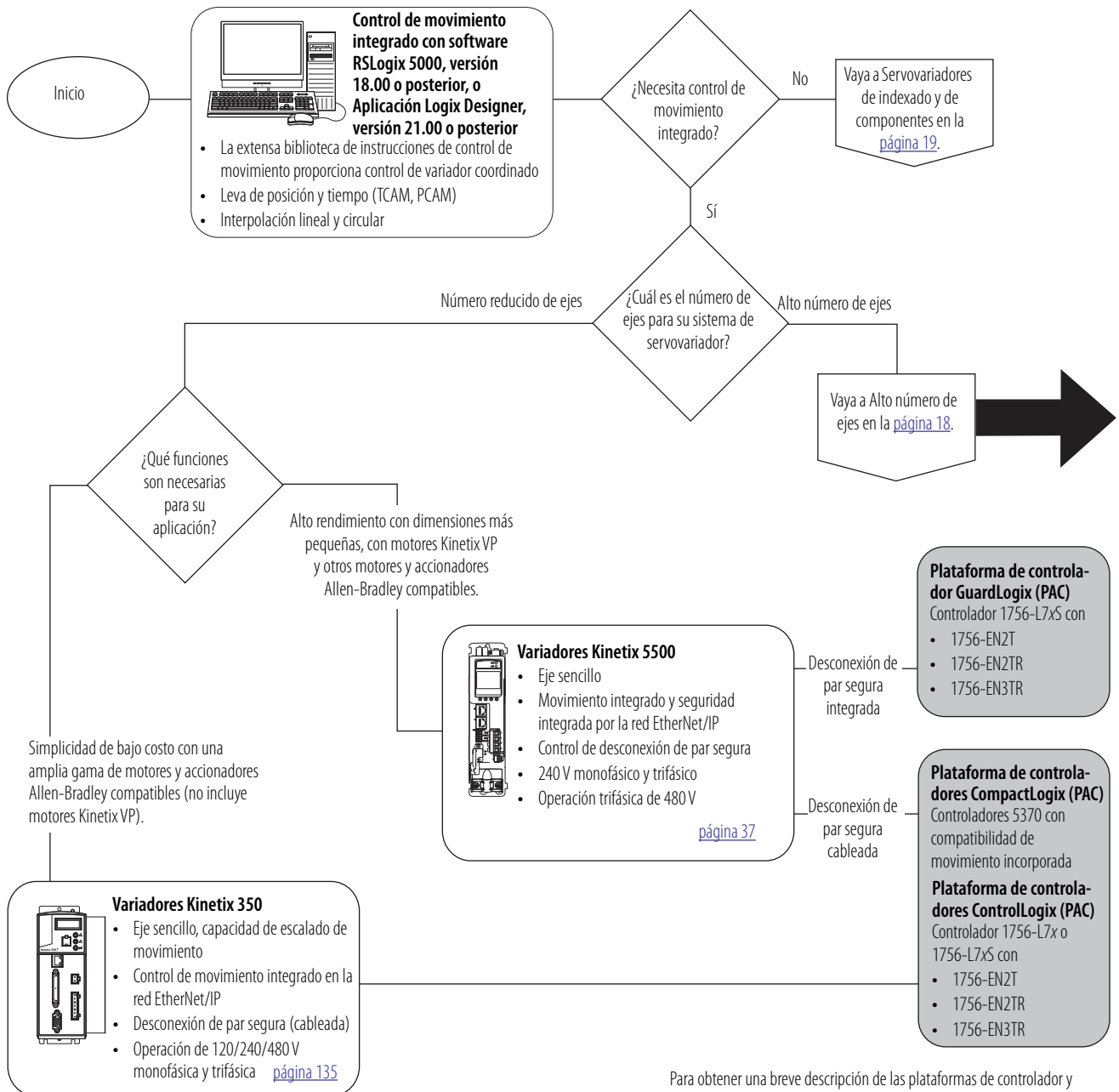
La tecnología de motores lineales LDL-Series proporciona opciones económicas que le ayudan a mejorar el rendimiento efectivo de la máquina, a la vez que reducen el mantenimiento y el tiempo improductivo.

- Operación de 230 VCA (LDL-Series)
- Tecnología sin vibración produce movimiento suave (LDL-Series)
- Capacidades de velocidad a 10 m/s (32.8 pies/s) para aumentar la productividad de la máquina
- Clasificación IP65 y cumplimiento de la normativa de restricción de sustancias peligrosas
- Fuerza de paro continua de 63...596 N (14...134 lb) (LDL-Series)



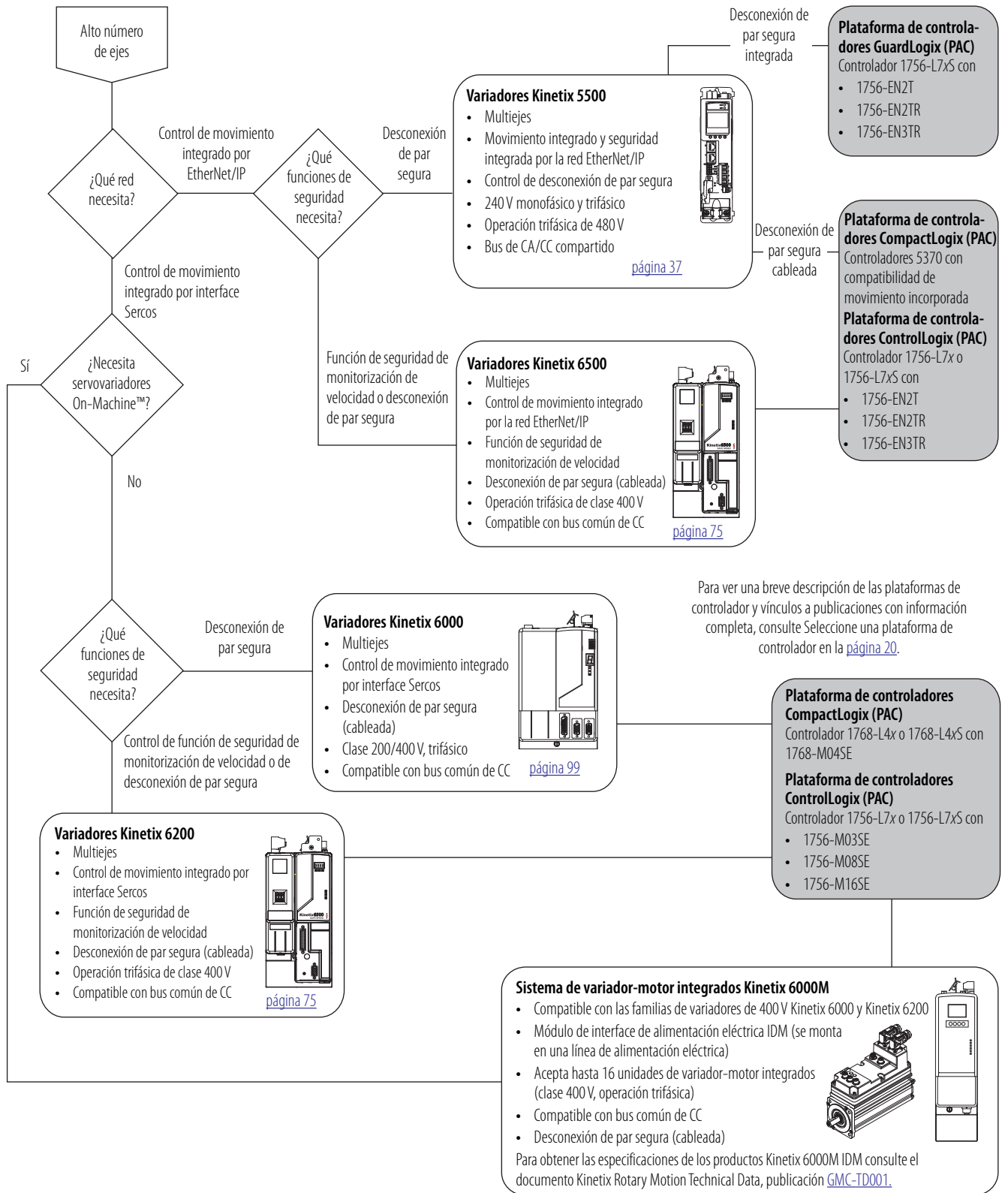
Para comparar las características de las familias de motores lineales, consulte Servomotores lineales en la [página 29](#). Consulte el documento Kinetix Linear Motion Technical Data, publicación [GMC-TD002](#), para obtener las especificaciones de los productos.

## Seleccione un sistema de servovariador

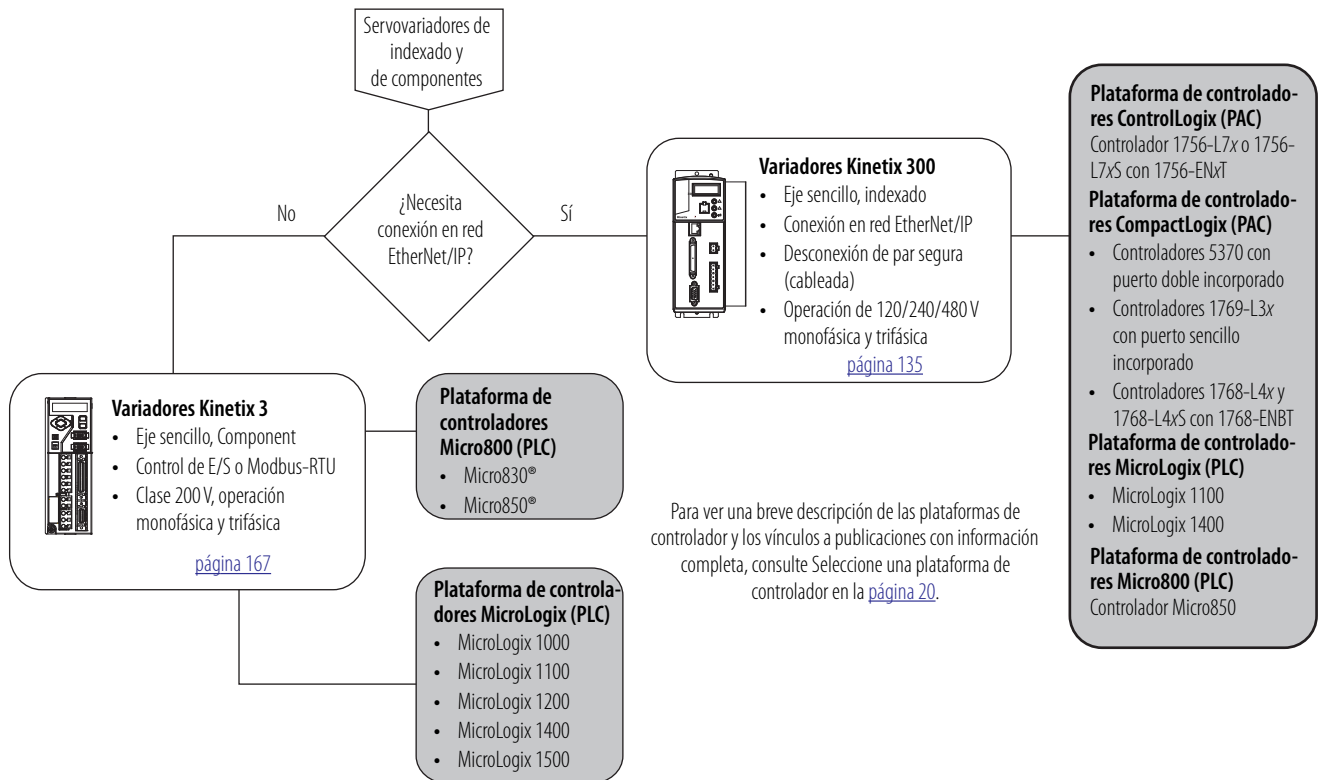


Para comparar las características de las diversas familias de servovariadores, consulte Servovariadores a partir de la [página 32](#). Consulte el documento Kinetix Servo Drives Technical Data, publicación [GMC-TD003](#), para obtener las especificaciones de los productos.

Para obtener información sobre productos de movimiento rotativo y movimiento lineal compatibles, consulte Motores y accionadores compatibles en la [página 19](#).



Para comparar las características de las diversas familias de servovariadores, consulte Servovariadores a partir de la [página 32](#). Consulte el documento Kinetix Servo Drives Technical Data, publicación [GMC-TD003](#), para obtener las especificaciones de los productos.



Para comparar las características de las diversas familias de servovariadores, consulte Servovariadores a partir de la [página 32](#). Consulte el documento Kinetix Servo Drives Technical Data, publicación [GMC-TD003](#), para obtener las especificaciones de los productos.

**Motores y accionadores compatibles**

Movimiento rotativo	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350	Kinetix 6000	Kinetix 6200	Kinetix 300	Kinetix 3
Kinetix VP (Boletín VPL)	X	–	–	–	–	–	–
Kinetix VP (Boletín VPF)	X	–	–	–	–	–	–
Kinetix VP (Boletín VPS)	X	–	–	–	–	–	–
MP-Series (Boletín MPL)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	–
MP-Series (Boletín MPM)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	–
MP-Series (Boletín MPF)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	–
MP-Series (Boletín MPS)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	–
Kinetix 6000M (Boletín MDF)	–	–	–	X	X	–	–
RDD-Series (Boletín RDB)	–	X	–	X	X	–	–
TL-Series (Boletín TLY)	–	–	X	X <sup>(7)</sup>	X	X	X
TL-Series (Boletín TL)	–	–	–	–	–	–	X <sup>(8)</sup>

Movimiento lineal	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350	Kinetix 6000	Kinetix 6200	Kinetix 300	Kinetix 3
LDAT-Series	X <sup>(1) (6)</sup>	X <sup>(2)</sup>	–	X <sup>(2)</sup>	X <sup>(2)</sup>	X <sup>(3)</sup>	X <sup>(2)</sup>
MP-Series (Boletín MPAS)	X <sup>(4) (6)</sup>	X	X <sup>(4)</sup>	X	X	X	X <sup>(5)</sup>
MP-Series (Boletín MPMA)	X <sup>(4) (6)</sup>	X	X <sup>(4)</sup>	X	X	X	–
MP-Series (Boletín MPAR)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	–
MP-Series (Boletín MPAL)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	–
TL-Series (Boletín TLAR)	–	–	X	–	–	X	X
LDC-Series con núcleo de hierro	–	X	–	X	X	X	X
LDL-Series sin hierro	–	X	–	X	X	X	X

(1) Propulsores lineales LDAT-Sxxxxx-xDx (encoders absolutos de alta resolución) solamente.  
 (2) Propulsores lineales LDAT-Sxxxxx-xBx (encoders incrementales) solamente.  
 (3) Propulsores lineales LDAT-Sxxxxx-xBx (incrementales) o LDAT-Sxxxxx-xDx (absolutos de alta resolución).  
 (4) Etapas lineales MP-Series (tornillo de bolas) solamente.  
 (5) Etapas lineales MP-Series (de acción directa) solamente.  
 (6) Requiere el juego convertidor de retroalimentación de 2198-H2DCK Hiperface a DSL. Los motores y accionadores LDAT-Series y MP-Series (clase 200 V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).  
 (7) Motores rotativos TLY-Axxx-H (encoders incrementales) solamente.  
 (8) Motores rotativos TL-Axxx-B (encoders de alta resolución) solamente.

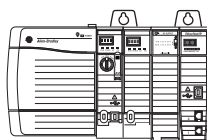


## Seleccione una plataforma de controlador

Se requieren controladores ControlLogix, GuardLogix o CompactLogix para control de movimiento coordinado.

### Controladores programables de automatización

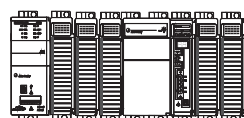
#### Plataforma de controladores ControlLogix



Los controladores programables de automatización (PAC) ControlLogix y GuardLogix son sistemas modulares capaces de manejar sus aplicaciones más activas. Los módulos se insertan en ranuras en el chasis ControlLogix.

- Chasis ControlLogix
- Control de movimiento integrado en la red EtherNet/IP
- Controladores de seguridad integrada
- Control de movimiento integrado por interface Sercos
- Indexado por la red EtherNet/IP

#### Plataforma de controladores CompactLogix

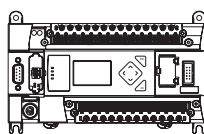


El controlador programable de automatización (PAC) CompactLogix es un sistema modular que proporciona control eficaz en cuanto a costos para aplicaciones pequeñas. Los módulos encajan lado a lado en un riel DIN.

- Riel DIN CompactLogix
- Control de movimiento integrado en la red EtherNet/IP
- Controladores de seguridad integrada
- Control de movimiento integrado por interface Sercos
- Indexado por la red EtherNet/IP

### Controladores lógicos programables

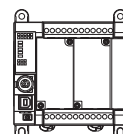
#### Plataforma de controladores MicroLogix



Los controladores lógicos programables (PLC) MicroLogix con señales Modbus-RTU o PTO proporcionan soluciones de movimiento simples basadas en PLC.

- Indexado por la red EtherNet/IP
- Salida de tren de impulsos (PTO)

#### Plataforma de controladores Micro800



Los controladores lógicos programables (PLC) Micro800 con control de E/S o señales Modbus-RTU proporcionan soluciones de movimiento simples basadas en PLC con el servovariador Kinetix 3 Component.

- Indexado por la red EtherNet/IP
- Salida de tren de impulsos (PTO)

Para obtener más información sobre las plataformas de controlador y los módulos de interface/red para aplicaciones de control de movimiento, consulte las publicaciones listadas en la tabla siguiente.

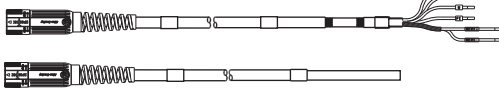
Plataforma de controlador	Recurso
ControlLogix	ControlLogix Selection Guide, publicación <a href="#">1756-SG001</a>
Módulos de comunicación EtherNet/IP	1756 ControlLogix Communication Modules Specifications, publicación <a href="#">1756-TD003</a>
Módulos interface Sercos	1756 ControlLogix Integrated Motion Modules Specifications, publicación <a href="#">1756-TD004</a>
Servomódulos analógicos	
CompactLogix	CompactLogix Selection Guide, publicación <a href="#">1769-SG001</a>
Módulos interface Sercos	1768 CompactLogix Integrated Motion Module Specifications, publicación <a href="#">1768-TD001</a>
MicroLogix	MicroLogix Programmable Controllers Selection Guide, publicación <a href="#">1761-SG001</a>
Micro800	Micro800 Programmable Controllers Selection Guide, publicación <a href="#">2080-SG001</a>

Para obtener más información sobre las publicaciones técnicas disponibles para productos de Arquitectura Integrada, consulte el documento Integrated Architecture Recommended Literature Reference Manual, publicación [IASIMP-RM001](#).

## Seleccione accesorios de servovariador

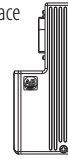
### Cables de motor e interface

- Tecnología de cable sencillo para motores rotativos Kinetix VP
- Cables de alimentación eléctrica y retroalimentación de motor para su motor/accionador
- Cables de interface para módulos de comunicación SERCOS y Ethernet
- Cables de interface para control de E/S y señales de desconexión segura en cascada de variador a variador



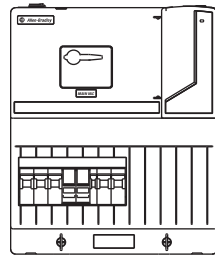
### Juegos de conectores, juegos convertidores y componentes de transición

- Juegos de conectores para señales de seguridad, E/S y retroalimentación de motor
- Juegos convertidores de retroalimentación para Hiperface a DSL y EnDat a Hiperface
- Componentes de transición para señales de E/S y retroalimentación de motor
- Componentes de desconexión segura para señales de desconexión segura en cascada de variador a variador



### Componentes de alimentación eléctrica

- Módulo de derivación, módulo de relleno o línea de alimentación eléctrica Boletín 2094 para variadores Kinetix 6000, Kinetix 6200 y Kinetix 6500
- Módulos de interface de línea Boletín 2094, diseñados para reemplazar muchos de los dispositivos de alimentación eléctrica de entrada comunes requeridos para su sistema de servovariador
- Filtros de línea de CA Boletín 2090
- Módulos de derivación externa Boletín 2090 y 1394



Para obtener más información sobre los accesorios, consulte el documento Motion Control Accessories Technical Data, publicación [GMC-TD004](#).

## Verifique las combinaciones de sistemas y los artículos accesorios

Cada una de estas publicaciones se concentra en una familia de variadores y proporciona los números de catálogo de los accesorios de variador requeridos para un sistema típico. Se incluyen tablas y ejemplos que listan los cables de motor/ accionador, cables de interface y juegos de conectores requeridos para un sistema. También se incluyen tablas de especificaciones de rendimiento, curvas de par/velocidad (movimiento rotativo) y curvas de fuerza/velocidad (movimiento lineal) para la combinación óptima de variador/motor o variador/accionador. Use la publicación de sistemas de variadores y la publicación de accesorios de movimiento para completar su lista de materiales.

Recurso	Publicación
Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide	<a href="#">GMC-RM009</a>
Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide	<a href="#">GMC-RM003</a>
Kinetix 300 and Kinetix 350 Drive Systems Design Guide	<a href="#">GMC-RM004</a>
Kinetix 3 Drive Systems Design Guide	<a href="#">GMC-RM005</a>
Kinetix 2000 Drive Systems Design Guide	<a href="#">GMC-RM006</a>
Kinetix 7000 Drive Systems Design Guide	<a href="#">GMC-RM007</a>
Ultra3000 Drive Systems Design Guide	<a href="#">GMC-RM008</a>
Kinetix Motion Accessories Technical Data	<a href="#">GMC-TD004</a>

# Recursos adicionales

Estos documentos incluyen información adicional sobre productos de Rockwell Automation relacionados.

Recurso	Descripción
Kinetix Rotary Motion Specifications, publicación <a href="#">GMC-TD001</a>	Especificaciones de productos para motores rotativos MP-Series (Boletín MPL, MPM, MPF, MPS), Kinetix 6000M (Boletín MDF), TL-Series, RDD-Series y HPK-Series.
Kinetix Linear Motion Specifications, publicación <a href="#">GMC-TD002</a>	Especificaciones de productos para etapas lineales Boletín MPAS y MPMA, cilindros eléctricos Boletín MPAR, MPAL, y TLAR, y motores lineales LDC-Series y LDL-Series.
Kinetix Servo Drives Specifications, publicación <a href="#">GMC-TD003</a>	Especificaciones de productos para control de movimiento integrado Kinetix mediante la red EtherNet/IP, control de movimiento integrado mediante interface Sercos, conexión en red EtherNet/IP y familias de servovariadores de Component.
Kinetix Motion Accessories Specifications, publicación <a href="#">GMC-TD004</a>	Especificaciones de productos para cables de interface y cables de motor Boletín 2090, juegos de conectores de bajo perfil, componentes de alimentación eléctrica de variadores y otros accesorios de servovariadores.
Kinetix 5500 Drive Systems, publicación <a href="#">GMC-RM009</a>	Guía de diseño del sistema para determinar y seleccionar los números de catálogo requeridos para el módulo de variador (específico del variador), accesorio de alimentación eléctrica, juego de conectores, cable de motor y cable de interface para su sistema de control de movimiento de variador y motor/accionador. Se incluyen especificaciones de rendimiento del sistema, curvas de par/velocidad (movimiento rotativo) y curvas de fuerza/velocidad (movimiento lineal) para su aplicación de movimiento.
Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicación <a href="#">GMC-RM003</a>	
Kinetix 300/350 Drive Systems Design Guide, publicación <a href="#">GMC-RM004</a>	
Kinetix 3 Drive Systems Design Guide, publicación <a href="#">GMC-RM005</a>	
Kinetix 2000 Drive Systems Design Guide, publicación <a href="#">GMC-RM006</a>	
Kinetix 7000 Drive Systems Design Guide, publicación <a href="#">GMC-RM007</a>	
Ultra3000 Drive Systems Design Guide, publicación <a href="#">GMC-RM008</a>	
Kinetix 6200 and Kinetix 6500 Safe Speed Monitoring Servo Drives Safety Reference Manual, publicación <a href="#">2094-RM001</a>	
Kinetix 6200 and Kinetix 6500 Safe Torque-off Servo Drives Safety Reference Manual, publicación <a href="#">2094-RM002</a>	Información sobre cableado, configuración y resolución de problemas de funciones de desconexión de par segura de sus variadores Kinetix 6200 y Kinetix 6500.
Kinetix Safe-off Feature Safety Reference Manual, publicación <a href="#">GMC-RM002</a>	Información sobre el cableado y la resolución de problemas de los servovariadores Kinetix 6000 y Kinetix 7000 con la función de desconexión segura.
System Design for Control of Electrical Noise Reference Manual, publicación <a href="#">GMC-RM001</a>	Información, ejemplos y técnicas diseñados para minimizar los fallos del sistema causados por ruido eléctrico.
EMC Noise Management DVD, publicación GMC-SP004	
ControlLogix Selection Guide, publicación <a href="#">1756-SG001</a>	Información para determinar el controlador ControlLogix apropiado para su aplicación y las especificaciones de productos para ayudarle a diseñar un sistema ControlLogix y a seleccionar los componentes adecuados.
CompactLogix Selection Guide, publicación <a href="#">1769-SG001</a>	Información para determinar el controlador CompactLogix apropiado para su aplicación y las especificaciones de productos para ayudarle a diseñar un sistema CompactLogix y a seleccionar los componentes adecuados.
MicroLogix Programmable Controllers Selection Guide, publicación <a href="#">1761-SG001</a>	Información para determinar el controlador MicroLogix apropiado para su aplicación y las especificaciones de productos para ayudarle a seleccionar los componentes adecuados.
Micro800 Programmable Controllers Selection Guide, publicación <a href="#">2080-SG001</a>	Información para determinar el controlador Micro800 apropiado para su aplicación y las especificaciones de productos para ayudarle a seleccionar los componentes adecuados.
Integrated Architecture Recommended Literature Reference Manual, publicación <a href="#">IASIMP-RM001</a>	Este documento proporciona listas de publicaciones técnicas para productos de Arquitectura Integrada. Estas listas no son exhaustivas, pero incluyen las publicaciones más consultadas para los productos relacionados.
Industrial Ethernet Media Brochure, publicación <a href="#">1585-BR001</a>	Información para determinar el cable Ethernet Boletín 1585 apropiado para su aplicación y las especificaciones de productos para ayudarle a seleccionar los componentes adecuados.
Para descargar el software Motion Analyzer vaya a <a href="http://www.ab.com/motion/software/analyzer.html">http://www.ab.com/motion/software/analyzer.html</a>	Herramienta de dimensionamiento completo de las aplicaciones de control de movimiento para análisis, optimización, selección y validación de su sistema de control de movimiento Kinetix.
Herramientas de configuración y selección de Rockwell Automation, sitio web <a href="http://www.ab.com">http://www.ab.com</a>	Selección de productos y herramientas de configuración del sistema en línea, incluidos esquemas en Autocad (DXF)

Puede ver o descargar publicaciones en <http://www.rockwellautomation.com/literature/>. Para solicitar copias impresas de la documentación técnica, comuníquese con su distribuidor regional de Allen-Bradley o con el o representante de ventas de Rockwell Automation.

Notas:



# Comparación de características de los productos

## Servomotores rotativos

Los motores rotativos (excepto los TL-Series) son componentes reconocidos por UL que cumplen las normas UL y CSA aplicables. Distintivo CE para todas las directivas aplicables. Visite <http://www.ab.com> para obtener más información.

### Servomotores Kinetix VP

Características de los motores	Motores de baja inercia Kinetix VP (Boletín VPL)	Motores aptos para la industria alimenticia Kinetix VP (Boletín VPF)	Motores de acero inoxidable Kinetix VP (Boletín VPS)
Características principales	<ul style="list-style-type: none"> <li>Desarrollados para coincidir con las clasificaciones del variador Kinetix 5500 con respecto al dimensionamiento optimizado del sistema</li> <li>Tecnología de cable sencillo</li> <li>Alta relación par/tamaño</li> <li>Baja inercia de rotor</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Opciones de bobinados, frenos y retroalimentación de encoder configurables</li> <li>Desarrollados para coincidir con las clasificaciones del variador Kinetix 5500 con respecto al dimensionamiento optimizado del sistema</li> <li>Tecnología de cable sencillo</li> <li>Baja inercia de rotor</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Diseñados específicamente para entornos sanitarios y para uso en aplicaciones de lavado de alta presión altamente cáustico</li> <li>Tecnología de cable sencillo</li> <li>Baja inercia de rotor</li> </ul>
Características	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bobinados de clases 200 y 400 V</li> <li>Imanes de tierras raras de alta energía</li> <li>Agujero roscado en extremo de eje</li> <li>Conector DIN SpeedTec, gira 325°</li> <li>Dimensiones de montaje IEC 72-1 estándar</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Recubrimiento epóxico apto para la industria alimenticia</li> <li>Bobinados de clases 200 y 400 V</li> <li>Imanes de tierras raras de alta energía</li> <li>Agujero roscado en extremo de eje</li> <li>Conector DIN SpeedTec, gira a 315°</li> <li>Dimensiones de montaje IEC 72-1 estándar</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Exterior cilíndrico liso de acero inoxidable pasivado serie 300</li> <li>Cumple la norma 169 de NSF/ANSI</li> <li>Bobinados de clase 400 V</li> <li>Agujero roscado en extremo de eje</li> <li>Cable extendido 5 m (16.4 pies) desde el motor, para proteger el conector</li> <li>Dimensiones de montaje IEC 72-1 estándar</li> </ul>
Tipo de motor	Servomotores síncronos de CA sin escobillas	Servomotores síncronos de CA sin escobillas	Servomotores síncronos de CA sin escobillas
Especificaciones ambientales	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP50 mínimo, sin sello de eje (estándar)</li> <li>IP66 con sello de eje opcional y uso de conector de cable sellado al medio ambiente</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP66/IP67 con sello de eje (estándar) y uso de conector de cable sellado al medio ambiente</li> <li>Grasa apta para la industria alimenticia en sello de eje</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP66/IP67 con sello de eje (estándar) y uso de conector de cable sellado al medio ambiente</li> <li>IP69K para proyecciones de agua de 1200 psi en el motor</li> </ul>
Par de paro continuo	0.46...33 Nm (4...292 lb-pulg.)	0.93...19 Nm (8...172 lb-pulg.)	8.1 y 21.0 Nm (72 y 186 lb-pulg.)
Par de paro pico	1.33...79 Nm (12...702 lb-pulg.)	2.69...49 Nm (24...430 lb-pulg.)	27.1 y 67.8 Nm (240 y 600 lb-pulg.)
Velocidad nominal	Hasta 8000 rpm	Hasta 8000 rpm	3000 rpm
Salida nominal del motor	0.19...5.55 kW (0.25...7.44 Hp)	0.34...4.18 kW (0.46...5.60 Hp)	1.4 y 3.3 kW (1.9 y 4.4 Hp)
Opciones de retroalimentación	<ul style="list-style-type: none"> <li>Múltiples vueltas, posición absoluta, alta resolución</li> <li>Una vuelta, posición absoluta, alta resolución</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Múltiples vueltas, posición absoluta, alta resolución</li> <li>Una vuelta, posición absoluta, alta resolución</li> </ul>	Múltiples vueltas, posición absoluta, alta resolución
Opciones de motor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Frenado por 24VCC</li> <li>Juego de sellos para eje</li> <li>Eje sin chaveta (tamaños de estructura limitados)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Frenado por 24VCC</li> <li>Juego de sellos para eje</li> <li>Juego de presión de aire positiva</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Juego de sellos para eje con eslinga</li> <li>Juego de presión de aire positiva</li> </ul>
Variadores compatibles	Kinetix 5500	Kinetix 5500	Kinetix 5500
Aplicaciones típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Envasado</li> <li>Conversión</li> <li>Manejo de materiales</li> <li>Ensamblaje electrónico</li> <li>Industria automotriz</li> <li>Formación de metales</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Envasado de alimentos</li> <li>Llenado volumétrico</li> <li>Formado, llenado, sellado</li> <li>Manejo de alimentos</li> <li>Para aplicaciones cárnicas y avícolas se recomienda usar motores de acero inoxidable Kinetix VP</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Industrias cárnica y avícola</li> <li>Corte y llenado de alimentos</li> <li>Manejo de alimentos sin procesar</li> <li>Procesamiento</li> <li>Ciencias biológicas</li> <li>Productos de consumo</li> </ul>

**Sistema de variador-motor integrados Kinetix 6000M**

Características de los motores	MDF-SB1003P		MDF-SB1153H		MDF-SB1304F	
Características principales	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Combina los servomotores MP-Series y los servovariadores Kinetix 6000 confiables y de alto rendimiento</li> <li>• Compatible con los sistemas de variadores de clase 400 V Kinetix 6000 y Kinetix 6200</li> <li>• Capacidad de desconexión de par segura SIL2/PLd integrada</li> <li>• Bridas de montaje de motor y dimensiones de eje iguales a las de los motores MP-Series</li> <li>• Baja inercia de rotor</li> </ul>					
Características	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Hasta 4 módulos Kinetix 6000M IPIM en una sola línea de alimentación eléctrica 2094.</li> <li>• Hasta 16 unidades de variador-motor integrados Kinetix 6000M (IDM) se conectan a un solo módulo IPIM</li> <li>• Pintura apta para la industria alimenticia compatible con USDA</li> <li>• Conectores de cables híbridos giratorios 180°</li> </ul>					
Tipo de motor	Servomotores síncronos de CA sin escobillas					
Especificaciones ambientales	<ul style="list-style-type: none"> <li>• IP66 con sello de eje (estándar) y uso de conectores de cables sellados a prueba de condiciones ambientales</li> <li>• Grasa apta para la industria alimenticia en sello de eje</li> </ul>					
Entradas digitales	Cada unidad de variador-motor integrados (IDM) incluye estas entradas digitales: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Inicio, sobrecarrera <math>\pm</math></li> <li>• Registro de alta velocidad (2/eje)</li> </ul> El módulo IPIM incluye la entrada digital de habilitación (para todas las unidades IDM conectadas al módulo IPIM)					
Par continuo	3.0 (26.5)		4.8 (42.5)		7.25 (64.2)	
Par pico	10.5 (92.9)		18.5 (164)		21.75 (192)	
Velocidad	3000 rpm		3500 rpm		5000 rpm	
Salida nominal del motor	1.10 kW (sin freno)	1.02 kW (freno)	1.15 kW (sin freno)	1.0 kW (freno)	1.39 kW (sin freno)	1.24 kW (freno)
Opción de retroalimentación	Encoder de posición absoluta, múltiples vueltas, de alta resolución					
Opciones de motor	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Freno de retención</li> <li>• Juego de sellos para eje</li> <li>• Juego de presión de aire positiva</li> </ul>					
Servovariadores compatibles	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Variadores Kinetix 6200 (clase 400 V)</li> <li>• Variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)</li> </ul>					
Aplicaciones típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Envasado de alimentos</li> <li>• Llenado volumétrico</li> <li>• Formado, llenado, sellado</li> <li>• Manejo de alimentos</li> <li>• Para aplicaciones cármicas y avícolas se recomienda usar motores de acero inoxidable MP-Series</li> </ul>					

**Servomotores MP-Series**

Características de los motores	Motores de baja inercia MP-Series (Boletín MPL)	Motores de inercia media MP-Series (Boletín MPM)	Motores aptos para la industria alimenticia MP-Series (Boletín MPF)	Motores de acero inoxidable MP-Series (Boletín MPS)
Características principales	<ul style="list-style-type: none"> <li>Alta relación par/tamaño</li> <li>Tecnología de motor inteligente</li> <li>Baja inercia de rotor</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Alta relación par/tamaño</li> <li>Tecnología de motor inteligente</li> <li>Inercia media de rotor</li> <li>Fácil migración de motores 1326AB</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Opciones de bobinados, frenos y retroalimentación de encoder configurables</li> <li>Baja inercia de rotor</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Diseñados específicamente para entornos sanitarios y para uso en aplicaciones de lavado de alta presión altamente cáustico</li> <li>Baja inercia de rotor</li> </ul>
Características	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bobinados de 230 V y 460 V</li> <li>Imanes de tierras raras de alta energía</li> <li>Agujero roscado en extremo de eje</li> <li>Conectores DIN, giran 180°</li> <li>Dimensiones de montaje IEC 72-1 estándar</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bobinados de 230 V y 460 V</li> <li>Opciones múltiples de velocidades de bobinados</li> <li>Imanes de tierras raras de alta energía</li> <li>Agujero roscado en extremo de eje</li> <li>Conectores DIN listos para SpeedTec, giran 180°</li> <li>Dimensiones de montaje IEC 72-1 estándar</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Recubrimiento epóxico apto para la industria alimenticia</li> <li>Bobinados de 230 V y 460 V</li> <li>Agujero roscado en extremo de eje</li> <li>Conectores DIN listos para SpeedTec, giran 180°</li> <li>Dimensiones de montaje IEC 72-1 estándar</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Exterior cilíndrico liso de acero inoxidable pasivado serie 300</li> <li>Certificado y listado según la norma NSF/ANSI 169</li> <li>Bobinados de 230 V y 460 V</li> <li>Agujero roscado en extremo de eje</li> <li>Extensiones de cables de 3 m (9.8 pies)</li> <li>Dimensiones de montaje IEC 72-1 estándar</li> </ul>
Tipo de motor	Servomotores síncronos de CA sin escobillas			
Especificaciones ambientales	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP50 mínimo, sin sello de eje (estándar)</li> <li>IP66 con sello de eje opcional y uso de conectores de cables sellados a prueba de condiciones ambientales.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP50 mínimo, sin sello de eje (estándar).</li> <li>IP67 con sello de eje opcional y uso de conectores de cable sellados a prueba de condiciones ambientales.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP66/IP67 con sello de eje (estándar) y uso de conectores de cable sellados a prueba de condiciones ambientales.</li> <li>Grasa apta para la industria alimenticia en sello de eje</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP66/IP67 con sello de eje (estándar) y uso de conectores de cable sellados a prueba de condiciones ambientales.</li> <li>IP69K para soportar proyecciones de agua de 1200 psi en el motor</li> </ul>
Par continuo	0.26...163 N•m (2.3...1440 lb•pulg.)	2.18...62.8 N•m (19.3...556 lb•pulg.)	1.6...19.4 N•m (14...172 lb•pulg.)	3.6...21.5 N•m (32...190 lb•pulg.)
Par pico	0.74...278 N•m (6.6...2,460 lb•pulg.)	6.6...154.2 N•m (58...1365 lb•pulg.)	3.61...48.6 N•m (32...430 lb•pulg.)	11.1...98 N•m (67.8...600 lb•pulg.)
Velocidad	Hasta 8000 rpm	Hasta 7000 rpm	Hasta 5000 rpm	3000 y 5000 rpm
Salida nominal del motor	0.16...18.6 kW	0.75...7.50 kW	0.73...4.1 kW	1.3...3.5 kW
Opciones de retroalimentación	<ul style="list-style-type: none"> <li>Múltiples vueltas, posición absoluta, alta resolución</li> <li>Una vuelta, posición absoluta, alta resolución</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Múltiples vueltas, posición absoluta, alta resolución</li> <li>Una vuelta, posición absoluta, alta resolución</li> <li>Dispositivo de resolución</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Múltiples vueltas, posición absoluta, alta resolución</li> <li>Una vuelta, posición absoluta, alta resolución</li> </ul>	
Opciones de motor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Frenado por 24 VCC</li> <li>Juego de sellos para eje</li> <li>Eje sin chaveta (tamaños de estructura limitados)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Frenado por 24 VCC</li> <li>Juego de sellos para eje</li> <li>Juego de presión de aire positiva</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Frenado por 24 VCC</li> <li>Juego de sellos para eje</li> <li>Juego de presión de aire positiva</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Frenado por 24 VCC</li> <li>Juego de sellos para eje con eslinga</li> <li>Juego de presión de aire positiva</li> </ul>
Variadores compatibles <sup>(1) (2)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500 <sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6200/Kinetix 6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 7000</li> <li>Kinetix 300/350</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> <li>PowerFlex® 755</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500 <sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6200/Kinetix 6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 300/350</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	
Aplicaciones típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Envasado</li> <li>Conversión</li> <li>Manejo de materiales</li> <li>Ensamblaje electrónico</li> <li>Industria automotriz</li> <li>Formación de metales</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Impresión</li> <li>Manejo de cintas continuas de material</li> <li>Conversión</li> <li>Industria automotriz</li> <li>Formación de metales</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Envasado de alimentos</li> <li>Llenado volumétrico</li> <li>Formado, llenado, sellado</li> <li>Manejo de alimentos</li> <li>Para aplicaciones cárnicas y avícolas se recomienda usar motores de acero inoxidable MP-Series</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Industrias cárnica y avícola</li> <li>Corte y llenado de alimentos</li> <li>Manejo de alimentos sin procesar</li> <li>Procesamiento</li> <li>Ciencias biológicas</li> <li>Productos de consumo</li> </ul>

(1) Para obtener las especificaciones de los variadores Kinetix 2000 y Ultra3000, consulte Recursos adicionales en la [página 22](#) para obtener vínculos a los datos técnicos aplicables y a las publicaciones de guías de diseño.

(2) Para obtener las especificaciones del variador PowerFlex 755, consulte el documento PowerFlex Low Voltage Drives Selection Guide, publicación [PFLEX-SG002](#).

(3) Requiere el juego convertidor de retroalimentación de 2198-H2DCK Hiperface-a DSL. Los motores MP-Series (clase 200 V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).



## Servomotores de acción directa RDD-Series

Características de los motores	Motores RDD-Series
Características principales	<ul style="list-style-type: none"> <li>Tecnología de motor inteligente</li> <li>Acoplamiento directo a la carga</li> <li>Configuración de envoltorio sin cojinetes</li> </ul>
Características	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bobinados de 460 V</li> <li>Opciones múltiples de velocidades de bobinados</li> <li>Conectores DIN listos para SpeedTec, giran 180°</li> <li>Dimensiones de montaje IEC 72-1 estándar</li> </ul>
Tipo de motor	Servomotor rotativo de acción directa
Especificaciones ambientales	IP65 con conectores de cables sellados a prueba de condiciones ambientales
Par continuo	32.7...426 N·m (289...3770 lb·pulg.)
Par pico	86.5...1050 N·m (766...9293 lb·pulg.)
Velocidad	Velocidades base entre 177...1836 rpm
Salida nominal del motor	1.97...8.69 kW
Opciones de retroalimentación	<ul style="list-style-type: none"> <li>Heidenhain EnDat 2.2 de alta resolución, múltiples vueltas</li> <li>Heidenhain EnDat 2.2 de alta resolución, una sola vuelta</li> </ul>
Opciones de motor	N/A
Variadores compatibles <sup>(1) (2)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 7000</li> <li>PowerFlex 755</li> </ul>
Aplicaciones típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Se usan para reemplazar la reducción de engranajes mecánicos (cajas de engranaje, correas, poleas)</li> <li>Estrictas restricciones de espacio</li> <li>Requisitos de ejes de alta potencia y alto rendimiento</li> </ul>

(1) Para consultar las especificaciones del variador Kinetix 7000, remítase a Recursos adicionales en la [página 22](#) para obtener los vínculos a las publicaciones de guías de diseño y datos técnicos aplicables.

(2) Para consultar las especificaciones del variador PowerFlex 755, remítase al documento PowerFlex Low Voltage Drives Selection Guide, publicación [PFLEX-SG002](#).

## Servomotores de baja inercia TL-Series

Características de los motores	Motores TL-Series (Boletines TL y TLY)
Características principales	<ul style="list-style-type: none"> <li>Tamaño compacto, alta densidad de par</li> <li>Tamaños de estructuras métricos y NEMA</li> <li>Tecnología de motor inteligente</li> <li>Baja inercia de rotor</li> </ul>
Características	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bobinados de 230 V</li> <li>Imanes de alta energía (tierras raras)</li> <li>Extensiones de cables de 1 m (3.2 pies)</li> <li>Comunicaciones en serie de 17 bits</li> </ul>
Tipo de motor	Servomotores síncronos de CA sin escobillas
Especificaciones ambientales	IP65 con sello de eje opcional
Par continuo	0.086...5.42 N·m (0.76...48 lb·pulg.)
Par pico	0.22...13 N·m (1.94...115 lb·pulg.)
Velocidad	4500, 5000 y 6000 rpm
Salida nominal del motor	0.037...2.0 kW
Opciones de retroalimentación	<ul style="list-style-type: none"> <li>Múltiples vueltas, posición absoluta, alta resolución (con batería de respaldo)</li> <li>Incremental (2000 conteos)</li> </ul>
Opciones de motor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Frenado por 24 VCC</li> <li>Juego de sellos para eje</li> </ul>
Variadores compatibles <sup>(1)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6000 (Boletín TLY)</li> <li>Kinetix 300/350 (Boletín TLY)</li> <li>Kinetix 3 (Boletines TL y TLY)</li> <li>Kinetix 2000 (Boletín TLY)</li> <li>Ultra3000 (Boletín TLY)</li> </ul>
Aplicaciones típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Robots</li> <li>Manejo de materiales</li> <li>Mesas X-Y</li> <li>Maquinaria especial</li> <li>Fabricación de semiconductores</li> <li>Equipo médico o de laboratorio</li> <li>Maquinaria de envasado ligero</li> <li>Maquinaria de oficina</li> </ul>

(1) Para obtener las especificaciones del variador Kinetix 2000 y Ultra3000, consulte Recursos adicionales en la [página 22](#) para obtener vínculos a los datos técnicos aplicables y publicaciones de guías de diseño.

# Servomotores lineales

Los motores lineales son componentes reconocidos por UL que cumplen las normas UL y CSA aplicables. Distintivo CE para todas las directivas aplicables. Visite <http://www.ab.com> para obtener más información.

## Servomotores lineales LDC-Series y LDL-Series

Características de los motores lineales	Servomotores lineales LDC-Series	Servomotores lineales LDL-Series
Características principales	<ul style="list-style-type: none"> <li>Alta relación fuerza de empuje/costo para soluciones menos costosas</li> <li>Par de vibración &lt; 5% de la fuerza continua</li> <li>Operación de 230/400 y 460 VCA</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Tecnología sin vibración que produce movimiento sumamente suave</li> <li>Ausencia de atracción magnética entre la bobina y el canal de imán que permite el uso de cojinetes lineales más pequeños y menos costosos</li> <li>Sin campo magnético externo a blindar en aplicaciones sensibles a campos magnéticos</li> <li>Operación de 230 VCA</li> </ul>
Características	<ul style="list-style-type: none"> <li>Capacidades de velocidad a 10 m/s (32.8 pies/s) para aumentar la productividad de la máquina</li> <li>Tecnología de acción directa de respuesta ultrarrápida del servo</li> <li>Sin piezas que se desgasten, para aumentar la productividad de la máquina mediante menor demanda de mantenimiento y repuestos</li> <li>Potencia estándar del motor MP-Series y conectores de retroalimentación para facilitar la combinación con extensiones y cables flexibles de Allen-Bradley</li> </ul>	
Tipo de motor	Bobina con núcleo de hierro y pista magnética	Canal magnético y bobina sin hierro
Especificaciones ambientales	Cumple las normas IP65 y RoHS	
Fuerzas continuas	74...2882 N (17...648 lb)	63...596 N (14...134 lb)
Fuerzas pico	188...5246 N (42...1179 lb)	209...1977 N (47...444 lb)
Velocidad pico	10 m/s (32.8 pies/s)	10 m/s (32.8 pies/s)
Par de vibración	< 5% de la fuerza continua	Cero
Accesorios instalables en el campo	<ul style="list-style-type: none"> <li>Placas de enfriamiento</li> <li>Juego de conector tipo mamparo</li> <li>Juego de conector de encoder</li> <li>Sensor Hall para bobina conectorizada</li> <li>Sensor Hall para bobina con conductores libres</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Juego de conector tipo mamparo</li> <li>Juego de conector de encoder</li> <li>Sensor Hall para bobina conectorizada</li> <li>Sensor Hall para bobina con conductores libres</li> </ul>
Variadores compatibles <sup>(1)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 300</li> <li>Kinetix 3</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 300</li> <li>Kinetix 3</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>
Aplicaciones típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Máquinas de envasado, formado, relleno y sellado</li> <li>Pórticos de formato grande (recogida y colocación, trazado y paletización)</li> <li>Manejo de materiales (movedores de paletas y vidrio en láminas)</li> <li>Máquinas de corte a chorro de agua, láser y plasma</li> <li>Máquinas herramienta</li> <li>Máquinas de corte al vuelo</li> <li>Máquinas de medición coordinada</li> <li>Encaminadores de formato grande</li> <li>Impresoras de formato grande (eje escalonado)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Corte, manejo y marcado de láminas</li> <li>Máquinas de impresión de computadora a placa</li> <li>Impresión de formato grande (eje de cabezal de impresión)</li> <li>Trazado de paneles planos y solares (eje de cabezal de trazado)</li> <li>Los ejes requieren una velocidad sumamente suave y constante</li> </ul>

(1) Para ver las especificaciones de los variadores Kinetix 2000 y Ultra3000, consulte Recursos adicionales en la [página 22](#) para obtener vínculos a los datos técnicos aplicables y publicaciones de guías de diseño.

# Accionadores lineales

Los accionadores son componentes UL Recognized según las normas UL y CSA aplicables y el distintivo CE para todas las directivas aplicables. Visite <http://www.ab.com> para obtener más información.

## Accionadores lineales integrados

Características de los accionadores	Sistema de etapas lineales integradas MP-Series (Boletín MPAS)	Sistema de etapas lineales multiejes integradas MP-Series (Boletín MPMA)	Propulsores lineales integrados LDAT-Series
Características principales	<ul style="list-style-type: none"> <li>Etapas lineales robustas con motor lineal de acción directa integrado o tornillo de bolas con servomotor MP-Series</li> <li>Disponible en tres tamaños de estructura (anchos de base) a fin de cumplir una variedad de requisitos de carga para la automatización general</li> <li>Tecnología de motor inteligente (tornillo de bolas)</li> <li>Velocidades lineales muy altas (de acción directa)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Alineamiento de 30 segundos de arco al sacarlo de la caja</li> <li>Administración de cables de cambio rápido, reemplazables en el campo para facilitar el mantenimiento</li> <li>Guías lineales tipo bola en jaula que retienen la lubricación para prolongar la vida útil de los cojinetes y producir niveles de ruido más bajos</li> <li>Encoders absolutos en eje de tornillo de bolas y encoders incrementales en eje de motor lineal de acción directa</li> <li>Potencia de motor MP-Series y conectores de retroalimentación para conexión a los cables de extensión y variadores de Allen-Bradley</li> <li>Agujeros de acceso para facilitar la lubricación</li> </ul>	<p>Accionadores lineales con núcleo de hierro de alta velocidad y precisión con guía lineal incorporada. Como solución prediseñada, los propulsores lineales integrados pueden ayudar a:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Reducir el tiempo de ingeniería, diseño y documentación</li> <li>Reducir el número de mecanismos y de componentes necesarios para crear una solución personalizada</li> <li>Reducir el tiempo de instalación del eje en una máquina</li> <li>Aumentar la confiabilidad debido a la tecnología de acción directa con una sola guía lineal, un solo componente de desgaste, cojinetes lineales de bola enjaulados y eliminación de componentes de desgaste asociados con la conversión de movimiento rotativo a lineal</li> </ul>
Características	<ul style="list-style-type: none"> <li>Operación de 200/230 V y 400/460 V (solo operación de 230 V para estructura de acción directa de 150 mm)</li> <li>Imanes de alta energía (tierras raras)</li> <li>Conectores para aplicaciones severas</li> <li>Operación sin interruptores de inicio y final de carrera</li> <li>El diseño de montaje de carro y base permite apilar estructuras de 200 mm y 250 mm</li> <li>Potencia del motor MP-Series y conectores de retroalimentación estándar</li> <li>Juego de purga de aire opcional que ofrece mayor protección contra el ingreso de sustancias extrañas</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>El cojinete lineal integrado proporciona la capacidad de portar una carga sin tener que montar y alinear cojinetes externos</li> <li>Cubierta de tira óptima para ofrecer protección adicional a los cojinetes en ambientes difíciles</li> <li>Múltiples métodos y superficies de montaje para facilitar el montaje en su máquina</li> <li>Se acopla directamente al ítem que debe ser movido</li> </ul>
Tipo de accionador	<ul style="list-style-type: none"> <li>Etapas lineales de acción directa</li> <li>Etapas lineales con accionamiento por tornillo de bolas</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>Propulsores lineales de acción directa</li> <li>Tamaños de estructura de 30, 50, 75, 100 y 150 mm</li> </ul>
Especificaciones ambientales	El exclusivo y duradero sistema de sellado de tira proporciona clasificación ambiental IP30 para evitar el ingreso de desechos de más de 2.5 mm (0.1 pulg.) de diámetro en la etapa lineal		IP30 (con opción de cubierta de tira)
Fuerzas continuas	83...521 N (19...117 lb)		81...1997 N (18...449 lb)
Fuerzas pico	312...1212 N (70...273 lb)		168...5469 N (38...1229 lb)
Velocidades pico	200...5000 mm/s (7.9...196.9 pulg./s)		Hasta 5 m/s (16 pies/s), y aceleración, 49 m/s <sup>2</sup> (160 pies/s <sup>2</sup> ) estándar.
Longitudes de carrera <sup>(1)</sup>	120...1940 mm (4.7...76.4 pulg.)		100...900 mm (4.0...35.0 pulg.)
Opciones de retroalimentación	<ul style="list-style-type: none"> <li>Posición absoluta, alta resolución, múltiples vueltas (tornillo de bolas)</li> <li>Encoder lineal magnético incremental con resolución de 5 micrones (de acción directa)</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>Incremental, escala magnética, resolución de 5 µm</li> <li>Absoluto, escala magnética, Hiperface, compatible solo con los servovariadores Kinetix 300</li> </ul>
Accesorios instalables en el campo	<ul style="list-style-type: none"> <li>Juego de repuesto para módulo de pista de cable</li> <li>Juego de repuesto de sellado de tira</li> <li>Cubierta superior</li> <li>Cubierta lateral</li> <li>Acoplamiento</li> <li>Juego de tuerca en T (paquete de 10)</li> <li>Juego de abrazaderas de puntera (paquete de 10)</li> <li>Juego de pistola de grasa</li> <li>Cartucho de repuesto de grasa</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Juego de repuesto para módulo de pista de cable</li> <li>Juegos de repuesto de sellado de tira</li> <li>Juegos de cubierta superior (solo para ejes Y o Z)</li> <li>Juegos de cubierta lateral</li> <li>Juegos de acoplamiento (solo para ejes Y o Z)</li> <li>Juego de tuerca en T (paquete de 10)</li> <li>Juego de barra de tuerca en T</li> <li>Juego de pistola de grasa</li> <li>Cartucho de repuesto de grasa</li> <li>Servomotor rotativo (solo para ejes Y o Z)</li> </ul>	<p>Aditamentos de montaje:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Montaje de pie</li> <li>Brida de horquilla (macho)</li> <li>Brida giratoria de horquilla (hembra)</li> </ul> <p>Aditamentos del extremo deslizante</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Juego de ojillos</li> <li>Juego de horquilla de varilla</li> <li>Juego de acoplador de varilla</li> <li>Soporte de montaje de carga útil horizontal</li> <li>Juego de contrapeso</li> </ul>
Variadores compatibles <sup>(2)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500 (solo tornillo de bolas) <sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6000 y Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 300 (tornillo de bolas y acción directa)</li> <li>Kinetix 350 (solo tornillo de bolas)</li> <li>Kinetix 3 (solo de acción directa)</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500 (solo tornillo de bolas) <sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6000 y Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 300 (tornillo de bolas y de acción directa)</li> <li>Kinetix 350 (solo tornillo de bolas)</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500 <sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6000 y Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 300</li> <li>Kinetix 3</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>
Aplicaciones típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Ensamblaje electrónico</li> <li>Recogida y colocación</li> <li>Robots</li> <li>Inspección</li> <li>Etiquetado</li> <li>Distribución</li> <li>Micro-matriz</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Manejo de materiales</li> <li>Recogida y colocación</li> <li>Distribución</li> <li>Escán</li> <li>Contorneado</li> <li>Impresión de tono continuo</li> <li>Corte móvil de formas</li> </ul>	Aplicaciones que actualmente usan un accionador de correa de diseño personalizado o un dispositivo de varillaje que convierte el movimiento giratorio en lineal, como encartonadoras, apiladoras, embaladoras de cajas, formadoras de cajas y bandejas, alimentadores de entrada y salida, derivadores, eyectores, compuertas descendentes y transportadores horizontales.

(1) Se aplica a las etapas lineales Boletín MPAS. No todas las longitudes de carrera (recorridos) Boletín MPAS están disponibles con las etapas lineales multiejes Boletín MPMA.

(2) Para ver las especificaciones del variador Kinetix 2000 y Ultra3000, consulte Recursos adicionales en la [página 22](#) para obtener vínculos a los datos técnicos aplicables y publicaciones de guías de diseño.

(3) Requiere el juego convertidor de retroalimentación de 2198-H2DCK Hiperface-a-DSL. Los propulsores lineales LDAT-Series requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

**Cilindros eléctricos MP-Series y TL-Series**

Características de los accionadores	Cilindros eléctricos TL-Series (Boletín TLAR)	Cilindros eléctricos MP-Series (Boletín MPAR)	Cilindros eléctricos para aplicaciones severas MP-Series (Boletín MPAI)
Características principales	Diseño de avanzada caracterizado por una construcción de tornillo de bolas accionado por servomotores TL-Series (Boletín TLY)	Diseño de avanzada caracterizado por una construcción de tornillo de bolas accionado por servomotores MP-Series (Boletín MPL)	<ul style="list-style-type: none"> <li>Diseño de avanzada caracterizado por una construcción de tornillo de bolas y tornillo de rodillo accionados por servomotores MP-Series (Boletín MPL)</li> <li>Cilindros de montaje de brida frontal, montaje de muñón frontal y montaje de horquilla trasera</li> <li>Opción (pintura) apta para la industria de alimentos, con recubrimiento epóxico, y piezas de sujeción y accesorios de acero inoxidable resistente a la corrosión</li> </ul>
Características	<ul style="list-style-type: none"> <li>Operación de 200/230V</li> <li>Opciones de retroalimentación absoluta de alta resolución compatibles con los servomotores TL-Series (Boletín TLY)</li> <li>Potencia del motor TL-Series y conectores de retroalimentación estándar</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Operación de 200/230V y 400/460V</li> <li>Opciones de retroalimentación absoluta de alta resolución, compatible con los servomotores MP-Series</li> <li>Potencia del motor MP-Series y conectores de retroalimentación estándar</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Los cilindros totalmente ensamblados y listos para instalar ayudan a ahorrar tiempo en la ingeniería de diseño mecánico, cableado y puesta en servicio</li> <li>Tecnología de motor inteligente</li> <li>Velocidades lineales muy altas</li> </ul>		
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Clasificado para un ciclo de servicio del 100% y diseñado para brindar rendimiento repetible y reproducible durante la vida útil de operación del accionador</li> <li>La retroalimentación absoluta permite la operación sin interruptores de inicio y final de carrera</li> <li>No se requieren tuberías, válvulas ni suministro de aire o aceite</li> </ul>		
Tipo de accionador	Cilindros eléctricos accionados por tornillo de bolas		Cilindros eléctricos de tornillo de bolas y tornillo de rodillo
Especificaciones ambientales	La clasificación IP40 (unidad completa) incluye sello en extremo de barra y puerto respirador	<ul style="list-style-type: none"> <li>La clasificación IP40 (unidad completa) incluye sello en extremo de barra y puerto respirador</li> <li>Clasificación IP66 para componentes electrónicos con conectores de cables sellados a prueba de condiciones ambientales (Boletín 2090)</li> </ul>	Clasificación IP66 e IP67 con conectores de cables sellados a prueba de condiciones ambientales (Boletín 2090)
Fuerza de paro continua	240...2000 N (54...450 lb)		706...13,122 N (159...2950 lb)
Fuerza máx. de alimentación	300...2500 N (67...562 lb)		1446...14,679 N (325...3300 lb)
Velocidades pico	0.15...1.0 m/s (5.9...39.4 pulg./s)		176...610 mm/s (6.9...24.0 pulg./s)
Longitudes de carrera <sup>(1)</sup>	100...800 mm (4.0...32.0 pulg.)		076, 150, 300, 450 mm (3.0, 6.0, 12.0, 18.0 pulg.)
Equipo opcional	Frenos de retención de 24VCC		Frenos de retención de 24VCC
Accesorios instalables en el campo	<ul style="list-style-type: none"> <li>Montaje de pie</li> <li>Montaje en brida</li> <li>Juego de montaje en muñón</li> <li>Soporte de muñón</li> <li>Aditamentos de montaje (pie de horquilla, pie de horquilla en ángulo recto)</li> <li>Aditamentos de barra de pistón (armella de barra, horquilla de barra, acoplador de barra, pieza acopladora)</li> <li>Barra de guía</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>Placas de montaje</li> <li>Montaje en brida frontal</li> <li>Montaje en horquilla trasera</li> <li>Aditamentos de extremo de barra (armella de barra, horquilla de barra)</li> <li>Opción antirrotación</li> </ul>
Variadores compatibles <sup>(2)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 300/350</li> <li>Kinetix 3</li> <li>Kinetix 2000</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500 <sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 300/350</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	
Aplicaciones típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Manejo de materiales (carga, descarga, elevadores, recogida y colocación, derivadores, transferencias, pórticos)</li> <li>Control de procesos y llenado volumétrico (guías de rollo, posicionamiento de compuerta, válvula, boquilla y cuba)</li> <li>Fabricación (ajustes de herramientas de corte y topes de retención de máquinas, alineamiento de piezas de trabajo)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Piezas para sujetar, presionar, halar o expulsar</li> <li>Envasado (productos de consumo masivo, industria automotriz, productos médicos)</li> <li>Ensamblaje electrónico</li> <li>Sistemas de inserción</li> <li>Equipos de inspección y prueba</li> </ul>	

(1) No todas las longitudes de carrera (recorridos) están disponibles en todos los tamaños de estructura.

(2) Para ver las especificaciones del variador Kinetix 2000 y Ultra3000, consulte Recursos adicionales en la [página 22](#) para obtener vínculos a los datos técnicos aplicables y publicaciones de guías de diseño.

(3) Requiere el juego convertidor de retroalimentación de 2198-H2DCK Hiperface-a DSL. Los cilindros eléctricos MP-Series (clase 200V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

# Servovariadores

Los servovariadores cumplen la normativa CE y UL Listed de acuerdo a las normas de seguridad de EE.UU. y Canadá. Visite <http://www.ab.com> para obtener más información.

## Movimiento integrado en los servovariadores de red EtherNet/IP

Características de los variadores	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350	
Características principales	<ul style="list-style-type: none"> <li>Alto rendimiento con dimensiones más pequeñas y una densidad optimizada de alimentación eléctrica</li> <li>Cable de motor único que incluye alimentación eléctrica, retroalimentación y conductores de freno con conector SpeedTec</li> <li>Dispositivo de retroalimentación digital que proporciona información en tiempo real sobre el rendimiento del motor a los circuitos de control</li> <li>Capacidad de funcionamiento con servomotores y motores de inducción</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Multiejes</li> <li>Bus común</li> <li>Diseño modular</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Movimiento integrado, de un solo eje, optimizado para bajo conteo de ejes</li> <li>Compatible con el conjunto completo de comandos de movimiento</li> <li>Los modelos de entrada de 120 V accionan motores de 240 V a velocidad plena (números de catálogo 2097-V31PRx)</li> <li>Los módulos de entrada monofásica de 240 incluyen filtro de línea de CA integrado (números de catálogo 2097-V32PRx)</li> <li>Módulo de memoria para reemplazo automático de dispositivos (ADR)</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Control de movimiento integrado en la red EtherNet/IP</li> <li>Seguridad integrada en la red EtherNet/IP</li> </ul>	Control de movimiento integrado en la red EtherNet/IP		
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Control de desconexión de par segura (STO), certificación TÜV</li> <li>2198-Hxxx-ERS: STO cableado, PLd, Cat 3; SIL CL2</li> <li>2198-Hxxx-ERS2: STO integrado, PLe, Cat 3; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Función de seguridad de monitorización de velocidad</li> <li>Control de desconexión de par segura</li> <li>Certificación TÜV PLe, categoría 4; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Control de desconexión de par segura</li> <li>Certificación TÜV PLd, categoría 3; SIL CL2</li> </ul>	
Configuración de los variadores	<ul style="list-style-type: none"> <li>La operación de un solo eje ofrece simplicidad a bajo costo</li> <li>Configuraciones que comparten el bus multiejes</li> </ul>	1...8 ejes en línea de alimentación eléctrica Boletín 2094	Eje sencillo	
Voltaje de entrada	195...264VCA, monofásico 195...264VCA, trifásico 324...528VCA, trifásico	324...528VCA, trifásico (clase 400V)	<ul style="list-style-type: none"> <li>120/240VCA, monofásico</li> <li>240VCA, trifásico</li> <li>480VCA, trifásico</li> </ul>	
Voltaje de entrada seguidor de bus común	276...747VCC	458...747VCC (clase 400V)	N/A	
Potencia de salida a régimen continuo (inversor)	0.2...1.0 kW (195...264V, entrada monofásica) 0.3...7.2 kW (195...264V, entrada trifásica) 0.6...14.6 kW (324...528V, entrada trifásica)	1.8...22 kW (clase 400V)	<ul style="list-style-type: none"> <li>0.4...1.7 kW (entrada monofásica)</li> <li>0.5...3.0 kW (entrada monofásica o trifásica)</li> <li>1.0...3.0 kW (entrada trifásica)</li> </ul>	
Corriente de salida a régimen continuo (inversor)	1.0...23.0 A valor eficaz	2.8...34.6 A valor eficaz (clase 400V)	2.0...12.0 A valor eficaz	
Entradas digitales del variador	<ul style="list-style-type: none"> <li>Inicio/registro1 (función doble)</li> <li>Registro de alta velocidad (1)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Habilitación, inicio, sobrecarrera ±</li> <li>Registro de alta velocidad (2/eje)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Habilitación, inicio, sobrecarrera ±</li> <li>Registro de alta velocidad (1)</li> </ul>	
Salidas digitales de variador	Salida de relé de freno del motor (con supresión)			
Programación	Aplicación Logix Designer	Software RSLogix 5000		
	Versión 21.00.00 o posterior	Versión 18.00.00 o posterior	Versión 20.00 o posterior	
	Lógica de escalera, texto estructurado y diagramas de funciones secuenciales			
Compatibilidad del módulo Logix5000	<ul style="list-style-type: none"> <li>Módulos 1756-EN2T, 1756-EN2TR, 1756-EN3TR EtherNet/IP con controladores ControlLogix o GuardLogix</li> <li>Controladores CompactLogix 5370</li> </ul>			
Control de E/S	EtherNet/IP			
Retroalimentación	<ul style="list-style-type: none"> <li>Retroalimentación de encoder absoluto de alta resolución, múltiples vueltas y una sola vuelta</li> <li>Compatibilidad de encoder Hiperface con juego convertidor 2198-H2DCK</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder absoluto de alta resolución, múltiples vueltas y una sola vuelta</li> <li>Encoder incremental</li> <li>Encoders EnDat 2.1 y 2.2</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder absoluto de alta resolución, múltiples vueltas y una sola vuelta</li> <li>Encoder incremental</li> </ul>	
	Eje de retroalimentación solamente con encoders Boletín 842E-CM	Eje auxiliar de retroalimentación solamente	Eje auxiliar para modo de engranaje maestro	
Compatibilidad con motores rotativos	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix VP (Boletín VPL/VPF/VPS)</li> <li>MP-Series (Boletín MPL/MPM/MPF/MPS) (1)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP-Series (Boletín MPL/MPM/MPF/MPS)</li> <li>MP-Series RDD-Series de acción directa (Boletín RDB)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP-Series (Boletín MPL/MPM/MPF/MPS)</li> <li>TL-Series (Boletín TLY)</li> </ul>	

Características de los variadores	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350
Compatibilidad con motores lineales	N/A	LDC-Series con núcleo de hierro	N/A
Compatibilidad con accionador lineal	<ul style="list-style-type: none"> <li>Propulsores lineales integrados LDAT-Sxxxxxx-xDx<sup>(1)</sup></li> <li>Cilindros eléctricos MP-Series (Boletín MPAR/MPAI)<sup>(1)</sup></li> <li>Sistema de etapas lineales MP-Series<sup>(1)</sup> (tornillo de bolas Boletín MPAS y MPMA solamente)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Sistema de etapas lineales MP-Series (Boletín MPAS/MPMA)</li> <li>Propulsores lineales integrados LDAT-Sxxxxxx-xBx</li> <li>Cilindros eléctricos MP-Series (Boletín MPAR/MPAI)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Cilindros eléctricos MP-Series (Boletín MPAR/MPAI)</li> <li>Cilindros eléctricos TL-Series (Boletín TLAR)</li> <li>Sistema de etapas lineales MP-Series (tornillo de bolas Boletín MPAS y MPMA solamente)</li> </ul>
Compatibilidad de accesorios	<ul style="list-style-type: none"> <li>Módulo condensador 2198</li> <li>Filtros de línea 2198 AC (EMC)</li> <li>Juegos de conector de bus compartido 2198</li> <li>Resistencias de derivación 2097</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Módulos de interface de línea (LIM) 2094</li> <li>Módulos de freno resistivo (RBM) 2090</li> <li>Derivaciones pasivas externas 1394</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bloque de expansión de terminales de E/S 2097</li> <li>Programador de módulo de memoria 2097</li> <li>Filtros de línea de CA (EMC) 2097</li> <li>Resistencias de derivación 2097</li> </ul>

(1) Requiere el juego convertidor de retroalimentación de 2198-H2DCK Hiperface-a DSL. Los motores y accionadores LDAT-Series y MP-Series (clase 200 V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

### Control de movimiento integrado por servo variadores de interface Sercos

Características de los variadores	Kinetix 6200	Kinetix 6000	Kinetix 6000M (sistema IDM)
Características principales	<ul style="list-style-type: none"> <li>Multiejes</li> <li>Bus común</li> <li>Diseño modular</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Multiejes</li> <li>Bus común</li> <li>Rendimiento pico mejorado</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Tecnología de variador-motor integrados</li> <li>Multiejes</li> <li>Bus común</li> </ul>
	Control de movimiento integrado por interface Sercos		
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Función de seguridad de monitorización de velocidad</li> <li>Control de desconexión de par segura</li> <li>Certificación TÜV PLe, categoría 4; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Control de desconexión de par segura</li> <li>Certificación TÜV PLe, categoría 3; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Control de desconexión de par segura</li> <li>Certificación TÜV PLd, categoría 3; SIL CL2</li> </ul>
Configuración de los variadores	1...8 ejes en línea de alimentación eléctrica Boletín 2094		<ul style="list-style-type: none"> <li>1...4 módulos IPIM/línea de alimentación eléctrica 2094</li> <li>1...16 unidades IDM/cada módulo IPIM</li> </ul>
Voltaje de entrada	324...528 VCA, trifásico (clase 400 V)	195...265 VCA, trifásico (clase 200 V)	324...528 VCA, trifásico (clase 400 V)
		324...528 VCA, trifásico (clase 400 V)	
Voltaje de entrada seguidor de bus común	458...747 VCC (clase 400 V)	275...375 VCC (clase 200 V)	458...747 VCC (clase 400 V)
		458...747 VCC (clase 400 V)	
Potencia de salida a régimen continuo (inversor)	1.8...22 kW (clase 400 V)	1.2...11 kW (clase 200 V)	1.0...1.4 kW (clase 400 V)
		1.8...22 kW (clase 400 V)	
Corriente de salida a régimen continuo (inversor)	2.8...34.6 A valor eficaz (clase 400 V)	3.7...34.6 A valor eficaz (clase 200 V)	N/A
		2.8...34.6 A valor eficaz (clase 400 V)	
Entradas digitales del variador	<ul style="list-style-type: none"> <li>Habilitación, inicio, sobrecarrera ±</li> <li>Registro de alta velocidad (2/eje)</li> </ul>		Cada unidad IDM incluye estas entradas digitales: <ul style="list-style-type: none"> <li>Inicio, sobrecarrera ±</li> <li>Registro de alta velocidad (2/eje)</li> </ul> El módulo IPIM incluye entrada digital de habilitación
Salidas digitales de variador	Salida de relé de freno del motor (con supresión)		N/A
Conector DPI	N/A	Software DriveExplorer o módulo DPI HIM	N/A
Programación	Software RSLogix 5000		
	Versión 17.00.00 o posterior	Versión 11.00.00 o posterior	Versión 20.01 o posterior
	Lógica de escalera, texto estructurado y diagramas de funciones secuenciales		
Compatibilidad del módulo Logix5000	1756-M03SE, 1756-M08SE, 1756-M16SE 1768-M04SE		
Control de E/S	Fibra óptica Sercos		Fibra óptica sercos (controlador a IPIM)
Retroalimentación	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder absoluto de alta resolución, múltiples vueltas y una sola vuelta</li> <li>Encoder incremental</li> <li>Encoders EnDat 2.1 y 2.2</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder absoluto de alta resolución, múltiples vueltas y una sola vuelta</li> <li>Encoder incremental</li> <li>Compatibilidad de encoder EnDat 2.1 y 2.2 con módulo 2090-K6CK-KENDAT</li> <li>Dispositivo de resolución</li> </ul>	Encoder multivuelas absoluto de alta resolución
	Eje auxiliar de retroalimentación solamente		N/A
Compatibilidad con motores rotativos	<ul style="list-style-type: none"> <li>Sistema Kinetix 6000M IDM</li> <li>MP-Series (Boletín MPL/MPM)</li> <li>MP-Series (Boletín MPF/MP5)</li> <li>MP-Series RDD-Series de acción directa (Boletín RDB)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Sistema Kinetix 6000M IDM</li> <li>MP-Series (Boletín MPL/MPM)</li> <li>MP-Series (Boletín MPF/MP5)</li> <li>RDD-Series de acción directa (Boletín RDB)<sup>(1)</sup></li> <li>TL-Series (Boletín TLY-Axxxx-H)</li> </ul>	Variador-motor integrado Kinetix 6000M (unidad IDM)

## Comparación de características de los productos

Características de los variadores	Kinetix 6200	Kinetix 6000	Kinetix 6000M (sistema IDM)
Compatibilidad con motores lineales	LDC-Series con núcleo de hierro	<ul style="list-style-type: none"> <li>LDC-Series con núcleo de hierro</li> <li>LDL-Series sin hierro</li> </ul>	N/A
Compatibilidad con accionador lineal	<ul style="list-style-type: none"> <li>Sistema de etapas lineales MP-Series (Boletín MPAS)</li> <li>Propulsores lineales integrados LDAT-Sxxxxx-xBx</li> <li>Sistema de etapas lineales multiejes MP-Series (Boletín MPMA)</li> <li>Cilindros eléctricos MP-Series (Boletín MPAR y MPAI)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP-Series (Boletín MPAS)</li> <li>Propulsores lineales integrados LDAT-Sxxxxx-xBx</li> <li>MP-Series (Boletín MPMA)</li> <li>MP-Series (Boletín MPAR y MPAI)</li> </ul>	N/A
Compatibilidad de accesorios	<ul style="list-style-type: none"> <li>Módulo de interface de alimentación eléctrica 2094 (IPIIM)</li> <li>Módulos de interface de línea (LIM) 2094</li> <li>Módulos de freno resistivo (RBM) 2090</li> <li>Derivación pasiva externa 1394</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Módulo de interface de alimentación eléctrica 2094 (IPIIM)</li> <li>Módulos de interface de línea (LIM) 2094</li> <li>Módulos de freno resistivo (RBM) 2090</li> <li>Derivación pasiva externa 1394</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Módulos de interface de línea (LIM) 2094</li> <li>Módulos de freno resistivo (RBM) 2090</li> <li>Derivación pasiva externa 1394</li> </ul>

(1) Requiere el juego convertidor de retroalimentación 2090-K6CK-KENDAT EnDat.

## Indexado y servovariadores de componentes

Características de los variadores	Kinetix 300	Kinetix 3	
Características principales	<ul style="list-style-type: none"> <li>Solución de un solo eje para aplicaciones de movimiento de baja complejidad</li> <li>Arquitectura de control flexible para control de indexado EtherNet/IP, PTO o analógico simple</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Solución de un solo eje para aplicaciones de movimiento de baja complejidad, con o sin PLC.</li> <li>Modos de comando de indexado, analógico, velocidad preseleccionada y tren de impulsos</li> <li>Realiza indexado en hasta 64 puntos</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Los modelos de entrada de 120 V accionan motores de 240 V a velocidad plena (números de catálogo 2097-V31PRx)</li> <li>Los módulos de entrada monofásica de 240 incluyen filtro de línea de CA integrado (números de catálogo 2097-V32PRx)</li> <li>Módulo de memoria para reemplazo automático de dispositivos (ADR)</li> </ul>		
	Solución de red EtherNet/IP de bajo costo		Modbus-RTU o control de E/S
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Control de desconexión de par segura</li> <li>Certificación TÜV PLd, categoría 3; SIL CL2</li> </ul>		N/A
Configuración de los variadores	Eje sencillo		
Voltaje de entrada	<ul style="list-style-type: none"> <li>120/240 VCA, monofásico</li> <li>240 VCA, trifásico</li> <li>480 VCA, trifásico</li> </ul>	170...264 VCA, (230 V nom.) monofásico o trifásico	
Potencia de salida a régimen continuo	0.4...1.7 kW (entrada monofásica)	50 W...1.50 kW	
	0.5...3.0 kW (entrada monofásica o trifásica)		
	1.0...3.0 kW (entrada trifásica)		
Corriente de salida a régimen continuo	2.0...12.0 A valor eficaz	0.61...9.90 A valor eficaz	
Entradas digitales del variador	<ul style="list-style-type: none"> <li>Habilitación, inicio, sobrecarrera ±</li> <li>Registro de alta velocidad (1)</li> <li>Ocho entradas configurables</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Entradas de tren de impulsos y analógicas</li> <li>Entrada de paro de emergencia dedicada</li> <li>Diez entradas configurables</li> </ul>	
Salidas digitales de variador	<ul style="list-style-type: none"> <li>Listo</li> <li>Cuatro salidas configurables</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Servoalarma</li> <li>Seis salidas configurables</li> </ul>	
Programación	<ul style="list-style-type: none"> <li>Servidor de web incorporado para configuración y diagnósticos</li> <li>Software RSLogix 5000, versión 17.00.00 o posterior (lógica de escalera, texto estructurado y diagramas de funciones secuenciales)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Software Ultraware (versión 1.80 o posterior) para configuración del variador</li> <li>Software RSLogix 500 si se usa control Modbus-RTU</li> <li>Software Connected Components Workshop si se usa controladores Micro800</li> </ul>	
Compatibilidad del módulo/controlador Logix5000	<ul style="list-style-type: none"> <li>1756-L7x o 1756-L7xS con 1756-ENxI</li> <li>Controladores 5370 con puerto doble incorporado</li> <li>Controladores 1769-L3x con puerto sencillo incorporado</li> <li>Controladores 1768-L4x y 1768-L4xS con 1768-ENBT</li> <li>MicroLogix 1100 y 1400</li> <li>Micro850</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MicroLogix 1000, 1100, 1200, 1400, 1500</li> <li>Micro850</li> <li>Micro830</li> </ul>	
Control de E/S	EtherNet/IP	Entradas digitales	
Retroalimentación	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder absoluto de alta resolución, múltiples vueltas y una sola vuelta</li> <li>Encoder incremental</li> </ul>	N/A	
	Eje auxiliar para modo de engranaje maestro		
Compatibilidad con motores rotativos	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP-Series (Boletín MPL/MPM/MPF/MPS)</li> <li>TL-Series (Boletín TLY)</li> </ul>	TL-Series (Boletín TL y TLY)	

Características de los variadores	Kinetix 300	Kinetix 3
Compatibilidad con motores lineales	<ul style="list-style-type: none"> <li>• LDC-Series con núcleo de hierro</li> <li>• LDL-Series sin hierro</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• LDC-Series con núcleo de hierro</li> <li>• LDL-Series sin hierro</li> </ul>
Compatibilidad con accionador lineal	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Cilindros eléctricos MP-Series (Boletín MPAR)</li> <li>• Cilindros eléctricos para aplicaciones severas MP-Series (Boletín MPAl)</li> <li>• Cilindros eléctricos TL-Series (Boletín TLAR)</li> <li>• Sistema de etapas lineales MP-Series (Boletín MPAS y MPMA)</li> <li>• Propulsores lineales integrados LDAT-Sxxxxxx-xBx (encoder incremental)</li> <li>• Propulsores lineales integrados LDAT-Sxxxxxx-xDx (encoder absoluto, de alta resolución)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Cilindros eléctricos TL-Series (Boletín TLAR)</li> <li>• Sistema de etapas lineales MP-Series (Boletín MPAS con acción directa solamente)</li> <li>• Propulsores lineales integrados LDAT-Sxxxxxx-xBx (encoder incremental)</li> </ul>
Compatibilidad de accesorios	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Juego de conector LDAT-CONKIT-DSL para propulsores lineales LDAT-Sxxxxxx-xDx</li> <li>• Bloque de expansión de terminales de E/S 2097</li> <li>• Programador de módulo de memoria 2097</li> <li>• Filtros de línea de CA (EMC) 2097</li> <li>• Resistencias de derivación 2097</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Tarjeta de transición de E/S 2071</li> <li>• Cable de transición de E/S 2090</li> <li>• Tarjeta de transición de retroalimentación de motor 2071</li> <li>• Cables de control y configuración 2090</li> </ul>



Notas:

# Servovariadores Kinetix 5500



Los servovariadores Kinetix 5500 y los servomotores Kinetix VP proporcionan una solución de control de movimiento económica que ofrece alto rendimiento y capacidad de escalado con bobinados del motor específicos para las clasificaciones del variador para dimensionar sistemas de manera óptima.

Al mejorar la cartera actual de arquitectura de gama media, este sistema de movimiento está diseñado para conectar y operar con controladores ControlLogix 1756-L7x y CompactLogix 5370 con el entorno Studio 5000, y es compatible con el movimiento integrado en la red EtherNet/IP.

Los variadores Kinetix 5500 2198-Hxxx-ERS2 (seguridad integrada) utilizan controladores de seguridad GuardLogix 1756-L7xS para conectividad al adaptador POINT Guard I/O™ EtherNet/IP distribuido compatible con control de seguridad SIL CL3.

Con las ventajas de este sistema de movimiento, ahora usted puede ejecutar aplicaciones de movimiento en una sola plataforma de control, usando una sola red y simplificando el diseño, la operación y el mantenimiento del equipo.

## Características del servovariador Kinetix 5500

- Alto rendimiento con dimensiones más pequeñas y densidad optimizada de alimentación eléctrica
- Cable de motor único que incluye alimentación eléctrica, retroalimentación y conductores de freno con conector SpeedTec
- La operación de un solo eje ofrece simplicidad a bajo costo
- Conectividad flexible de alimentación eléctrica en configuraciones multieje y de bus compartido
  - CA compartida
  - CC compartida
  - CA/CC compartidas y configuraciones híbridas
- Movimiento integrado y seguridad integrada por la red EtherNet/IP
- Control de desconexión de par segura (STO), certificación TÜV
  - 2198-Hxxx-ERS: Seguridad de cableado, PLd, categoría 3 según EN ISO 13849 y SIL CL2 según IEC 61508, EN 61800-5-2 y EN 62061
  - 2198-Hxxx-ERS2: Seguridad integrada, PLe, categoría 3 según EN ISO 13849 y SIL CL3 según IEC 61508, EN 61800-5-2 y EN 62061
- Versátil rango de voltajes de entrada de CA:
  - 195...264 V de valor eficaz, monofásico
  - 195...264 V de valor eficaz, trifásico
  - 324...528 V de valor eficaz, trifásico
- Opciones de bobinado de motor Kinetix VP específicas para las clasificaciones del variador, para dimensionar sistemas de manera óptima
  - Potencia de salida a régimen continuo 0.2...14.6 kW
  - Corriente de salida a régimen continuo 1.4...32.5 A 0 pico, (inversor)
- Módulo condensador Boletín 2198 y resistencia de derivación Boletín 2097 para gestión de absorción de energía
- Dispositivo de retroalimentación digital (DSL) que proporciona información en tiempo real sobre el rendimiento del motor a los circuitos de control
  - Retroalimentación de encoder absoluto de alta resolución, múltiples vueltas y una sola vuelta
- Capacidad de funcionamiento con servomotores y motores de inducción

Para comparar las características de las diversas familias de variadores, consulte Servovariadores a partir de la [página 32](#).

# Componentes del servovariador Kinetix 5500

Los sistemas de servovariadores Kinetix 5500 constan de estos componentes requeridos:

- Un servovariador 2198-Hxxx-ERS o 2198-Hxxx-ERS2
- Un servomotor Kinetix VP, motor de inducción, propulsor lineal LDAT-Series o accionador lineal o motor rotativo MP-Series
  - Los motores y accionadores MP-Series (clase 400 V) requieren juegos de convertidor 2198-H2DCK
  - Los propulsores lineales LDAT-Series y los motores/accionadores MP-Series (clase 200 V) requieren juegos convertidores 2198-H2DCK (serie B o posterior)
- Un cable 2090-CSxM1DF-xxAAxx (estándar, no flexible) o 2090-CSxM1DF-xxAFxx (flexible continuo) para alimentación eléctrica del motor retroalimentación y conexiones de freno
- Una fuente de alimentación eléctrica 1606-XLxx 24 V para alimentación eléctrica de control y freno del motor
- Cable 1585J-M8CBJM-x Ethernet (blindado)

Los sistemas de servovariadores Kinetix 5500 también pueden incluir cualquiera de estos componentes opcionales:

- Un módulo condensador 2198-CAPMOD-1300
- Un filtro de línea de CA 2198-DBxx-F
- Una resistencia de derivación 2097-Rx
- Sistema de conexión de bus compartido Boletín 2198

Para obtener información sobre los requisitos detallados de sistemas de variadores Kinetix 5500, consulte el documento Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM009](#).

## Selección de servovariadores Kinetix 5500

Núm. de cat. de variador (STO cableado)	Núm. de cat. de variador (STO integrado)	Tamaño de estructura	Voltaje de entrada	Potencia de salida a régimen continuo kW	Corriente de salida a régimen continuo A 0-pico
2198-H003-ERS	2198-H003-ERS2	1	195...264 V de valor eficaz, monofásico	0.2 kW	1.4
2198-H008-ERS	2198-H008-ERS2			0.3 kW	
2198-H015-ERS	2198-H015-ERS2	2	195...264 V de valor eficaz, trifásico	0.6 kW	3.5
2198-H025-ERS	2198-H025-ERS2			0.5 kW	
2198-H040-ERS	2198-H040-ERS2			0.8 kW	
2198-H070-ERS	2198-H070-ERS2	3	324...528 V de valor eficaz, trifásico	1.6 kW	7.1
2198-H003-ERS	2198-H003-ERS2			1.0 kW	
2198-H008-ERS	2198-H008-ERS2	2	195...264V de valor eficaz, trifásico	1.5 kW	11.3
2198-H015-ERS	2198-H015-ERS2			3.2 kW	
2198-H025-ERS	2198-H025-ERS2	3	195...264V de valor eficaz, trifásico	2.4 kW	18.4
2198-H040-ERS	2198-H040-ERS2			5.1 kW	
2198-H070-ERS	2198-H070-ERS2	3	324...528V de valor eficaz, trifásico	4.0 kW	32.5
2198-H003-ERS	2198-H003-ERS2			8.3 kW	
2198-H008-ERS	2198-H008-ERS2	3	324...528V de valor eficaz, trifásico	7.0 kW	32.5
2198-H015-ERS	2198-H015-ERS2			14.6 kW	

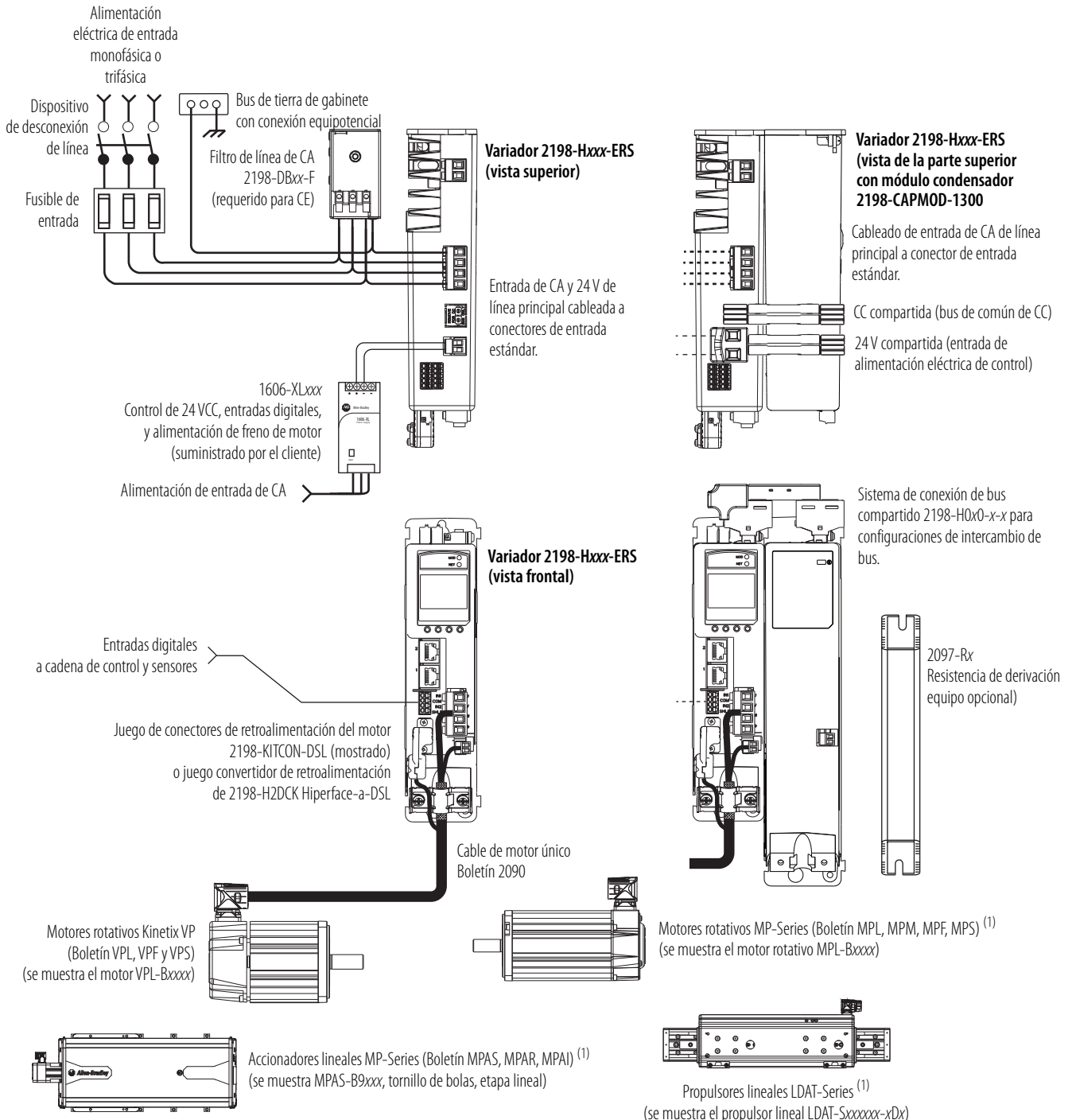
Para consultar las especificaciones del módulo variador Kinetix 5500 no incluidas en esta publicación, remítase al documento Kinetix Servo Drives Technical Data, publicación [GMC-TD003](#).

## Configuraciones típicas de hardware

Estas configuraciones de hardware típicas ilustran el uso de servovariadores, motores y accesorios de movimiento disponibles para los sistemas de variadores Kinetix 5500.

### Configuraciones autónomas

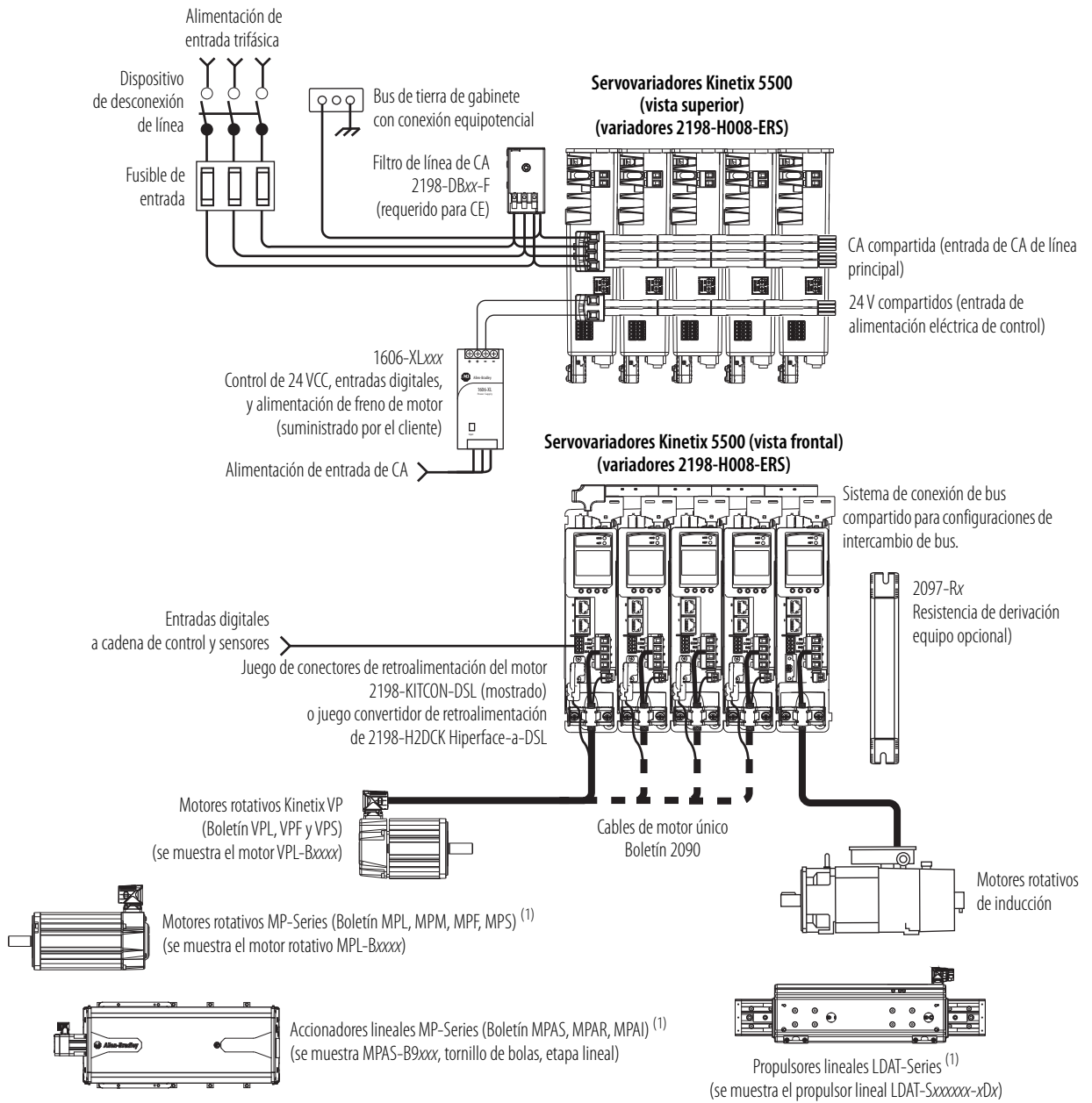
En estos ejemplos se muestra un variador autónomo con y sin el módulo condensador Boletín 2198.



(1) Requiere el juego convertidor de retroalimentación de 2198-H2DCK Hiperface-a-DSL. LDAT-Series y MP-Series (clase 200 V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

### Configuraciones de CA compartidas

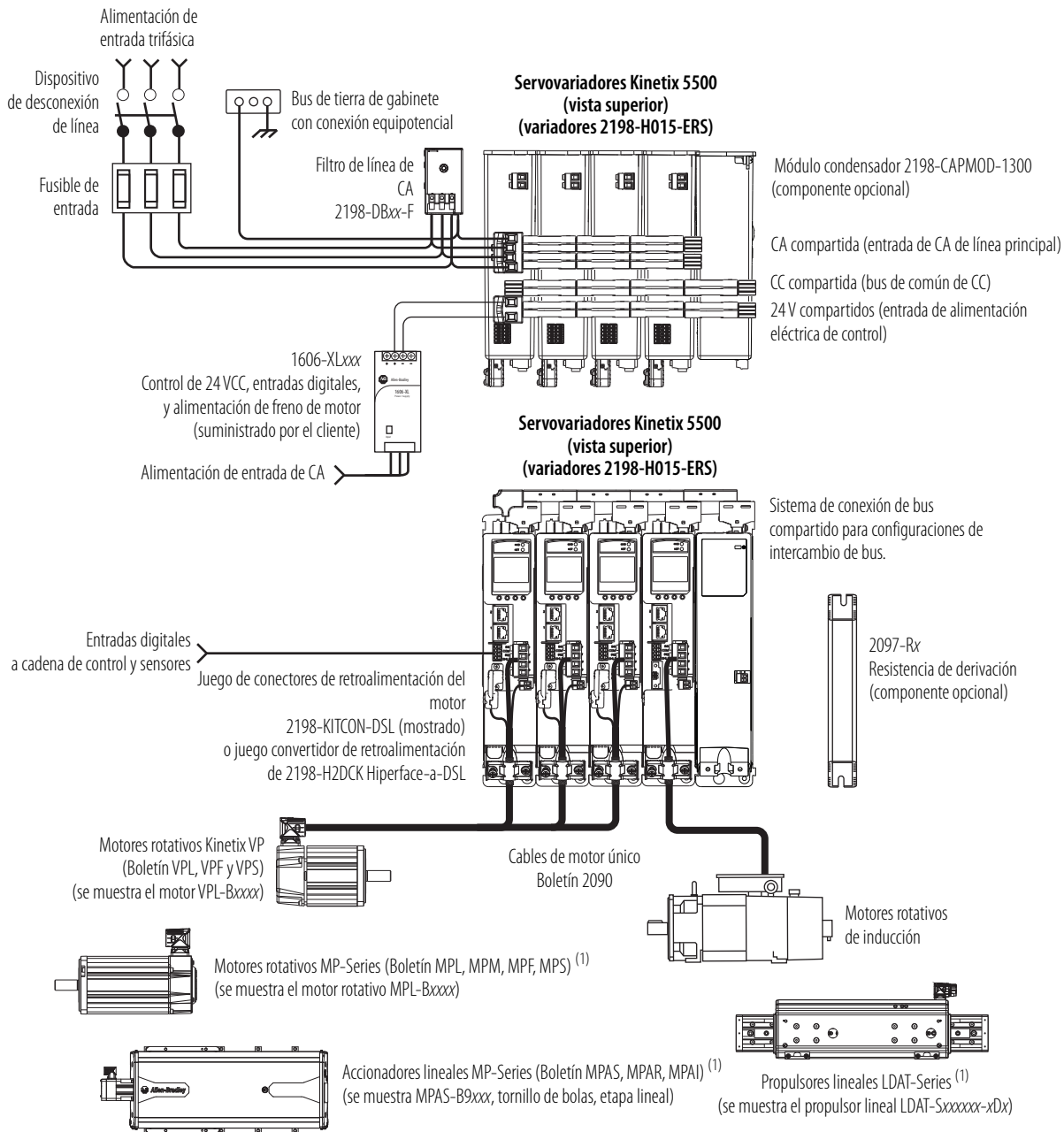
En este ejemplo, la alimentación de CA trifásica y la alimentación de control de 24 V se comparte en una configuración multitejes. Todos los variadores deben tener la misma clasificación de alimentación eléctrica (número de catálogo). Los módulos de condensador no son compatibles.



(1) Requiere el juego convertidor de retroalimentación de 2198-H2DCK Hiperface-a-DSL. LDAT-Series y MP-Series (clase 200V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

### Configuraciones de CA/CC compartidas

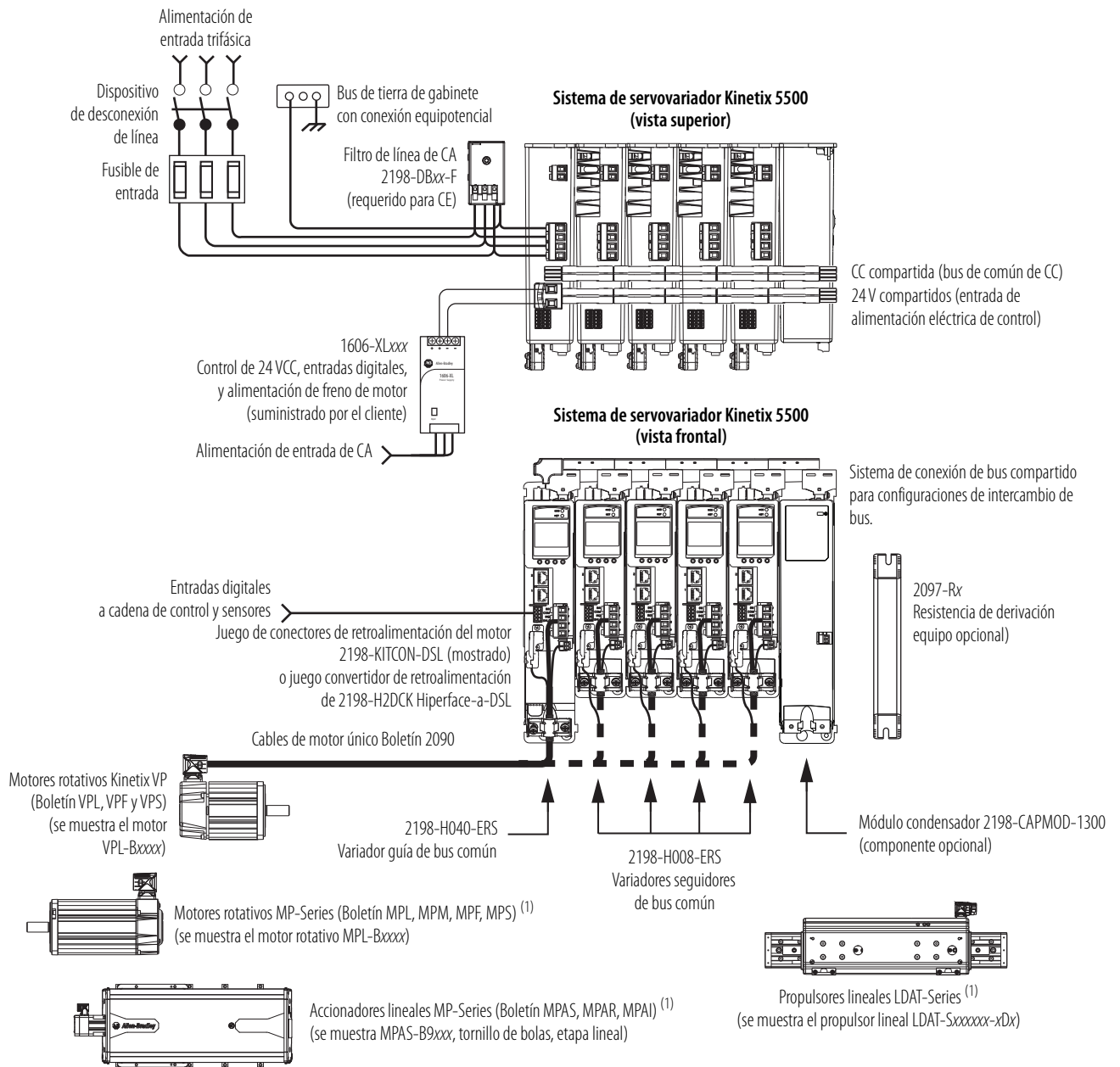
En este ejemplo, la alimentación de entrada de CA trifásica, la alimentación de control de 24 V y la alimentación de bus de CC se comparte en una configuración multitejes. Todos los variadores deben tener la misma clasificación de alimentación eléctrica (número de catálogo).



(1) Requiere el juego convertidor de retroalimentación de 2198-H2DCK Hiperface-a-DSL. LDAT-Series y MP-Series (clase 200V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

### Configuraciones de CC compartidas (bus común)

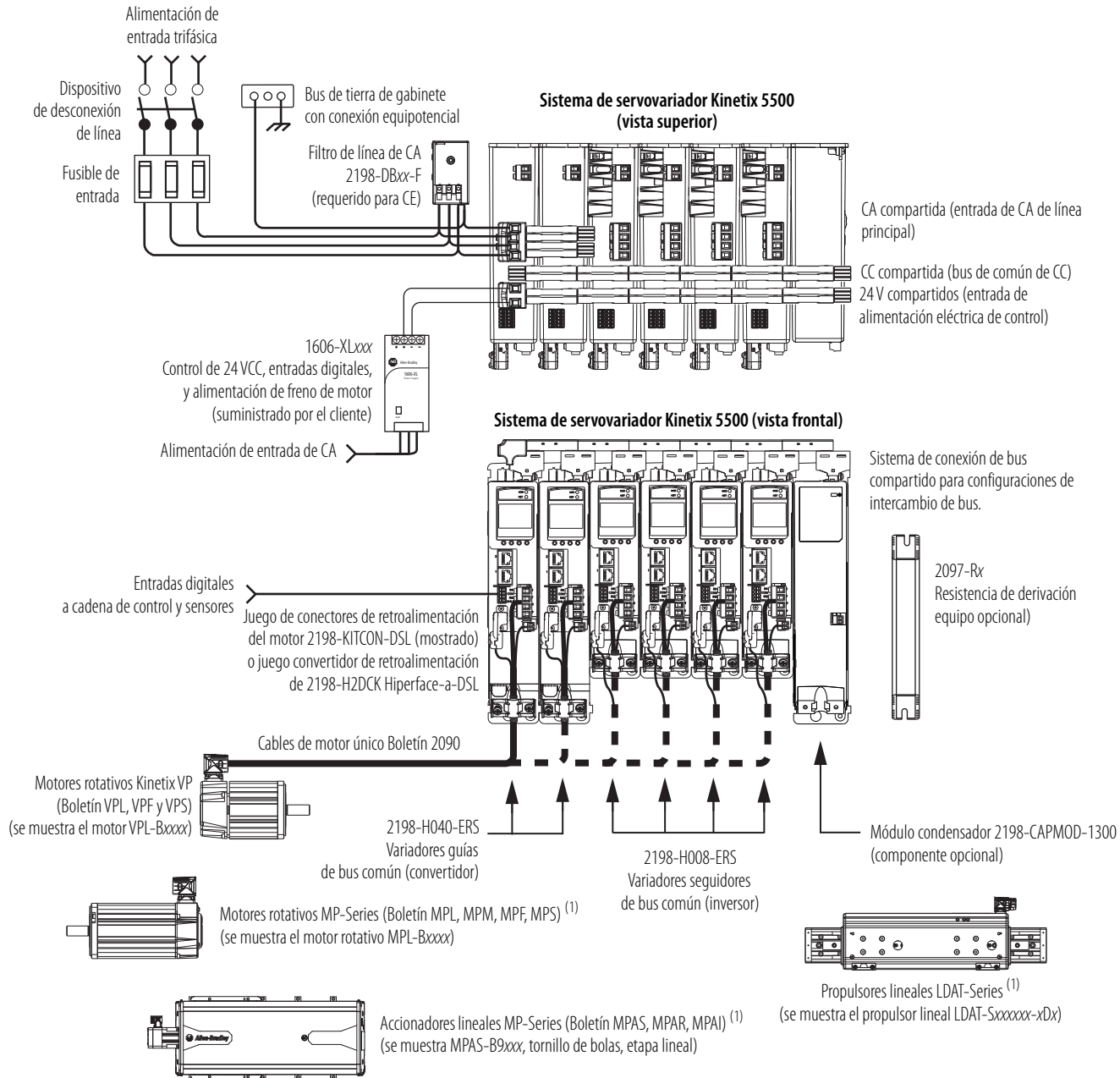
En este ejemplo de múltiples ejes, el variador guía de bus común-(surtidor) recibe alimentación de entrada de CA trifásica y suministra alimentación de CC a los variadores seguidores de bus común (drenador). La clasificación de alimentación eléctrica del variador guía de bus común es mayor o igual a la clasificación de alimentación eléctrica de cada variador seguidor.



(1) Requiere el juego convertidor de retroalimentación de 2198-H2DCK Hiperface-a DSL. LDAT-Series y MP-Series (clase 200 V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

### Configuración híbrida de CA/CC compartida

En este ejemplo de múltiples ejes, la alimentación de entrada de CA trifásica se suministra a dos variadores convertidores. Las clasificaciones de los variadores convertidores deben ser las mismas, y mayores o iguales a las clasificaciones de alimentación eléctrica de los variadores inversores. Esta configuración de convertidor paralelo aumenta la fuente de alimentación eléctrica de CC suministrada a los variadores inversores.



(1) Requiere el juego convertidor de retroalimentación de 2198-H2DCK Hiperface-a DSL. LDAT-Series y MP-Series (clase 200V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).



## Configuraciones típicas de comunicación

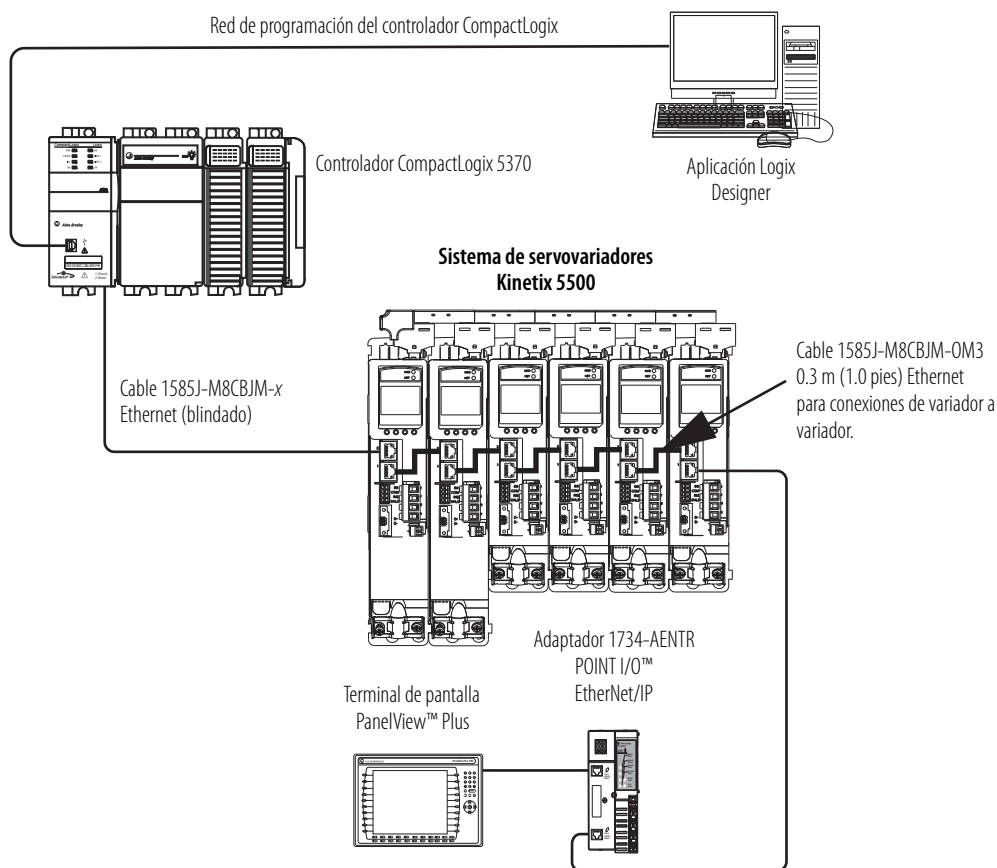
Los servovariadores Kinetix 5500 usan la red EtherNet/IP para configurar el módulo/controlador Logix5000. Cualquier topología Ethernet puede usarse, entre ellas, de estrella, lineal y de anillo. Estos ejemplos muestran los controladores programables de automatización CompactLogix 5370 (se muestra el número de catálogo 1769-L36ERM) con compatibilidad para control de movimiento integrado en la red EtherNet/IP. Las características del controlador incluyen las siguientes:

- Acepta hasta 16 ejes
- Acepta hasta 48 dispositivos en configuraciones lineales.
- Conectividad de doble puerto para topología de anillo a nivel de dispositivo (DLR)

**IMPORTANTE** El cable Ethernet blindado, número de catálogo 1585J-M8CBJM-x, está disponible en longitudes de hasta 78 m (256 pies). Sin embargo, la longitud total del cable Ethernet para conexión de variador a variador, variador a controlador, o variador a conmutador, no debe ser mayor de 100 m (328 pies).

En este ejemplo, todos los dispositivos están conectados en topología lineal. Los variadores Kinetix 5500 incluyen conectividad de doble puerto; sin embargo, si algún dispositivo se desconecta, todos los dispositivos flujo abajo de dicho dispositivo pierden comunicación. Los dispositivos sin puertos dobles deben incluir el módulo 1783-ETAP o conectarse al final de la línea.

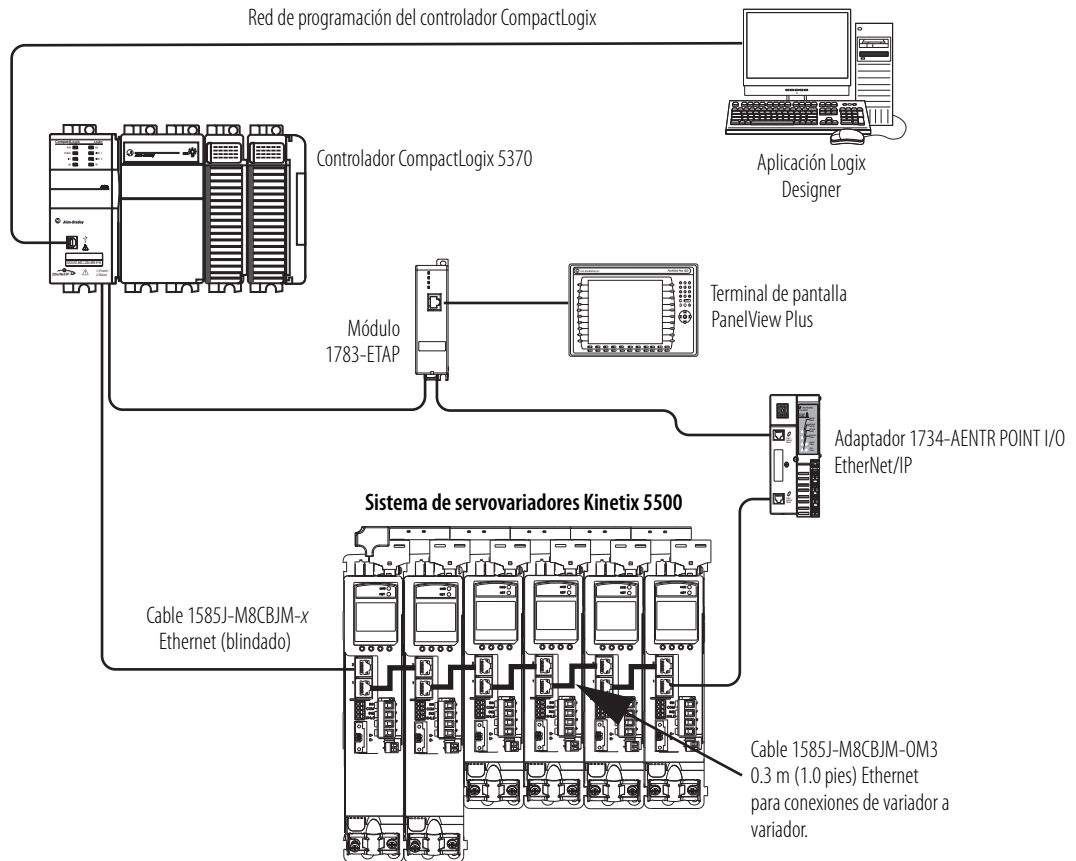
### Comunicación lineal Kinetix 5500



En este ejemplo, los dispositivos están conectados en topología en anillo. Si se desconecta un dispositivo en el anillo, el resto de los dispositivos continúan comunicándose. Para que la topología en anillo funcione correctamente se requiere un supervisor de anillo a nivel de dispositivo (DLR) (por ejemplo, el dispositivo Boletín 1783 ETAP). DLR es una norma de ODVA.

Los dispositivos sin puertos dobles deben incluir, por ejemplo, el módulo 1783-ETAP.

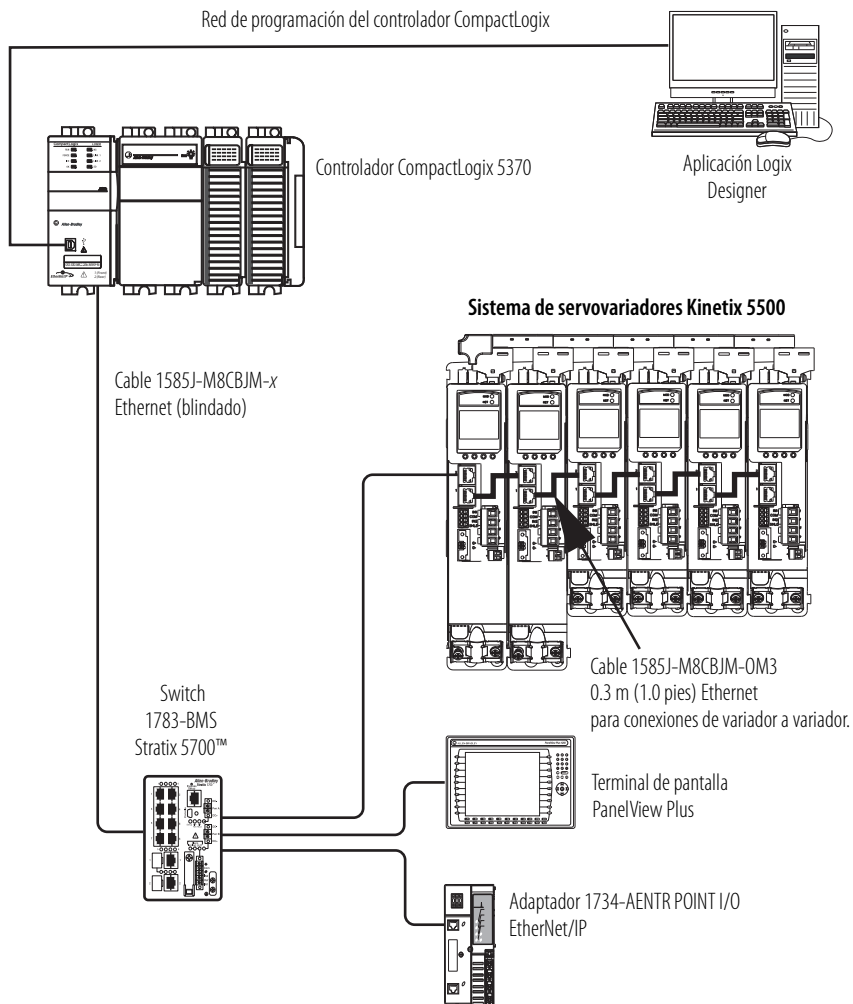
### Comunicación en anillo Kinetix 5500



En este ejemplo, los dispositivos están conectados en topología en estrella. Cada dispositivo está conectado directamente al switch.

Los variadores Kinetix 5500 tienen puertos dobles; por lo tanto, se mantiene la topología lineal de variador a variador, pero los variadores Kinetix 5500 y otros dispositivos operan independientemente. La pérdida de un dispositivo no afecta la operación de los demás dispositivos.

### Comunicación en estrella Kinetix 5500



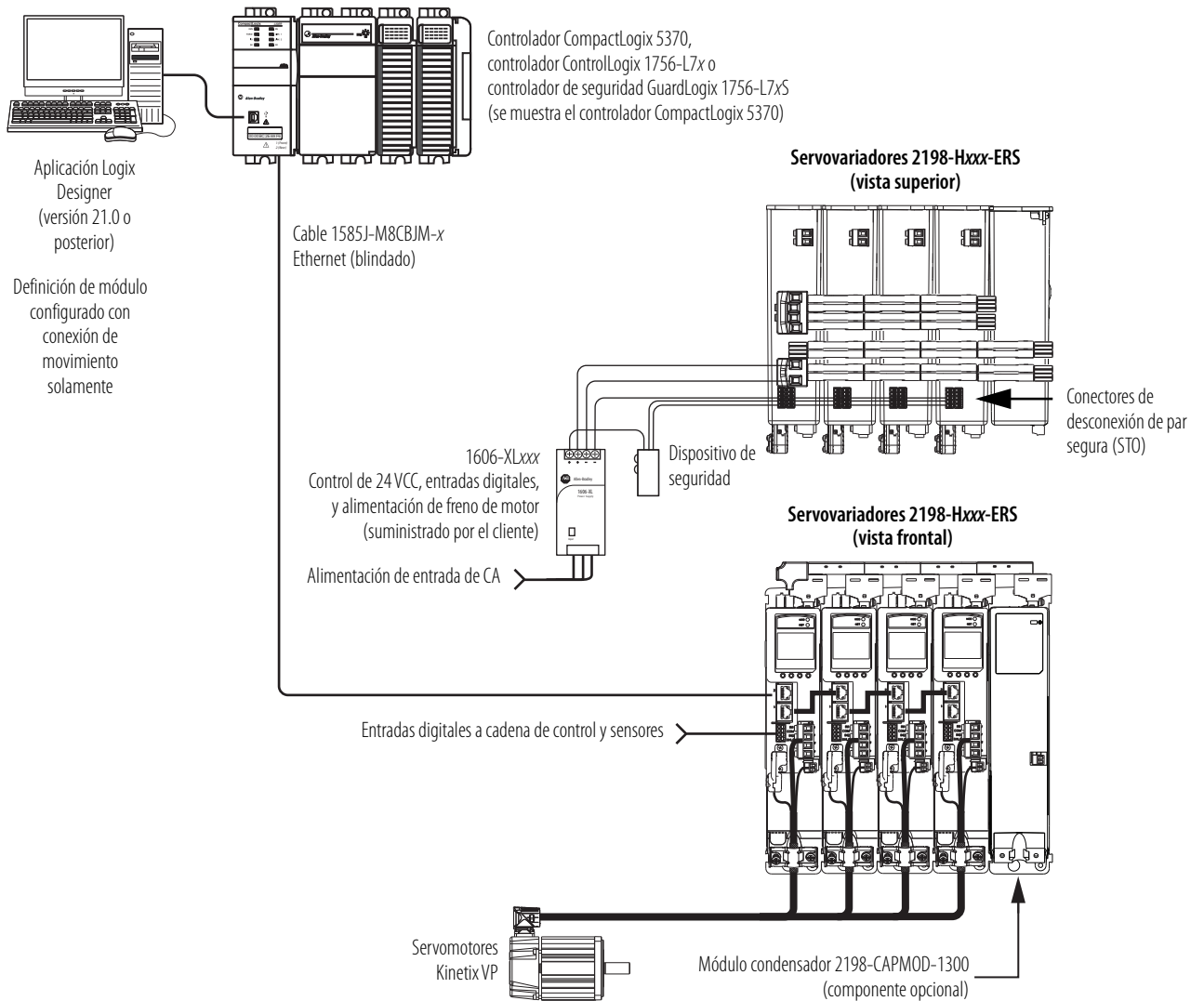
## Configuraciones con desconexión de par segura

Los servovariadores Kinetix 5500 están disponibles con la función de desconexión de par segura mediante conexiones cableadas o integradas mediante la red EtherNet/IP. Estos ejemplos ilustran las opciones de configuración de desconexión de par segura.

### Configuración de seguridad cableada

Los variadores 2198-Hxxx-ERS utilizan el conector de desconexión de par segura (STO) para las conexiones de seguridad cableadas en cascada de variador a variador.

#### Configuración de desconexión de par segura (cableada)



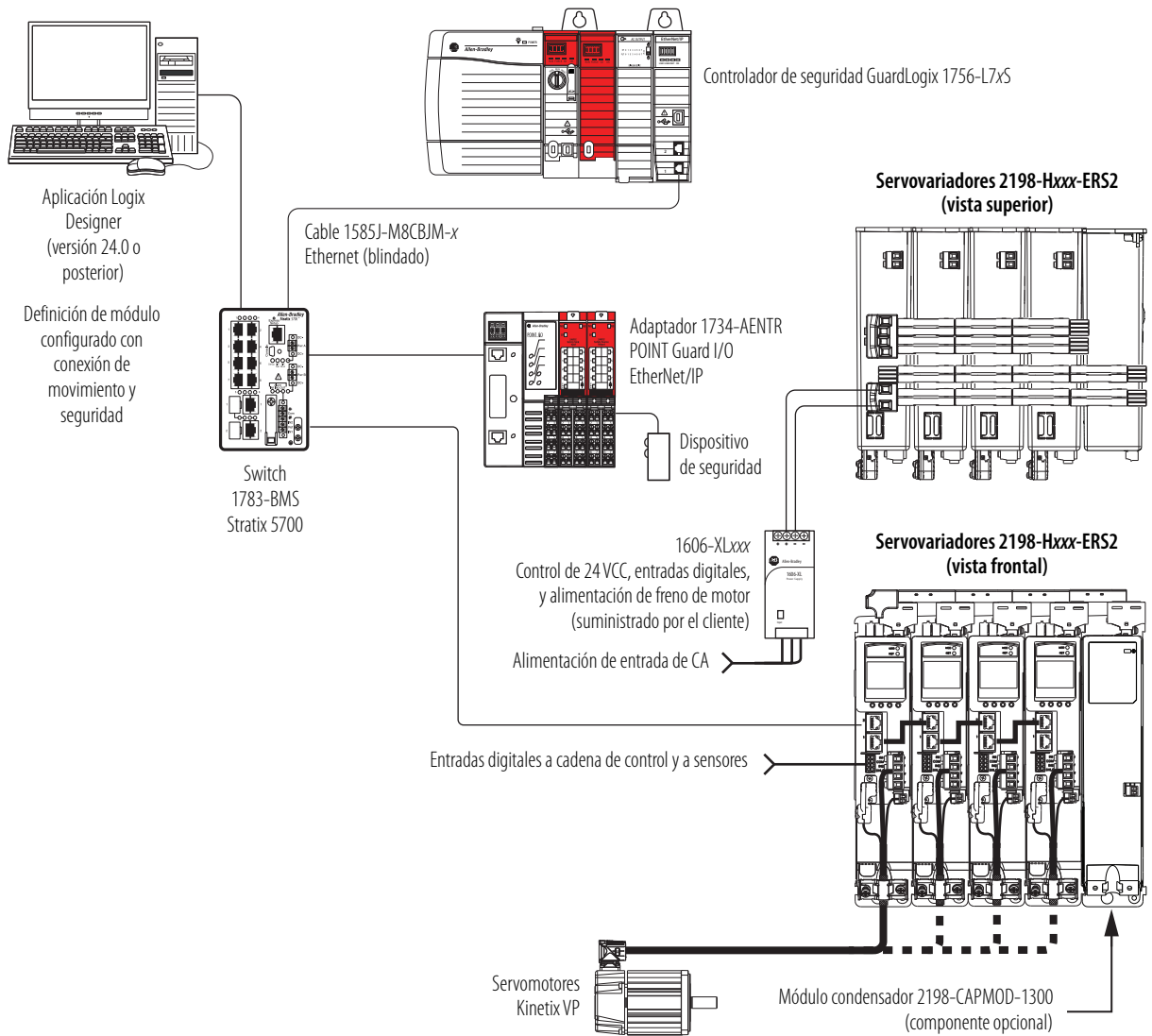
## Configuraciones de seguridad integrada

El controlador de seguridad 1756-L7xS GuardLogix emite el comando de desconexión de par segura (STO) mediante la red EtherNet/IP, y el variador 2198-Hxxx-ERS2 ejecuta el comando STO.

En este ejemplo, un solo controlador de seguridad GuardLogix hace conexiones de movimiento y seguridad con los variadores 2198-Hxxx-ERS2.

**IMPORTANTE** Si solo se usa un controlador en una aplicación con conexiones de movimiento y de seguridad, este debe ser un controlador de seguridad 1756-L7xS GuardLogix.

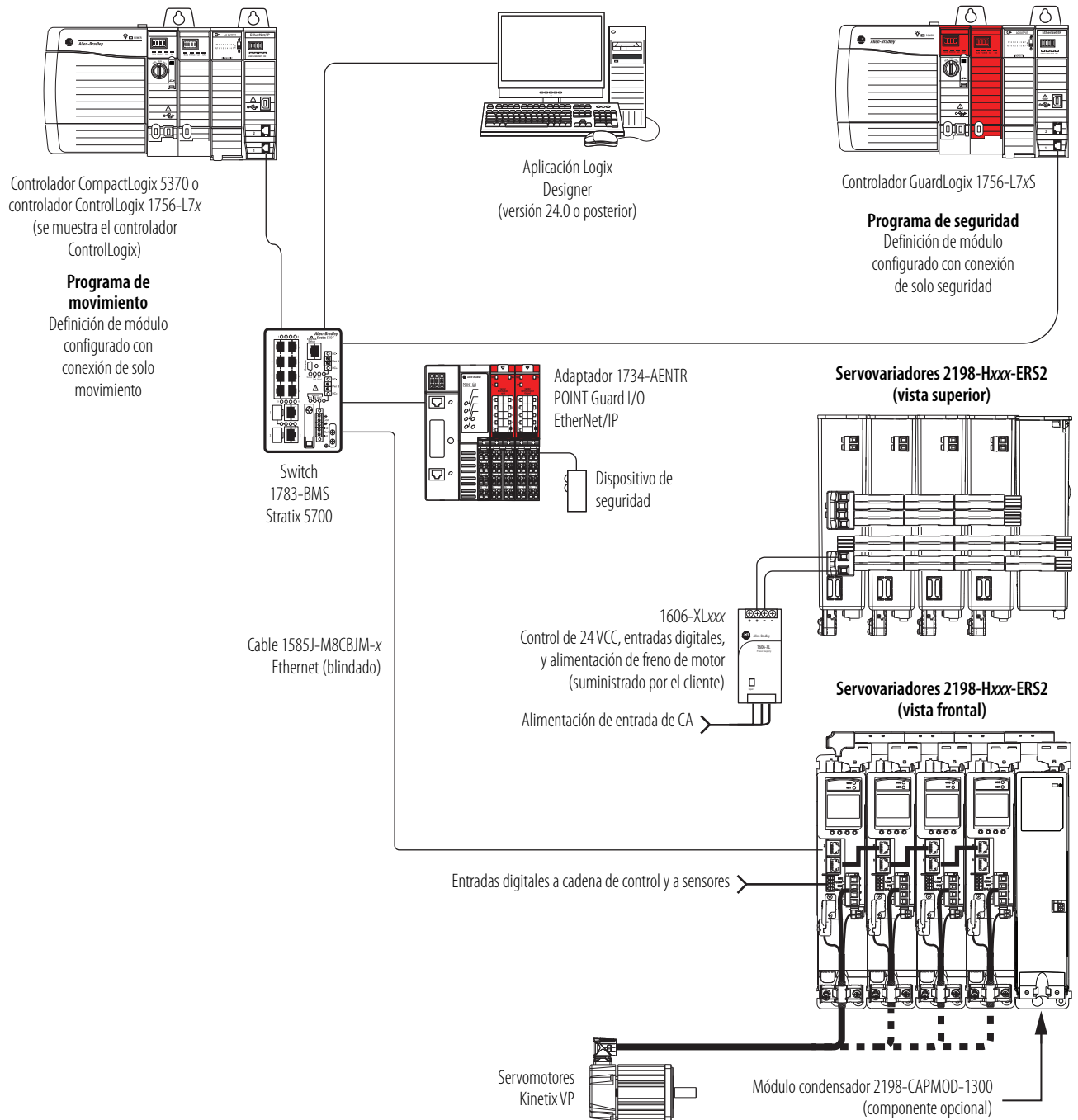
### Configuración de movimiento y seguridad (un solo controlador)



En este ejemplo, un solo controlador que no es de seguridad hace la conexión de movimiento solamente y un controlador de seguridad GuardLogix por separado hace la conexión de seguridad solamente con los variadores 2198-Hxxx-ERS2.

**IMPORTANTE** Si se usan dos controladores en una aplicación con conexiones solo de movimiento y solo de seguridad, la conexión de solo seguridad debe ser un controlador de seguridad 1756-L7xS GuardLogix y la conexión de solo movimiento debe ser un controlador ControlLogix 1756-L7x o CompactLogix 5370.

**Configuración de movimiento y seguridad (multi-controladores)**



# Especificaciones de rendimiento de control de movimiento rotativo

Estas familias de motores rotativos son compatibles con los servovariadores Kinetix 5500.

Familia de motores rotativos	Página
Motores de baja inercia Kinetix VP (Boletín VPL)	51
Motores aptos para la industria alimenticia Kinetix VP (Boletín VPF)	54
Motores de acero inoxidable Kinetix VP (Boletín VPS)	57
Motores de baja inercia MP-Series (Boletín MPL)	57
Motores de inercia media MP-Series (Boletín MPM)	59
Motores aptos para la industria alimenticia MP-Series (Boletín MPF)	60
Motores de acero inoxidable MP-Series (Boletín MPS)	61

En el caso de combinaciones de variador Kinetix 5500 y motor Kinetix VP que incluyen selección de número de catálogo de cable y curvas de par/velocidad, consulte el documento Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM009](#).

**IMPORTANTE** Estas combinaciones de sistemas no incluyen todas las combinaciones posibles de motor/variador. Consulte el software Motion Analyzer para verificar la compatibilidad. Descarga disponible en <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificaciones de rendimiento de motor Boletín VPL con variadores Kinetix 5500

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 200 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Velocidad a salida nominal del motor rpm	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
VPL-A0631E	4500	1.20	0.46 (4.0)	3.50	1.12 (9.91)	0.19 (0.25)	4500	2198-H003-ERSx
				4.20	1.33 (12.0)			2198-H008-ERSx
VPL-A0631M	7200	1.92	0.46 (4.0)	6.48	1.33 (12.0)	0.28 (0.38)	7200	2198-H008-ERSx
VPL-A0632F	4800	2.55	0.93 (8.0)	8.75	2.69 (24.0)	0.39 (0.52)	4800	2198-H008-ERSx
VPL-A0633C	3000	2.50	1.27 (11.0)	8.75	4.09 (36.0)	0.37 (0.50)	3000	2198-H008-ERSx
VPL-A0633F	4500	3.52	1.27 (11.0)	8.80	2.87 (25.0)	0.44 (0.59)	4500	2198-H008-ERSx
				12.60	4.09 (36.0)			2198-H015-ERSx
VPL-A0751E	4800	2.90	1.01 (9.0)	8.80	2.20 (19.0)	0.50 (0.67)	4800	2198-H008-ERSx
				9.12	2.27 (20.0)			2198-H015-ERSx
VPL-A0752C	3300	3.80	1.61 (14.0)	13.30	4.39 (39.0)	0.49 (0.66)	3300	2198-H015-ERSx
VPL-A0752E	4800	4.90	1.61 (14.0)	17.70	4.10 (36.0)	0.66 (0.88)	4800	2198-H015-ERSx
				18.90	4.39 (39.0)			2198-H025-ERSx
VPL-A0753C	3300	4.09	2.16 (19.0)	17.70	6.55 (58.0)	0.59 (0.79)	3300	2198-H015-ERSx
				18.90	7.02 (62.0)			2198-H025-ERSx
VPL-A0753E	4600	6.12	2.28 (20.0)	17.70	5.13 (45.0)	0.80 (1.07)	4600	2198-H015-ERSx
				25.34	7.35 (65.0)			2198-H025-ERSx
VPL-A1001C	2800	3.61	1.93 (17.0)	10.38	3.22 (28.0)	0.56 (0.75)	2800	2198-H008-ERSx
					3.78 (33.0)			2198-H015-ERSx
VPL-A1001M	6500	7.15	1.95 (17.0)	20.20	3.31 (29.0)	1.29 (1.73)	6500	2198-H015-ERSx
					3.78 (33.0)			2198-H025-ERSx

## Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 200 V) (continuación)

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continuo del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Velocidad a salida nominal del motor rpm	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
VPL-A1002C	3000	6.24	3.39 (30.0)	20.33	6.80 (60.0)	1.03 (1.38)	3000	2198-H015-ERSx
					7.82 (69.0)			2198-H025-ERSx
VPL-A1002F	5000	10.04	3.26 (29.0)	34.30	6.77 (60.0)	1.60 (2.14)	5000	2198-H025-ERSx
					7.82 (69.0)			2198-H040-ERSx
VPL-A1003C	2250	6.14	4.18 (37.0)	20.20	9.76 (86.0)	0.87 (1.17)	2250	2198-H015-ERSx
					11.15 (99.0)			2198-H025-ERSx
VPL-A1003E	3750	9.58	4.18 (37.0)	28.80	9.76 (86.0)	1.31 (1.76)	3750	2198-H025-ERSx
					11.15 (99.0)			2198-H040-ERSx
VPL-A1003F	5500	15.62	4.18 (37.0)	50.0	10.25 (90.0)	1.90 (2.55)	5500	2198-H040-ERSx
					11.15 (99.0)			2198-H070-ERSx
VPL-A1152B	2150	6.17	5.10 (45.0)	21.19	10.95 (96.0)	1.02 (1.37)	2150	2198-H015-ERSx
					13.12 (116)			2198-H025-ERSx
VPL-A1152E	3300	10.60	5.08 (45.0)	32.10	12.14 (107)	1.47 (1.97)	3300	2198-H025-ERSx
					13.12 (116)			2198-H040-ERSx
VPL-A1152F	5000	13.56	4.70 (42.0)	45.80	13.12 (116)	2.16 (2.90)	5000	2198-H040-ERSx
VPL-A1153C	2300	8.88	6.55 (58.0)	33.0	18.30 (162)	1.35 (1.81)	2300	2198-H025-ERSx
					20.33 (180)			2198-H040-ERSx
VPL-A1303B	1950	10.34	8.80 (78.0)	31.0	19.85 (175)	1.61 (2.16)	1950	2198-H025-ERSx
					20.72 (183)			2198-H040-ERSx
VPL-A1303F	4000	18.60	7.75 (69.0)	62.0	15.36 (136)	2.50 (3.35)	4000	2198-H040-ERSx
					20.72 (183)			2198-H070-ERSx
VPL-A1304A	1600	9.43	10.29 (91.0)	33.76	25.03 (221)	1.55 (2.08)	1600	2198-H025-ERSx
					28.45 (252)			2198-H040-ERSx
VPL-A1304D	3000	18.40	10.20 (90.0)	58.0	21.48 (190)	2.60 (3.50)	3000	2198-H040-ERSx
					27.10 (240)			2198-H070-ERSx
VPL-A1306C	2000	14.78	13.38 (118)	55.83	28.50 (252)	2.13 (2.86)	2000	2198-H040-ERSx
					34.62 (306)			2198-H070-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con el motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y el variador en ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.



**Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V)**

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Velocidad a salida nominal del motor rpm	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
VPL-B0631T	8000	1.20	0.46 (4.0)	3.50	1.12 (10.0)	0.31 (0.42)	8000	2198-H003-ERSx
				4.20	1.33 (12.0)			2198-H008-ERSx
VPL-B0631U	8000	1.92	0.46 (4.0)	6.48	1.33 (12.0)	0.31 (0.42)	8000	2198-H008-ERSx
VPL-B0632F	4600	1.20	0.93 (8.0)	3.50	2.26 (20.0)	0.37 (0.50)	4600	2198-H003-ERSx
				4.20	2.69 (24.0)			2198-H008-ERSx
VPL-B0632T	8000	2.55	0.93 (8.0)	8.75	2.69 (24.0)	0.54 (0.72)	8000	2198-H008-ERSx
VPL-B0633M	6700	2.50	1.27 (11.0)	8.75	4.09 (36.0)	0.57 (0.76)	6500	2198-H008-ERSx
VPL-B0633T	8000	3.52	1.27 (11.0)	8.80	2.87 (25.0)	0.57 (0.76)	6500	2198-H008-ERSx
				12.60	4.09 (36.0)			2198-H015-ERSx
VPL-B0751M	8000	2.90	1.01 (9.0)	8.80	2.20 (19.0)	0.54 (0.72)	8000	2198-H008-ERSx
				9.12	2.27 (20.0)			2198-H015-ERSx
VPL-B0752E	4900	2.70	1.61 (14.0)	8.80	4.10 (36.0)	0.67 (0.90)	4900	2198-H008-ERSx
				9.45	4.39 (39.0)			2198-H015-ERSx
VPL-B0752F	7000	3.80	1.61 (14.0)	13.30	4.39 (39.0)	0.80 (1.07)	7000	2198-H015-ERSx
VPL-B0752M	8000	4.90	1.61 (14.0)	17.70	4.10 (36.0)	0.81 (1.09)	8000	2198-H015-ERSx
				18.90	4.39 (39.0)			2198-H025-ERSx
VPL-B0753E	4500	3.80	2.28 (20.0)	13.30	7.35 (65.0)	0.81 (1.09)	4500	2198-H015-ERSx
VPL-B0753F	6600	4.09	2.16 (19.0)	17.70	6.55 (58.0)	0.65 (0.87)	4500	2198-H015-ERSx
				18.90	7.02 (62.0)			2198-H025-ERSx
VPL-B0753M	8000	6.12	2.28 (20.0)	17.70	5.13 (45.0)	0.82 (1.10)	6000	2198-H015-ERSx
				25.34	7.35 (65.0)			2198-H025-ERSx
VPL-B1001M	6000	3.61	1.93 (17.0)	10.38	3.22 (28.0)	1.14 (1.53)	6000	2198-H008-ERSx
					3.78 (33.0)			2198-H015-ERSx
VPL-B1002E	3300	3.44	3.39 (30.0)	10.69	6.47 (57.0)	1.12 (1.50)	3300	2198-H008-ERSx
					7.82 (69.0)			2198-H015-ERSx
VPL-B1002M	6000	6.24	3.39 (30.0)	20.33	6.80 (60.0)	1.86 (2.49)	6000	2198-H015-ERSx
					7.82 (69.0)			2198-H025-ERSx
VPL-B1003C	2500	3.41	4.18 (37.0)	10.61	9.29 (82.0)	0.96 (1.29)	2500	2198-H008-ERSx
					11.15 (99.0)			2198-H015-ERSx
VPL-B1003F	4750	6.14	4.18 (37.0)	20.20	9.76 (86.0)	1.65 (2.21)	4750	2198-H015-ERSx
					11.15 (99.0)			2198-H025-ERSx
VPL-B1003T	7000	9.58	4.18 (37.0)	28.80	9.76 (86.0)	1.77 (2.37)	7000	2198-H025-ERSx
					11.15 (99.0)			2198-H040-ERSx
VPL-B1152C	2250	3.13	5.10 (45.0)	10.74	10.80 (95.0)	1.06 (1.42)	2250	2198-H008-ERSx
					13.12 (116)			2198-H015-ERSx
VPL-B1152F	4500	6.17	5.10 (45.0)	21.19	10.95 (97.0)	1.40 (1.88)	4000	2198-H015-ERSx
					13.12 (116)			2198-H025-ERSx
VPL-B1152T	6500	10.81	5.08 (45.0)	32.10	12.14 (107)	2.29 (3.07)	6500	2198-H025-ERSx
					13.12 (116)			2198-H040-ERSx
VPL-B1153E	3200	6.13	6.55 (58.0)	21.33	16.85 (149)	1.75 (2.35)	3200	2198-H015-ERSx
					20.33 (180)			2198-H025-ERSx
VPL-B1153F	5000	8.88	6.55 (58.0)	33.0	18.30 (162)	2.30 (3.08)	5000	2198-H025-ERSx
					20.33 (180)			2198-H040-ERSx

## Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V) (continuación)

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Velocidad a salida nominal del motor rpm	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
VPL-B1303C	2250	6.30	8.80 (78.0)	18.47	19.83 (175)	1.83 (2.45)	2250	2198-H015-ERSx
					20.72 (183)			2198-H025-ERSx
VPL-B1303F	4000	10.10	8.80 (78.0)	31.0	19.85 (175)	2.82 (3.78)	4000	2198-H025-ERSx
					20.72 (183)			2198-H040-ERSx
VPL-B1304C	2150	7.0	10.29 (91.0)	22.3	22.55 (199)	1.75 (2.35)	2150	2198-H015-ERSx
					28.45 (252)			2198-H025-ERSx
VPL-B1304E	3500	9.44	10.29 (91.0)	33.76	25.03 (221)	2.82 (3.78)	3500	2198-H025-ERSx
					28.45 (252)			2198-H040-ERSx
VPL-B1306C	2500	10.80	13.38 (118)	32.94	31.21 (276)	2.46 (3.30)	2500	2198-H025-ERSx
					34.62 (306)			2198-H040-ERSx
VPL-B1306F	4250	14.78	13.38 (118)	55.83	28.50 (252)	2.95 (3.95)	4250	2198-H040-ERSx
					34.62 (306)			2198-H070-ERSx
VPL-B1651C	2750	10.21	11.50 (102)	29.29	21.68 (192)	2.32 (3.11)	2750	2198-H025-ERSx
					22.45 (199)			2198-H040-ERSx
VPL-B1651F	4750	17.60	11.43 (101)	57.27	18.02 (159)	4.38 (5.87)	4750	2198-H040-ERSx
					22.45 (199)			2198-H070-ERSx
VPL-B1652C	2700	16.0	19.40 (172)	49.88	44.78 (396)	4.18 (5.60)	2700	2198-H040-ERSx
					48.60 (430)			2198-H070-ERSx
VPL-B1652F	4000	18.60	17.60 (156)	60.00	48.60 (430)	4.77 (6.40)	4000	2198-H070-ERSx
VPL-B1653C	2300	17.75	25.76 (228)	45.90	55.14 (488)	4.38 (5.87)	2300	2198-H040-ERSx
				55.60	66.70 (590)			2198-H070-ERSx
VPL-B1653D	3000	18.60	24.20 (214)	68.00	67.80 (600)	5.50 (7.30)	3000	2198-H070-ERSx
VPL-B1654B	1850	15.54	32.97 (292)	45.90	65.38 (578)	5.55 (7.44)	1850	2198-H040-ERSx
				55.75	79.30 (702)			2198-H070-ERSx
VPL-B1654D	3000	24.47	32.0 (283)	81.30	75.30 (666)	7.16 (9.60)	3000	2198-H070-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con el motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y el variador en ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motor Boletín VPF con variadores Kinetix 5500

## Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 200 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Velocidad a salida nominal del motor rpm	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
VPF-A0632F	4800	2.55	0.93 (8.0)	8.75	2.69 (24.0)	0.36 (0.48)	4800	2198-H008-ERSx
VPF-A0633C	3000	2.50	1.27 (11.0)	8.75	4.09 (36.0)	0.37 (0.50)	3000	2198-H008-ERSx
VPF-A0633F	4500	3.52	1.27 (11.0)	8.80	2.87 (25.0)	0.47 (0.63)	4500	2198-H008-ERSx
				12.60	4.09 (36.0)			2198-H015-ERSx
VPF-A0752C	3300	3.80	1.61 (14.0)	13.30	4.39 (39.0)	0.49 (0.66)	3300	2198-H015-ERSx
VPF-A0752E	4800	4.90	1.61 (14.0)	17.70	4.10 (36.0)	0.63 (0.84)	4800	2198-H015-ERSx
				18.90	4.39 (39.0)			2198-H025-ERSx
VPF-A0753C	3300	4.09	2.16 (19.0)	17.70	6.55 (58.0)	0.59 (0.79)	3300	2198-H015-ERSx
				18.90	7.02 (62.0)			2198-H025-ERSx

**Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 200 V)**

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continuo del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Velocidad a salida nominal del motor rpm	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
VPF-A0753E	4600	6.12	2.28 (20.0)	17.70	5.13 (45.0)	0.76 (1.02)	4600	2198-H015-ERSx
				25.34	7.35 (65.0)			2198-H025-ERSx
VPF-A1001C	2800	3.61	1.93 (17.0)	8.80	3.22 (28.0)	0.56 (0.75)	2800	2198-H008-ERSx
				10.38	3.78 (33.0)			2198-H015-ERSx
VPF-A1001M	6500	7.15	1.95 (17.0)	17.70	3.31 (29.0)	1.29 (1.73)	6500	2198-H015-ERSx
				20.20	3.78 (33.0)			2198-H025-ERSx
VPF-A1002C	3000	6.24	3.39 (30.0)	17.70	6.80 (60.0)	1.03 (1.38)	3000	2198-H015-ERSx
				20.33	7.82 (69.0)			2198-H025-ERSx
VPF-A1002F	5000	10.04	3.26 (29.0)	28.30	6.77 (60.0)	1.60 (2.14)	5000	2198-H025-ERSx
				34.30	7.82 (69.0)			2198-H040-ERSx
VPF-A1003C	2250	6.14	4.18 (37.0)	17.70	9.76 (86.0)	0.83 (1.11)	2250	2198-H015-ERSx
				20.20	11.15 (99.0)			2198-H025-ERSx
VPF-A1003E	3750	9.58	4.18 (37.0)	28.30	9.76 (86.0)	1.25 (1.67)	3750	2198-H025-ERSx
				28.80	11.15 (99.0)			2198-H040-ERSx
VPF-A1003F	5500	15.62	4.18 (37.0)	45.90	10.25 (90.0)	1.81 (2.42)	5500	2198-H040-ERSx
				50.0	11.15 (99.0)			2198-H070-ERSx
VPF-A1153C	2300	8.88	6.50 (58.0)	28.30	18.30 (162)	1.16 (1.56)	2300	2198-H025-ERSx
				33.0	20.33 (180)			2198-H040-ERSx
VPF-A1303B	1950	10.34	8.80 (78.0)	28.30	19.85 (175)	1.53 (2.05)	1950	2198-H025-ERSx
				31.0	20.72 (183)			2198-H040-ERSx
VPF-A1303F	4000	18.60	7.75 (69.0)	45.90	15.36 (136)	2.25 (3.02)	4000	2198-H040-ERSx
				62.0	20.72 (183)			2198-H070-ERSx
VPF-A1304A	1600	9.43	10.29 (91.0)	28.30	25.03 (221)	1.47 (1.98)	1600	2198-H025-ERSx
				33.76	28.45 (252)			2198-H040-ERSx
VPF-A1304D	3000	18.40	10.20 (90.0)	45.90	21.48 (190)	1.98 (2.65)	3000	2198-H040-ERSx
				58.0	27.10 (240)			2198-H070-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con el motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y el variador en ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V)**

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continuo del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Velocidad a salida nominal del motor rpm	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
VPF-B0632F	4600	1.20	0.93 (8.0)	3.50	2.26 (20.0)	0.34 (0.46)	4600	2198-H003-ERSx
				4.20	2.69 (24.0)			2198-H008-ERSx
VPF-B0632T	8000	2.55	0.93 (8.0)	8.75	2.69 (24.0)	0.41 (0.55)	8000	2198-H008-ERSx
VPF-B0633M	6700	2.50	1.27 (11.0)	8.75	4.09 (36.0)	0.49 (0.66)	6700	2198-H008-ERSx
VPF-B0633T	8000	3.52	1.27 (11.0)	8.80	2.87 (25.0)	0.48 (0.64)	8000	2198-H008-ERSx
				12.60	4.09 (36.0)			2198-H015-ERSx
VPF-B0752E	4900	2.70	1.61 (14.0)	8.80	4.10 (36.0)	0.64 (0.86)	4900	2198-H008-ERSx
				9.45	4.39 (39.0)			2198-H015-ERSx
VPF-B0752F	7000	3.80	1.61 (14.0)	13.30	4.39 (39.0)	0.76 (1.02)	7000	2198-H015-ERSx

## Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V) (continuación)

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continuo del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Velocidad a salida nominal del motor rpm	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
VPF-B0752M	8000	4.90	1.61 (14.0)	17.70	4.10 (36.0)	0.77 (1.04)	8000	2198-H015-ERSx
				18.90	4.39 (39.0)			2198-H025-ERSx
VPF-B0753E	4500	3.80	2.28 (20.0)	13.30	7.35 (65.0)	0.77 (1.04)	4500	2198-H015-ERSx
VPF-B0753F	6600	4.09	2.16 (19.0)	17.70	6.55 (58.0)	0.61 (0.82)	6600	2198-H015-ERSx
				18.90	7.02 (62.0)			2198-H025-ERSx
VPF-B0753M	8000	6.12	2.28 (20.0)	17.70	5.13 (45.0)	0.78 (1.05)	8000	2198-H015-ERSx
				25.34	7.35 (65.0)			2198-H025-ERSx
VPF-B1001M	6000	3.61	1.93 (17.0)	8.80	3.22 (28.0)	1.14 (1.53)	6000	2198-H008-ERSx
				10.38	3.78 (33.0)			2198-H015-ERSx
VPF-B1002E	3300	3.44	3.39 (30.0)	8.80	6.47 (57.0)	1.12 (1.50)	3300	2198-H008-ERSx
				10.69	7.82 (69.0)			2198-H015-ERSx
VPF-B1002M	6000	6.24	3.39 (30.0)	17.70	6.80 (60.0)	1.86 (2.49)	6000	2198-H015-ERSx
				20.33	7.82 (69.0)			2198-H025-ERSx
VPF-B1003C	2500	3.41	4.18 (37.0)	8.80	9.29 (82.0)	0.91 (1.23)	2500	2198-H008-ERSx
				10.61	11.15 (99.0)			2198-H015-ERSx
VPF-B1003F	4750	6.14	4.18 (37.0)	17.70	9.76 (86.0)	1.57 (2.10)	4750	2198-H015-ERSx
				20.20	11.15 (99.0)			2198-H025-ERSx
VPF-B1003T	7000	9.58	4.18 (37.0)	28.30	9.76 (86.0)	1.68 (2.25)	7000	2198-H025-ERSx
				28.80	11.15 (99.0)			2198-H040-ERSx
VPF-B1153E	3200	6.13	6.50 (58.0)	17.70	16.85 (149)	1.40 (2.88)	3200	2198-H015-ERSx
				21.33	20.33 (180)			2198-H025-ERSx
VPF-B1153F	5000	8.88	6.50 (58.0)	28.30	18.30 (162)	2.49 (2.00)	5000	2198-H025-ERSx
				33.0	20.33 (180)			2198-H040-ERSx
VPF-B1303C	2250	6.30	8.80 (78.0)	17.70	19.83 (175)	1.74 (2.33)	2250	2198-H015-ERSx
				18.47	20.72 (183)			2198-H025-ERSx
VPF-B1303F	4000	10.10	8.80 (78.0)	28.30	19.85 (175)	2.54 (3.40)	4000	2198-H025-ERSx
				31.0	20.72 (183)			2198-H040-ERSx
VPF-B1304C	2150	7.0	10.29 (91.0)	17.70	22.55 (199)	1.49 (2.00)	2150	2198-H015-ERSx
				22.3	28.45 (252)			2198-H025-ERSx
VPF-B1304E	3500	9.44	10.29 (91.0)	28.30	25.03 (221)	2.40 (3.21)	3500	2198-H025-ERSx
				33.76	28.45 (252)			2198-H040-ERSx
VPF-B1652C	2700	16.0	19.40 (172)	45.90	44.78 (396)	4.18 (5.60)	2700	2198-H040-ERSx
				49.88	48.60 (430)			2198-H070-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con el motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y el variador en ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motor Boletín VPS con variadores Kinetix 5500

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continuo del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Velocidad a salida nominal del motor rpm	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
VPS-B1304D	3000	7.1	8.1 (72.0)	17.7	17.9 (158)	1.40	3000	2198-H015-ERSx
				26.0	27.1 (240)			2198-H025-ERSx
VPS-B1653D	3000	17.0	21.0 (186)	45.9	50.1 (443)	3.29	3000	2198-H040-ERSx
				68.0	67.8 (600)			2198-H070-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con el motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y el variador en ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPL con variadores Kinetix 5500

Estos motores requieren el juego convertidor de retroalimentación 2198-H2DCK. Los motores MP-Series (clase 200 V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 200 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
MPL-A1510V	8000	1.05	0.26 (2.3)	3.40	0.77 (6.8)	0.16	2198-H003-ERSx
MPL-A1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	2198-H008-ERSx
MPL-A1530U	7000	2.82	0.90 (8.0)	10.1	2.82 (24.9)	0.39	2198-H015-ERSx
MPL-A210V	8000	3.09	0.55 (4.8)	10.2	1.52 (13.4)	0.37	2198-H015-ERSx
MPL-A220T	6000	4.54	1.61 (14.2)	15.5	4.74 (41.9)	0.62	2198-H015-ERSx
MPL-A230P	5000	5.40	2.10 (18.6)	23.0	8.2 (73.0)	0.86	2198-H025-ERSx
MPL-A310F	3000	3.24	1.58 (14.0)	8.80	3.44 (30.4)	0.46	2198-H008-ERSx
				9.30	3.61 (31.9)		2198-H015-ERSx
MPL-A310P	5000	4.91	1.58 (14.0)	14.0	3.61 (31.9)	0.73	2198-H015-ERSx
MPL-A320H	3500	6.10	3.05 (27.0)	19.3	7.91 (70.0)	1.0	2198-H025-ERSx
MPL-A320P	5000	9.00	3.05 (27.0)	28.3	7.60 (44.8)	1.3	2198-H025-ERSx
				29.5	7.91 (70.0)		2198-H040-ERSx
MPL-A330P	5000	12.0	4.18 (37.0)	38.0	11.1 (98.2)	1.8	2198-H040-ERSx
MPL-A420P	5000	12.9	4.79 (42.3)	46.0	13.6 (119)	2.0	2198-H040-ERSx
MPL-A430H	3500	12.2	6.21 (55.0)	45.0	19.8 (175)	1.8	2198-H040-ERSx
MPL-A430P	5000	16.80	5.99 (52.9)	67.0	19.8 (175)	2.2	2198-H070-ERSx
MPL-A4530F	2800	13.40	8.36 (74.0)	42.0	20.3 (179)	1.9	2198-H040-ERSx
MPL-A4530K	4000	19.50	8.13 (71.9)	62.0	20.3 (179)	2.5	2198-H070-ERSx
MPL-A4540C	1500	9.55	10.30 (91.1)	28.3	26.23 (232)	1.5	2198-H025-ERSx
				29.0	27.1 (239)		2198-H040-ERSx
MPL-A4540F	3000	18.40	10.19 (90.1)	45.9	22.09 (195)	2.6	2198-H040-ERSx
				58.0	27.1 (239)		2198-H070-ERSx
MPL-A4560F	3000	22.0	14.1 (125)	66.0	34.4 (305)	3.0	2198-H070-ERSx
MPL-A520K	4000	15.0	10.77 (95.2)	65.0	24.2 (214)	3.5	2198-H070-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
MPL-B1510V	8000	0.95	0.26 (2.3)	3.10	0.77 (6.8)	0.16	2198-H003-ERSx
MPL-B1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	2198-H008-ERSx
MPL-B1530U	7000	2.0	0.90 (8.0)	7.20	2.82 (24.9)	0.39	2198-H008-ERSx
MPL-B210V	8000	1.75	0.55 (4.9)	5.80	1.52 (13.4)	0.37	2198-H008-ERSx
MPL-B220T	6000	3.30	1.61 (14.2)	8.80	3.67 (32.5)	0.62	2198-H008-ERSx
				11.3	4.74 (41.9)		2198-H015-ERSx
MPL-B230P	5000	2.60	2.10 (18.6)	8.80	6.39 (56.6)	0.86	2198-H008-ERSx
				11.3	8.20 (73.0)		2198-H015-ERSx
MPL-B310P	5000	2.4	1.6 (14.1)	7.10	3.6 (32)	0.77	2198-H008-ERSx
MPL-B320P	5000	4.5	3.10 (27)	14.0	8.2 (72.5)	1.5	2198-H015-ERSx
MPL-B330P	5000	6.1	4.18 (37)	17.7	10.4 (92.0)	1.8	2198-H015-ERSx
				19.0	11.1 (98)		2198-H025-ERSx
MPL-B420P	5000	6.3	4.74 (42)	17.7	11.3 (100)	1.9	2198-H015-ERSx
				22.0	13.5 (119)		2198-H025-ERSx
MPL-B430P	5000	9.2	6.55 (58)	28.3	17.6 (156)	2.2	2198-H025-ERSx
				32.0	19.8 (175)		2198-H040-ERSx
MPL-B4530F	3000	6.7	8.36 (74)	17.7	17.7 (157)	2.1	2198-H015-ERSx
				21.0	20.3 (180)		2198-H025-ERSx
MPL-B4530K	4000	9.9	8.25 (73)	28.3	18.7 (166)	2.6	2198-H025-ERSx
				31.0	20.3 (179)		2198-H040-ERSx
MPL-B4540F	3000	9.1	10.20 (90)	28.3	26.2 (232)	2.6	2198-H025-ERSx
				29.0	27.1 (240)		2198-H040-ERSx
MPL-B4560F	3000	11.3	13.85 (123)	28.3	28.4 (251)	3.2	2198-H025-ERSx
		11.8	14.0 (124)	36.0	34.4 (304)		2198-H040-ERSx
MPL-B520K	4000	11.3	10.4 (92)	28.3	20.6 (182)	3.5	2198-H025-ERSx
		11.5	10.7 (95)	33.0	23.2 (205)		2198-H040-ERSx
MPL-B540D	2000	10.5	19.4 (172)	23.0	41.0 (362)	3.4	2198-H025-ERSx
MPL-B540K	4000	20.4	19.4 (171)	60.0	48.6 (430)	5.4	2198-H070-ERSx
MPL-B560F	3000	20.6	26.8 (237)	68.0	67.8 (600)	5.5	2198-H070-ERSx
MPL-B580F	3000	26.0	34.0 (300)	81.3	78.9 (698)	7.1	2198-H070-ERSx
MPL-B580J	3800	32.0	34.0 (301)	81.3	71.52 (633)	7.9	2198-H070-ERSx
MPL-B640F	3000	32.0	36.7 (325)	65.0	72.3 (640)	6.1	2198-H070-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPM con variadores Kinetix 5500

Estos motores requieren el juego convertidor de retroalimentación 2198-H2DCK. Los motores MP-Series (clase 200 V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 200 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad base rpm	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N-m (lb-pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N-m (lb-pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
MPM-A1151M	4500	6000	7.65	2.3 (20.3)	28.3	6.2 (54.9)	0.90	2198-H025-ERSx
					30.5	6.6 (58.4)		2198-H040-ERSx
MPM-A1152F	3000	5000	11.30	4.4 (38.9)	28.3	9.4 (83.2)	1.40	2198-H025-ERSx
			11.93	4.7 (41.6)	44.8	13.5 (119)		2198-H040-ERSx
MPM-A1153F	3000	5000	16.18	6.5 (57.5)	45.9	15.3 (135)	1.45	2198-H040-ERSx
					64.5	19.8 (175)		2198-H070-ERSx
MPM-A1302F	3000	4500	17.28	6.6 (58.4)	45.9	12.7 (112)	1.65	2198-H040-ERSx
					50.2	13.5 (119)		2198-H070-ERSx
MPM-A1304F	3000	4000	19.65	9.3 (82.0)	45.9	18.6 (165)	2.20	2198-H040-ERSx
					48.3	19.3 (171)		2198-H070-ERSx
MPM-A1651F	3000	5000	30.96	10.7 (94.7)	73.8	20.5 (181)	2.50	2198-H070-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad base rpm	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N-m (lb-pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N-m (lb-pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
MPM-B1151F	3000	5000	2.71	2.3 (20.3)	8.8	6.0 (53.1)	0.75	2198-H008-ERSx
					9.9	6.6 (58.0)		2198-H015-ERSx
MPM-B1151T	6000	7000	5.62	2.3 (20.3)	17.7	5.3 (46.9)	0.90	2198-H015-ERSx
					20.5	5.9 (52.2)		2198-H025-ERSx
MPM-B1152C	1500	3000	3.61	5.0 (44.2)	12.4	13.5 (119)	1.20	2198-H015-ERSx
MPM-B1152F	3000	5200	6.17	5.0 (44.2)	17.7	11.7 (103)	1.40	2198-H015-ERSx
					21.1	13.5 (119)		2198-H025-ERSx
MPM-B1152T	6000	7000	11.02	5.0 (44.2)	28.3	10.7 (94.7)	1.40	2198-H025-ERSx
					37.9	13.5 (119)		2198-H040-ERSx
MPM-B1153E	2250	3500	6.21	6.5 (57.5)	17.7	16.9 (149)	1.40	2198-H015-ERSx
					21.6	19.8 (175)		2198-H025-ERSx
MPM-B1153F	3000	5500	9.20	6.5 (57.5)	28.3	17.9 (158)	1.40	2198-H025-ERSx
					32.0	19.8 (175)		2198-H040-ERSx
MPM-B1153T	6000	7000	15.95	6.5 (57.5)	45.9	14.8 (131)	1.45	2198-H040-ERSx
					55.5	16.5 (146)		2198-H070-ERSx
MPM-B1302F	3000	4500	8.57	6.6 (58.4)	22.1	13.5 (119)	1.65	2198-H025-ERSx
MPM-B1302M	4500	6000	12.57	6.6 (58.4)	32.4	13.5 (119)	1.65	2198-H040-ERSx
MPM-B1302T	6000	7000	16.83	6.7 (59.3)	43.4	13.5 (119)	1.65	2198-H040-ERSx
MPM-B1304C	1500	2750	7.00	10.3 (91.1)	17.7	22.8 (202)	2.00	2198-H015-ERSx
					21.5	27.1 (240)		2198-H025-ERSx

**Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V) (continuación)**

Núm. de cat. de motor	Velocidad base rpm	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
MPM-B1304E	2250	4000	10.75	10.2 (90.3)	28.3	23.4 (207)	2.20	2198-H025-ERSx
					34.2	27.1 (240)		2198-H040-ERSx
MPM-B1304M	4500	6000	19.02	10.4 (92.0)	60.6	27.1 (240)	2.20	2198-H070-ERSx
MPM-B1651C	1500	3500	10.21	11.4 (101)	28.3	22.7 (201)	2.50	2198-H025-ERSx
					29.2	23.2 (205)		2198-H040-ERSx
MPM-B1651F	3000	5000	17.75	11.4 (101)	45.9	21.9 (194)	2.50	2198-H040-ERSx
					50.9	23.2 (205)		2198-H070-ERSx
MPM-B1651M	4500	5000	22.46	11.4 (101)	56.8	23.2 (205)	2.50	2198-H070-ERSx
MPM-B1652C	1500	2500	11.51	16.0 (142)	33.6	40.0 (354)	3.80	2198-H040-ERSx
MPM-B1652E	2250	3500	20.94	21.1 (187)	60.5	48.0 (425)	4.30	2198-H070-ERSx
MPM-B1652F	3000	4500	28.74	21.1 (187)	84.1	48.0 (425)	4.30	2198-H070-ERSx
MPM-B1653C	1500	2500	20.05	26.7 (236)	59.2	67.8 (600)	4.60	2198-H070-ERSx
MPM-B1653E	2250	3500	27.00	26.8 (237)	72.9	62.0 (549)	5.10	2198-H070-ERSx
MPM-B2152C	1500	2500	27.40	36.7 (325)	55.4	72.3 (640)	5.60	2198-H070-ERSx
MPM-B2153B	1250	2000	24.06	48.0 (425)	60.0	101.1 (895)	6.80	2198-H070-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPF con variadores Kinetix 5500**

Estos motores requieren el juego convertidor de retroalimentación 2198-H2DCK. Los motores MP-Series (clase 200 V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

**Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (clase 200 V)**

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
MPF-A310P	5000	4.50	1.58 (14.0)	14.0	3.61 (31.9)	0.73	2198-H015-ERSx
MPF-A320H	3500	6.10	3.05 (27.0)	17.7	7.33 (64.9)	1.0	2198-H015-ERSx
				19.3	7.91 (70.0)		2198-H025-ERSx
MPF-A320P	5000	9.00	3.05 (27.0)	28.3	7.59 (67.2)	1.3	2198-H025-ERSx
				29.5	7.91 (70.0)		2198-H040-ERSx
MPF-A330P	5000	12.0	3.85 (34.0)	38.0	10.32 (91.2)	1.6	2198-H040-ERSx
MPF-A430H	3500	12.2	6.21 (55.0)	45.0	19.82 (175)	1.8	2198-H040-ERSx
MPF-A430P	5000	16.80	5.94 (52.5)	45.9	14.4 (127)	1.9	2198-H040-ERSx
				67.0	19.80 (175)		2198-H070-ERSx
MPF-A4530K	4000	19.50	8.08 (71.4)	62.0	20.30 (179)	2.3	2198-H070-ERSx
MPF-A4540F	3000	18.40	10.15 (89.7)	45.9	22.09 (195)	2.5	2198-H040-ERSx
				58.0	27.10 (239)		2198-H070-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.



### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
MPF-B310P	5000	2.30	1.60 (14)	7.10	3.6 (32)	0.77	2198-H008-ERSx
MPF-B320P	5000	4.24	3.10 (27)	14.0	7.8 (69)	1.5	2198-H015-ERSx
MPF-B330P	5000	5.70	4.18 (37)	17.7	10.4 (92.0)	1.6	2198-H015-ERSx
				19.0	11.1 (98)		2198-H025-ERSx
MPF-B430P	5000	9.20	6.55 (58)	28.3	17.6 (156)	2.0	2198-H025-ERSx
				32.0	19.8 (175)		2198-H040-ERSx
MPF-B4530K	4000	9.90	8.25 (73)	28.3	18.7 (165)	2.4	2198-H025-ERSx
				31.0	20.3 (179)		2198-H040-ERSx
MPF-B4540F	3000	9.10	10.20 (90)	28.3	26.2 (232)	2.5	2198-H025-ERSx
				29.0	27.1 (240)		2198-H040-ERSx
MPF-B540K	4000	20.5	19.4 (171)	60.0	48.6 (430)	4.1	2198-H070-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

### Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPS con variadores Kinetix 5500

Estos motores requieren el juego convertidor de retroalimentación 2198-H2DCK. Los motores MP-Series (clase 200 V) requieren el juego juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

### Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPS con variadores Kinetix 5500 (operación clase 200 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
MPS-A330P	5000	9.80	3.60 (32.0)	28.3	8.79 (77.8)	1.3	2198-H025-ERSx
				38.0	11.10 (98.2)		2198-H040-ERSx
MPS-A4540F	3000	14.4	8.1 (72)	45.9	22.84 (202)	1.4	2198-H040-ERSx
				56.0	27.1 (240)		2198-H070-ERSx

### Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPS con variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad nominal, máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW (Hp)	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
MPS-B330P	5000	4.9	3.60 (32)	17.7	10.5 (92.9)	1.3	2198-H015-ERSx
				19.0	11.0 (97.2)		2198-H025-ERSx
MPS-B4540F	3000	7.1	8.1 (72)	17.7	19.2 (170)	1.4	2198-H015-ERSx
				26.0	27.1 (240)		2198-H025-ERSx
MPS-B560F	3000	17.0	21.5 (190)	45.9	49.7 (440)	3.5	2198-H040-ERSx
				68.0	67.8 (600)		2198-H070-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

# Especificaciones de rendimiento de control de movimiento lineal

Estas familias de movimiento lineal son compatibles con los servovariadores Kinetix 5500.

Familia de movimiento lineal	Página
Propulsores lineales integrados LDAT-Series	62
Sistema de etapas lineales integradas MP-Series (Boletín MPAS, tornillo de bolas)	69
Cilindros eléctricos MP-Series (Boletín MPAR)	70
Cilindros eléctricos para aplicaciones severas MP-Series (Boletín MPAI)	71

En el caso de combinaciones de sistemas de variadores Kinetix 5500 que incluyen selección de números de catálogo de cables y curvas de fuerza/velocidad, consulte el documento Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM009](#).

**IMPORTANTE** Estas combinaciones de sistemas no incluyen todas las combinaciones posibles de accionador/variador. Consulte el software Motion Analyzer para verificar la compatibilidad. Descarga disponible en <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificaciones de rendimiento de LDAT-Series con variadores Kinetix 5500

Estos accionadores requieren el juego convertidor de retroalimentación 2198-H2DCK (serie B o posterior).

### Especificaciones de rendimiento con operación de variadores clase 200 V y propulsores lineales estructura 30

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
LDAT-S031010-DDx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2198-H015-ERSx
LDAT-S031020-DDx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-DDx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-DDx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-DDx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.44	2198-H025-ERSx
LDAT-S032020-DDx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-DDx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-DDx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-EDx	3.1	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.40	2198-H015-ERSx
LDAT-S032020-EDx	4.1					0.47	
LDAT-S032030-EDx	4.7					0.52	
LDAT-S032040-EDx	5.0					0.55	
LDAT-S033010-DDx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	2198-H040-ERSx
LDAT-S033020-DDx	4.7					0.88	
LDAT-S033030-DDx	5.0					0.95	
LDAT-S033040-DDx						0.55	
LDAT-S033010-EDx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.65	2198-H015-ERSx
LDAT-S033020-EDx	4.4					0.65	
LDAT-S033030-EDx						0.65	
LDAT-S033040-EDx						0.65	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento con operación de variadores clase 200 V y propulsor lineal estructura 50**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
LDAT-S051010-DDx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.31	2198-H015-ERSx
LDAT-S051020-DDx	3.7					0.38	
LDAT-S051030-DDx	4.1					0.42	
LDAT-S051040-DDx	4.4					0.44	
LDAT-S051050-DDx	4.7					0.46	
LDAT-S052010-DDx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.79	2198-H025-ERSx
LDAT-S052020-DDx	4.8					0.97	
LDAT-S052030-DDx	5.00					1.01	
LDAT-S052040-DDx							
LDAT-S052050-DDx							
LDAT-S052010-EDx ... LDAT-S052050-EDx	2.6	3.1		11.4		0.50	2198-H015-ERSx
LDAT-S053010-DDx	4.1	9.4	378 (85)	34.2	1093 (246)	1.31	2198-H040-ERSx
LDAT-S053020-DDx	5.0					1.53	
LDAT-S053030-DDx ... LDAT-S053050-DDx	5.0					1.53	
LDAT-S053010-EDx ... LDAT-S053050-EDx	1.7	3.1		11.4		0.47	2198-H015-ERSx
LDAT-S054010-DDx	4.4	12.4	509 (114)	45.5	1453 (327)	1.87	2198-H040-ERSx
LDAT-S054020-DDx ... LDAT-S054050-DDx	5.0					2.05	
LDAT-S054010-EDx ... LDAT-S054050-EDx	2.6					6.2	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento con operación de variadores clase 200 V y propulsores lineales estructura 70

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
LDAT-S072010-DDx ... LDAT-S072070-DDx	3.5	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.03	2198-H025-ERSx
LDAT-S072010-EDx ... LDAT-S072070-EDx	1.7	3.0		11.0		0.47	2198-H015-ERSx
LDAT-S073010-DDx ... LDAT-S073070-DDx	3.5	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	1.57	2198-H040-ERSx
LDAT-S073010-EDx ... LDAT-S073070-EDx	1.2	3.0		10.9		0.41	2198-H015-ERSx
LDAT-S074010-DDx ... LDAT-S074070-DDx	3.5	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	2.08	2198-H040-ERSx
LDAT-S074010-EDx ... LDAT-S074070-EDx	1.8	6.0		21.7		0.95	2198-H025-ERSx
LDAT-S076010-DDx ... LDAT-S076070-DDx	3.5	18.2	1122 (252)	66.4	3189 (717)	3.17	2198-H070-ERSx
LDAT-S076010-EDx ... LDAT-S076070-EDx	1.8	9.1		33.2		1.45	2198-H040-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento con operación de variadores clase 200 V y propulsores lineales estructura 100

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
LDAT-S102010-DDx ... LDAT-S102090-DDx	2.6	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	0.96	2198-H025-ERSx
LDAT-S102010-EDx ... LDAT-S102090-EDx	1.3	2.9		10.5		0.42	2198-H015-ERSx
LDAT-S103010-DDx ... LDAT-S103090-DDx	2.7	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	1.47	2198-H040-ERSx
LDAT-S103010-EDx ... LDAT-S103090-EDx	0.9	2.9		10.5		0.30	2198-H015-ERSx
LDAT-S104010-DDx ... LDAT-S104090-DDx	2.7	11.5	929 (209)	42.0	2578 (580)	2.07	2198-H040-ERSx
LDAT-S104010-EDx ... LDAT-S104090-EDx	1.3	5.7		21.0		0.86	2198-H025-ERSx
LDAT-S106010-DDx ... LDAT-S106090-DDx	2.7	17.3	1403 (315)	63.0	3871 (870)	2.94	2198-H070-ERSx
LDAT-S106010-EDx ... LDAT-S106090-EDx	1.3	8.6		31.5		1.28	2198-H040-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento con operación de variadores clase 200 V y propulsores lineales estructura 150**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
LDAT-S152010-DDx ... LDAT-S152090-DDx	1.8	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	0.87	2198-H025-ERSx
LDAT-S152010-EDx ... LDAT-S152090-EDx	0.9	2.7		9.8	1679 (377)	0.34	2198-H015-ERSx
LDAT-S153010-DDx ... LDAT-S153090-DDx	1.8	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	1.33	2198-H040-ERSx
LDAT-S154010-DDx ... LDAT-S154090-DDx	1.8	10.7	1306 (294)	39.1	3597 (809)	1.78	2198-H040-ERSx
LDAT-S154010-EDx ... LDAT-S154090-EDx	0.9	5.3		19.5	3383 (761)	0.70	2198-H025-ERSx
LDAT-S156010-DDx ... LDAT-S156090-DDx	1.8	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)	2.71	2198-H070-ERSx
LDAT-S156010-EDx ... LDAT-S156090-EDx	0.9	8.1		19.8	5110 (1149)	1.05	2198-H025-ERSx

**Especificaciones de rendimiento con operación de variadores clase 400 V y propulsores lineales estructura 30**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
LDAT-S031010-DDx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2198-H015-ERSx
LDAT-S031020-DDx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-DDx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-DDx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-DDx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.40	2198-H025-ERSx
LDAT-S032020-DDx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-DDx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-DDx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-EDx	3.1	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.40	2198-H015-ERSx
LDAT-S032020-EDx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-EDx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-EDx	5.0					0.63	
LDAT-S033010-DDx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	2198-H040-ERSx
LDAT-S033020-DDx	4.7					0.88	
LDAT-S033030-DDx	5.0					0.95	
LDAT-S033040-DDx						0.67	
LDAT-S033010-EDx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.67	2198-H015-ERSx
LDAT-S033020-EDx	4.7					0.87	
LDAT-S033030-EDx	5.0					0.91	
LDAT-S033040-EDx						0.91	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento con operación de variadores clase 400 V y propulsores lineales estructura 50**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
LDAT-S051010-DDx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.34	2198-H015-ERSx
LDAT-S051020-DDx	3.7					0.43	
LDAT-S051030-DDx	4.1					0.49	
LDAT-S051040-DDx	4.4					0.53	
LDAT-S051050-DDx	4.7					0.55	
LDAT-S052010-DDx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.92	2198-H025-ERSx
LDAT-S052020-DDx	4.8					1.20	
LDAT-S052030-DDx	5.0					1.24	
LDAT-S052040-DDx							
LDAT-S052050-DDx							
LDAT-S052010-EDx	3.7	3.1		11.4		0.80	2198-H015-ERSx
LDAT-S052020-EDx	4.6					0.98	
LDAT-S052030-EDx	4.6					1.02	
LDAT-S052040-EDx							
LDAT-S052050-EDx							
LDAT-S053010-DDx	4.1	9.4	378 (85)	34.2	1093 (246)	1.56	2198-H040-ERSx
LDAT-S053020-DDx	5.0					1.87	
LDAT-S053030-DDx ... LDAT-S053050-DDx							
LDAT-S053010-EDx ... LDAT-S053050-EDx	3.5	3.1		11.4		1.04	2198-H015-ERSx
LDAT-S054010-DDx	4.4	12.4	509 (114)	45.5	1453 (327)	2.26	2198-H040-ERSx
LDAT-S054020-DDx ... LDAT-S054050-DDx	5.00					2.53	
LDAT-S054010-EDx	4.4					1.87	
LDAT-S054020-EDx ... LDAT-S054050-EDx	5.0	6.2		22.7		2.05	2198-H025-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento con operación de variadores clase 400 V y propulsores lineales estructura 70**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)	
LDAT-S072010-DDx	3.9	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.37	2198-H025-ERSx	
LDAT-S072020-DDx	5.0					1.64		
LDAT-S072030-DDx ... LDAT-S072070-DDx								
LDAT-S072010-EDx	3.5	3.0		11.0		1.03	2198-H015-ERSx	
LDAT-S072020-EDx								
LDAT-S072070-EDx								
LDAT-S073010-DDx	4.4	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	2.27	2198-H040-ERSx	
LDAT-S073020-DDx	5.0					2.50		
LDAT-S073070-DDx								
LDAT-S073010-EDx ... LDAT-S073070-EDx	2.4	3.0		10.9		1.01	2198-H015-ERSx	
LDAT-S074010-DDx	4.7	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	3.15	2198-H040-ERSx	
LDAT-S074020-DDx	5.0					3.30		
LDAT-S074070-DDx								
LDAT-S074010-EDx ... LDAT-S074070-EDx	3.5	6.0		21.7		2.08	2198-H025-ERSx	
LDAT-S076010-DDx	5.0	18.2	1122 (252)	66.4	3189 (717)	5.02	2198-H070-ERSx	
LDAT-S076020-DDx								
LDAT-S076070-DDx								
LDAT-S076010-EDx ... LDAT-S076070-EDx	3.5	9.1		33.2		3.18	2198-H040-ERSx	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento con operación de variadores clase 400 V y propulsores lineales estructura 100

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
LDAT-S102010-DDx	3.4	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	1.44	2198-H025-ERSx
LDAT-S102020-DDx	4.4					1.74	
LDAT-S102030-DDx	5.0					1.91	
LDAT-S102040-DDx							
LDAT-S102050-DDx ... LDAT-S102090-DDx							
LDAT-S102010-EDx ... LDAT-S102090-EDx	2.6	2.9	10.5	0.96	2198-H015-ERSx		
LDAT-S103010-DDx	3.8	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	2.41	2198-H040-ERSx
LDAT-S103020-DDx	5.0					2.93	
LDAT-S103030-DDx ... LDAT-S103090-DDx							
LDAT-S103010-EDx ... LDAT-S103090-EDx	1.8	2.9	10.5	0.92	2198-H015-ERSx		
LDAT-S104010-DDx	4.1	11.5	929 (209)	42.0	2578 (580)	3.76	2198-H040-ERSx
LDAT-S104020-DDx	5.0					4.29	
LDAT-S104030-DDx ... LDAT-S104090-DDx							
LDAT-S104010-EDx ... LDAT-S104090-EDx	2.7	5.7	21.0	2.07	2198-H025-ERSx		
LDAT-S106010-DDx	4.5	17.3	1403 (315)	63.0	3871 (870)	5.41	2198-H070-ERSx
LDAT-S106020-DDx ... LDAT-S106090-DDx	5.0					5.87	
LDAT-S106010-EDx ... LDAT-S106090-EDx						2.7	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento con operación de variadores clase 400 V y propulsores lineales estructura 150

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
LDAT-S152010-DDx	3.2	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	1.76	2198-H025-ERSx
LDAT-S152020-DDx ... LDAT-S152090-DDx	3.5					1.89	
LDAT-S152010-EDx ... LDAT-S152090-EDx						1.8	
LDAT-S153010-DDx ... LDAT-S153090-DDx	3.6	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	2.87	2198-H040-ERSx
LDAT-S153010-EDx ... LDAT-S153090-EDx	1.2	2.7		9.1		0.80	2198-H015-ERSx



### Especificaciones de rendimiento con operación de variadores clase 400 V y propulsores lineales estructura 150

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
LDAT-S154010-DDx ... LDAT-S154090-DDx	3.5	10.7	1306 (294)	39.1	3597 (809)	3.83	2198-H040-ERSx
LDAT-S154010-EDx ... LDAT-S154090-EDx	1.8	5.3		19.5		1.78	2198-H025-ERSx
LDAT-S156010-DDx ... LDAT-S156090-DDx	3.6	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)	5.85	2198-H070-ERSx
LDAT-S156010-EDx ... LDAT-S156090-EDx	1.8	8.1		19.8		2.71	2198-H025-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

### Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAS con variadores Kinetix 5500

Estos accionadores requieren el juego convertidor de retroalimentación 2198-H2DCK. Las etapas lineales MP-Series (clase 200 V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

#### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 200 V)

Etapas lineales, Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	3.09	521 (117)	6.10	1212 (272)	0.37	2198-H008-ERSx
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	4.54	462 (104)	9.10	968 (218)	0.62	2198-H015-ERSx

- (1) A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 176 mm/s (6.9 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 143 mm/s (5.6 pulg./s).
- (2) A una longitud de carrera de 780 mm, la velocidad máxima es 889 mm/s (35.0 pulg./s). A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 715 mm/s (28.2 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 582 mm/s (22.9 pulg./s).

#### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V)

Etapas lineales, Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	1.75	521 (117)	3.50	1212 (272)	0.37	2198-H008-ERSx
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	3.30	462 (104)	6.60	968 (218)	0.62	2198-H008-ERSx

- (1) A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 176 mm/s (6.9 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 143 mm/s (5.6 pulg./s).
- (2) A una longitud de carrera de 780 mm, la velocidad máxima es 889 mm/s (35.0 pulg./s). A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 715 mm/s (28.2 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 582 mm/s (22.9 pulg./s).

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAR con variadores Kinetix 5500

Estos accionadores requieren el juego convertidor de retroalimentación 2198-H2DCK. Los cilindros eléctricos MP-Series (clase 200 V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 200 V)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
MPAR-A1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2198-H003-ERSx
MPAR-A1xxxE	500	2.16	280 (62.9)	2.48	350 (78.7)	0.140	2198-H008-ERSx
MPAR-A2xxxC	250	2.42	420 (94.4)	2.72	525 (118)	0.105	2198-H008-ERSx
MPAR-A2xxxF	640	4.54	640 (144)	5.41	800 (180)	0.410	2198-H015-ERSx
MPAR-A3xxxE	500	10.33	2000 (450)	12.34	2500 (562)	1.00	2198-H025-ERSx
MPAR-A3xxxH	1000	12.20	1300 (292)	16.40	1625 (365)	1.30	2198-H040-ERSx

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
MPAR-B1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2198-H003-ERSx
MPAR-B1xxxE	500	1.49	280 (62.9)	1.71	350 (78.7)	0.140	2198-H003-ERSx
MPAR-B2xxxC	250	1.67	420 (94.4)	1.90	525 (118)	0.105	2198-H003-ERSx
MPAR-B2xxxF	640	3.29	640 (144)	3.93	800 (180)	0.410	2198-H008-ERSx
MPAR-B3xxxE	500	5.16	2000 (450)	6.17	2500 (562)	1.00	2198-H015-ERSx
MPAR-B3xxxH	1000	6.13	1300 (292)	6.79	1625 (365)	1.30	2198-H015-ERSx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAI con variadores Kinetix 5500

Estos accionadores requieren el juego convertidor de retroalimentación 2198-H2DCK. Los cilindros eléctricos MP-Series (clase 200 V) requieren el juego convertidor 2198-H2DCK (serie B o posterior).

### Especificaciones de rendimiento para variadores (cilindros de tornillo de bolas) y variadores Kinetix 5500 (operación clase 200 V)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A2076CV1	305 (12)	1.80	890 (200)	706 (159)	4.50	1446 (325)	0.22	2198-H008-ERSx
MPAI-A2150CV3		2.47	1446 (325)	1147 (258)	6.20		0.25	
MPAI-A2300CV3								
MPAI-A3076CM1	305 (12)	2.68	1624 (365)	1290 (290)	8.90	4448 (1000)	0.27	2198-H008-ERSx
MPAI-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-A3150CM3	279 (11)	5.61	4003 (900)	3176 (714)	8.40	4448 (1000)	0.39	2198-H015-ERSx
MPAI-A3300CM3								
MPAI-A3450CM3	188 (7.3)							
MPAI-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14.14	4003 (900)		
MPAI-A3300EM3								
MPAI-A3450EM3	376 (15)							
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10.89	7784 (1750)	6179 (1389)	17.07	8896 (2000)	0.43	2198-H025-ERSx
MPAI-A4300CM3								
MPAI-A4450CM3	245 (9.5)							
MPAI-A4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27.44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3	491 (19)							
MPAI-A5xxxCM3	200 (7.8)	13.25	13,123 (2950)	10,415 (2341)	16.70	13,345 (3000)	0.55	2198-H040-ERSx
MPAI-A5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	33.40	13,122 (2950)		

### Especificaciones de rendimiento para variadores (cilindros de tornillo de rodillos) y variadores Kinetix 5500 (operación clase 200 V)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 240 VCA)
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A3076RM1	305 (12)	2.87	1557 (350)	1237 (278)	8.90	4862 (1093)	0.27	2198-H008-ERSx
MPAI-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-A3150RM3	279 (11)	5.61	3781 (850)	3003 (675)	14.14	7562 (1700)	0.39	2198-H015-ERSx
MPAI-A3300RM3								
MPAI-A3450RM3	176 (6.9)							
MPAI-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-A3300SM3								
MPAI-A3450SM3	353 (14)							
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10.89	7340 (1650)	5827 (1310)	27.44	14,679 (3300)	0.43	2198-H025-ERSx
MPAI-A4300RM3								
MPAI-A4450RM3	196 (7.6)							
MPAI-A4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento para variadores (cilindros de tornillo de bolas) y variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V)**

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B2076CV1	305 (12)	0.90	890 (200)	706 (159)	2.30	1446 (325)	0.22	2198-H003-ERSx
MPAI-B2150CV3		1.29	1446 (325)	1147 (258)	3.25		0.25	
MPAI-B2300CV3								
MPAI-B3076CM1	305 (12)	1.35	1624 (365)	1290 (290)	4.57	4448 (1000)	0.27	2198-H008-ERSx
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2.81	4003 (900)	3176 (714)	4.30	4448 (1000)	0.39	2198-H008-ERSx
MPAI-B3300CM3								
MPAI-B3450CM3	188 (7.3)							
MPAI-B3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7.07	4003 (900)		
MPAI-B3300EM3								
MPAI-B3450EM3	376 (15)							
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5.61	7784 (1750)	6179 (1389)	8.68	8896 (2000)	0.43	2198-H015-ERSx
MPAI-B4300CM3								
MPAI-B4450CM3	245 (9.5)							
MPAI-B4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14.14	7784 (1750)		
MPAI-B4300EM3								
MPAI-B4450EM3	491 (19)							
MPAI-B5xxxCM3	200 (7.8)	6.62	13,123 (2950)	10,415 (2341)	8.48	13,345 (3000)	0.55	2198-H015-ERSx
MPAI-B5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16.70	13,122 (2950)		

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento para variadores (cilindros de tornillo de rodillos) y variadores Kinetix 5500 (operación clase 400 V)**

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 5500 (entrada de 480 VCA)
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B3076RM1	305 (12)	1.45	1557 (350)	1237 (278)	4.57	4862 (1093)	0.27	2198-H008-ERSx
MPAI-B3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-B3150RM3	279 (11)	2.81	3781 (850)	3003 (675)	7.07	7562 (1700)	0.39	2198-H008-ERSx
MPAI-B3300RM3								
MPAI-B3450RM3	176 (6.9)							
MPAI-B3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-B3300SM3								
MPAI-B3450SM3	353 (14)							
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5.61	7340 (1650)	5827 (1310)	14.14	14,679 (3300)	0.43	2198-H015-ERSx
MPAI-B4300RM3								
MPAI-B4450RM3	196 (7.6)							
MPAI-B4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3	393 (15)							

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

Notas:

# Servovariadores modulares Kinetix 6200 y Kinetix 6500



Estos servovariadores multiejes de velocidad segura contribuyen a aumentar la productividad y protegen al personal con características de seguridad incorporadas. El control y el diseño modular ofrecen facilidad de mantenimiento y mayor flexibilidad, ya que el variador cambia fácilmente del modo de desconexión de par segura a modo de velocidad segura.

Los servovariadores Kinetix 6500 proporcionan capacidad de movimiento integrada mediante la red EtherNet/IP al usar la tecnología CIP Motion y CIP Sync de ODVA, todos construidos según el protocolo industrial común (CIP).

Los servovariadores Kinetix 6200 proporcionan capacidad de movimiento integrada mediante interface SERCOS y compatibilidad con variadores Kinetix 6000, lo que le permite migrar a las características mejoradas exactamente cuando y dónde sea necesario.

## Características de los servovariadores Kinetix 6200 y Kinetix 6500

- Diseño modular multiejes para brindar opciones de comunicación y seguridad
  - Movimiento integrado en la red EtherNet/IP (módulos de control Kinetix 6500)
  - Movimiento integrado en interface SERCOS (módulos de control Kinetix 6200)
  - Módulos de alimentación eléctrica Boletín 2094 IAM/AM
- Certificación TÜV: PLe, Cat 4, según EN ISO 13849 y SIL CL3 según IEC 61508, EN 61800-5-2 y EN 61062
  - Control de función de seguridad de monitorización de velocidad
  - Control de desconexión de par segura
- 324...528 VCA trifásica (entrada de 400 V) a los módulos de alimentación eléctrica IAM/AM
  - Potencia de salida a régimen continuo 1.8...22 kW (inversor)
  - Corriente de salida a régimen continuo 2.8...34.6 A valor eficaz (inversor)
- Software RSLogix 5000 o aplicación Logix Designer para programación (lógica de escalera, texto estructurado y diagramas de funciones secuenciales)
- Movimiento integrado Kinetix con controladores ControlLogix o CompactLogix
- Retroalimentación de encoder absoluto de alta resolución, múltiples vueltas y una sola vuelta, eje auxiliar de retroalimentación solamente

Para comparar las características de las diversas familias de variadores, consulte Servovariadores a partir de la [página 32](#).

# Componentes de los servovariadores Kinetix 6200 y Kinetix 6500

Los sistemas servovariadores modulares Kinetix 6200 y Kinetix 6500 constan de estos componentes requeridos:

- Un módulo de alimentación eléctrica de eje integrado (IAM o IAM guía)
- Hasta siete módulos de alimentación eléctrica de eje (AM)
- Hasta ocho módulos de control (interface SERCOS o red EtherNet/IP)
- Una línea de alimentación eléctrica
- Uno a ocho motores rotativos, motores lineales o accionadores lineales
- Uno a ocho cables de alimentación eléctrica de motor y de retroalimentación
- Juegos de conectores de bajo perfil (requerido para cables con conductores libres)
- Dos a nueve cables de fibra óptica SERCOS (módulos de control Kinetix 6200 solamente)
- Cables Ethernet para el controlador Logix5000 (módulos de control Kinetix 6500 solamente)
- Cables Ethernet para programar la configuración de seguridad (módulos de control Kinetix 6200 y Kinetix 6500)

Los sistemas Kinetix 6200 y Kinetix 6500 pueden incluir también uno o más módulos de alimentación eléctrica IAM usados como IAM seguidor (y módulos de eje asociados, líneas de alimentación eléctrica, motores, cables y juegos de conectores, según lo requerido por la aplicación).

Los sistemas de variador-motor integrados (IDM) Kinetix 6000M son una opción con los servovariadores Kinetix 6200

- Un módulo de interface de alimentación eléctrica IDM (IPIM) Kinetix 6000M por sistema IDM
- Hasta 4 módulos IPIM en la línea de alimentación eléctrica Boletín 2094
- Hasta 16 unidades de variador-motor integrados se conectan a cada módulo IPIM

Estos componentes también son opcionales:

- Un módulo de derivación Kinetix 6000, 2094-BSP2 con módulo de derivación pasivo externo Boletín 1394 opcional
- Módulos de tapa ciega 2094-PRF
- Módulo de interface de línea (LIM) Boletín 2094
- Módulo de freno resistivo (RBM) Boletín 2090
- Filtros de línea de CA 2090-XXLF (requeridos para CE)

Para obtener información detallada sobre los requisitos de los sistemas de variadores Kinetix 6200 y Kinetix 6500, consulte el documento Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM003](#).

# Selección de los servovariadores Kinetix 6200 y Kinetix 6500

Módulo variador	Núm. de cat. de variador	Clasificaciones de salida a régimen continuo	
		Convertidor (A <sub>DC</sub> )	Inversor (A, 0-pico)
Módulo de alimentación eléctrica del módulo de eje integrado (IAM), clase 400 V	2094-BC01-MP5-M	6 kW, 9 A	1.8 kW, 4.0 A
	2094-BC01-M01-M	6 kW, 9 A	3.9 kW, 8.6 A
	2094-BC02-M02-M	15 kW, 23 A	6.6 kW, 14.6 A
	2094-BC04-M03-M	28 kW, 42 A	13.5 kW, 30 A
	2094-BC07-M05-M	45 kW, 68 A	22.0 kW, 49 A
Módulo de alimentación eléctrica del módulo de eje (AM), clase 400 V	2094-BMP5-M	N/A	1.8 kW, 4.0 A
	2094-BM01-M		3.9 kW, 8.6 A
	2094-BM02-M		6.6 kW, 14.6 A
	2094-BM03-M		13.5 kW, 30 A
	2094-BM05-M		22.0 kW, 49 A
Módulo de control Kinetix 6200 (SERCOS)	2094-SE02F-M00-S0, desconexión de par segura		
	2094-SE02F-M00-S1, función de seguridad de monitorización de velocidad		
Módulo de control Kinetix 6500 (EtherNet/IP)	2094-EN02D-M01-S0, desconexión de par segura		
	2094-EN02D-M01-S1, función de seguridad de monitorización de velocidad		
Línea de alimentación eléctrica 2094	2094-PR5x	Disponibles para sistemas de 1, 2, 3, 4, 5, 7 y 8 ejes	
Módulo de interface de alimentación eléctrica 2094 IDM	2094-SEPM-B24-S	Clase 400 V, 24 A valor eficaz, 15 kW, Sercos, acepta hasta 16 unidades de variador-motor integrados	
Módulo de derivación 2094	2094-BSP2	Módulo de derivación clase 200/400 V, 200 W (se monta en la línea de alimentación eléctrica)	
Módulo de relleno 2094	2094-PRF	Clase 200/400 V, cubre las ranuras no usadas en la línea de alimentación eléctrica	

Para consultar las especificaciones del módulo variador Kinetix 6200 o Kinetix 6500 no incluidas en esta publicación, remítase al documento Kinetix Servo Drives Specifications Technical Data, publicación [GMC-TD003](#).



## Compatibilidad de variadores Kinetix 6000 Component

Los módulos de alimentación eléctrica 2094-BCxx-Mxx-M y 2094-BMxx-M contienen la misma estructura de alimentación eléctrica que los variadores 2094-BCxx-Mxx-S y 2094-BMxx-S. Por ello, el módulo de derivación 2094-BSP2, el módulo de relleno 2094-PRF y las líneas de alimentación eléctrica 2094-PRx son compatibles con ambas familias de variadores.

Además, los módulos de alimentación eléctrica 2094-BMxx-M AM con interface SERCOS son compatibles con las líneas de alimentación eléctrica con un módulo 2094-BCxx-Mxx-S IAM. A la inversa, los variadores 2094-BMxx-S AM son compatibles con las líneas de alimentación eléctrica con un módulo de alimentación eléctrica 2094-BCxx-Mxx-M IAM con interface SERCOS.

**IMPORTANTE** Los módulos de control Kinetix 6500 EtherNet/IP (números de catálogo 2094-EN02D-M01-Sx) no son compatibles con los módulos IAM/AM en la misma línea de alimentación eléctrica Boletín 2094 donde se usa interface SERCOS.

### Compatibilidad del módulo IAM/AM

Módulo IAM	Módulo de control	2094-BMxx-S Módulo AM Kinetix 6000	2094-BMxx-M Módulos de alimentación eléctrica AM	
			2094-SE02F-M00-Sx Módulo de control Kinetix 6200	2094-EN02D-M01-Sx Módulo de control Kinetix 6500
2094-BCxx-Mxx-S (series B y C)	N/A			
2094-BCxx-Mxx-M (módulo de alimentación eléctrica IAM)	2094-SE02F-M00-Sx Interface Sercos	Totalmente compatible	Totalmente compatible	No compatible
	2094-EN02D-M01-Sx Red EtherNet/IP	No compatible	No compatible	Totalmente compatible

Para obtener más información sobre los módulos Kinetix 6000 IAM y AM, números de catálogo 2094-xCxx-Mxx-S y 2094-xMxx-S, consulte Servovariadores multitejes Kinetix 6000 en la [página 99](#).

## Compatibilidad de sistemas de variador-motor integrados Kinetix 6000M

Las líneas de alimentación eléctrica Boletín 2094 con los variadores Kinetix 6000 (serie B) o Kinetix 6200 son compatibles con los sistemas de variador-motor integrados (IDM) Kinetix 6000M. El módulo de interface de alimentación eléctrica de variador-motor integrados (IPIM) se monta en la línea de alimentación eléctrica y se conecta con hasta 16 unidades IDM.

**IMPORTANTE** Los módulos de control Kinetix 6500 EtherNet/IP (número de catálogo 2094-EN02D-M01-Sx) no son compatibles con los sistemas de variador-motor integrados Kinetix 6000M.

### Compatibilidad de módulos IAM

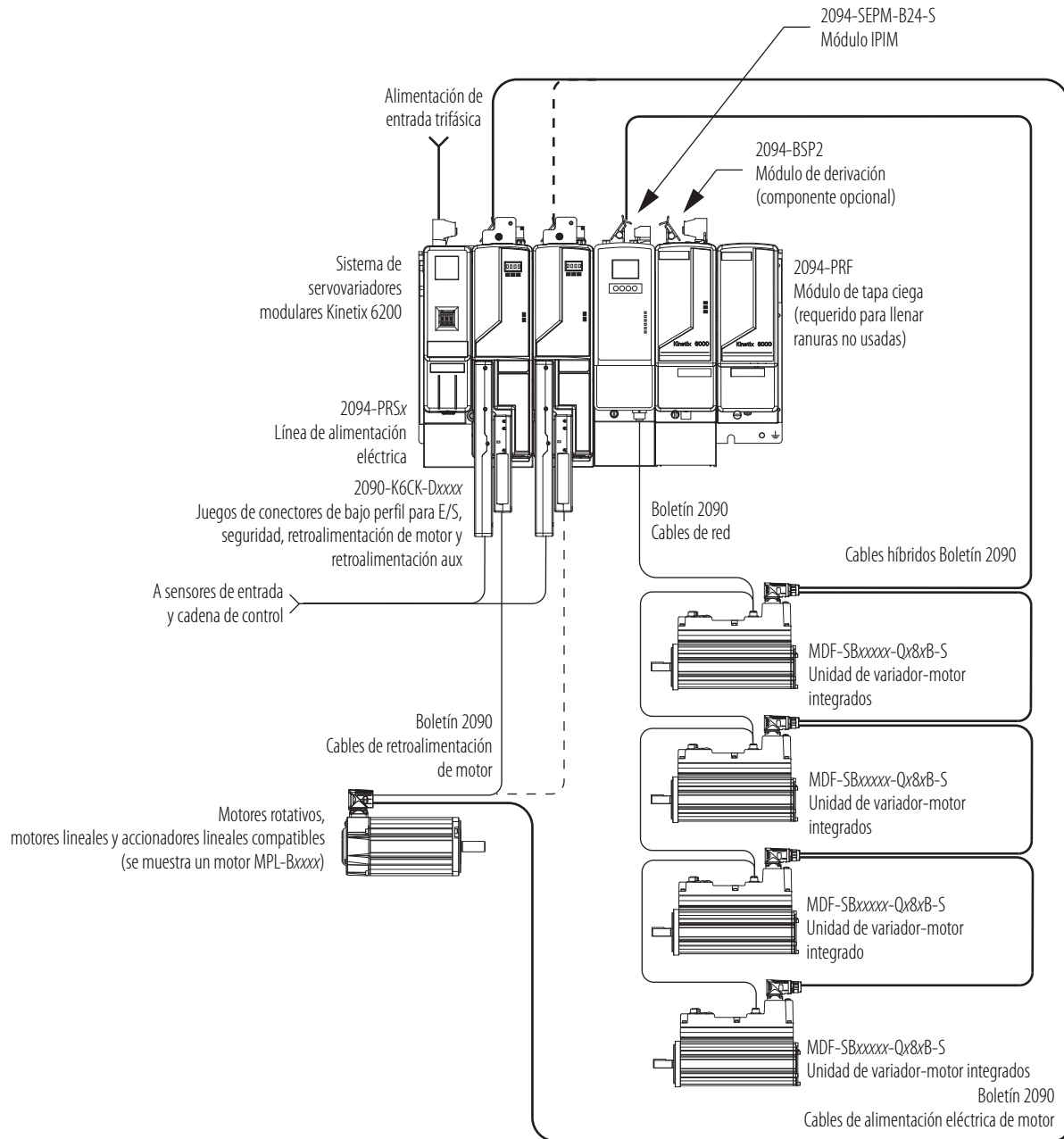
Módulo IAM	Módulo de control	2094-SEPM-B24-S Módulo de interface de alimentación eléctrica IDM (IPIM)
2094-BCxx-Mxx-S (series B y C)	N/A	
2094-BCxx-Mxx-M (módulo de alimentación eléctrica IAM)	2094-SE02F-M00-Sx Interface Sercos	Totalmente compatible
	2094-EN02D-M01-Sx Red EtherNet/IP	No compatible

Para obtener información sobre los sistemas de variador-motor integrados Kinetix 6000M, consulte Configuración típica de variador-motor integrados Kinetix 6000M en la [página 79](#).

## Configuración típica de variador-motor integrados Kinetix 6000M

Esta configuración ilustra el uso de servovariadores Kinetix 6200 con el sistema de variador-motor integrados (IDM) Kinetix 6000M. El módulo de interface de alimentación eléctrica IDM (IPIM) está incluido en la configuración de anillo sercos de fibra óptica junto con los módulos de eje. Consulte Configuraciones típicas de comunicación en la [página 83](#) para obtener ejemplos.

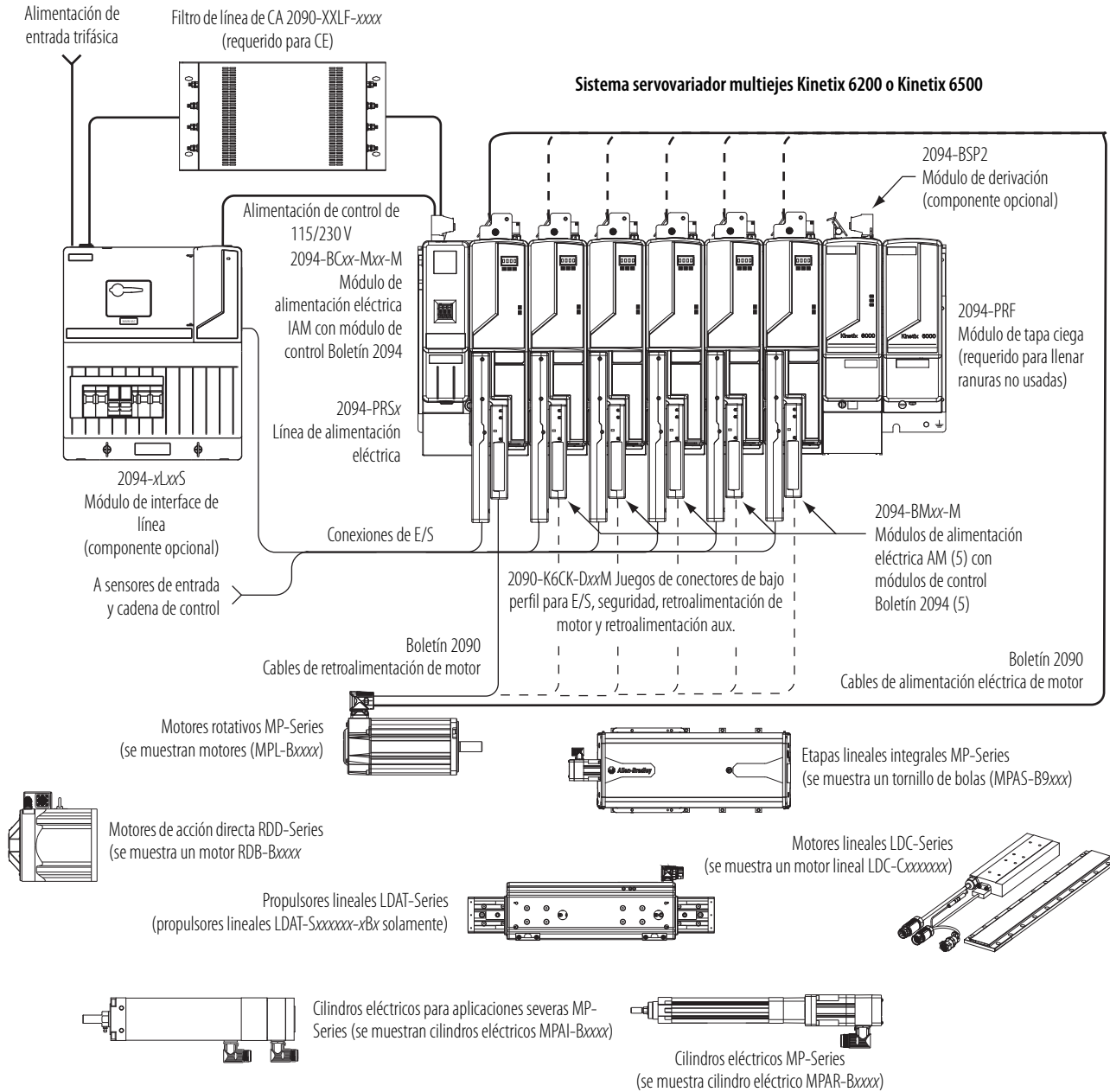
### Sistema de variadores modulares (con el sistema Kinetix 6000M IDM)



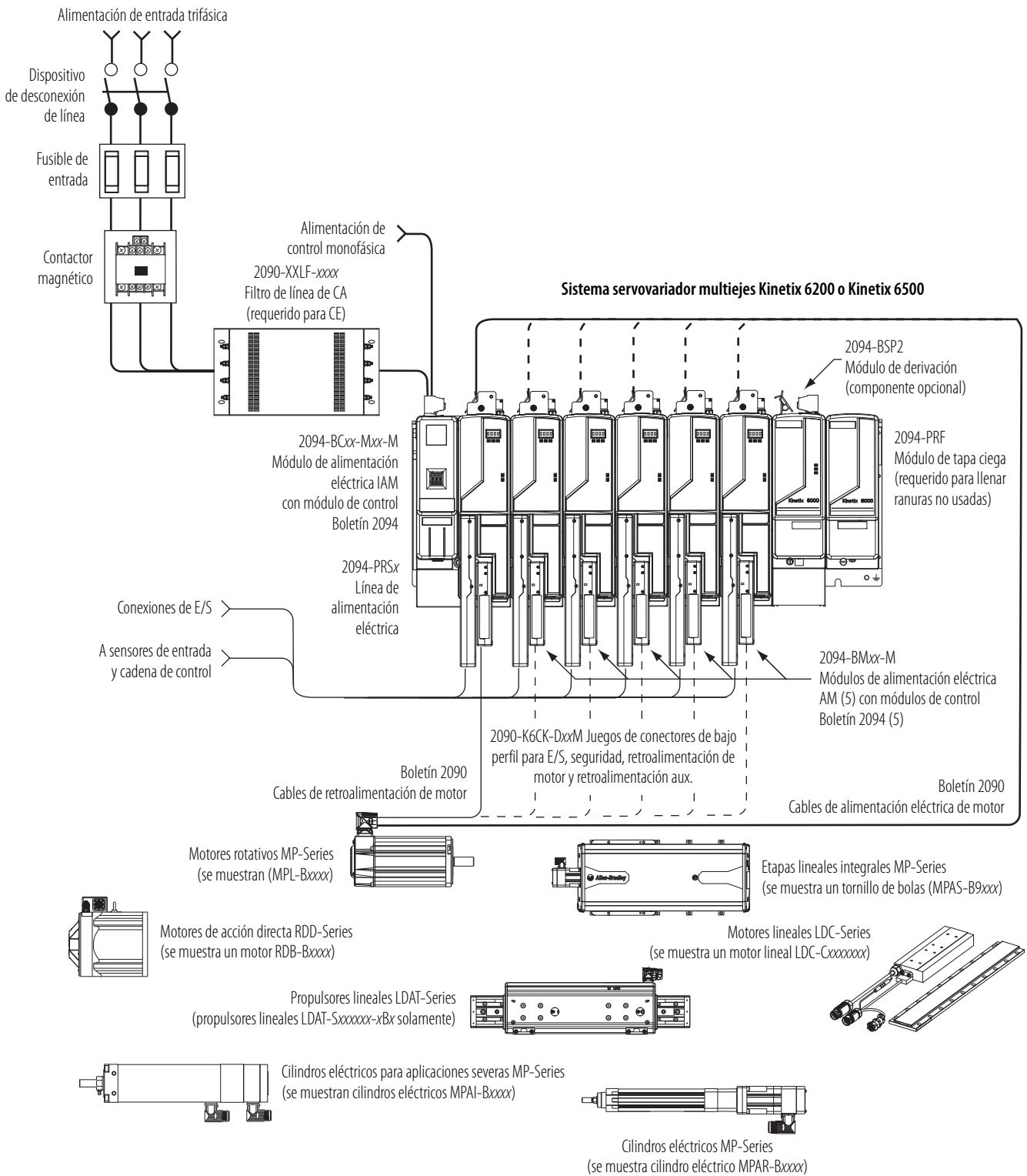
## Configuraciones típicas de hardware

Estas configuraciones de hardware ilustran el uso típico de servovariadores, motores, accionadores y accesorios de movimiento disponibles para los sistemas de variadores modulares Kinetix 6200 y Kinetix 6500.

### Sistema de variador modular (con módulo LIM)



**Sistema de variador modular (sin módulo LIM)**



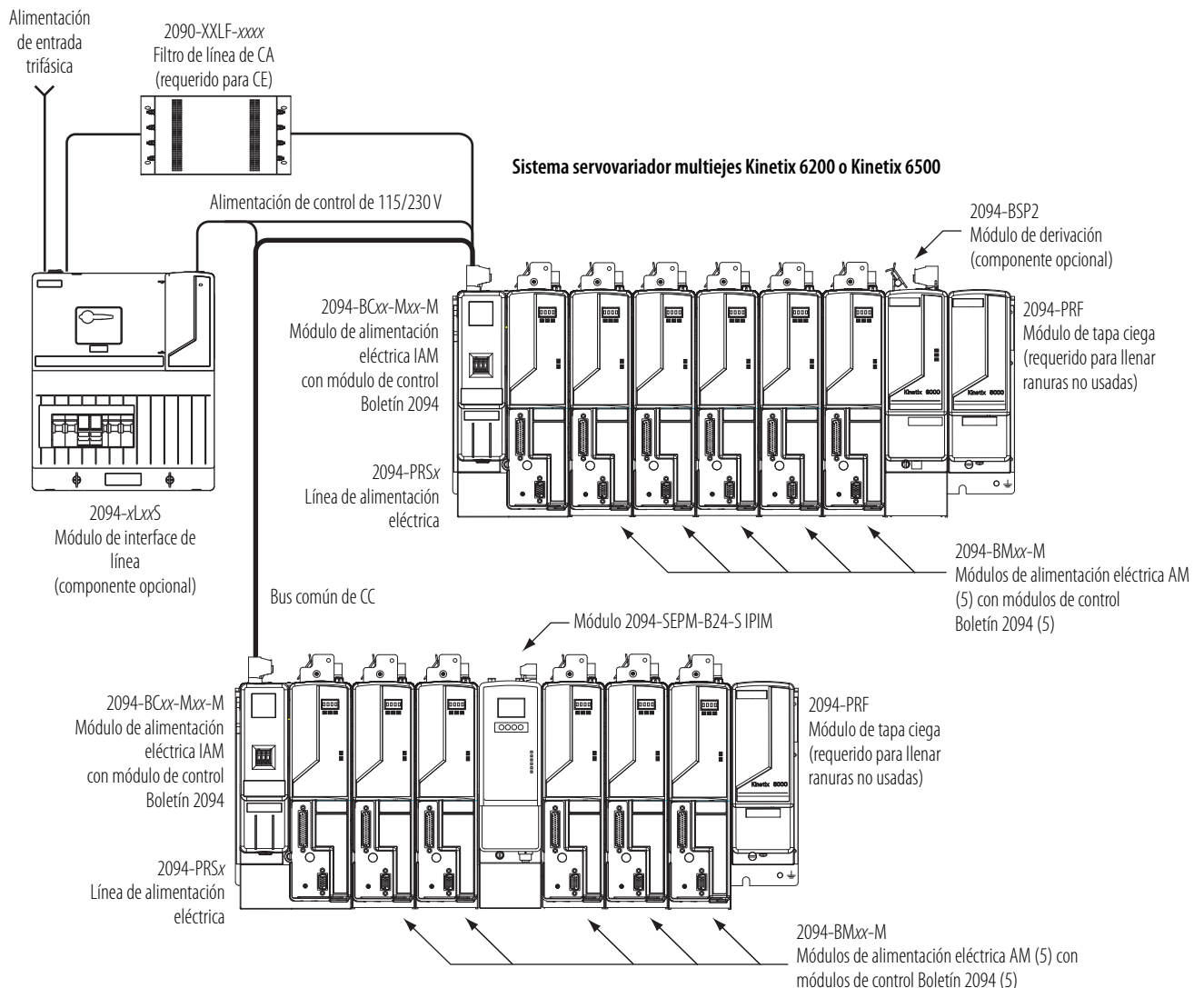
En esta configuración de sistema, el módulo de alimentación eléctrica IAM guía se conecta al módulo IAM seguidor mediante el bus común de CC. Al planear la configuración de panel, se debe calcular la capacitancia de bus total del sistema de bus común de CC para asegurarse de que el módulo de alimentación eléctrica IAM guía sea del tamaño adecuado para precargar todo el sistema. Consulte el documento Kinetix 6200 and Kinetix 6500 Modular Servo Drive User Manual, publicación [2094-UM002](#), al hacer este cálculo.

**IMPORTANTE**

Si la capacitancia de bus total del sistema excede la clasificación de precarga del módulo de alimentación eléctrica IAM, la pantalla de cuatro caracteres del módulo IAM muestra una condición límite de usuario del ciclo de desconexión y conexión de la alimentación eléctrica. Si se aplica alimentación eléctrica de entrada, la pantalla muestra una condición límite de fallo del ciclo de desconexión y conexión de la alimentación eléctrica.

Para corregir esta condición, se debe reemplazar el módulo de alimentación eléctrica IAM guía por un módulo de mayor tamaño, o reducir la capacitancia de bus total retirando módulos de alimentación eléctrica AM.

**Sistema de variador modular (bus común de CC)**



Los motores y demás detalles comunes a ambas configuraciones trifásicas de CA y de bus común de CC han sido retirados.

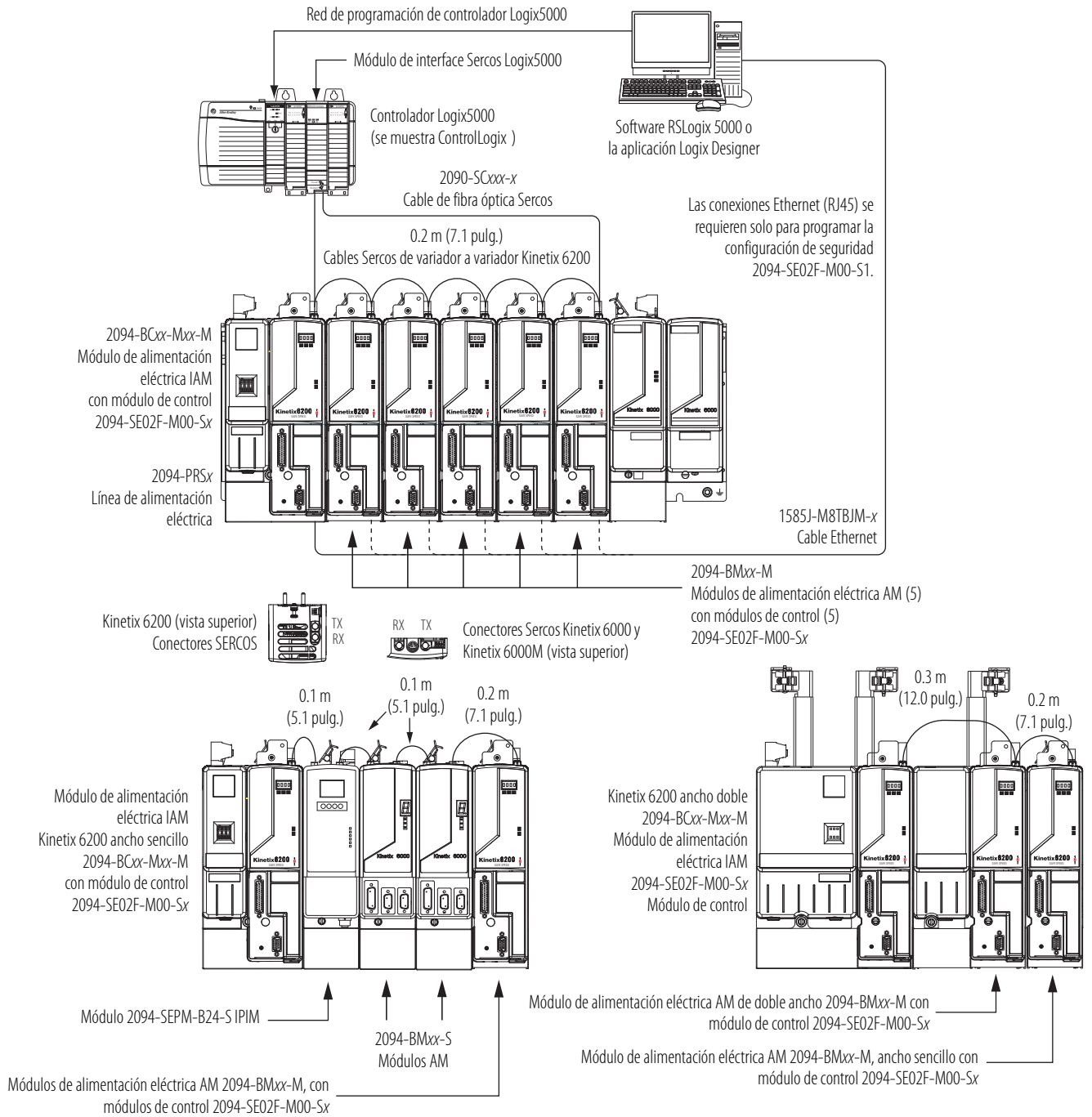
## Configuraciones típicas de comunicación

Los módulos de control Kinetix 6200 utilizan interface Sercos para configurar el modulo Logix5000 y la red EtherNet/IP para obtener acceso a la herramienta de configuración de seguridad.

En este ejemplo, un cable Ethernet está conectado a cada módulo de control cuando se programa la configuración de seguridad.

No se requiere conectividad de red EtherNet/IP durante el tiempo de ejecución. También se muestran las longitudes de cable SERCOS de variador a variador y los números de catálogo cuando existen módulos de variador Kinetix 6000 y Kinetix 6200 en la misma línea de alimentación eléctrica.

### Comunicación de variador Kinetix 6200 (SERCOS)



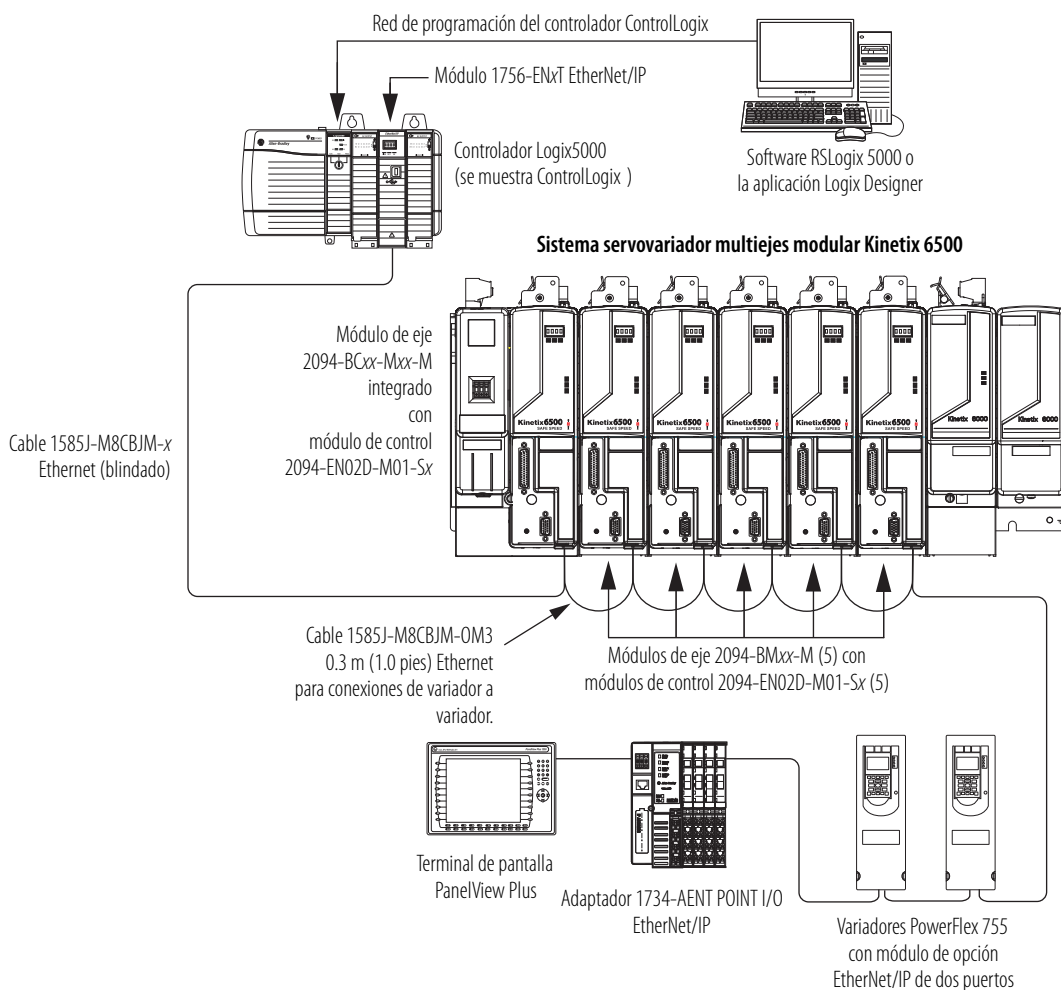
Los módulos de control Kinetix 6500 pueden usar cualquier topología Ethernet, tales como en estrella, lineal y en anillo a nivel de dispositivos (DLR). DLR es un estándar de ODVA que proporciona conectividad con tolerancia a fallos.

**IMPORTANTE** El cable Ethernet blindado, número de catálogo 1585J-M8CBJM-x, está disponible en longitudes de hasta 78 m (256 pies). Sin embargo, la longitud total del cable Ethernet para conexión de variador a variador, variador a controlador o variador a conmutador no debe ser mayor de 100 m (328 pies).

En este ejemplo, todos los dispositivos están conectados en una topología lineal. El módulo de control Kinetix 6500 incluye conectividad de doble puerto. Los dispositivos sin puertos dobles deben incluir el módulo 1783-ETAP o conectarse al final de la línea.

- Las configuraciones lineales aceptan hasta 64 dispositivos.
- Sin redundancia. Si algún dispositivo se desconecta, todos los dispositivos flujo abajo pierden comunicación.

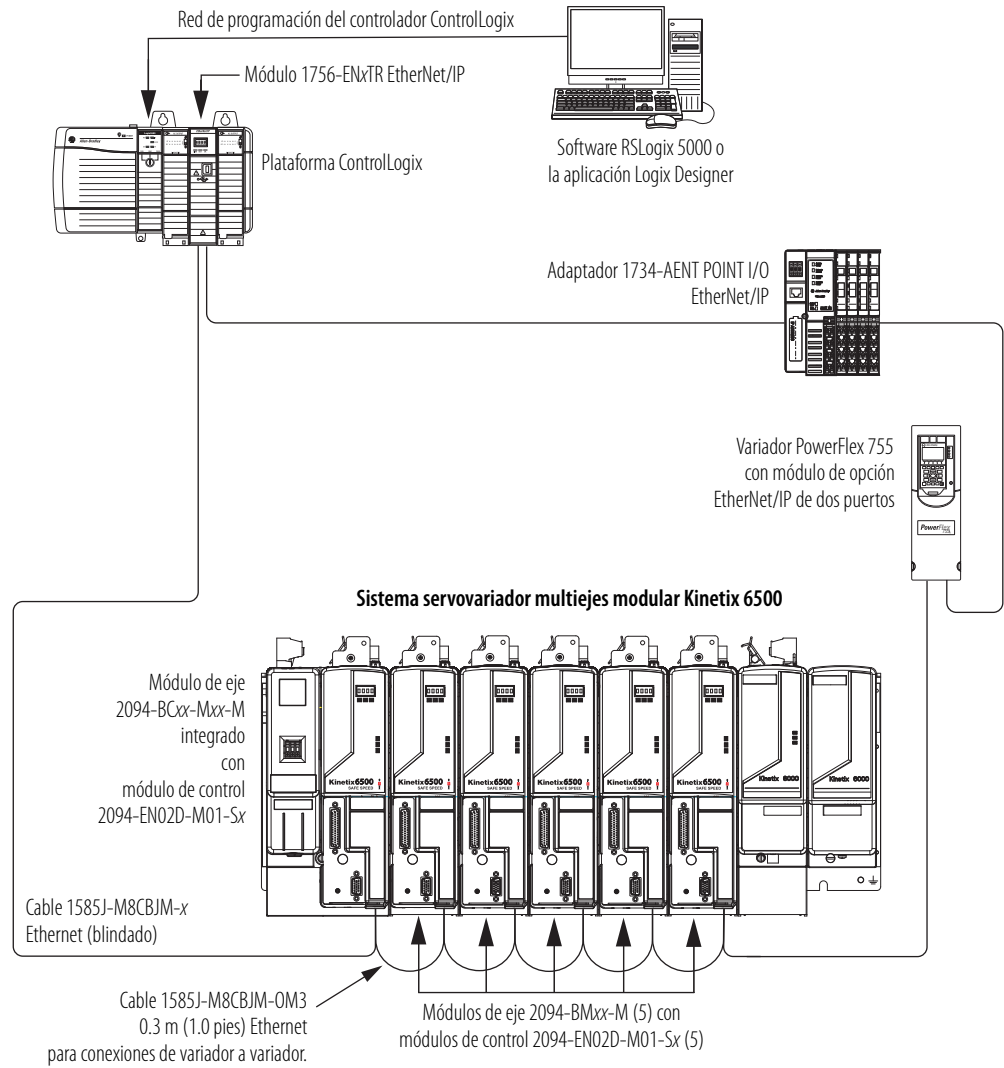
**Comunicación lineal Kinetix 6500 (red EtherNet/IP)**



En este ejemplo, los dispositivos se conectan mediante la topología en anillo a nivel de dispositivos (DLR). La topología DLR es tolerante a fallos. Por ejemplo, si se desconecta un dispositivo en el anillo, el resto de los dispositivos en el anillo continúan manteniendo la comunicación.

- Las configuraciones DLR aceptan hasta 64 dispositivos.
- Todos los dispositivos en un anillo DLR deben tener conectividad de doble puerto o conectarse en el anillo mediante un módulo 1783-ETAP.

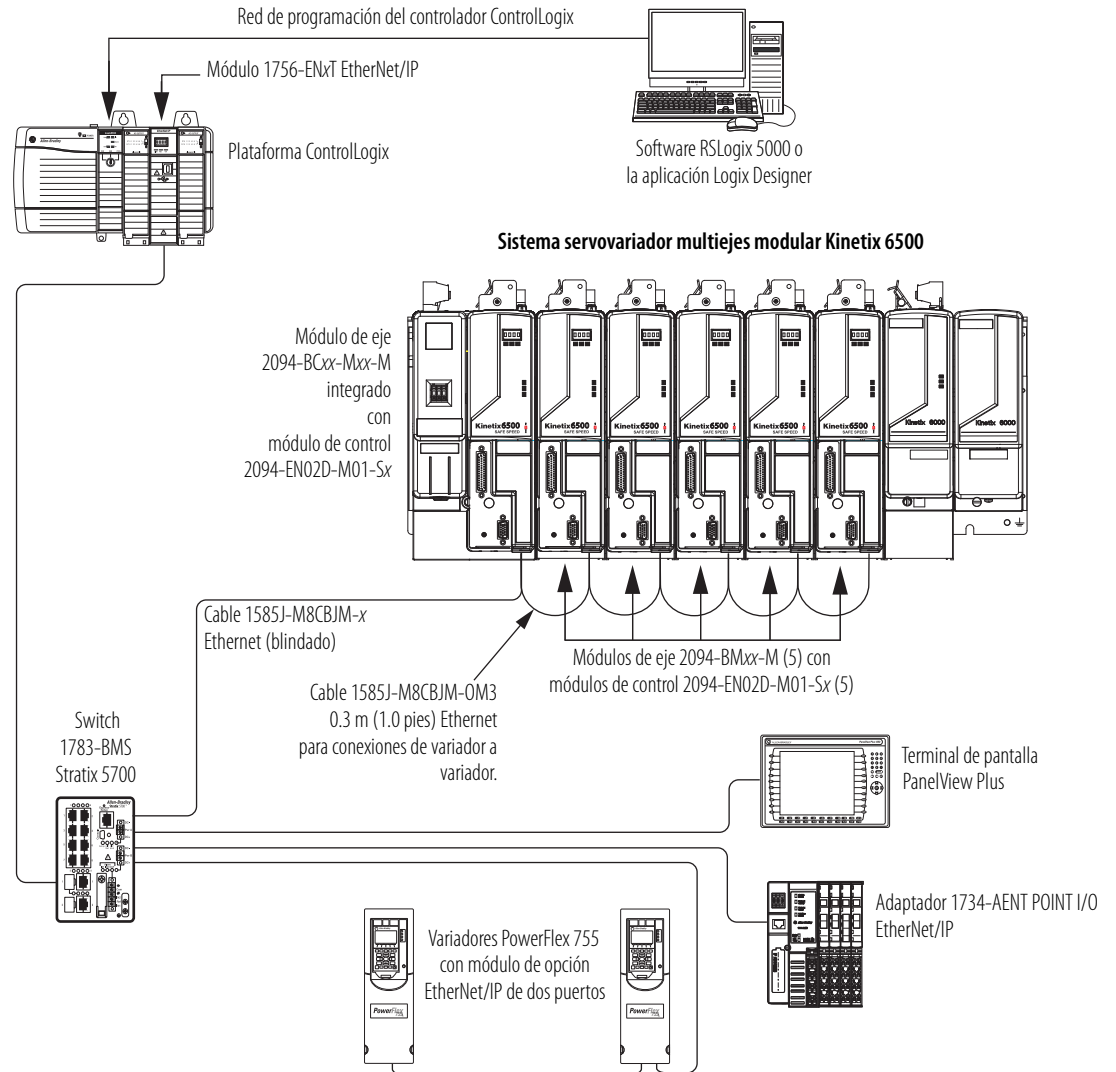
**Comunicación en anillo Kinetix 6500 (red EtherNet/IP)**





En este ejemplo, los dispositivos están conectados en una topología en estrella. Cada dispositivo está conectado directamente al conmutador, lo cual hace que esta topología sea tolerante a fallos. Los módulos de línea de alimentación eléctrica 2094 y otros dispositivos funcionan independientemente. La pérdida de un dispositivo no afecta la operación de los demás dispositivos.

### Comunicación en estrella Kinetix 6500 (red EtherNet/IP)



# Especificaciones de rendimiento de control de movimiento rotativo

Estas familias de motores rotativos son compatibles con los servovariadores Kinetix 6200 y Kinetix 6500.

Familia de motores rotativos	Página
Motores de baja inercia MP-Series (Boletín MPL)	87
Motores de inercia media MP-Series (Boletín MPM)	89
Motores aptos para la industria alimenticia MP-Series (Boletín MPF)	90
Motores de variador-motor integrados Kinetix 6000M (Boletín MDF) (aptos para la industria alimenticia)	90
Motores de acero inoxidable MP-Series (Boletín MPS)	91
Motores de acción directa MP-Series (Boletín RDB)	91

En el caso de combinaciones de sistemas de variadores Kinetix 6200 y Kinetix 6500 que incluyen selección de números de catálogo de cables y curvas de par/velocidad, consulte el documento Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM003](#).

**IMPORTANTE** Estas combinaciones de sistemas no incluyen todas las combinaciones posibles de motor/variador. Consulte el software Motion Analyzer para verificar la compatibilidad. Descarga disponible en <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPL con variadores Kinetix 6200/6500

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Variadores clase 400 V
MPL-B1510V	8000	0.95	0.26 (2.3)	3.10	0.77 (6.8)	0.16	2094-BMP5-M
MPL-B1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	2094-BMP5-M
MPL-B1530U	7000	2.0	0.90 (8.0)	7.20	2.82 (24.9)	0.39	2094-BMP5-M
MPL-B210V	8000	1.75	0.55 (4.9)	5.80	1.52 (13.4)	0.37	2094-BMP5-M
MPL-B220T	6000	3.30	1.61 (14.2)	9.90	4.12 (36.4)	0.62	2094-BMP5-M
				11.3	4.74 (41.9)		2094-BM01-M
MPL-B230P	5000	2.60	2.10 (18.6)	9.90	7.24 (64.0)	0.86	2094-BMP5-M
				11.3	8.20 (73.0)		2094-BM01-M
MPL-B310P	5000	2.4	1.6 (14.1)	7.10	3.6 (32)	0.77	2094-BMP5-M
MPL-B320P	5000	4.0	2.7 (23.9)	9.90	5.9 (52.2)	1.5	2094-BMP5-M
		4.5	3.10 (27)	14.0	8.2 (72.5)		2094-BM01-M
MPL-B330P	5000	4.0	2.7 (23.9)	9.90	6.8 (60.2)	1.8	2094-BMP5-M
		6.1	4.18 (37)	19.0	11.1 (98)		2094-BM01-M
MPL-B420P	5000	6.3	4.74 (42)	21.6	13.1 (116)	1.9	2094-BM01-M
				22.0	13.5 (119)		2094-BM02-M
MPL-B430P	5000	8.6	6.2 (54.9)	21.6	13.9 (123)	2.2	2094-BM01-M
		9.2	6.55 (58)	32.0	19.8 (175)		2094-BM02-M
MPL-B4530F	3000	4.0	4.9 (43.3)	9.90	11.0 (97.3)	2.1	2094-BMP5-M
		6.7	8.36 (74)	21.0	20.3 (180)		2094-BM01-M
MPL-B4530K	4000	8.6	7.1 (62.8)	21.6	15.1 (133)	2.6	2094-BM01-M
		9.9	8.25 (73)	31.0	20.3 (179)		2094-BM02-M

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPL con variadores Kinetix 6200/6500

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continuo del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N•m (lb•pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N•m (lb•pulg.)	Salida nominal del motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Variadores clase 400 V
MPL-B4540F	3000	8.6	9.5 (84.1)	21.6	20.9 (185)	2.6	2094-BM01-M
		9.1	10.20 (90)	29.0	27.1 (240)		2094-BM02-M
MPL-B4560F	3000	8.6	10.5 (92.9)	21.6	22.7 (201)	3.2	2094-BM01-M
		11.8	14.0 (124)	36.0	34.4 (304)		2094-BM02-M
MPL-B520K	4000	8.6	7.9 (69.9)	21.6	16.6 (147)	3.5	2094-BM01-M
		11.5	10.7 (95)	33.0	23.2 (205)		2094-BM02-M
MPL-B540D	2000	8.6	15.8 (139)	21.6	37.9 (335)	3.4	2094-BM01-M
		10.5	19.4 (172)	23.0	41.0 (362)		2094-BM02-M
MPL-B540K	4000	20.4	19.4 (171)	60.0	48.6 (430)	5.4	2094-BM03-M
MPL-B560F	3000	20.6	26.8 (237)	68.0	67.8 (600)	5.5	2094-BM03-M
MPL-B580F	3000	26.0	34.0 (300)	75.0	74.6 (660)	7.1	2094-BM03-M
				94.0	87.0 (770)		2094-BM05-M
MPL-B580J	3800	30.0	31.7 (280)	75.0	67.0 (592)	7.9	2094-BM03-M
		32.0	34.0 (301)	94.0	81.0 (716)		2094-BM05-M
MPL-B640F	3000	30.0	34.4 (304)	65.0	72.3 (640)	6.1	2094-BM03-M
		32.0	36.7 (325)				2094-BM05-M
MPL-B660F	3000	38.5	48.0 (425)	96.0	101 (895)	6.1	2094-BM05-M
MPL-B680D	2000	30.0	55.4 (490)	75.0	125 (1105)	9.3	2094-BM03-M
		34.0	62.8 (556)	94.0	154 (1365)		2094-BM05-M
MPL-B680F	3000	47.9	60.0 (531)	96.0	108 (960)	7.5	2094-BM05-M
MPL-B680H	3500	48.9	58.0 (513)	97.8	107 (947)	7.5	2094-BM05-M
MPL-B860D	2000	47.3	83.0 (735)	95.5	152 (1350)	12.5	2094-BM05-M
MPL-B880C	1500	47.5	110 (973)	97.5	203 (1800)	12.6	2094-BM05-M
MPL-B960B	1200	42.5	130 (1150)	94.0	231 (2050)	12.7	2094-BM05-M
MPL-B980B	1000	40.0	162 (1440)	94.0	278 (2460)	15.2	2094-BM05-M

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPM con variadores Kinetix 6200/6500

Núm. de cat. de motor	Velocidad base rpm	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Variadores clase 400 V
MPM-B1151F	3000	5000	2.71	2.3 (20.3)	9.9	6.6 (58.4)	0.75	2094-BMP5-M
MPM-B1151T	6000	7000	5.62	2.3 (20.3)	20.5	5.8 (51.3)	0.90	2094-BM01-M
MPM-B1152C	1500	3000	3.61	5.0 (44.2)	12.4	13.5 (119)	1.20	2094-BM02-M
MPM-B1152F	3000	5200	6.17	5.0 (44.2)	21.1	13.3 (118)	1.40	2094-BM01-M
MPM-B1152T	6000	7000	11.02	5.0 (44.2)	36.5	13.1 (116)	1.40	2094-BM02-M
MPM-B1153E	2250	3500	6.21	6.5 (57.5)	21.6	19.7 (174)	1.40	2094-BM01-M
MPM-B1153F	3000	5500	9.20	6.4 (56.6)	32.0	19.7 (174)	1.40	2094-BM02-M
MPM-B1153T	6000	7000	15.95	6.4 (56.6)	45.0	14.5 (128)	1.45	2094-BM03-M
MPM-B1302F	3000	4500	8.57	6.6 (58.4)	21.5	13.0 (115)	1.65	2094-BM01-M
MPM-B1302M	4500	6000	12.57	6.6 (58.4)	32.4	13.3 (118)	1.65	2094-BM02-M
MPM-B1302T	6000	7000	16.83	6.7 (59.3)	43.4	13.3 (118)	1.65	2094-BM03-M
MPM-B1304C	1500	2750	7.00	10.3 (91.1)	21.5	26.4 (233)	2.00	2094-BM01-M
MPM-B1304E	2250	4000	10.75	10.2 (90.3)	34.2	27.1 (240)	2.20	2094-BM02-M
MPM-B1304M	4500	6000	19.02	10.4 (92.0)	60.6	27.1 (240)	2.20	2094-BM03-M
MPM-B1651C	1500	3500	10.21	11.4 (101)	29.2	23.2 (205)	2.50	2094-BM02-M
MPM-B1651F	3000	5000	17.75	11.4 (101)	50.9	23.2 (205)	2.50	2094-BM03-M
MPM-B1651M	4500	5000	22.46	11.3 (100)	56.8	21.4 (189)	2.50	2094-BM03-M
MPM-B1652C	1500	2500	11.51	16.4 (145)	33.6	40.2 (356)	3.80	2094-BM02-M
MPM-B1652E	2250	3500	20.94	21.1 (187)	60.5	48.0 (425)	4.30	2094-BM03-M
MPM-B1652F	3000	4500	28.74	21.1 (187)	84.1	48.0 (424)	4.30	2094-BM05-M
MPM-B1653C	1500	2500	20.05	26.7 (236)	59.2	67.7 (599)	4.60	2094-BM03-M
MPM-B1653E	2250	3500	27.00	26.8 (237)	72.9	62.0 (549)	5.10	2094-BM03-M
MPM-B1653F	3000	4000	34.94	31.0 (274)	94.3	56.0 (495)	5.10	2094-BM05-M
MPM-B2152C	1500	2500	27.40	36.7 (325)	55.4	72.2 (639)	5.60	2094-BM03-M
MPM-B2152F	3000	4500	43.54	34.1 (302)	97.8	72.3 (495)	5.90	2094-BM05-M
MPM-B2152M	4500	5000	44.58	34.1 (302)	76.3	52.9 (468)	5.90	2094-BM05-M
MPM-B2153B	1250	2000	24.06	48.0 (425)	60.0	101 (894)	6.80	2094-BM03-M
MPM-B2153E	2250	3000	39.63	47.9 (424)	97.8	101 (894)	7.20	2094-BM05-M
MPM-B2153F	3000	3800	43.86	45.6 (403)	97.8	99.0 (875)	7.20	2094-BM05-M
MPM-B2154B	1250	2000	35.46	62.7 (555)	97.8	154 (1362)	6.90	2094-BM05-M
MPM-B2154E	2250	3000	43.68	55.9 (495)	97.8	112 (990)	7.50	2094-BM05-M
MPM-B2154F	3000	3300	44.40	56.2 (497)	83.6	88.0 (778)	7.50	2094-BM05-M

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPF con variadores Kinetix 6200/6500

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Variadores clase 400 V
MPF-B310P	5000	2.30	1.60 (14)	7.10	3.6 (32)	0.77	2094-BMP5-M
MPF-B320P	5000	4.0	2.90 (25.6)	9.90	6.0 (53.1)	1.5	2094-BMP5-M
		4.24	3.10 (27)	14.0	7.8 (69)		2094-BM01-M
MPF-B330P	5000	4.0	2.90 (25.6)	9.90	6.5 (57.5)	1.6	2094-BMP5-M
		5.70	4.18 (37)	19.0	11.1 (98)		2094-BM01-M
MPF-B430P	5000	8.60	6.20 (54.9)	21.5	13.9 (123)	2.0	2094-BM01-M
		9.20	6.55 (58)	32.0	19.8 (175)		2094-BM02-M
MPF-B4530K	4000	8.60	7.10 (62.8)	21.5	15.1 (133)	2.4	2094-BM01-M
		9.90	8.25 (73)	31.0	20.3 (179)		2094-BM02-M
MPF-B4540F	3000	8.60	9.50 (84.1)	21.5	20.9 (185)	2.5	2094-BM01-M
		9.10	10.20 (90)	29.0	27.1 (240)		2094-BM02-M
MPF-B540K	4000	20.5	19.4 (171)	60.0	48.6 (430)	4.1	2094-BM03-M

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del variador-motor Boletín MDF

### Especificaciones de rendimiento con motores Kinetix 6000M (sin freno)

Motor de variador IDM Núm. de cat.	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Módulo Kinetix 6000M IPIM
MDF-SB1003P-xxx2x-S	5000	4.03	3.00 (26.5)	19.0	10.50 (92.9)	1.10	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx2x-S	3500	4.50	4.80 (42.5)	20.0	18.50 (164)	1.15	
MDF-SB1304F-xxx2x-S	3000	5.80	7.25 (64.2)	20.0	21.75 (192)	1.39	

### Especificaciones de rendimiento con motores Kinetix 6000M (freno)

Motor de variador IDM Núm. de cat.	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Módulo Kinetix 6000M IPIM
MDF-SB1003P-xxx4x-S	5000	4.03	3.00 (26.5)	19.0	10.50 (92.9)	1.02	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx4x-S	3500	4.50	4.80 (42.5)	20.0	18.50 (164)	1.00	
MDF-SB1304F-xxx4x-S	3000	5.80	7.25 (64.2)	20.0	21.75 (192)	1.24	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPS con variadores Kinetix 6200/6500

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Variadores clase 400 V
MPS-B330P	5000	4.0	3.0 (26.5)	9.90	6.6 (58.4)	1.3	2094-BMP5-M
		4.9	3.6 (32)	19.0	11.0 (97.2)		2094-BM01-M
MPS-B4540F	3000	7.1	8.1 (72)	21.5	22.8 (202)	1.4	2094-BM01-M
				26.0	27.1 (240)		2094-BM02-M
MPS-B560F	3000	17.0	21.5 (190)	68.0	67.8 (600)	3.5	2094-BM03-M

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín RDB con variadores Kinetix 6200/6500

Núm. de cat. de motor	Velocidad base rpm	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Variadores clase 400 V
RDB-B21519	750	1235	9.9	31.2 (276)	27.3	83.1 (735)	3.64	2094-BM02-M
RDB-B2151C	1500	2125	17.3	31.3 (277)	46.4	82.8 (733)	5.23	2094-BM03-M
RDB-B21529	750	1035	12.2	43.4 (384)	32.8	111 (982)	4.33	2094-BM02-M
RDB-B2152C	1500	2125	23.5	43.4 (384)	63.2	111 (982)	6.41	2094-BM03-M
RDB-B21539	750	1250	15.8	51.5 (456)	47.9	137 (1212)	5.34	2094-BM03-M
RDB-B2153C	1500	2250	29.4	51.5 (456)	82.6	137 (1212)	5.87	2094-BM03-M
RDB-B29014	200	450	5.9	48.9 (433)	17.6	110 (973)	1.97	2094-BM01-M
RDB-B29016	375	785	10.0	48.9 (433)	31.0	110 (973)	3.18	2094-BM02-M
RDB-B29019	750	1500	19.1	48.9 (167)	58.7	110 (973)	3.63	2094-BM03-M
RDB-B29024	200	435	10.7	97.8 (865)	33.0	214 (1894)	3.33	2094-BM02-M
RDB-B29026	375	885	21.9	97.8 (865)	67.2	214 (1894)	4.05	2094-BM03-M
RDB-B29029	750	1200	36.2	97.5 (863)	97.8	195 (1726)	4.05	2094-BM05-M
RDB-B29034	200	500	17.4	140 (1239)	56.6	321 (2841)	5.16	2094-BM03-M
RDB-B29036	375	750	26.0	140 (1239)	84.9	318 (2814)	5.49	2094-BM05-M
RDB-B29039	750	1000	48.9	113 (1000)	97.8	194 (1717)	4.41	2094-BM05-M
RDB-B41014	200	385	17.8	183 (1619)	51.2	340 (3009)	5.20	2094-BM03-M
RDB-B41016	375	700	33.2	183 (1619)	95.5	339 (3000)	4.83	2094-BM05-M
RDB-B41018	625	700	48.9	175 (1549)	97.8	271 (2398)	4.83	2094-BM05-M
RDB-B41024	200	365	31.5	330 (2929)	95.5	690 (6107)	7.29	2094-BM05-M

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

# Especificaciones de rendimiento de control de movimiento lineal

Estas familias de movimiento lineal son compatibles con los servovariadores Kinetix 6200 y Kinetix 6500.

Familia de movimiento lineal	Página
Propulsores lineales integrados LDAT-Series	92
Sistema de etapas lineales integradas MP-Series (Boletín MPAS)	96
Cilindros eléctricos MP-Series (Boletín MPAR)	96
Cilindros eléctricos para aplicaciones severas MP-Series (Boletín MPAL)	97
Motores lineales con núcleo de hierro LDC-Series	98

En el caso de combinaciones de sistemas de variadores Kinetix 6200 y Kinetix 6500 que incluyen selección de números de catálogo de cables y curvas de fuerza/velocidad, consulte el documento Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM003](#).

**IMPORTANTE** Estas combinaciones de sistemas no incluyen todas las combinaciones posibles de accionador/variador. Consulte el software Motion Analyzer para verificar la compatibilidad. Descarga disponible en <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificaciones de rendimiento de LDAT-Series con variadores Kinetix 6200/6500

### Especificaciones de rendimiento (estructura 30) con variadores Kinetix 6200/6500

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6200/6500 clase 400 V
LDAT-S031010-DBx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2094-BM01-M
LDAT-S031020-DBx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-DBx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-DBx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-DBx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.40	2094-BM01-M
LDAT-S032020-DBx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-DBx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-DBx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-EBx	3.1	3.7	126 (28)	12.2	336 (76)	0.40	2094-BM01-M
LDAT-S032020-EBx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-EBx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-EBx	5.0					0.63	
LDAT-S033010-DBx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	2094-BM02-M
LDAT-S033020-DBx	4.7					0.88	
LDAT-S033030-DBx	5.0					0.95	
LDAT-S033040-DBx						0.95	
LDAT-S033010-EBx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.67	2094-BM01-M
LDAT-S033020-EBx	4.7					0.87	
LDAT-S033030-EBx	5.0					0.91	
LDAT-S033040-EBx						0.91	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 50) con variadores Kinetix 6200/6500**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6200/6500 clase 400 V
LDAT-S051010-DBx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.34	2094-BMP5-M
LDAT-S051020-DBx	3.7					0.43	
LDAT-S051030-DBx	4.1					0.49	
LDAT-S051040-DBx	4.4					0.53	
LDAT-S051050-DBx	4.7					0.55	
LDAT-S052010-DBx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.92	2094-BM01-M
LDAT-S052020-DBx	4.8					1.20	
LDAT-S052030-DBx	5.0					1.24	
LDAT-S052040-DBx							
LDAT-S052050-DBx							
LDAT-S052010-EBx	3.7	3.1		11.4		0.80	2094-BMP5-M
LDAT-S052020-EBx	4.6					0.98	
LDAT-S052030-EBx	4.6					1.02	
LDAT-S052040-EBx							
LDAT-S052050-EBx							
LDAT-S053010-DBx	4.1	9.4	378 (85)	34.2	1093 (246)	1.56	2094-BM02-M
LDAT-S053020-DBx	5.0					1.87	
LDAT-S053030-DBx ... LDAT-S053050-DBx							
LDAT-S053010-EBx ... LDAT-S053050-EBx	3.5	3.1		11.4		1.04	2094-BMP5-M
LDAT-S054010-DBx	4.4	12.4	509 (114)	45.5	1453 (327)	2.26	2094-BM02-M
LDAT-S054020-DBx ... LDAT-S054050-DBx	5.00					2.53	
LDAT-S054010-EBx	4.4					1.87	
LDAT-S054020-EBx ... LDAT-S054050-EBx	5.0	6.2		22.7		2.05	2094-BM01-M

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 70) con variadores Kinetix 6200/6500**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6200/6500 clase 400 V
LDAT-S072010-DBx	3.9	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.37	2094-BM01-M
LDAT-S072020-DBx	5.0					1.64	
LDAT-S072030-DBx ... LDAT-S072070-DBx							
LDAT-S072010-EBx	3.5	3.0		11.0		1.03	2094-BMP5-M
LDAT-S072020-EBx ... LDAT-S072070-EBx							



**Especificaciones de rendimiento (estructura 70) con variadores Kinetix 6200/6500 (continuación)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6200/6500 clase 400 V
LDAT-S073010-DBx	4.4	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	2.27	2094-BM02-M
LDAT-S073020-DBx ... LDAT-S073070-DBx	5.0					2.50	
LDAT-S073010-EBx ... LDAT-S073070-EBx	2.4					3.0	
LDAT-S074010-DBx	4.7	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	3.15	2094-BM02-M
LDAT-S074020-DBx ... LDAT-S074070-DBx	5.0					3.30	
LDAT-S074010-EBx ... LDAT-S074070-EBx	3.5					6.0	
LDAT-S076010-DBx	5.0	18.2	1122 (252)	66.4	3189 (717)	5.02	2094-BM03-M
LDAT-S076020-DBx ... LDAT-S076070-DBx						3.18	
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx						3.5	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 100) con variadores Kinetix 6200/6500**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6200/6500 clase 400 V
LDAT-S102010-DBx	3.4	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	1.44	2094-BM01-M
LDAT-S102020-DBx	4.4					1.74	
LDAT-S102030-DBx LDAT-S102040-DBx LDAT-S102050-DBx ... LDAT-S102090-DBx	5.0					1.91	
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx	2.6	2.9		10.5		0.96	2094-BMP5-M
LDAT-S103010-DBx	3.8	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	2.41	2094-BM02-M
LDAT-S103020-DBx LDAT-S103030-DBx ... LDAT-S103090-DBx	5.0					2.93	
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx	1.8					2.9	
LDAT-S104010-DBx	4.1	11.5	929 (209)	42.0	2578 (580)	3.76	2094-BM02-M
LDAT-S104020-DBx LDAT-S104030-DBx ... LDAT-S104090-DBx	5.0					4.29	
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx	2.7					5.7	

**Especificaciones de rendimiento (estructura 100) con variadores Kinetix 6200/6500 (continuación)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6200/6500 clase 400 V
LDAT-S106010-DBx	4.5	17.3	1403 (315)	63.0	3871 (870)	5.41	2094-BM03-M
LDAT-S106020-DBx ... LDAT-S106090-DBx	5.0					5.87	
LDAT-S106010-EBx ... LDAT-S106090-EBx	2.7	8.6		31.5		2.94	2094-BM02-M

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 150) con variadores Kinetix 6200/6500**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6200/6500 clase 400 V
LDAT-S152010-DBx	3.2	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	1.76	2094-BM01-M
LDAT-S152020-DBx ... LDAT-S152090-DBx	3.5					1.89	
LDAT-S152010-EBx ... LDAT-S152090-EBx	1.8	2.7		9.8		0.87	2094-BMP5-M
LDAT-S153010-DBx ... LDAT-S153090-DBx	3.6	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	2.87	2094-BM01-M
LDAT-S153010-EBx ... LDAT-S153090-EBx	1.2	2.7		9.1		0.80	2094-BMP5-M
LDAT-S154010-DBx ... LDAT-S154090-DBx	3.5	10.7	1306 (294)	39.1		3597 (809)	3.83
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	1.8	5.3		19.5	1.78		2094-BM01-M
LDAT-S156010-DBx ... LDAT-S156090-DBx	3.6	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)		5.85
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	1.8	8.1		19.8		2.71	2094-BM01-M

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAS con variadores Kinetix 6200/6500

Etapa lineal, Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Variadores clase 400 V
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	1.75	521 (117)	3.50	1212 (272)	0.37	2094-BMP5-M
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	3.30	462 (104)	6.60	968 (218)	0.62	2094-BMP5-M
MPAS-B8xxxF-ALMO2C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	3.50	189 (42.5)	9.30	456 (103)	0.527	2094-BMP5-M
MPAS-B8xxxF-ALMS2C		3.15	159 (35.7)	8.37	399 (89.7)	0.475	2094-BMP5-M
MPAS-B9xxxL-ALMO2C		3.40	285 (64.1)	9.10	680 (153)	0.768	2094-BMP5-M
MPAS-B9xxxL-ALMS2C		3.03	245 (55.1)	8.19	601 (135)	0.69	2094-BMP5-M

- (1) A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 176 mm/s (6.9 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 143 mm/s (5.6 pulg./s).
- (2) A una longitud de carrera de 780 mm, la velocidad máxima es 889 mm/s (35.0 pulg./s). A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 715 mm/s (28.2 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 582 mm/s (22.9 pulg./s).
- (3) Debido al corto recorrido de muchas de estas etapas y a la distancia necesaria para alcanzar una velocidad máxima de 5000 mm/s (200 pulg./s), la velocidad máxima de estas etapas generalmente es menor de 5000 mm/s (200 pulg./s). Para obtener información sobre la máxima velocidad de cada etapa lineal de acuerdo a la longitud de carrera, consulte el documento Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data, publicación [GMC-TD002](#).

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAR con variadores Kinetix 6200/6500

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Variadores clase 400 V
MPAR-B1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2094-BMP5-M
MPAR-B1xxxE	500	1.49	280 (62.9)	1.71	350 (78.7)	0.140	2094-BMP5-M
MPAR-B2xxxC	250	1.67	420 (94.4)	1.90	525 (118)	0.105	2094-BMP5-M
MPAR-B2xxxF	640	3.29	640 (144)	3.93	800 (180)	0.410	2094-BMP5-M
MPAR-B3xxxE	500	5.16	2000 (450)	6.17	2500 (562)	1.00	2094-BM01-M
MPAR-B3xxxH	1000	6.13	1300 (292)	6.79	1625 (365)	1.30	2094-BM01-M

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAI con variadores Kinetix 6200/6500

### Especificaciones de rendimiento (tornillo de bolas) con variadores Kinetix 6200/6500

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Variadores clase 400 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B2076CV1	305 (12)	0.90	890 (200)	706 (159)	2.30	1446 (325)	0.22	2094-BMP5-M
MPAI-B2150CV3		1.29	1446 (325)	1147 (258)	3.25		0.25	
MPAI-B2300CV3								
MPAI-B3076CM1	305 (12)	1.35	1624 (365)	1290 (290)	4.57	4448 (1000)	0.27	2094-BMP5-M
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2.81	4003 (900)	3176 (714)	4.30	4448 (1000)	0.39	2094-BMP5-M
MPAI-B3300CM3	188 (7.3)							
MPAI-B3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7.07	4003 (900)		
MPAI-B3300EM3								
MPAI-B3450EM3	376 (15)							
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5.61	7784 (1750)	6179 (1389)	8.68	8896 (2000)	0.43	2094-BM01-M
MPAI-B4300CM3	245 (9.5)							
MPAI-B4450CM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14.14	7784 (1750)		
MPAI-B4150EM3								
MPAI-B4300EM3	491 (19)							
MPAI-B4450EM3								
MPAI-B5xxxCM3	200 (7.8)	6.62	13,123 (2950)	10,415 (2341)	8.48	13,345 (3000)	0.55	2094-BM01-M
MPAI-B5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16.70	13,122 (2950)		

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

### Especificaciones de rendimiento (tornillo de rodillos) con variadores Kinetix 6200/6500

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Variadores clase 400 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B3076RM1	305 (12)	1.45	1557 (350)	1237 (278)	4.57	4862 (1093)	0.27	2094-BMP5-M
MPAI-B3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-B3150RM3	279 (11)	2.81	3781 (850)	3003 (675)	7.07	7562 (1700)	0.39	2094-BMP5-M
MPAI-B3300RM3	176 (6.9)							
MPAI-B3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)	3781 (850)			
MPAI-B3300SM3								
MPAI-B3450SM3	353 (14)							
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5.61	7340 (1650)	5827 (1310)	14.14	14,679 (3300)	0.43	2094-BM01-M
MPAI-B4300RM3	196 (7.6)							
MPAI-B4450RM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)	7340 (1650)			
MPAI-B4150SM3								
MPAI-B4300SM3	393 (15)							
MPAI-B4450SM3								

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de LDC-Series con variadores Kinetix 6200/6500

Motor lineal Núm. de cat.	Velocidad máx. m/s (pies/s)	Corriente de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal del motor lineal kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Variadores clase 400 V
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1...6.1	74...111 (17...25)	12.1	188 (42)	0.37...0.55	2094-BM01-M
LDC-C030200-DHT		8.1...12.2	148...222 (33...50)	24.3	375 (84)	0.74...1.11	2094-BM02-M
LDC-C030200-EHT		4.1...6.1		12.1			2094-BM01-M
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9...5.9	119...179 (27...40)	11.7	302 (68)	0.59...0.89	2094-BM01-M
LDC-C050200-DHT		7.9...11.8	240...359 (54...81)	23.3	600 (135)	1.20...1.79	2094-BM02-M
LDC-C050200-EHT		3.9...5.9		11.6			2094-BM01-M
LDC-C050300-DHT		11.8...17.7	363...544 (82...122)	35.9	941 (212)	1.81...2.72	2094-BM02-M
LDC-C050300-EHT		3.9...5.9		12.0			2094-BM01-M
LDC-C075200-DHT		7.7...11.5		348...523 (78...117)			22.9
LDC-C075200-EHT		3.8...5.7	11.5		2094-BM01-M		
LDC-C075300-DHT	10.0 (32.8)	11.5...17.2	523...784 (117...176)	35.6	1368 (308)	2.61...3.92	2094-BM02-M
LDC-C075300-EHT		3.8...5.7		11.9			2094-BM01-M
LDC-C075400-DHT		15.3...23.0	697...1045 (157...235)	47.4	1824 (410)	3.48...5.22	2094-BM03-M
LDC-C075400-EHT		7.7...11.5		23.7			2094-BM02-M
LDC-C100300-DHT		11.1...16.7		674...1012 (152...227)			34.3
LDC-C100300-EHT	3.7...5.6	11.4	2094-BM01-M				
LDC-C100400-DHT	10.0 (32.8)	14.8...22.2	899...1349 (202...303)	45.7	2356 (530)	4.49...6.74	2094-BM03-M
LDC-C100400-EHT		7.4...11.1		22.8			2094-BM02-M
LDC-C100600-DHT		22.2...33.3	1349...2023 (303...455)	68.5	3534 (794)	6.74...10.11	2094-BM03-M
LDC-C100600-EHT		11.1...16.7		34.3			2094-BM02-M
LDC-C150400-DHT		14.1...21.1		1281...1922 (288...432)			45.2
LDC-C150400-EHT	7.0...10.6	22.6	2094-BM02-M				
LDC-C150600-DHT	10.0 (32.8)	21.1...31.7	1922...2882 (432...648)	67.8	5246 (1179)	9.61...14.41	2094-BM03-M
LDC-C150600-EHT		10.6...15.8		33.9			2094-BM02-M

(1) Los valores representan el rango entre una configuración sin enfriamiento (valor bajo) y una configuración con enfriamiento de agua (valor alto).

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

# Servovariadores multitejes Kinetix 6000



Los servovariadores multitejes Kinetix 6000 permiten gran simplicidad para manejar incluso las aplicaciones más exigentes de manera rápida, fácil y económica. Al proporcionar capacidad de control avanzada junto con características innovadoras de diseño e instalación, los variadores Kinetix 6000 mejoran significativamente el rendimiento del sistema y ahorran tiempo y dinero. El tamaño compacto, cableado simplificado y componentes fáciles de usar hacen de los variadores Kinetix 6000 una opción ideal para los fabricantes originales de equipos y los usuarios finales. Las aplicaciones específicas para los variadores Kinetix 6000 incluyen envasado, manejo de materiales, conversión y ensamblaje.

La familia de variadores Kinetix 6000 forma parte de la solución de control de movimiento integrado Kinetix.

## Características del servovariador multitejes Kinetix 6000

- Sistemas de servovariador multitejes con movimiento integrado en interface Sercos
- Certificación TÜV: PLc, Cat 3, según EN ISO 13849 y SIL CL3 según IEC 61508, EN 61800-5-2 y EN 61062
  - Control de desconexión de par segura
- Entrada de 195...265 VCA, trifásica (clase 200 V)
- Entrada de 324...528 VCA, trifásica (clase 400 V)
  - Rendimiento pico mejorado para hasta 250% de la corriente nominal en régimen continuo
- Software RSLogix 5000 o aplicación Logix Designer para programación (lógica de escalera, texto estructurado y diagramas de funciones secuenciales)
- Movimiento integrado Kinetix con controladores ControlLogix o CompactLogix
- Retroalimentación de encoder absoluto de alta resolución, múltiples vueltas y una sola vuelta, eje auxiliar de retroalimentación solamente

Para comparar las características de las diversas familias de variadores, consulte Servovariadores a partir de la [página 32](#).

# Componentes del servovariador Kinetix 6000

Los sistemas de servovariadores Kinetix 6000 constan de estos componentes requeridos:

- Un módulo de eje integrado (IAM o IAM guía)
- Hasta siete módulos de eje
- Una línea de alimentación eléctrica
- Uno a ocho motores rotativos, motores lineales o accionadores lineales
- Uno a ocho cables de alimentación eléctrica de motor y de retroalimentación
- Juegos de conectores de bajo perfil (requeridos para los cables de retroalimentación con conductores libres)
- Dos a nueve cables de fibra óptica SERCOS

Los sistemas Kinetix 6000 también pueden incluir uno o más módulos de eje integrados usados como IAM seguidor (y módulos de eje asociados, líneas de alimentación eléctrica, motores, cables y conectores, según lo requerido por la aplicación).

Los sistemas de variador-motor integrados (IDM) Kinetix 6000M son una opción con los servovariadores Kinetix 6000

- Un módulo de interface de alimentación eléctrica IDM (IPIM) Kinetix 6000M por sistema IDM
- Hasta 4 módulos IPIM en la línea de alimentación eléctrica Boletín 2094
- Hasta 16 unidades de variador-motor integrados se conectan a cada módulo IPIM

Estos componentes son opcionales:

- Un módulo de derivación, 2094-BSP2 con módulo de derivación pasivo externo Boletín 1394 opcional
- Módulos de tapa ciega 2094-PRF
- Módulo de interface de línea (LIM) Boletín 2094
- Boletín 2090, módulo de freno resistivo (RBM)
- Boletín 1336, módulo de derivación activo externo (freno dinámico)
- Filtros de línea de CA 2090-XXLF (requeridos para CE)

Para conocer los requisitos detallados de los sistemas de variadores Kinetix 6000, consulte el documento Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM003](#).

## Selección de servovariadores Kinetix 6000

Módulo variador	Núm. de cat. de variador	Clasificaciones de salida a régimen continuo	
		Convertidor (A <sub>DC</sub> )	Inversor (A, 0-pico)
Módulo de eje integrado (IAM), clase 200 V	2094-AC05-MP5-S	3 kW, 10 A	1.2 kW, 5 A
	2094-AC05-M01-S	3 kW, 10 A	1.9 kW, 9 A
	2094-AC09-M02-S	6 kW, 19 A	3.4 kW, 15 A
	2094-AC16-M03-S	11.3 kW, 36 A	5.5 kW, 25 A
	2094-AC32-M05-S	22.5 kW, 71 A	11.0 kW, 49 A
Módulo de eje integrado (IAM), clase 400 V	2094-BC01-MP5-S	6 kW, 9 A	1.8 kW, 4.0 A
	2094-BC01-M01-S	6 kW, 9 A	3.9 kW, 8.6 A
	2094-BC02-M02-S	15 kW, 23 A	6.6 kW, 14.6 A
	2094-BC04-M03-S	28 kW, 42 A	13.5 kW, 30 A
	2094-BC07-M05-S	45 kW, 68 A	22.0 kW, 49 A
Módulo de eje (AM) clase 200 V	2094-AMP5-S	N/A	1.2 kW, 5 A
	2094-AM01-S		1.9 kW, 9 A
	2094-AM02-S		3.4 kW, 15 A
	2094-AM03-S		5.5 kW, 25 A
	2094-AM05-S		11.0 kW, 49 A
Módulo de eje (AM) clase 400 V	2094-BMP5-S	N/A	1.8 kW, 4.0 A
	2094-BM01-S		3.9 kW, 8.6 A
	2094-BM02-S		6.6 kW, 14.6 A
	2094-BM03-S		13.5 kW, 30 A
	2094-BM05-S		22.0 kW, 49 A
Línea de alimentación eléctrica 2094	2094-PR5x	Disponibles para sistemas de 1, 2, 3, 4, 5, 7 y 8 ejes	
Módulo de interface de alimentación eléctrica 2094 IDM	2094-SEPM-B24-S	Clase 400 V, 24 A de valor eficaz, 15 kW, Sercos, acepta hasta 16 unidades de variador-motor integrados	
Módulo de derivación 2094	2094-BSP2	Módulo de derivación clase 200/400 V, 200 W (se monta en la línea de alimentación eléctrica)	
Módulo de relleno 2094	2094-PRF	Clase 200/400 V, cubre las ranuras no usadas en la línea de alimentación eléctrica	

Para consultar las especificaciones del módulo variador Kinetix 6000 no incluidas en esta publicación, remítase al documento Kinetix Servo Drives Technical Data, publicación [GMC-TD003](#).



## Compatibilidad de variadores Kinetix 6200 Component

Los módulos de alimentación eléctrica 2094-BCxx-Mxx-M y 2094-BMxx-M contienen la misma estructura de alimentación eléctrica que los variadores 2094-BCxx-Mxx-S y 2094-BMxx-S. Por ello, el módulo de derivación 2094-BSP2, el módulo de relleno 2094-PRF y las líneas de alimentación eléctrica 2094-PRSx son compatibles con ambas familias de variadores.

Además, los módulos de alimentación eléctrica 2094-BMxx-M AM con interface SERCOS son compatibles con las líneas de alimentación eléctrica con un módulo 2094-BCxx-Mxx-S IAM. A la inversa, los variadores 2094-BMxx-S AM son compatibles con las líneas de alimentación eléctrica con un módulo de alimentación eléctrica 2094-BCxx-Mxx-M IAM con interface SERCOS.

**IMPORTANTE** Los módulos de control Kinetix 6500 EtherNet/IP (números de catálogo 2094-EN02D-M01-Sx) no son compatibles con los módulos IAM/AM en la misma línea de alimentación eléctrica Boletín 2094 donde se usa interface SERCOS.

### Compatibilidad del módulo IAM/AM

Módulo IAM	Módulo de control	2094-BMxx-S Módulo AM Kinetix 6000	2094-BMxx-M Módulos de alimentación eléctrica AM	
			2094-SE02F-M00-Sx Módulo de control Kinetix 6200	2094-EN02D-M01-Sx Módulo de control Kinetix 6500
2094-BCxx-Mxx-S (series B y C)	N/A			
2094-BCxx-Mxx-M (módulo de alimentación eléctrica IAM)	2094-SE02F-M00-Sx Interface Sercos	Totalmente compatible	Totalmente compatible	No compatible
	2094-EN02D-M01-Sx Red EtherNet/IP	No compatible	No compatible	Totalmente compatible

Para obtener más información sobre los servovariadores modulares Kinetix 6200, números de catálogo 2094-BCxx-Mxx-M, 2094-BMxx-M y 2094-SE02F-M00-Sx, consulte Servovariadores modulares Kinetix 6200 y Kinetix 6500 en la [página 75](#).

## Compatibilidad de sistemas de variador-motor integrados Kinetix 6000M

Las líneas de alimentación eléctrica Boletín 2094 con variadores Kinetix 6000 (serie B) o Kinetix 6200 son compatibles con los sistemas de variador-motor integrados (IDM) Kinetix 6000M. El módulo de interface de alimentación eléctrica de variador-motor integrados (IPIM) se monta en la línea de alimentación eléctrica y se conecta con hasta 16 unidades IDM.

**IMPORTANTE** Los módulos de control Kinetix 6500 EtherNet/IP (número de catálogo 2094-EN02D-M01-Sx) no son compatibles con los sistemas de variador-motor integrados Kinetix 6000M.

### Compatibilidad de módulos IAM

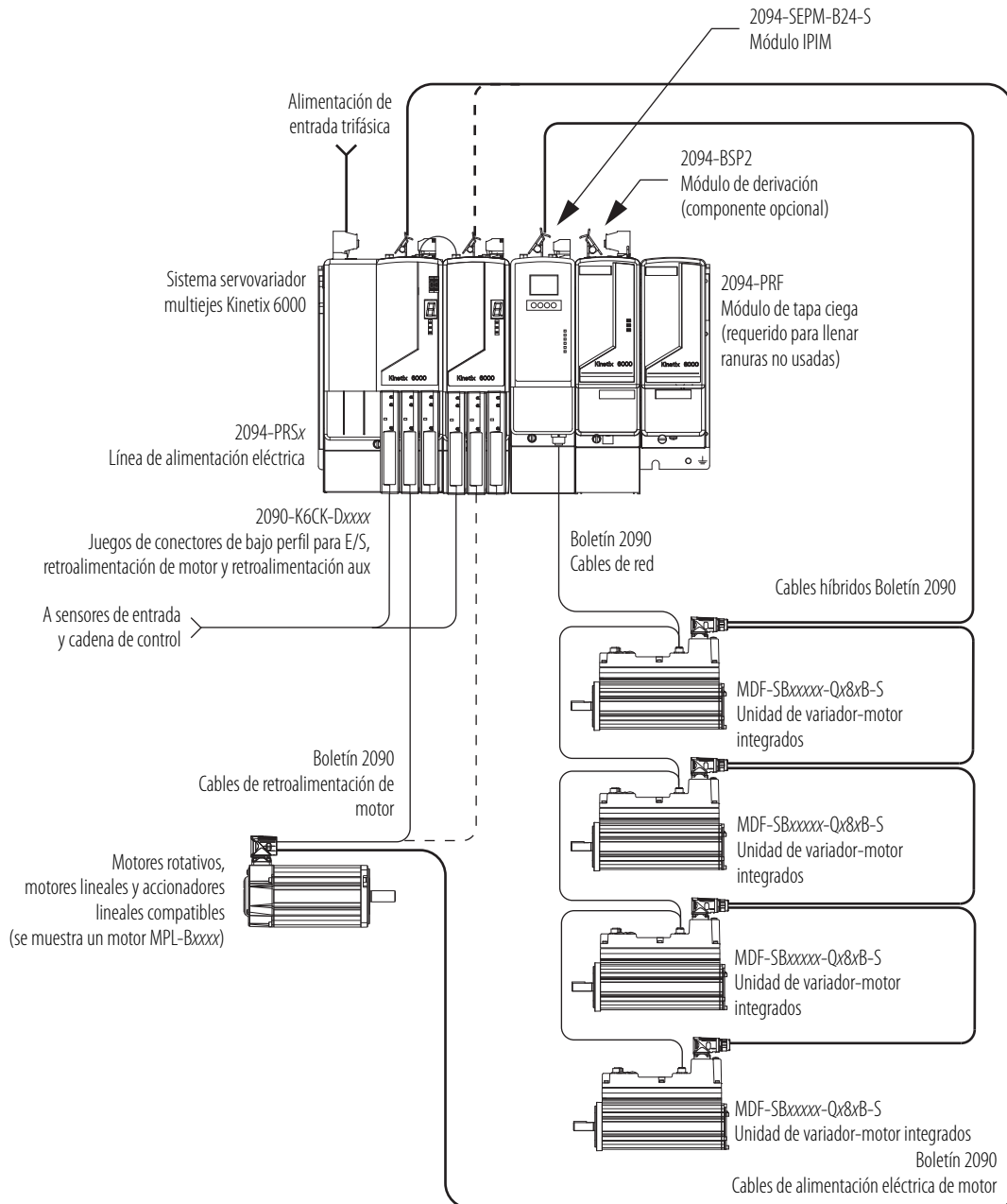
Módulo IAM	Módulo de control	2094-SEPM-B24-S Módulo de interface de alimentación eléctrica IDM (IPIM)
2094-BCxx-Mxx-S (series B y C)	N/A	
2094-BCxx-Mxx-M (módulo de alimentación eléctrica IAM)	2094-SE02F-M00-Sx Interface Sercos	Totalmente compatible
	2094-EN02D-M01-Sx Red EtherNet/IP	No compatible

Para obtener información sobre los sistemas de variador-motor integrados Kinetix 6000M, consulte Configuración típica de variador-motor integrados Kinetix 6000M en la [página 103](#).

## Configuración típica de variador-motor integrados Kinetix 6000M

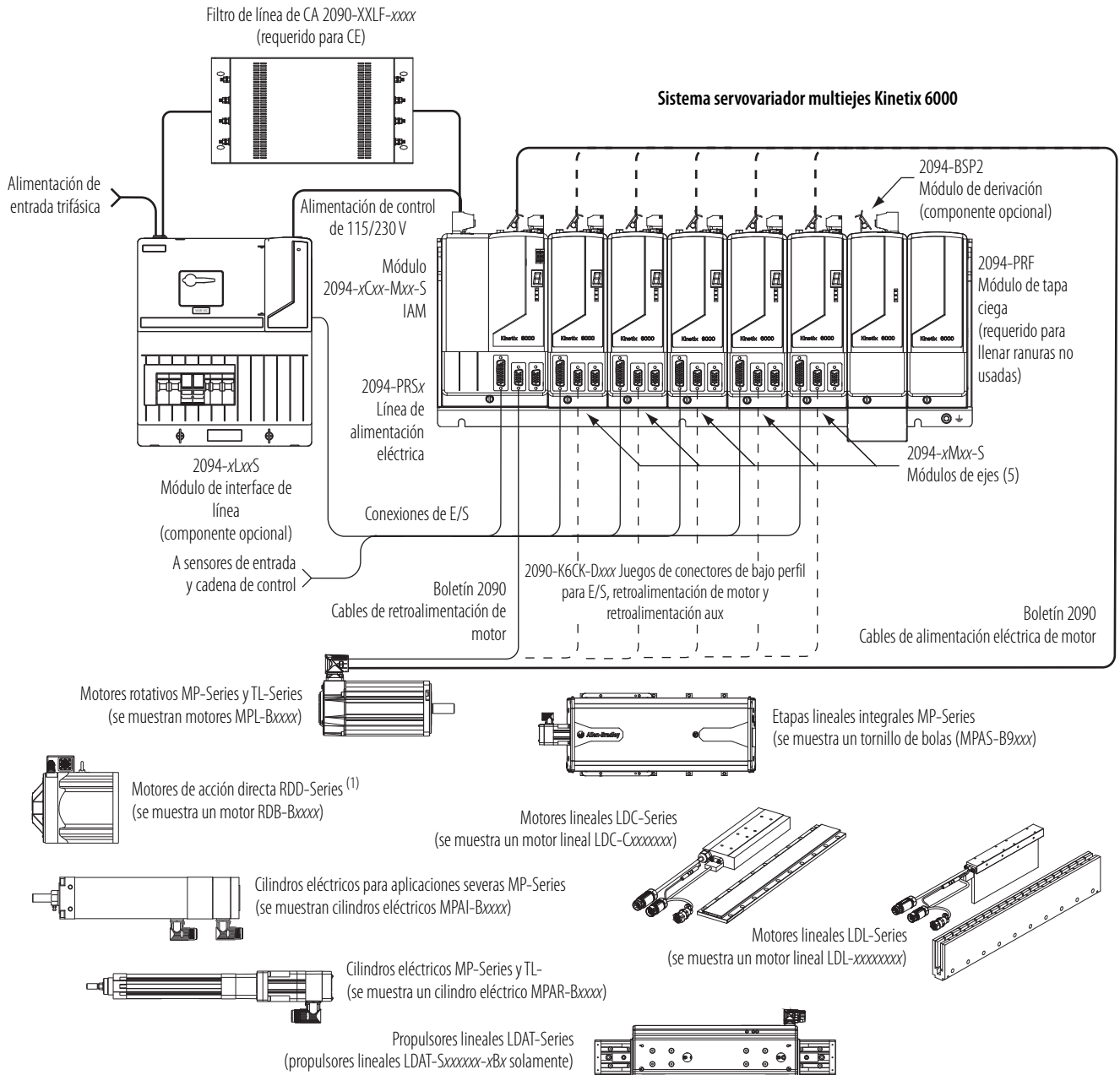
Esta configuración ilustra el uso de servovariadores Kinetix 6000 con el sistema de variador-motor integrados (IDM) Kinetix 6000M. El módulo de interface de alimentación eléctrica IDM (IPIM) está incluido en la configuración de anillo sercos de fibra óptica junto con los módulos de eje. Consulte Configuraciones típicas de comunicación en la [página 107](#) para obtener ejemplos.

### Sistema de variadores modulares (con el sistema Kinetix 6000M IDM)



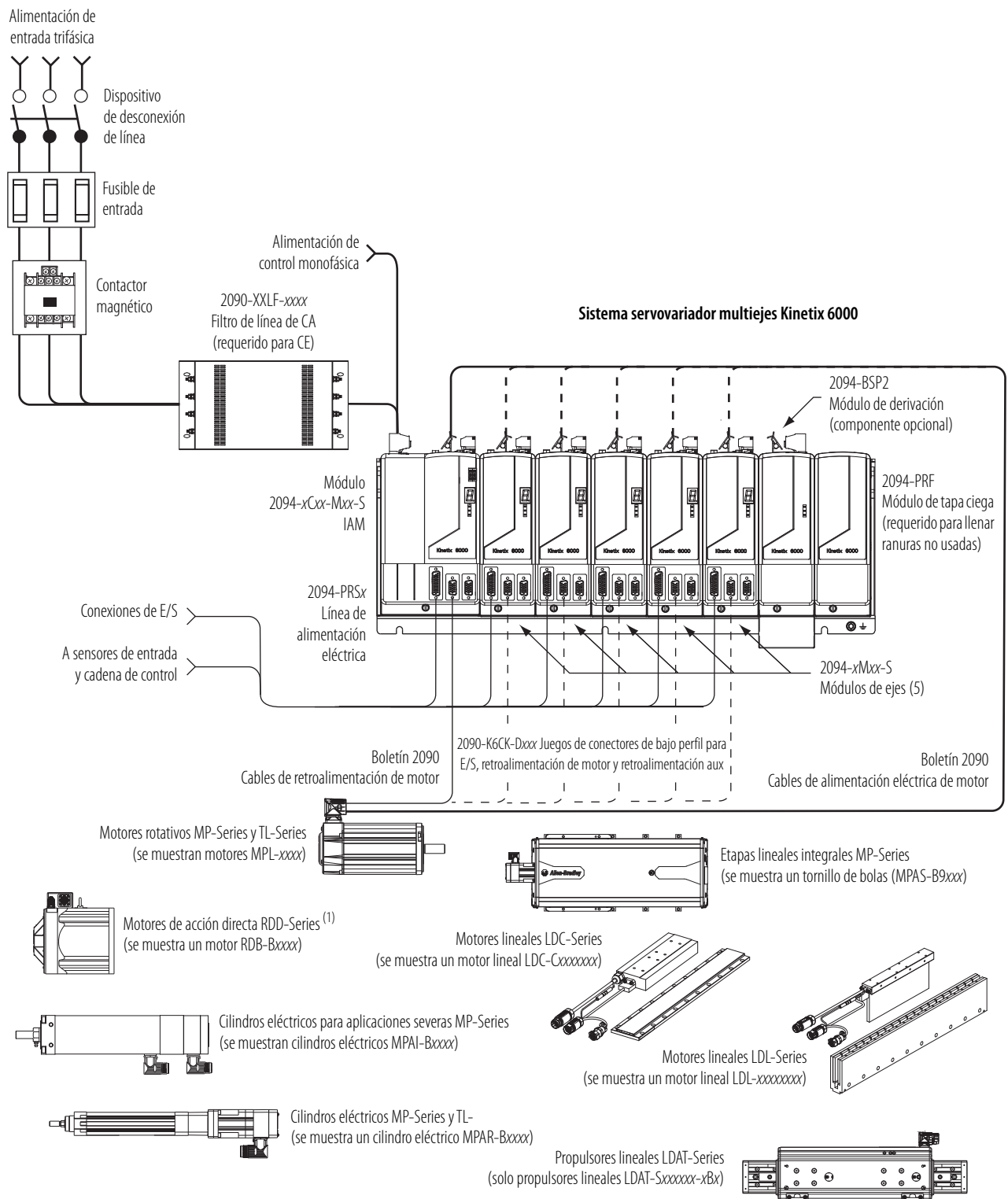
## Configuraciones típicas de hardware

### Sistema Kinetix 6000 (con módulo LIM)



(1) Requiere juego de conector 2090-K6CK-KENDAT para conexiones de retroalimentación de motor.

**Sistema Kinetix 6000 (sin módulo LIM)**



(1) Requiere juego de conector 2090-K6CK-KENDAT para conexiones de retroalimentación de motor.

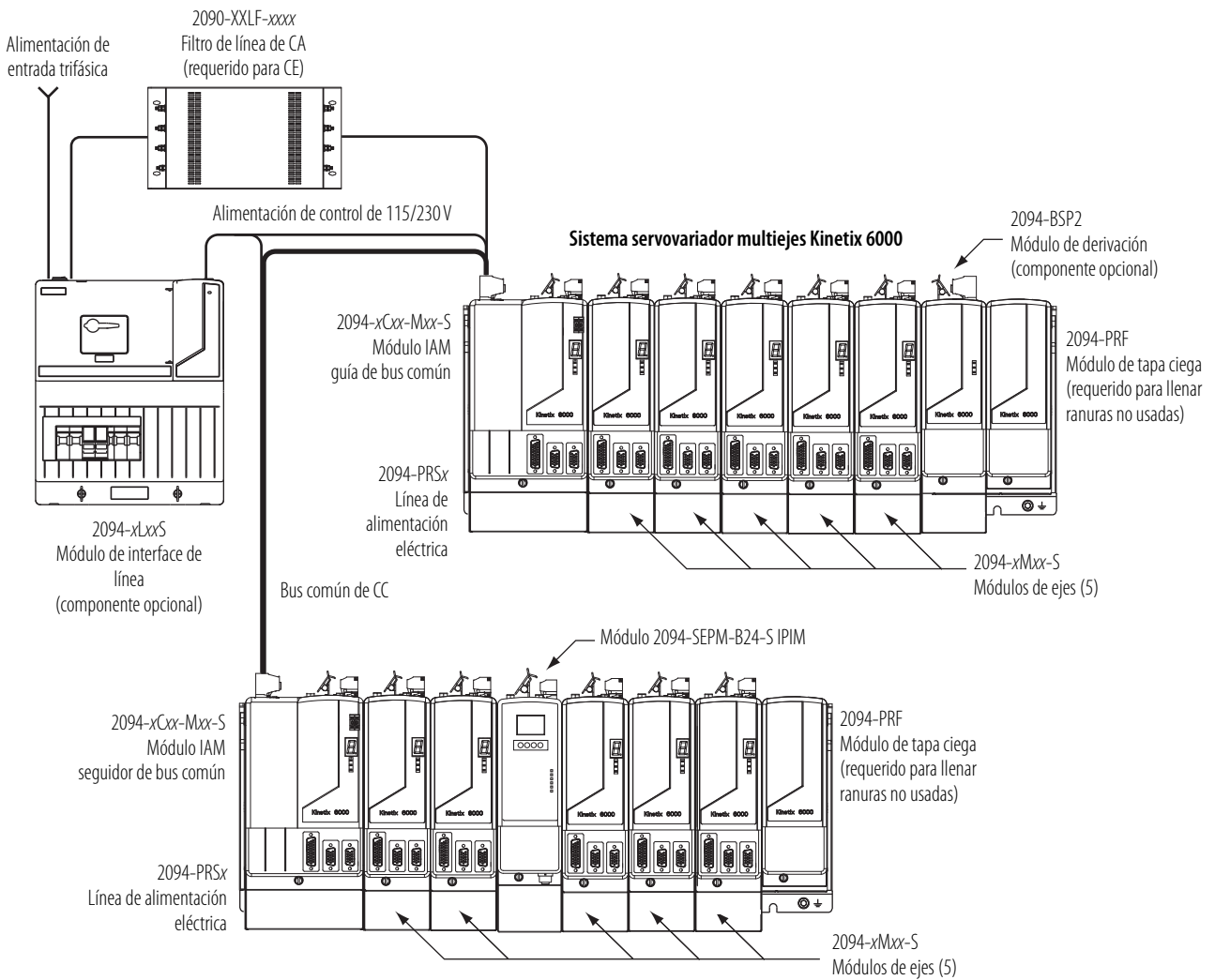
En esta configuración de sistema, el módulo IAM guía se conecta al módulo IAM seguidor mediante el bus común de CC. Al planear la configuración de panel, se debe calcular la capacitancia de bus total del sistema de bus común de CC para asegurarse de que el módulo IAM guía sea del tamaño adecuado para precargar todo el sistema. Consulte el documento Kinetix 6000 Servo Drive User Manual, publicación [2094-UM001](#), cuando haga este cálculo.

**IMPORTANTE**

Si la capacitancia de bus total de su sistema excede la clasificación de precarga del módulo IAM guía, el indicador de estado de siete segmentos del módulo IAM muestra el código de error E90 (fallo de tiempo límite de precarga) si está aplicada la alimentación eléctrica de entrada.

Para corregir esta condición, debe reemplazar el módulo IAM guía por un módulo de mayor capacidad o reducir la capacitancia de bus total retirando módulos de eje.

**Sistema Kinetix 6000 (bus común de CC)**

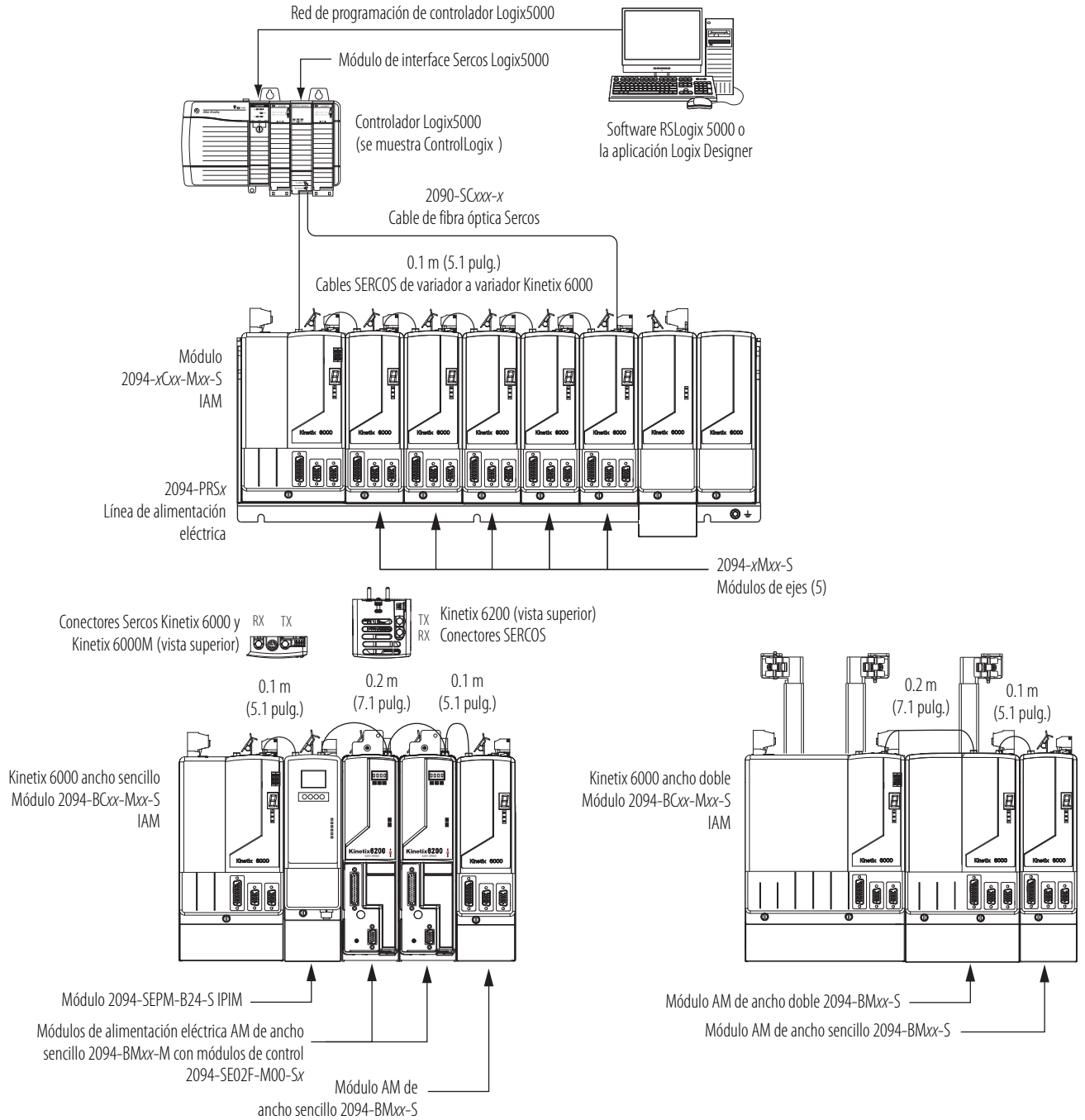


Los motores y demás detalles comunes a ambas configuraciones trifásicas de CA y de bus común de CC han sido retirados.

## Configuraciones típicas de comunicación

En este ejemplo se muestran las longitudes de cable SERCOS de variador a variador y los números de catálogo de los variadores Kinetix 6000, y cuando existen módulos de variador Kinetix 6000 y Kinetix 6200 en la misma línea de alimentación eléctrica.

### Comunicación del variador Kinetix 6000 (Sercos)



# Especificaciones de rendimiento de control de movimiento rotativo

Estas familias de motores rotativos son compatibles con los servovariadores Kinetix 6000.

Familia de motores rotativos	Página
Motores de baja inercia MP-Series (Boletín MPL)	108
Motores de inercia media MP-Series (Boletín MPM)	112
Motores aptos para la industria alimenticia MP-Series (Boletín MPF)	115
Motores de variador-motor integrados Kinetix 6000M (Boletín MDF) (aptos para la industria alimenticia)	116
Motores de acero inoxidable MP-Series (Boletín MPS)	116
Motores de acción directa MP-Series (Boletín RDB)	117
Motores de baja inercia TL-Series (Boletín TLY)	118

En el caso de combinaciones de sistemas de variadores Kinetix 6000 que incluyen selección de números de catálogo de cables y curvas de par/velocidad, consulte el documento Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM003](#).

**IMPORTANTE** Estas combinaciones de sistemas no incluyen todas las combinaciones posibles de motor/variador. Consulte el software Motion Analyzer para verificar la compatibilidad. Descarga disponible en <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPL con variadores Kinetix 6000

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continuo del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
MPL-A1510V	8000	1.05	0.26 (2.3)	3.40	0.77 (6.8)	0.16	2094-AMP5-S
MPL-A1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	2094-AMP5-S
MPL-A1530U	7000	2.82	0.90 (8.0)	10.1	2.82 (24.9)	0.39	2094-AMP5-S
MPL-A210V	8000	3.09	0.55 (4.8)	10.2	1.52 (13.4)	0.37	2094-AMP5-S
MPL-A220T	6000	4.54	1.61 (14.2)	10.5	3.45 (30.0)	0.62	2094-AMP5-S
				15.5	4.74 (41.9)		2094-AM01-S
MPL-A230P	5000	5.40	2.10 (18.6)	17.0	8.0 (70.8)	0.86	2094-AM01-S
				23.0	8.2 (73.0)		2094-AM02-S
MPL-A310F	3000	3.24	1.58 (14.0)	9.30	3.61 (31.9)	0.46	2094-AMP5-S
MPL-A310P	5000	4.91	1.58 (14.0)	10.5	2.90 (25.6)	0.73	2094-AMP5-S
				14.0	3.61 (31.9)		2094-AM01-S
MPL-A320H	3500	6.10	3.05 (27.0)	17.0	7.13 (63.0)	1.0	2094-AM01-S
				19.3	7.91 (70.0)		2094-AM02-S
MPL-A320P	5000	8.50	2.88 (25.5)	17.0	5.07 (44.8)	1.3	2094-AM01-S
		9.00	3.05 (27.0)	29.5	7.91 (70.0)		2094-AM02-S
MPL-A330P	5000	12.0	4.18 (37.0)	30.0	9.10 (80.5)	1.8	2094-AM02-S
				38.0	11.1 (98.2)		2094-AM03-S

## Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V) (continuación)

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
MPL-A420P	5000	12.9	4.79 (42.3)	30.0	9.67 (85.5)	2.0	2094-AM02-S
				46.0	13.6 (119)		2094-AM03-S
MPL-A430H	3500	12.2	6.21 (55.0)	30.0	13.9 (123)	1.8	2094-AM02-S
				45.0	19.8 (175)		2094-AM03-S
MPL-A430P	5000	15.0	5.35 (47.3)	30.0	9.99 (88.3)	2.2	2094-AM02-S
				49.0	15.4 (136)		2094-AM03-S
				67.0	19.8 (175)		2094-AM05-S
MPL-A4530F	2800	13.40	8.36 (74.0)	30.0	15.8 (139)	1.9	2094-AM02-S
				42.0	20.3 (179)		2094-AM03-S
MPL-A4530K	4000	19.50	8.13 (71.9)	49.0	17.0 (150)	2.5	2094-AM03-S
				62.0	20.3 (179)		2094-AM05-S
MPL-A4540C	1500	8.50	9.15 (80.9)	17.0	16.9 (150)	1.5	2094-AM01-S
		9.55	10.30 (91.1)	29.0	27.1 (239)		2094-AM02-S
MPL-A4540F	3000	18.40	10.19 (90.1)	49.0	23.6 (208)	2.6	2094-AM03-S
				58.0	27.1 (239)		2094-AM05-S
MPL-A4560F	3000	22.0	14.1 (125)	49.0	27.0 (239)	3.0	2094-AM03-S
				66.0	34.4 (305)		2094-AM05-S
MPL-A520K	4000	15.0	10.77 (95.2)	49.0	19.3 (171)	3.5	2094-AM03-S
				65.0	24.2 (214)		2094-AM05-S
MPL-A540K	4000	41.5	19.42 (171)	73.4	31.3 (277)	5.5	2094-AM05-S
MPL-A560F	3000	42.0	27.39 (242)	73.4	39.6 (350)	5.3	2094-AM05-S

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.



**Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)**

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
MPL-B1510V	8000	0.95	0.26 (2.3)	3.10	0.77 (6.8)	0.16	2094-BMP5-S a 150%
MPL-B1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	5.90	1.53 (13.3)	0.27	2094-BMP5-S a 150%
				6.10	1.58 (13.9)		2094-BMP5-S a 250%
MPL-B1530U	7000	2.0	0.90 (8.0)	5.90	2.34 (20.7)	0.39	2094-BMP5-S a 150%
				7.20	2.82 (24.9)		2094-BMP5-S a 250%
MPL-B210V	8000	1.75	0.55 (4.9)	5.80	1.52 (13.4)	0.37	2094-BMP5-S a 150%
MPL-B220T	6000	3.30	1.61 (14.2)	9.90	4.12 (36.4)	0.62	2094-BMP5-S a 250%
				11.3	4.74 (41.9)		2094-BM01-S a 150%
MPL-B230P	5000	2.60	2.10 (18.6)	9.90	7.24 (64.0)	0.86	2094-BMP5-S a 250%
				11.3	8.20 (73.0)		2094-BM01-S a 150%
MPL-B310P	5000	2.4	1.6 (14)	5.90	3.2 (28)	0.77	2094-BMP5-S a 150%
				7.10	3.6 (32)		2094-BMP5-S a 250%
MPL-B320P	5000	4.5	3.10 (27)	13.0	7.5 (66)	1.5	2094-BM01-S a 150%
				14.0	8.2 (72.5)		2094-BM01-S a 250%
MPL-B330P	5000	6.1	4.18 (37)	13.0	8.0 (71)	1.8	2094-BM01-S a 150%
				19.0	11.1 (98)		2094-BM01-S a 250%
MPL-B420P	5000	6.3	4.74 (42)	13.0	13.1 (116)	1.9	2094-BM01-S a 250%
				21.8	13.4 (118)		2094-BM02-S a 150%
				22.0	13.5 (119)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B430P	5000	9.2	6.55 (58)	21.8	14.4 (127)	2.2	2094-BM02-S a 150%
				32.0	19.8 (175)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B4530F	3000	6.7	8.36 (74)	13.0	13.9 (123)	2.1	2094-BM01-S a 150%
				21.0	20.3 (180)		2094-BM01-S a 250%
MPL-B4530K	4000	9.9	8.25 (73)	21.8	15.5 (137)	2.6	2094-BM02-S a 150%
				31.0	20.3 (179)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B4540F	3000	9.1	10.20 (90)	21.8	21.4 (189)	2.6	2094-BM02-S a 150%
				29.0	27.1 (240)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B4560F	3000	11.8	14.0 (124)	21.8	23.3 (206)	3.2	2094-BM02-S a 150%
				36.0	34.4 (304)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B520K	4000	11.5	10.7 (95)	21.8	17.0 (150)	3.5	2094-BM02-S a 150%
				33.0	23.2 (205)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B540D	2000	10.5	19.4 (172)	21.8	38.8 (343)	3.4	2094-BM02-S a 150%
				23.0	41.0 (362)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B540K	4000	20.4	19.4 (171)	45.0	38.1 (337)	5.4	2094-BM03-S a 150%
				60.0	48.6 (430)		2094-BM03-S a 250%
MPL-B560F	3000	20.6	26.8 (237)	45.0	49.3 (436)	5.5	2094-BM03-S a 150%
				68.0	67.8 (600)		2094-BM03-S a 250%
MPL-B580F	3000	26.0	34.0 (300)	75.0	74.6 (660)	7.1	2094-BM03-S a 250%
				73.4	73.5 (650)		2094-BM05-S a 150%
				94.0	87.0 (770)		2094-BM05-S a 200%
MPL-B580J	3800	32.0	34.0 (301)	73.4	66.6 (589)	7.9	2094-BM05-S a 150%
				94.0	81.0 (716)		2094-BM05-S a 200%

**Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V) (continuación)**

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
MPL-B640F	3000	30.0	34.4 (304)	45.0	50.4 (446)	6.1	2094-BM03-S a 150%
			34.4 (304)	65.0	72.3 (640)		2094-BM03-S a 250%
		32.0	36.7 (325)				2094-BM05-S a 150%
MPL-B660F	3000	38.5	48.0 (425)	73.4	81.0 (716)	6.1	2094-BM05-S a 150%
				96.0	101 (895)		2094-BM05-S a 200%
MPL-B680D	2000	30.0	55.4 (490)	75.0	125 (1105)	9.3	2094-BM03-S a 250%
			34.0	62.8 (556)	73.4		124 (1098)
					94.0		152 (1350)
MPL-B680F	3000	47.9	60.0 (531)	73.4	85.4 (755)	7.5	2094-BM05-S a 150%
				96.0	108 (960)		2094-BM05-S a 200%
MPL-B680H	3500	48.9	58.0 (513)	97.8	107 (947)	7.5	2094-BM05-S a 200%
MPL-B860D	2000	47.3	83.0 (735)	73.4	120 (1065)	12.5	2094-BM05-S a 150%
				95.5	152 (1350)		2094-BM05-S a 200%
MPL-B880C	1500	47.5	110 (973)	73.4	157 (1387)	12.6	2094-BM05-S a 150%
				97.5	203 (1800)		2094-BM05-S a 200%
MPL-B960B	1200	42.5	130 (1150)	73.4	190 (1684)	12.7	2094-BM05-S a 150%
				94.0	231 (2050)		2094-BM05-S a 200%
MPL-B980B	1000	40.0	162 (1440)	73.4	235 (2077)	15.2	2094-BM05-S a 150%
				94.0	278 (2460)		2094-BM05-S a 200%

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPM con variadores Kinetix 6000

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad base rpm	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
MPM-A1151M	4500	6000	7.65	2.3 (20.3)	30.0	6.5 (57.5)	0.90	2094-AM02-S
					30.5	6.6 (58.4)		2094-AM03-S
MPM-A1152F	3000	5000	11.93	4.7 (41.6)	30.0	9.9 (87.6)	1.40	2094-AM02-S
					44.8	13.5 (119)		2094-AM03-S
MPM-A1153F	3000	5000	16.18	6.0 (53.1)	30.0	10.7 (94.7)	1.45	2094-AM02-S
				6.5 (57.5)	49.0	16.1 (142)		2094-AM03-S
MPM-A1302F	3000	4500	17.28	6.6 (58.4)	49.0	13.2 (117)	1.65	2094-AM03-S
					50.2	13.5 (119)		2094-AM05-S
MPM-A1304F	3000	4000	19.65	7.6 (67.2)	30.0	13.2 (117)	2.20	2094-AM02-S
				9.2 (81.4)	48.3	19.3 (171)		2094-AM03-S
MPM-A1651F	3000	5000	30.96	9.3 (82.3)	49.0	15.2 (134)	2.50	2094-AM03-S
				10.7 (94.7)	73.4	20.3 (179)		2094-AM05-S
MPM-A1652F	3000	4000	33.54	11.0 (97.3)	49.0	19.7 (174)	4.03	2094-AM03-S
				13.4 (119)	73.4	27.7 (245)		2094-AM05-S
MPM-A1653F	3000	4000	42.4	11.7 (103)	49.0	21.1 (187)	5.10	2094-AM03-S
				18.6 (165)	73.4	29.6 (262)		2094-AM05-S

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad base rpm	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
MPM-B1151F	3000	5000	2.71	2.3 (20.3)	5.9	4.3 (38.0)	0.75	2094-BMP5-S a 150%
					9.9	6.6 (58.4)		2094-BMP5-S a 250%
MPM-B1151T	6000	7000	5.62	2.3 (20.3)	13.0	4.1 (36.3)	0.90	2094-BM01-S a 150%
					20.5	5.8 (51.3)		2094-BM01-S a 250%
MPM-B1152C	1500	3000	3.61	5.0 (44.2)	5.9	7.2 (63.7)	1.20	2094-BMP5-S a 150%
					10.0	11.3 (100)		2094-BMP5-S a 250%
					12.4	13.5 (119)		2094-BM01-S a 150%
MPM-B1152F	3000	5200	6.17	5.0 (44.2)	13.0	9.0 (79.6)	1.40	2094-BM01-S a 150%
					21.1	13.3 (118)		2094-BM01-S a 250%
MPM-B1152T	6000	7000	11.02	5.0 (44.2)	21.8	8.5 (75.2)	1.40	2094-BM02-S a 150%
					36.5	13.1 (116)		2094-BM02-S a 250%
MPM-B1153E	2250	3500	6.21	6.5 (57.5)	21.5	13.0 (115)	1.40	2094-BM01-S a 150%
					21.6	19.7 (174)		2094-BM01-S a 250%
MPM-B1153F	3000	5500	9.20	6.4 (56.6)	21.8	14.4 (127)	1.40	2094-BM02-S a 150%
					32.0	19.7 (174)		2094-BM02-S a 250%
MPM-B1153T	6000	7000	15.95	6.4 (56.6)	45.0	14.5 (128)	1.45	2094-BM03-S a 150%
MPM-B1302F	3000	4500	8.57	6.6 (58.4)	13.0	8.9 (78.8)	1.65	2094-BM01-S a 150%
					21.5	13.0 (115)		2094-BM01-S a 250%
MPM-B1302M	4500	6000	12.57	6.6 (58.4)	21.8	9.9 (87.6)	1.65	2094-BM02-S a 150%
					32.4	13.3 (118)		2094-BM02-S a 250%
MPM-B1302T	6000	7000	16.83	6.0 (53.1)	36.5	11.8 (104)	1.65	2094-BM02-S a 250%
				6.7 (59.3)	43.4	13.3 (118)		2094-BM03-S a 150%
MPM-B1304C	1500	2750	7.00	10.3 (91.1)	13.0	17.6 (156)	2.00	2094-BM01-S a 150%
					21.5	26.4 (233)		2094-BM01-S a 250%
MPM-B1304E	2250	4000	10.75	10.2 (90.3)	21.8	19.0 (168)	2.20	2094-BM02-S a 150%
					34.2	27.1 (240)		2094-BM02-S a 250%
MPM-B1304M	4500	6000	19.02	10.4 (92.0)	45.0	21.5 (190)	2.20	2094-BM03-S a 150%
					60.6	27.1 (240)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B1651C	1500	3500	10.21	11.4 (101)	21.8	19.4 (172)	2.50	2094-BM02-S a 150%
					29.2	23.2 (205)		2094-BM02-S a 250%
MPM-B1651F	3000	5000	17.75	11.4 (101)	45.0	21.6 (191)	2.50	2094-BM03-S a 150%
					50.9	23.2 (205)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B1651M	4500	5000	22.46	11.3 (100)	45.0	18.8 (166)	2.50	2094-BM03-S a 150%
					56.8	21.4 (189)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B1652C	1500	2500	11.51	16.4 (145)	21.8	28.7 (254)	3.80	2094-BM02-S a 150%
					33.6	40.2 (356)		2094-BM02-S a 250%
MPM-B1652E	2250	3500	20.94	21.1 (187)	45.0	38.4 (340)	4.30	2094-BM03-S a 150%
					60.5	48.0 (425)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B1652F	3000	4500	28.74	21.1 (187)	73.4	41.1 (364)	4.30	2094-BM05-S a 150%
					84.1	48.0 (424)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B1653C	1500	2500	20.05	26.7 (236)	45.0	55.0 (487)	4.60	2094-BM03-S a 150%
					59.2	67.7 (599)		2094-BM03-S a 250%

**Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V) (continuación)**

Núm. de cat. de motor	Velocidad base rpm	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
MPM-B1653E	2250	3500	27.00	26.8 (237)	45.0	42.5 (376)	5.10	2094-BM03-S a 150%
					72.9	62.0 (549)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B1653F	3000	4000	34.94	31.0 (274)	73.4	47.8 (423)	5.10	2094-BM05-S a 150%
					94.3	56.0 (495)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2152C	1500	2500	27.4	36.7 (325)	45.0	60.3 (534)	5.60	2094-BM03-S a 150%
					55.4	72.2 (639)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B2152F	3000	4500	43.54	34.1 (302)	73.4	56.2 (497)	5.90	2094-BM05-S a 150%
					97.8	72.3 (495)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2152M	4500	5000	44.58	34.1 (302)	73.4	51.0 (451)	5.90	2094-BM05-S a 150%
					76.3	52.9 (468)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2153B	1250	2000	24.06	48.0 (425)	45.0	80.0 (708)	6.80	2094-BM03-S a 150%
					60.0	101 (894)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B2153E	2250	3000	39.63	47.9 (424)	73.4	79.4 (703)	7.20	2094-BM05-S a 150%
					97.8	101 (894)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2153F	3000	3800	43.86	45.6 (403)	73.4	75.0 (664)	7.20	2094-BM05-S a 150%
					97.8	99.0 (875)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2154B	1250	2000	35.46	62.7 (555)	73.4	121 (1071)	6.90	2094-BM05-S a 150%
					97.8	154 (1362)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2154E	2250	3000	43.68	55.9 (495)	73.4	87.7 (776)	7.50	2094-BM05-S a 150%
					97.8	112 (990)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2154F	3000	3300	44.40	56.2 (497)	73.4	78.8 (697)	7.50	2094-BM05-S a 150%
					83.6	88.0 (778)		2094-BM05-S a 200%

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPF con variadores Kinetix 6000

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
MPF-A310P	5000	4.50	1.58 (14.0)	10.5	2.91 (25.7)	0.73	2094-AMP5-S
				14.0	3.61 (31.9)		2094-AM01-S
MPF-A320H	3500	6.10	3.05 (27.0)	17.0	6.97 (61.6)	1.0	2094-AM01-S
				19.3	7.91 (70.0)		2094-AM02-S
MPF-A320P	5000	8.50	2.88 (25.5)	17.0	5.07 (44.8)	1.3	2094-AM01-S
		9.00	3.05 (27.0)	29.5	7.91 (70.0)		2094-AM02-S
MPF-A330P	5000	12.0	3.85 (34.0)	30.0	8.47 (74.9)	1.6	2094-AM02-S
				38.0	10.32 (91.2)		2094-AM03-S
MPF-A430H	3500	12.2	6.21 (55.0)	30.0	13.20 (117)	1.8	2094-AM02-S
				45.0	19.82 (175)		2094-AM03-S
MPF-A430P	5000	16.80	5.94 (52.5)	49.0	15.36 (136)	1.9	2094-AM03-S
				67.0	19.80 (175)		2094-AM05-S
MPF-A4530K	4000	19.50	8.08 (71.4)	49.0	17.01 (150)	2.3	2094-AM03-S
				62.0	20.30 (179)		2094-AM05-S
MPF-A4540F	3000	18.40	10.15 (89.7)	49.0	23.56 (208)	2.5	2094-AM03-S
				58.0	27.10 (239)		2094-AM05-S
MPF-A540K	4000	24.5	11.40 (100)	49.0	21.68 (192)	4.1	2094-AM03-S
		41.5	19.42 (171)	73.4	31.55 (279)		2094-AM05-S

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
MPF-B310P	5000	2.30	1.6 (14)	5.90	3.2 (28)	0.77	2094-BMP5-S a 150%
				7.10	3.6 (32)		2094-BMP5-S a 250%
MPF-B320P	5000	4.00	2.90 (26)	5.90	3.9 (34)	1.5	2094-BMP5-S a 150%
		4.24	3.10 (27)	13.0	7.5 (66)		2094-BM01-S a 150%
MPF-B330P	5000	5.70	4.18 (37)	14.0	7.8 (69)	1.6	2094-BM01-S a 250%
				13.0	8.2 (72)		2094-BM01-S a 150%
MPF-B430P	5000	9.20	6.55 (58)	19.0	11.1 (98)	2.0	2094-BM01-S a 250%
				21.8	14.2 (125)		2094-BM02-S a 150%
MPF-B4530K	4000	9.90	8.25 (73)	32.0	19.8 (175)	2.4	2094-BM02-S a 250%
				21.8	15.4 (136)		2094-BM02-S a 150%
MPF-B4540F	3000	9.10	10.20 (90)	31.0	20.3 (179)	2.5	2094-BM02-S a 250%
				21.8	21.4 (189)		2094-BM02-S a 150%
MPF-B540K	4000	20.5	19.4 (171)	29.0	27.1 (240)	4.1	2094-BM02-S a 250%
				45.0	37.9 (335)		2094-BM03-S a 150%
				60.0	48.6 (430)		2094-BM03-S a 250%

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de variador-motor integrados Boletín MDF

### Especificaciones de rendimiento con motores Kinetix 6000M (sin freno)

Motor-variador IDM Núm. de cat.	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Módulo Kinetix 6000M IPIIM
MDF-SB1003P-xxx2x-S	5000	4.03	3.00 (26.5)	19.0	10.50 (92.9)	1.10	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx2x-S	3500	4.50	4.80 (42.5)	20.0	18.50 (164)	1.15	
MDF-SB1304F-xxx2x-S	3000	5.80	7.25 (64.2)	20.0	21.75 (192)	1.39	

### Especificaciones de rendimiento con motores Kinetix 6000M (freno)

Motor-variador IDM Núm. de cat.	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Módulo Kinetix 6000M IPIIM
MDF-SB1003P-xxx4x-S	5000	4.03	3.00 (26.5)	19.0	10.50 (92.9)	1.02	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx4x-S	3500	4.50	4.80 (42.5)	20.0	18.50 (164)	1.00	
MDF-SB1304F-xxx4x-S	3000	5.80	7.25 (64.2)	20.0	21.75 (192)	1.24	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPS con variadores Kinetix 6000

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
MPS-A330P	5000	8.50	3.10 (27)	17.0	5.80 (51)	1.3	2094-AM01-S
				30.0	9.30 (82)		2094-AM02-S
				38.0	11.10 (98)		2094-AM03-S
MPS-A4540F	3000	14.4	8.1 (72)	30.0	15.9 (140)	1.4	2094-AM02-S
				49.0	24.2 (214)		2094-AM03-S
				56.0	27.1 (240)		2094-AM05-S

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
MPS-B330P	5000	4.9	3.60 (32)	13.0	8.2 (72.5)	1.3	2094-BM01-S a 150%
				19.0	11.0 (97.2)		2094-BM01-S a 250%
MPS-B4540F	3000	7.1	8.1 (72)	21.5	22.8 (202)	1.4	2094-BM01-S a 250%
				21.8	23.2 (205)		2094-BM02-S a 150%
				26.0	27.1 (240)		2094-BM02-S a 250%
MPS-B560F	3000	17.0	21.5 (190)	45.0	49.2 (435)	3.5	2094-BM03-S a 150%
				68.0	67.8 (600)		2094-BM03-S a 250%

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín RDB con variadores Kinetix 6000

Núm. de cat. de motor	Velocidad base rpm	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
RDB-B21519	750	1235	9.90	31.2 (276)	21.8	66.8 (591)	3.64	2094-BM02-S a 150%
					27.3	83.1 (735)		2094-BM02-S a 250%
RDB-B2151C	1500	2125	17.3	31.3 (277)	45.0	80.2 (710)	5.23	2094-BM03-S a 150%
					46.4	82.8 (733)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B21529	750	1035	12.2	43.4 (384)	21.8	76.8 (680)	4.33	2094-BM02-S a 150%
					32.8	111 (982)		2094-BM02-S a 250%
RDB-B2152C	1500	2125	23.5	43.4 (384)	45.0	80.4 (711)	6.41	2094-BM03-S a 150%
					63.2	111 (982)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B21539	750	1250	15.8	51.5 (456)	45.0	130 (1150)	5.34	2094-BM03-S a 150%
					47.9	137 (1212)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B2153C	1500	2250	29.4	51.5 (456)	75.0	125 (1106)	5.87	2094-BM03-S a 250%
					73.4	122 (1080)		2094-BM05-S a 150%
					82.6	137 (1212)		2094-BM05-S a 200%
RDB-B29014	200	450	5.9	48.9 (167)	13.0	89.2 (789)	1.97	2094-BM01-S a 150%
					17.6	110 (973)		2094-BM01-S a 250%
RDB-B29016	375	785	10.0	48.9 (167)	21.8	86.6 (766)	3.18	2094-BM02-S a 150%
					31.0	110 (973)		2094-BM02-S a 250%
RDB-B29019	750	1500	19.1	48.9 (167)	45.0	90.8 (803)	3.63	2094-BM03-S a 150%
					58.7	110 (973)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B29024	200	435	10.7	97.8 (865)	21.8	159 (1407)	3.33	2094-BM02-S a 150%
					33.0	214 (1894)		2094-BM02-S a 250%
RDB-B29026	375	885	21.9	97.8 (865)	45.0	161 (1425)	4.05	2094-BM03-S a 150%
					67.2	214 (1894)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B29029	750	1200	36.2	97.5 (863)	97.8	195 (1726)	4.05	2094-BM05-S a 200%
RDB-B29034	200	500	17.4	140 (1239)	45.0	274 (2425)	5.16	2094-BM03-S a 150%
					56.6	321 (2841)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B29036	375	750	26.0	140 (1239)	73.4	290 (2566)	5.49	2094-BM05-S a 150%
					84.9	318 (2814)		2094-BM05-S a 200%
RDB-B29039	750	1000	48.9	113 (1000)	97.8	194 (1717)	4.41	2094-BM05-S a 200%
RDB-B41014	200	385	17.8	183 (1619)	45.0	317 (2805)	5.20	2094-BM03-S a 150%
					51.2	340 (3009)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B41016	375	700	33.2	183 (1619)	73.4	292 (2584)	4.83	2094-BM05-S a 150%
					95.5	339 (3000)		2094-BM05-S a 200%
RDB-B41018	625	700	48.9	175 (1549)	97.8	271 (2398)	4.83	2094-BM05-S a 200%
RDB-B41024	200	365	31.5	330 (2929)	73.4	593 (5248)	7.29	2094-BM05-S a 150%
					95.5	690 (6107)		2094-BM05-S a 200%

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.



## Especificaciones de rendimiento de motor Boletín TLY con variadores Kinetix 6000

### Especificaciones de rendimiento (sin freno) con variadores Kinetix 6000

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V	
TLY-A110T	6000	0.55	0.096 (0.85)	1.50	0.20 (1.75)	0.041	2094-AMP5-S	
TLY-A120T		1.03	0.181 (1.60)	2.50	0.36 (3.20)	0.086	2094-AMP5-S	
TLY-A130T		1.85	0.325 (2.88)	4.90	0.76 (6.70)	0.14	2094-AMP5-S	
TLY-A220T		3.50	0.836 (7.40)	7.90	1.48 (13.1)	0.35	2094-AMP5-S	
TLY-A230T		5.20	1.23 (10.9)	10.5	2.07 (18.3)	0.44	2094-AMP5-S	
		5.50	1.30 (11.5)	15.5	3.05 (27.0)		2094-AM01-S	
TLY-A2530P	5000	8.50	2.20 (19.5)	17.0	4.18 (37.0)	0.69	2094-AM01-S	
		10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)		2094-AM02-S	
TLY-A2540P		8.50	2.48 (22.0)	17.0	4.97 (44.0)	0.86	2094-AM01-S	
		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)		2094-AM02-S	
TLY-A310M		4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.95	2094-AM02-S

### Especificaciones de rendimiento (freno) con variadores Kinetix 6000

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V	
TLY-A110T	6000	0.50	0.086 (0.76)	1.50	0.20 (1.75)	0.037	2094-AMP5-S	
TLY-A120T		0.93	0.163 (1.44)	2.50	0.36 (3.20)	0.077	2094-AMP5-S	
TLY-A130T		1.67	0.293 (2.59)	4.90	0.76 (6.70)	0.13	2094-AMP5-S	
TLY-A220T		3.15	0.757 (6.70)	7.90	1.48 (13.1)	0.24	2094-AMP5-S	
TLY-A230T		4.95	1.16 (10.3)	10.5	2.07 (18.3)	0.32	2094-AMP5-S	
		4.95	1.16 (10.3)	15.5	3.05 (27.0)		2094-AM01-S	
TLY-A2530P	5000	8.50	2.20 (19.5)	17.0	4.18 (37.0)	0.55	2094-AM01-S	
		10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)		2094-AM02-S	
TLY-A2540P		8.50	2.48 (22.0)	17.0	4.97 (44.0)	0.66	2094-AM01-S	
		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)		2094-AM02-S	
TLY-A310M		4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.90	2094-AM02-S

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

# Especificaciones de rendimiento de control de movimiento lineal

Estas familias de movimiento lineal son compatibles con los servovariadores Kinetix 6000.

Familia de movimiento lineal	Página
Propulsores lineales integrados LDAT-Series	120
Sistema de etapas lineales integradas MP-Series (Boletín MPAS)	127
Cilindros eléctricos MP-Series (Boletín MPAR)	128
Cilindros eléctricos para aplicaciones severas MP-Series (Boletín MPAL)	129
Motores lineales con núcleo de hierro LDC-Series	131
Motores lineales sin hierro LDL-Series	133

En el caso de combinaciones de sistemas de variadores Kinetix 6000 que incluyen selección de números de catálogo de cables y curvas de fuerza/velocidad, consulte el documento Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM003](#).

---

**IMPORTANTE** Estas combinaciones de sistemas no incluyen todas las combinaciones posibles de accionador/variador. Consulte el software Motion Analyzer para verificar la compatibilidad. Descarga disponible en <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

---

## Especificaciones de rendimiento de LDAT-Series con variadores Kinetix 6000

### Especificaciones de rendimiento (estructura 30) con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
LDAT-S031010-DBx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2094-AM01-S
LDAT-S031020-DBx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-DBx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-DBx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-DBx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.44	2094-AM02-S
LDAT-S032020-DBx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-DBx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-DBx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-EBx	3.1	3.7	126 (28)	12.2	336 (76)	0.40	2094-AM01-S
LDAT-S032020-EBx	4.1					0.47	
LDAT-S032030-EBx	4.7					0.52	
LDAT-S032040-EBx	5.0					0.55	
LDAT-S033010-DBx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	2094-AM03-S
LDAT-S033020-DBx	4.7					0.88	
LDAT-S033030-DBx	5.0					0.95	
LDAT-S033040-DBx						0.95	
LDAT-S033010-EBx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.55	2094-AM01-S
LDAT-S033020-EBx	4.4					0.65	
LDAT-S033030-EBx						0.65	
LDAT-S033040-EBx						0.65	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 50) con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V	
LDAT-S051010-DBx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.31	2094-AMP5-S	
LDAT-S051020-DBx	3.7					0.38		
LDAT-S051030-DBx	4.1					0.42		
LDAT-S051040-DBx	4.4					0.44		
LDAT-S051050-DBx	4.7					0.46		
LDAT-S052010-DBx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.79	2094-AM01-S	
LDAT-S052020-DBx	4.8					0.97		
LDAT-S052030-DBx	5.00					1.01		
LDAT-S052040-DBx						1.01		
LDAT-S052050-DBx								
LDAT-S052010-EBx ... LDAT-S052050-EBx	2.6	3.1	11.4	0.50	2094-AMP5-S			
LDAT-S053010-DBx	4.1	9.4	378 (85)	34.2	1093 (246)	1.31	2094-AM02-S	
LDAT-S053020-DBx	5.0					1.53		
LDAT-S053030-DBx ... LDAT-S053050-DBx	5.0					1.53		
LDAT-S053010-EBx ... LDAT-S053050-EBx	1.7			3.1		11.4	0.47	2094-AMP5-S
LDAT-S054010-DBx	4.4			12.4		509 (114)	45.5	1453 (327)
LDAT-S054020-DBx ... LDAT-S054050-DBx	5.0	2.05						
LDAT-S054010-EBx ... LDAT-S054050-EBx	2.6	6.2	22.7		1.02		2094-AM01-S	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 70) con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
LDAT-S072010-DBx ... LDAT-S072070-DBx	3.5	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.03	2094-AM01-S
LDAT-S072010-EBx ... LDAT-S072070-EBx	1.7	3.0		11.0		0.47	2094-AMP5-S
LDAT-S073010-DBx ... LDAT-S073070-DBx	3.5	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	1.57	2094-AM02-S
LDAT-S073010-EBx ... LDAT-S073070-EBx	1.2	3.0		10.9		0.41	2094-AMP5-S

**Especificaciones de rendimiento (estructura 70) con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V) (continuación)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
LDAT-S074010-DBx ... LDAT-S074070-DBx	3.5	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	2.08	2094-AM02-S
LDAT-S074010-EBx ... LDAT-S074070-EBx	1.8	6.0		21.7		0.95	2094-AM01-S
LDAT-S076010-DBx ... LDAT-S076070-DBx	3.5	18.2	1122 (252)	66.4	3189 (717)	3.17	2094-AM03-S
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx	1.8	9.1		33.2		1.45	2094-AM02-S

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 100) con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
LDAT-S102010-DBx ... LDAT-S102090-DBx	2.6	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	0.96	2094-AM01-S
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx	1.3	2.9		10.5		0.42	2094-AMP5-S
LDAT-S103010-DBx ... LDAT-S103090-DBx	2.7	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	1.47	2094-AM02-S
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx	0.9	2.9		10.5	1388 (312)	0.30	2094-AMP5-S
LDAT-S104010-DBx ... LDAT-S104090-DBx	2.7	11.5	929 (209)	42.0	2578 (580)	2.07	2094-AM02-S
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx	1.3	5.7		21.0		0.86	2094-AM01-S
LDAT-S106010-DBx ... LDAT-S106090-DBx	2.7	17.3	1403 (315)	63.0	3871 (870)	2.94	2094-AM03-S
LDAT-S106010-EBx ... LDAT-S106090-EBx	1.3	8.6		31.5		1.28	2094-AM02-S

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 150) con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
LDAT-S152010-DBx ... LDAT-S152090-DBx	1.8	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	0.87	2094-AM01-S
LDAT-S152010-EBx ... LDAT-S152090-EBx	0.9	2.7		9.8	1679 (377)	0.34	2094-AMP5-S
LDAT-S153010-DBx ... LDAT-S153090-DBx	1.8	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	1.33	2094-AM02-S

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
LDAT-S154010-DBx ... LDAT-S154090-DBx	1.8	10.7	1306 (294)	39.1	3597 (809)	1.78	2094-AM02-S
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	0.9	5.3		19.5	3383 (761)	0.70	2094-AM01-S
LDAT-S156010-DBx ... LDAT-S156090-DBx	1.8	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)	2.71	2094-AM03-S
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	0.9	8.1		19.8	5110 (1149)	1.05	2094-AM02-S

**Especificaciones de rendimiento (estructura 30) con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
LDAT-S031010-DBx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S031020-DBx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-DBx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-DBx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-DBx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.40	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S032020-DBx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-DBx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-DBx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-EBx	3.1	3.7	126 (28)	12.2	336 (76)	0.40	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S032020-EBx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-EBx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-EBx	5.0					0.63	
LDAT-S033010-DBx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	2094-BM02-S a 150%
LDAT-S033020-DBx	4.7					0.88	
LDAT-S033030-DBx	5.0					0.95	
LDAT-S033040-DBx						0.95	
LDAT-S033010-EBx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.67	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S033020-EBx	4.7					0.87	
LDAT-S033030-EBx	5.0					0.91	
LDAT-S033040-EBx						0.91	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 50) con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
LDAT-S051010-DBx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.34	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S051020-DBx	3.7					0.43	
LDAT-S051030-DBx	4.1					0.49	
LDAT-S051040-DBx	4.4					0.53	
LDAT-S051050-DBx	4.7					0.55	

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
LDAT-S052010-DBx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.92	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S052020-DBx	4.8					1.20	
LDAT-S052030-DBx	5.0					1.24	
LDAT-S052040-DBx							
LDAT-S052050-DBx							
LDAT-S052010-EBx	3.7	3.1		11.4		0.80	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S052020-EBx	4.6					0.98	
LDAT-S052030-EBx	4.6					1.02	
LDAT-S052040-EBx							
LDAT-S052050-EBx							
LDAT-S053010-DBx	4.1	9.4	378 (85)	34.2	1093 (246)	1.56	2094-BM02-S a 150%
LDAT-S053020-DBx	5.0					1.87	
LDAT-S053030-DBx ... LDAT-S053050-DBx							
LDAT-S053010-EBx ... LDAT-S053050-EBx	3.5	3.1		11.4		1.04	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S054010-DBx	4.4	12.4	509 (114)	45.5	1453 (327)	2.26	2094-BM02-S a 150%
LDAT-S054020-DBx ... LDAT-S054050-DBx	5.0					2.53	
LDAT-S054010-EBx	4.4					1.87	
LDAT-S054020-EBx ... LDAT-S054050-EBx	5.0	6.2		22.7		2.05	2094-BM01-S a 150%

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 70) con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
LDAT-S072010-DBx	3.9	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.37	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S072020-DBx	5.0					1.64	
LDAT-S072030-DBx ... LDAT-S072070-DBx							
LDAT-S072010-EBx	3.5	3.0		11.0		1.03	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S072020-EBx ... LDAT-S072070-EBx							
LDAT-S073010-DBx						4.4	
LDAT-S073020-DBx ... LDAT-S073070-DBx	5.0	2.50					
LDAT-S073010-EBx ... LDAT-S073070-EBx	2.4	3.0	10.9	1.01	2094-BMP5-S a 150%		

**Especificaciones de rendimiento (estructura 70) con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V) (continuación)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
LDAT-S074010-DBx	4.7	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	3.15	2094-BM02-S a 150%
LDAT-S074020-DBx ... LDAT-S074070-DBx	5.0					3.30	
LDAT-S074010-EBx ... LDAT-S074070-EBx	3.5					2.08	
LDAT-S076010-DBx	5.0	18.2	1122 (252)	66.4	3189 (717)	5.02	2094-BM03-S a 150%
LDAT-S076020-DBx ... LDAT-S076070-DBx						3.18	
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx						3.5	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 100) con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V	
LDAT-S102010-DBx	3.4	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	1.44	2094-BM01-S a 150%	
LDAT-S102020-DBx	4.4					1.74		
LDAT-S102030-DBx	5.0					1.91		
LDAT-S102040-DBx						10.5		0.96
LDAT-S102050-DBx ... LDAT-S102090-DBx								
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx	2.6	2.9	10.5	0.96	2094-BMP5-S a 150%			
LDAT-S103010-DBx	3.8	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	2.41	2094-BM02-S a 150%	
LDAT-S103020-DBx	5.0					2.93		
LDAT-S103030-DBx ... LDAT-S103090-DBx						10.5		0.92
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx								
LDAT-S104010-DBx	4.1	11.5	929 (209)	42.0	2578 (580)	3.76	2094-BM02-S a 150%	
LDAT-S104020-DBx	5.0					4.29		
LDAT-S104030-DBx ... LDAT-S104090-DBx						2.7		5.7
LDAT-S106010-DBx	4.5	17.3	1403 (315)	63.0	3871 (870)	5.41	2094-BM03-S a 150%	
LDAT-S106020-DBx ... LDAT-S106090-DBx	5.0					5.87		
LDAT-S106010-EBx ... LDAT-S106090-EBx	2.7					8.6		31.5

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.



**Especificaciones de rendimiento (estructura 150) con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
LDAT-S152010-DBx	3.2	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	1.76	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S152020-DBx ... LDAT-S152090-DBx	3.5					1.89	
LDAT-S152010-EBx ... LDAT-S152090-EBx	1.8	2.7	978 (220)	9.8	2680 (602)	0.87	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S153010-DBx ... LDAT-S153090-DBx	3.6	8.0		29.1		2.87	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S153010-EBx ... LDAT-S153090-EBx	1.2	2.7	1306 (294)	9.1	3597 (809)	0.80	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S154010-DBx ... LDAT-S154090-DBx	3.5	10.7		39.1		3.83	2094-BM02-S a 150%
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	1.8	5.3	1997 (449)	19.5	5469 (1229)	1.78	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S156010-DBx ... LDAT-S156090-DBx	3.6	16.3		59.4		5.85	2094-BM03-S a 150%
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	1.8	8.1	1997 (449)	19.8	5469 (1229)	2.71	2094-BM01-S a 150%

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAS con variadores Kinetix 6000

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)

Etapa lineal, Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	3.09	521 (117)	6.10	1212 (272)	0.37	2094-AMP5-S
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	4.54	462 (104)	9.10	968 (218)	0.62	2094-AMP5-S
MPAS-A6xxxB-ALMO2C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	5.3	105 (23.6)	15.8	359 (80.7)	0.32	2094-AM01-S
MPAS-A6xxxB-ALMS2C		4.7	83.0 (18.7)	14.2	312 (70.1)	0.29	2094-AM01-S
MPAS-A8xxxE-ALMO2C		7.0	189 (42.5)	17.0	417 (93.7)	0.53	2094-AM01-S
				18.5	456 (103)		2094-AM02-S
MPAS-A8xxxE-ALMS2C		6.3	159 (35.7)	16.7	399 (89.7)	0.48	2094-AM01-S
MPAS-A9xxxK-ALMO2C		6.7	285 (64.1)	17.0	630 (142)	0.77	2094-AM01-S
				18.3	680 (153)		2094-AM02-S
MPAS-A9xxxK-ALMS2C		6.1	245 (55.1)	16.5	601 (135)	0.69	2094-AM01-S

(1) A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 176 mm/s (6.9 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 143 mm/s (5.6 pulg./s).

(2) A una longitud de carrera de 780 mm, la velocidad máxima es 889 mm/s (35.0 pulg./s). A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 715 mm/s (28.2 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 582 mm/s (22.9 pulg./s).

(3) Debido al corto recorrido de muchas de estas etapas y a la distancia necesaria para alcanzar una velocidad máxima de 5000 mm/s (200 pulg./s), la velocidad máxima de estas etapas generalmente es menor de 5000 mm/s (200 pulg./s). Para obtener información sobre la máxima velocidad de cada etapa lineal de acuerdo a la longitud de carrera, consulte el documento Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data, publicación [GMC-TD002](#).

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)

Etapa lineal, Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	1.75	521 (117)	3.50	1212 (272)	0.37	2094-BMP5-S a 150%
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	3.30	462 (104)	5.90	865 (194)	0.62	2094-BMP5-S a 150%
				6.60	968 (218)		2094-BMP5-S a 250%
MPAS-B8xxxF-ALMO2C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	3.50	189 (42.5)	5.90	281 (63.2)	0.527	2094-BMP5-S a 150%
				9.30	456 (103)		2094-BMP5-S a 250%
MPAS-B8xxxF-ALMS2C		3.15	159 (35.7)	5.90	272 (61.1)	0.475	2094-BMP5-S a 150%
				8.37	399 (89.7)		2094-BMP5-S a 250%
MPAS-B9xxxL-ALMO2C		3.40	285 (64.1)	5.90	433 (97.3)	0.768	2094-BMP5-S a 150%
				9.10	680 (153)		2094-BMP5-S a 250%
MPAS-B9xxxL-ALMS2C		3.03	245 (55.1)	5.90	424 (95.3)	0.69	2094-BMP5-S a 150%
				8.19	601 (135)		2094-BMP5-S a 250%

(1) A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 176 mm/s (6.9 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 143 mm/s (5.6 pulg./s).

(2) A una longitud de carrera de 780 mm, la velocidad máxima es 889 mm/s (35.0 pulg./s). A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 715 mm/s (28.2 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 582 mm/s (22.9 pulg./s).

(3) Debido al corto recorrido de muchas de estas etapas y a la distancia necesaria para alcanzar una velocidad máxima de 5000 mm/s (200 pulg./s), la velocidad máxima de estas etapas generalmente es menor de 5000 mm/s (200 pulg./s). Para obtener información sobre la máxima velocidad de cada etapa lineal de acuerdo a la longitud de carrera, consulte el documento Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data, publicación [GMC-TD002](#).

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAR con variadores Kinetix 6000

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
MPAR-A1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2094-AMP5-S
MPAR-A1xxxE	500	2.16	280 (62.9)	2.48	350 (78.7)	0.140	2094-AMP5-S
MPAR-A2xxxC	250	2.42	420 (94.4)	2.72	525 (118)	0.105	2094-AMP5-S
MPAR-A2xxxF	640	4.54	640 (144)	5.41	800 (180)	0.410	2094-AM01-S
MPAR-A3xxxE	500	10.33	2000 (450)	12.34	2500 (562)	1.00	2094-AM02-S
MPAR-A3xxxH	1000	12.20	1300 (292)	16.40	1625 (365)	1.30	2094-AM02-S

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
MPAR-B1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2094-BMP5-S a 150%
MPAR-B1xxxE	500	1.49	280 (62.9)	1.71	350 (78.7)	0.140	2094-BMP5-S a 150%
MPAR-B2xxxC	250	1.67	420 (94.4)	1.90	525 (118)	0.105	2094-BMP5-S a 150%
MPAR-B2xxxF	640	3.29	640 (144)	3.93	800 (180)	0.410	2094-BMP5-S a 150%
MPAR-B3xxxE	500	5.16	2000 (450)	6.17	2500 (562)	1.00	2094-BM01-S a 150%
MPAR-B3xxxH	1000	6.13	1300 (292)	6.79	1625 (365)	1.30	2094-BM01-S a 150%

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAl con variadores Kinetix 6000

### Especificaciones de rendimiento (tornillo de bolas) con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A2076CV1	305 (12)	1.80	890 (200)	706 (159)	4.50	1446 (325)	0.22	2094-AMP5-S
MPAI-A2150CV3		2.47	1446 (325)	1147 (258)	6.20		0.25	
MPAI-A2300CV3								
MPAI-A3076CM1	305 (12)	2.68	1624 (365)	1290 (290)	8.90	4448 (1000)	0.27	2094-AM01-S
MPAI-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-A3150CM3	279 (11)	5.61	4003 (900)	3176 (714)	8.40	4448 (1000)	0.39	2094-AM01-S
MPAI-A3300CM3	188 (7.3)							
MPAI-A3450CM3	188 (7.3)							
MPAI-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14.14	4003 (900)		
MPAI-A3300EM3	559 (22)							
MPAI-A3450EM3	376 (15)							
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10.89	7784 (1750)	6179 (1389)	17.07	8896 (2000)	0.43	2094-AM02-S
MPAI-A4300CM3	245 (9.5)							
MPAI-A4450CM3	245 (9.5)							
MPAI-A4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27.44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3	559 (22)							
MPAI-A4450EM3	491 (19)							
MPAI-A5xxxCM3	200 (7.8)	13.25	13,123 (2950)	10,415 (2341)	16.70	13,345 (3000)	0.55	2094-AM03-S
MPAI-A5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	33.40	13,122 (2950)		

### Especificaciones de rendimiento (tornillo de rodillos) con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A3076RM1	305 (12)	2.87	1557 (350)	1237 (278)	8.90	4862 (1093)	0.27	2094-AM01-S
MPAI-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-A3150RM3	279 (11)	5.61	3781 (850)	3003 (675)	14.14	7562 (1700)	0.39	2094-AM01-S
MPAI-A3300RM3	176 (6.9)							
MPAI-A3450RM3	176 (6.9)							
MPAI-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-A3300SM3	559 (22)							
MPAI-A3450SM3	353 (14)							
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10.89	7340 (1650)	5827 (1310)	27.44	14,679 (3300)	0.43	2094-AM02-S
MPAI-A4300RM3	196 (7.6)							
MPAI-A4450RM3	196 (7.6)							
MPAI-A4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-A4300SM3	559 (22)							
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con accionador en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (tornillo de bolas) con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)**

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V				
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)								
MPAI-B2076CV1	305 (12)	0.90	890 (200)	706 (159)	2.30	1446 (325)	0.22	2094-BMP5-S a 150%				
MPAI-B2150CV3		1.29	1446 (325)	1147 (258)	3.25		0.25					
MPAI-B2300CV3												
MPAI-B3076CM1	305 (12)	1.35	1624 (365)	1290 (290)	4.57	4448 (1000)	0.27	2094-BMP5-S a 150%				
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		2094-BMP5-S a 250%				
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2.81	4003 (900)	3176 (714)	4.30	4448 (1000)	0.39	2094-BMP5-S a 150%				
MPAI-B3300CM3												
MPAI-B3450CM3	188 (7.3)											
MPAI-B3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7.07	4003 (900)		2094-BMP5-S a 250%				
MPAI-B3300EM3												
MPAI-B3450EM3	376 (15)											
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5.61	7784 (1750)	6179 (1389)	8.68	8896 (2000)	0.43	2094-BM01-S a 150%				
MPAI-B4300CM3												
MPAI-B4450CM3	245 (9.5)											
MPAI-B4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14.14	7784 (1750)		2094-BM01-S a 250%				
MPAI-B4300EM3												
MPAI-B4450EM3	491 (19)											
MPAI-B5xxxCM3	200 (7.8)	6.62	13,123 (2950)	10,415 (2341)	8.48	13,345 (3000)	0.55	2094-BM01-S a 150%				
MPAI-B5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16.70	13,122 (2950)		2094-BM01-S a 250%				

**Especificaciones de rendimiento (tornillo de rodillos) con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)**

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V				
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)								
MPAI-B3076RM1	305 (12)	1.45	1557 (350)	1237 (278)	4.57	4862 (1093)	0.27	2094-BMP5-S a 250%				
MPAI-B3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)						
MPAI-B3150RM3	279 (11)	2.81	3781 (850)	3003 (675)	7.07	7562 (1700)	0.39	2094-BMP5-S a 250%				
MPAI-B3300RM3												
MPAI-B3450RM3	176 (6.9)											
MPAI-B3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)						
MPAI-B3300SM3												
MPAI-B3450SM3	353 (14)											
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5.61	7340 (1650)	5827 (1310)	14.14	14,679 (3300)	0.43	2094-BM01-S a 250%				
MPAI-B4300RM3												
MPAI-B4450RM3	196 (7.6)											
MPAI-B4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)						
MPAI-B4300SM3												
MPAI-B4450SM3	393 (15)											

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con accionador en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de LDC-Series con variadores Kinetix 6000

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 200 V)

Motor lineal Núm. de cat.	Velocidad máx. m/s (pies/s)	Corriente de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal del motor lineal kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1...6.1	74...111 (17...25)	12.1	188 (42)	0.37...0.55	2094-AM01-S
LDC-C030200-DHT		8.1...12.2	148...222 (33...50)	24.3	375 (84)	0.74...1.11	2094-AM02-S
LDC-C030200-EHT		4.1...6.1		12.1			2094-AM01-S
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9...5.9	119...179 (27...40)	11.7	302 (68)	0.59...0.89	2094-AM01-S
LDC-C050200-DHT		7.9...11.8	240...359 (54...81)	23.3	600 (135)	1.20...1.79	2094-AM02-S
LDC-C050200-EHT		3.9...5.9		11.6			2094-AMP5-S
LDC-C050300-DHT		11.8...17.7	363...544 (82...122)	35.9	941 (212)	1.81...2.72	2094-AM03-S
LDC-C050300-EHT		3.9...5.9		12.0			2094-AMP5-S
LDC-C075200-DHT		10.0 (32.8)	7.7...11.5	348...523 (78...117)	22.9	882 (198)	1.74...2.61
LDC-C075200-EHT	3.8...5.7		11.5		2094-AMP5-S		
LDC-C075300-DHT	11.5...17.2		523...784 (117...176)	35.6	1368 (308)	2.61...3.92	2094-AM03-S
LDC-C075300-EHT	3.8...5.7			11.9			2094-AM01-S
LDC-C075400-DHT	15.3...23.0		697...1045 (157...235)	47.4	1824 (410)	3.48...5.22	2094-AM03-S
LDC-C075400-EHT	7.7...11.5			23.7			2094-AM02-S
LDC-C100300-DHT	10.0 (32.8)	11.1...16.7	674...1012 (152...227)	34.3	1767 (397)	3.37...5.06	2094-AM03-S
LDC-C100300-EHT		3.7...5.6		11.4			2094-AM01-S
LDC-C100400-DHT		14.8...22.2	899...1349 (202...303)	45.7	2356 (530)	4.49...6.74	2094-AM03-S
LDC-C100400-EHT		7.4...11.1		22.8			2094-AM02-S
LDC-C100600-DHT		22.2...33.3	1349...2023 (303...455)	68.5	3534 (794)	6.74...10.11	2094-AM05-S
LDC-C150400-DHT	10.0 (32.8)	14.1...21.1	1281...1922 (288...432)	45.2	3498 (786)	6.40...9.61	2094-AM03-S
LDC-C150600-DHT		21.1...31.7	1922...2882 (432...648)	67.8	5246 (1179)	9.61...14.41	2094-AM05-S

(1) Los valores representan el rango entre una configuración sin enfriamiento (valor bajo) y una configuración con enfriamiento de agua (valor alto).

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 6000 (clase 400 V)**

Motor lineal Núm. de cat.	Velocidad máx. m/s (pies/s)	Corriente de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal del motor lineal kW	Variadores Kinetix 6000 clase 400 V
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1...6.1	74...111 (17...25)	12.1	188 (42)	0.37...0.55	2094-BM01-S a 150%
LDC-C030200-DHT		8.1...12.2	148...222 (33...50)	24.3	375 (84)	0.74...1.11	2094-BM02-S a 250%
LDC-C030200-EHT		4.1...6.1		12.1			2094-BM01-S a 150%
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9...5.9	119...179 (27...40)	11.7	302 (68)	0.59...0.89	2094-BM01-S a 150%
LDC-C050200-DHT		7.9...11.8	240...359 (54...81)	23.3	600 (135)	1.20...1.79	2094-BM02-S a 250%
LDC-C050200-EHT		3.9...5.9		11.6			2094-BM01-S a 150%
LDC-C050300-DHT		11.8...17.7	363...544 (82...122)	35.9	941 (212)	1.81...2.72	2094-BM02-S a 250%
LDC-C050300-EHT		3.9...5.9		12.0			2094-BM01-S a 150%
LDC-C075200-DHT		10.0 (32.8)	7.7...11.5	348...523 (78...117)	22.9	882 (198)	1.74...2.61
LDC-C075200-EHT	3.8...5.7		11.5		2094-BM01-S a 150%		
LDC-C075300-DHT	11.5...17.2		523...784 (117...176)	35.6	1368 (308)	2.61...3.92	2094-BM02-S a 250%
LDC-C075300-EHT	3.8...5.7			11.9			2094-BM01-S a 150%
LDC-C075400-DHT	15.3...23.0		697...1045 (157...235)	47.4	1824 (410)	3.48...5.22	2094-BM03-S a 250%
LDC-C075400-EHT	7.7...11.5			23.7			2094-BM02-S a 250%
LDC-C100300-DHT	10.0 (32.8)	11.1...16.7	674...1012 (152...227)	34.3	1767 (397)	3.37...5.06	2094-BM02-S a 250%
LDC-C100300-EHT		3.7...5.6		11.4			2094-BM01-S a 150%
LDC-C100400-DHT		14.8...22.2	899...1349 (202...303)	45.7	2356 (530)	4.49...6.74	2094-BM03-S a 250%
LDC-C100400-EHT		7.4...11.1		22.8			2094-BM02-S a 250%
LDC-C100600-DHT		22.2...33.3	1349...2023 (303...455)	68.5	3534 (794)	6.74...10.11	2094-BM03-S a 250%
LDC-C100600-EHT		11.1...16.7		34.3			2094-BM02-S a 250%
LDC-C150400-DHT	10.0 (32.8)	14.1...21.1	1281...1922 (288...432)	45.2	3498 (786)	6.40...9.61	2094-BM03-S a 150%
LDC-C150400-EHT		7.0...10.6		22.6			2094-BM02-S a 250%
LDC-C150600-DHT		21.1...31.7	1922...2882 (432...648)	67.8	5246 (1179)	9.61...14.41	2094-BM03-S a 250%
LDC-C150600-EHT		10.6...15.8		33.9			2094-BM02-S a 250%

(1) Los valores representan el rango entre una configuración sin enfriamiento (valor bajo) y una configuración con enfriamiento de agua (valor alto).

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de LDL-Series con variadores Kinetix 6000

Motor lineal Núm. de cat.	Velocidad máx. m/s (pies/s)	Corriente de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal del motor lineal kW	Variadores Kinetix 6000 clase 200 V
LDL-N030120-DHT	10.0 (32.8)	3.0	63 (14)	9.9	209 (47)	0.31	2094-AMP5-S
LDL-N030240-DHT		6.0	126 (28)	19.9	417 (94)	0.63	2094-AM01-S
LDL-N030240-EHT		3.0		9.9			2094-AMP5-S
LDL-T030120-DHT		3.0	72 (16)	9.9	239 (54)	0.36	2094-AMP5-S
LDL-T030240-DHT		6.0	144 (32)	19.9	479 (108)	0.72	2094-AM01-S
LDL-T030240-EHT		3.0		9.9			2094-AMP5-S
LDL-N050120-DHT	10.0 (32.8)	2.7	96 (22)	9.1	317 (71)	0.48	2094-AMP5-S
LDL-N050240-DHT		5.5	191 (43)	18.1	635 (143)	0.95	2094-AM01-S
LDL-N050240-EHT		2.7		9.1			2094-AMP5-S
LDL-N050360-DHT		8.2	287 (65)	27.2	952 (214)	1.43	2094-AM02-S
LDL-N050360-EHT		2.7		9.1			2094-AMP5-S
LDL-N050480-DHT		10.9	383 (86)	36.3	1269 (285)	1.91	2094-AM03-S
LDL-N050480-EHT		5.5		18.1			2094-AM01-S
LDL-T050120-DHT		2.7	110 (25)	9.1	364 (82)	0.55	2094-AMP5-S
LDL-T050240-DHT		5.5	220 (49)	18.1	728 (164)	1.10	2094-AM01-S
LDL-T050240-EHT		2.7		9.1			2094-AMP5-S
LDL-T050360-DHT		8.2	329 (74)	27.2	1093 (246)	1.64	2094-AM02-S
LDL-T050480-DHT		10.9	439 (99)	36.3	1457 (327)	2.19	2094-AM03-S
LDL-T050480-EHT	5.5	18.1		2094-AM01-S			
LDL-N075480-DHT	10.0 (32.8)	9.9	519 (117)	32.8	1723 (387)	2.59	2094-AM03-S
LDL-N075480-EHT		4.9		16.4			2094-AM01-S
LDL-T075480-DHT		9.9	596 (134)	32.8	1977 (444)	2.98	2094-AM03-S
LDL-T075480-EHT		4.9		16.4			2094-AM01-S

(1) Los valores representan el rango entre una configuración sin enfriamiento (valor bajo) y una configuración con enfriamiento de agua (valor alto).

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.



Notas:

# Servovariadores Kinetix 300 y Kinetix 350 EtherNet/IP



Servovariador Kinetix 300

El variador de indexado Kinetix 300 EtherNet/IP ofrece una solución de un solo eje eficaz en cuanto a costos para aplicaciones de control de movimiento de número reducido de ejes. El servovariador Kinetix 300 está diseñado para conectarse y funcionar con controladores CompactLogix compatibles con Arquitectura Integrada o con controladores MicroLogix para lograr soluciones de movimiento con componentes. Al usar una red EtherNet/IP estándar para una máquina completa, que incluye movimiento, control, E/S y HMI (interface operador-máquina) se simplifica el cableado, se reducen los costos de configuración de paneles y se facilita la integración con sistemas de fabricación y administración empresarial. Además, la funcionalidad de desconexión de par segura ayuda a proteger al personal, a la vez que aumenta la productividad de la máquina.



Servovariador Kinetix 350

El servovariador de un solo eje Kinetix 350 EtherNet/IP se desarrolló para proporcionar capacidad de escalado al sistema de control de movimiento, lo que simplifica la integración de la solución de control completa en una red. El servovariador Kinetix 350 está diseñado para conectarse y funcionar con controladores ControlLogix® y CompactLogix compatibles con el movimiento integrado en la red EtherNet/IP. Combinados como un sistema, pueden proporcionar una solución de control de movimiento eficaz en cuanto a costos, que ofrezca el alto rendimiento y la capacidad de escalado que usted necesita para competir actualmente en la industria. Gracias a su diseño compacto, Kinetix 350 requiere menos espacio de panel y se conecta fácilmente. Además, puede reducir el tiempo de instalación y de puesta en servicio al reutilizar el código en los productos integrados de la cartera completa de su máquina.

## Características de los servovariadores Kinetix 300 y Kinetix 350

- Solución de un solo eje para aplicaciones de movimiento de baja complejidad
- Arquitectura de control flexible para control de indexado EtherNet/IP, PTO, o analógico simple (variadores Kinetix 300)
- Movimiento integrado en la red EtherNet/IP (variadores Kinetix 350)
- Integración simplificada de toda la solución de control en una red que incluya HMI, PAC, E/S y movimiento
- Módulo de memoria para reemplazo automático de dispositivos (ADR)
- Certificación TÜV: PLd, Cat 3, según EN ISO 13849 y SIL CL2 según IEC 61508, EN 61800-5-2 y EN 61062
  - Control de desconexión de par segura
- Versátil rango de voltajes de entrada de CA:
  - Clase 100 y 200 VCA, monofásico
  - Clase 200 V monofásico y trifásico
  - Clase 400 VCA, trifásico
- Variador 2097-V31PRx (modelos clase 100 V), motores clase 200 V-a velocidad total

- 2097-V32PRx (modelos clase 200 V), incluyen filtro de línea de CA (EMC) integrado
- Retroalimentación de encoder absoluto de alta resolución, de múltiples vueltas y de una sola vuelta, eje auxiliar para el modo de engranaje maestro

Para conocer las características distintivas de los servovariadores Kinetix 300 y Kinetix 350, consulte la [página 136](#).

## Características del variador con indexado Kinetix 300 EtherNet/IP

- Indexado
  - Cinco tipos de indexado
  - Curva en S y movimientos trapezoidales
  - Capacidad de 32 índexados
- Control comandado a través de EtherNet/IP
  - Velocidad y corriente
  - Posición absoluta e incremental con o sin registro
- Posicionamiento por engranamiento electrónico
- Control de entrada analógica
- Control de paso y dirección
- Controlador programable de automatización (PAC) ControlLogix 1756-L7x o 1756-L7xS con módulo 1756-ENxT Ethernet
- Controladores CompactLogix 5370 o 1769-L3x (PAC) con software RSLogix 5000 y perfil Add-on para solución de Arquitectura Integrada
- Controladores CompactLogix 1768-L4x o 1768-L4xS (PAC) con módulos 1768-ENBT Ethernet
- Controlador lógico programable (PLC) MicroLogix 1100 o 1400 con servidor de web incorporado para configuración y diagnósticos
- Controlador Micro850 (PLC) con software Connected Components Workshop

## Características del variador Kinetix 350 EtherNet/IP de un solo eje

- Red EtherNet/IP con tecnología de movimiento CIP para control de movimiento de lazo cerrado en tiempo real en la red Ethernet estándar
- Totalmente compatible con la topología de configuración lineal y en estrella
- Aproveche las ventajas del control de movimiento integrado Kinetix con los controladores ControlLogix L6 y L7
- Controladores CompactLogix 5370 compatibles con movimiento integrado en la red EtherNet/IP y software RSLogix 5000 (versión 20.00.00 o posterior) o la aplicación Logix Designer
- Software RSLogix 5000 o aplicación Logix Designer para programación (lógica de escalera, texto estructurado y diagramas de funciones secuenciales)

Para comparar las características de las diversas familias de variadores, consulte Servovariadores a partir de la [página 32](#).

# Componentes de los servovariadores Kinetix 300 y Kinetix 350

Los sistemas de servovariadores Kinetix 300 y Kinetix 350 constan de estos componentes requeridos:

- Un variador 2097-V3xxxx (Kinetix 300) o variador 2097-V3xxxx-LM (Kinetix 350)
- Un servomotor o accionador lineal
- Un cable de alimentación eléctrica del motor y de retroalimentación del motor
- Un juego de conector de bajo perfil 2090-K2CK-D15M (requerido para los cables de retroalimentación con conductores libres)

- Un bloque de expansión de terminales de E/S 2097-TB1
- Cable 1585J-M8CBJM-x Ethernet (blindado)

Los sistemas de servovariadores Kinetix 300 y Kinetix 350 también pueden incluir cualquiera de estos componentes opcionales:

- Un filtro de línea de CA 2097-Fx o 2090-XXLF-TC116
- Una resistencia de derivación 2097-Rx

Para obtener información sobre los requisitos detallados de los sistemas de variadores Kinetix 300 y 350, consulte el documento Kinetix 300 and 350 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM004](#).

## Selección de los servovariadores Kinetix 300 y Kinetix 350

Variadores Kinetix 300 Núm. de cat.	Variadores Kinetix 350 Núm. de cat.	Voltaje de entrada	Potencia de salida a régimen continuo kW	Corriente de salida a régimen continuo A 0-pico	Características
2097-V31PR0	2097-V31PR0-LM	120/240 VCA valor eficaz, monofásico <sup>(1)</sup>	0.40	2.8	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Modo duplicador de 120 V</li> <li>• Desconexión de par segura</li> </ul>
2097-V31PR2	2097-V31PR2-LM		0.80	5.7	
2097-V32PR0	2097-V32PR0-LM	240 VCA valor eficaz, monofásico <sup>(1)</sup>	0.40	2.8	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Filtro de línea de CA integrado</li> <li>• Desconexión de par segura</li> </ul>
2097-V32PR2	2097-V32PR2-LM		0.80	5.7	
2097-V32PR4	2097-V32PR4-LM		1.70	11.3	
2097-V33PR1	2097-V33PR1-LM	120 VCA valor eficaz, monofásico, 240 VCA valor eficaz, monofásico <sup>(1)</sup> , 240 VCA valor eficaz, trifásico	0.50	2.8	Desconexión de par segura
2097-V33PR3	2097-V33PR3-LM		1.00	5.7	
2097-V33PR5	2097-V33PR5-LM		2.00	11.3	
2097-V33PR6	2097-V33PR6-LM		3.00	17.0	
2097-V34PR3	2097-V34PR3-LM	480 VCA valor eficaz, trifásico	1.00	2.8	
2097-V34PR5	2097-V34PR5-LM		2.00	5.7	
2097-V34PR6	2097-V34PR6-LM		3.00	8.5	

(1) Puede esperar el mismo rendimiento de motor con la entrada de 240 V monofásica que obtiene de la entrada de 240 V trifásica (consulte la tabla a continuación).

### Operación de los variadores Kinetix 300 y Kinetix 350 con voltaje de entrada de 240 V

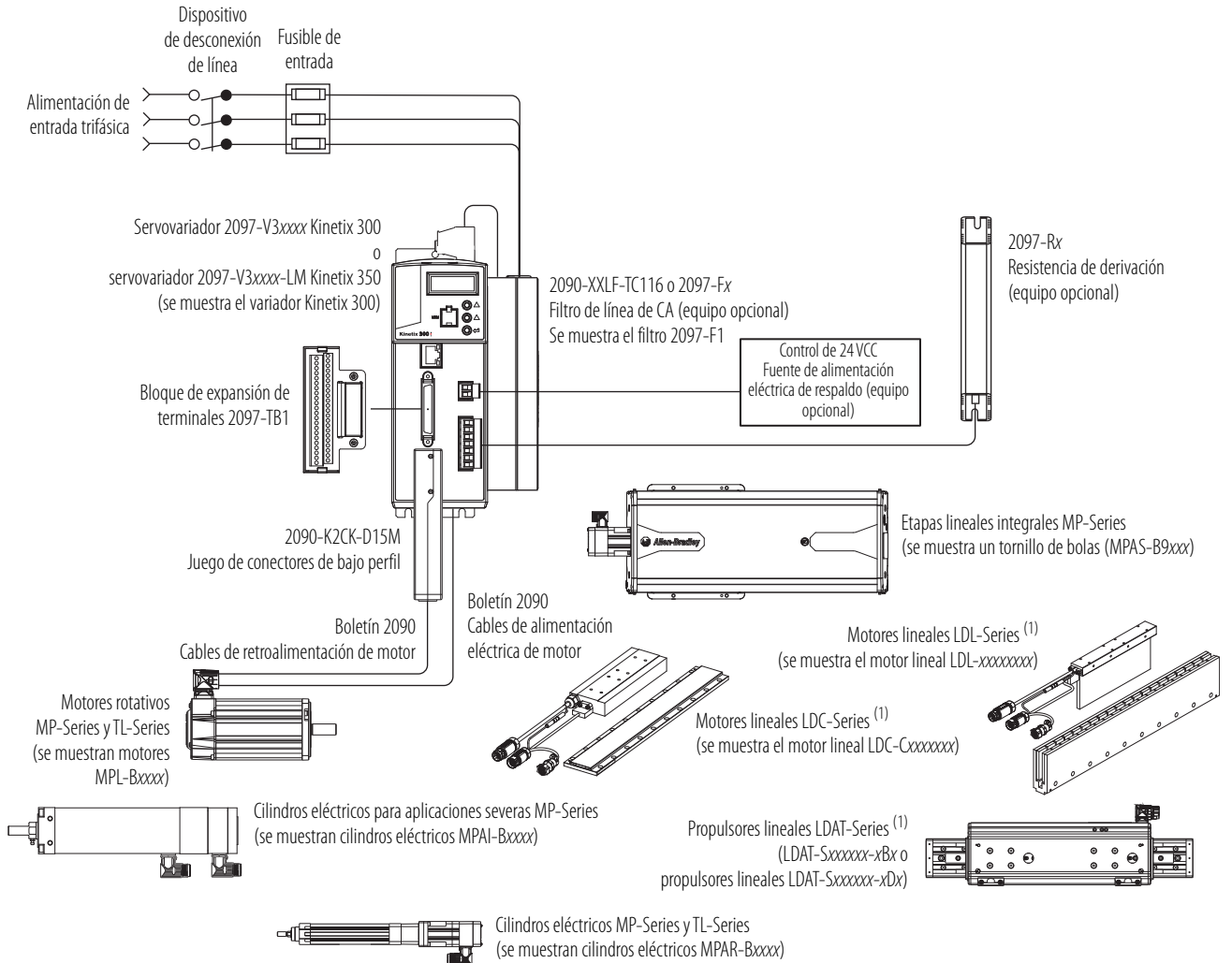
Operación trifásica con entrada de 240 V	Operación monofásica con entrada de 240 V		Corriente de salida a régimen continuo A 0-pico	Corriente de salida pico A 0-pico
2097-V33PR1-xx	2097-V32PR0-xx	2097-V31PR0-xx	2.8	8.5
2097-V33PR3-xx	2097-V32PR2-xx	2097-V31PR2-xx	5.7	17.0
2097-V33PR5-xx	2097-V32PR4-xx	N/A	11.3	33.9

Para consultar las especificaciones del módulo variador Kinetix 300 o Kinetix 350 no incluidas en esta publicación, remítase al documento Kinetix Servo Drives Technical Data, publicación [GMC-TD003](#).

## Configuración típica de hardware

Esta configuración típica de hardware ilustra el uso de servovariadores, motores, accionadores y accesorios de movimiento disponibles para los sistemas de variadores Kinetix 300 y Kinetix 350.

### Sistemas de variadores Kinetix 300/350

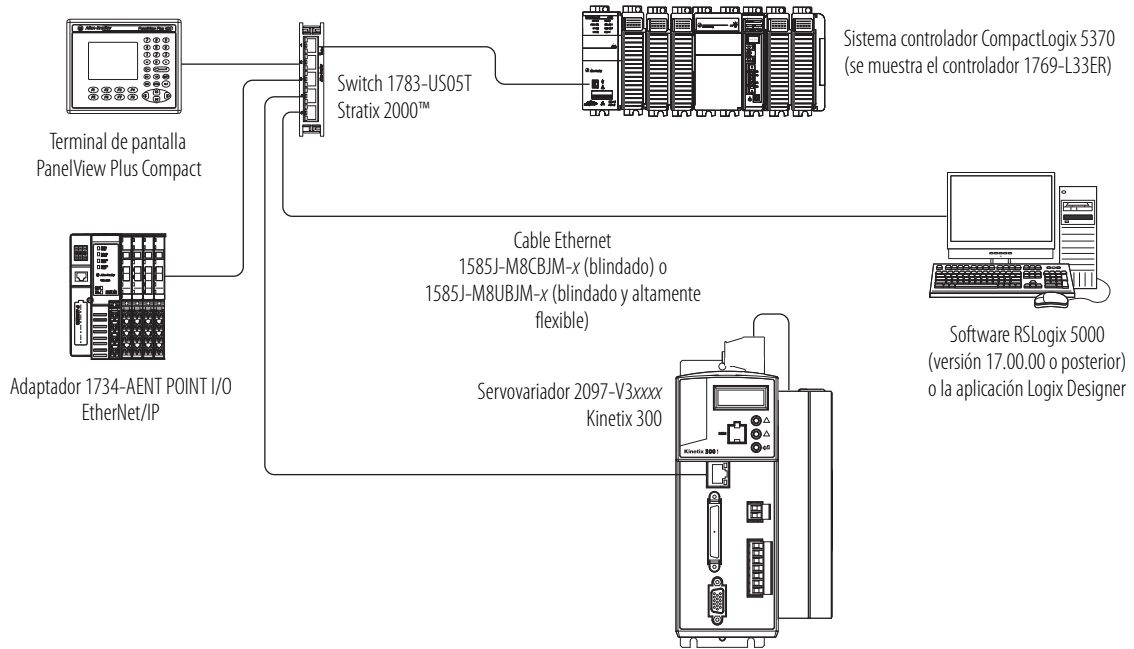


(1) Los motores lineales LDC-Series y LDL-Series y los propulsores lineales LDAT-Series solo son compatibles con los servovariadores Kinetix 300.

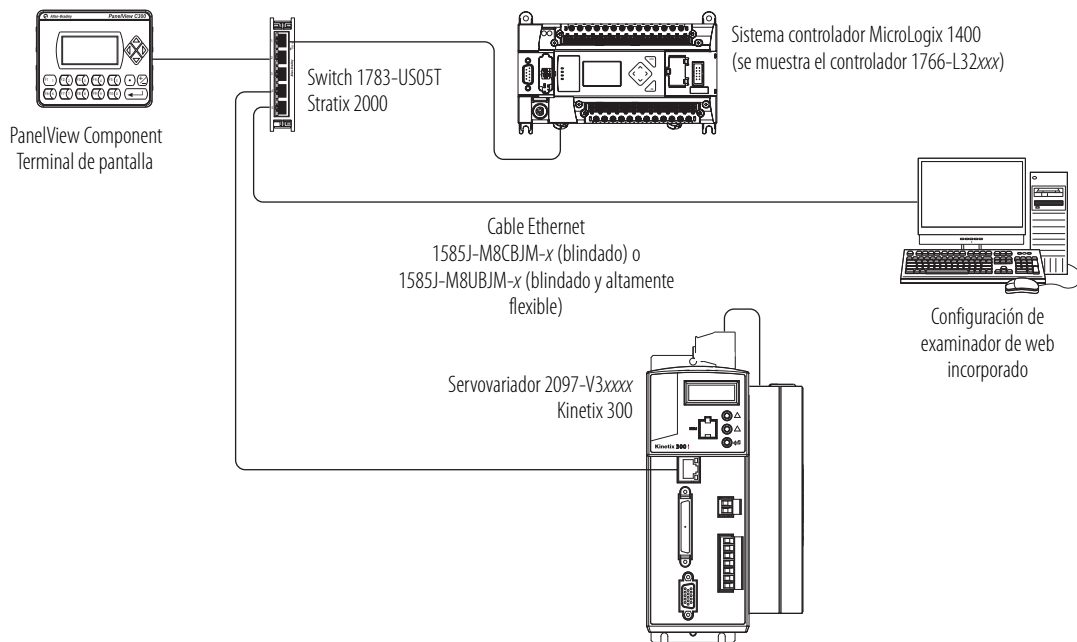
## Configuraciones típicas de comunicación

Los servovariadores Kinetix 300 y Kinetix 350 usan la red EtherNet/IP para configurar el módulo Logix5000.

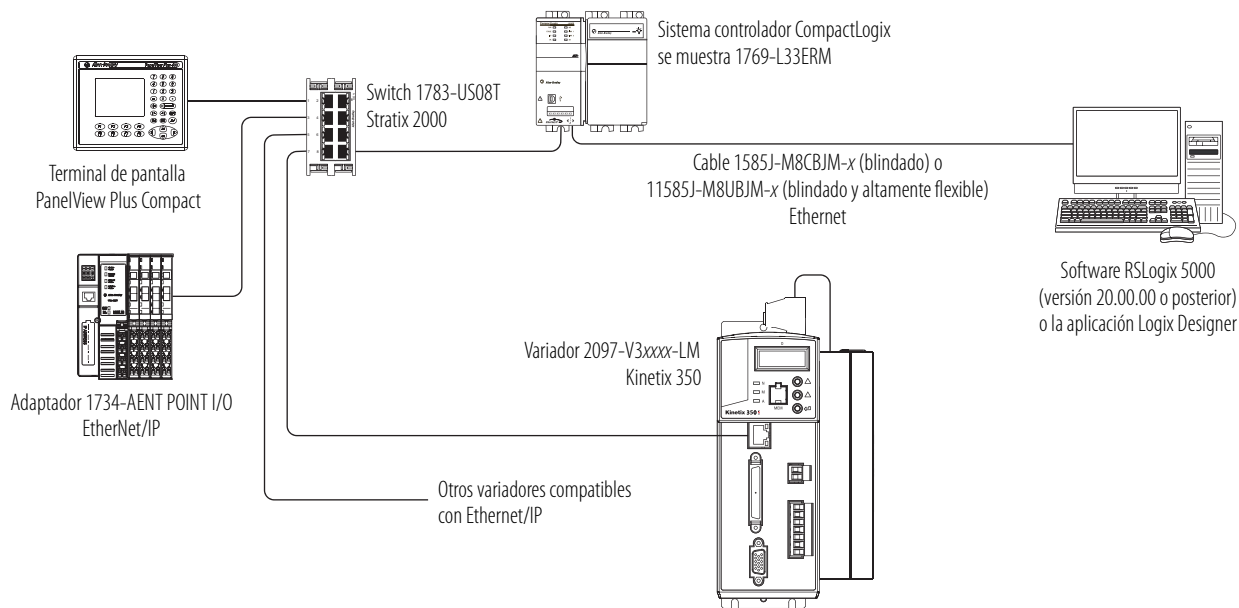
### Sistema de variadores Kinetix 300 con controlador CompactLogix (PAC)



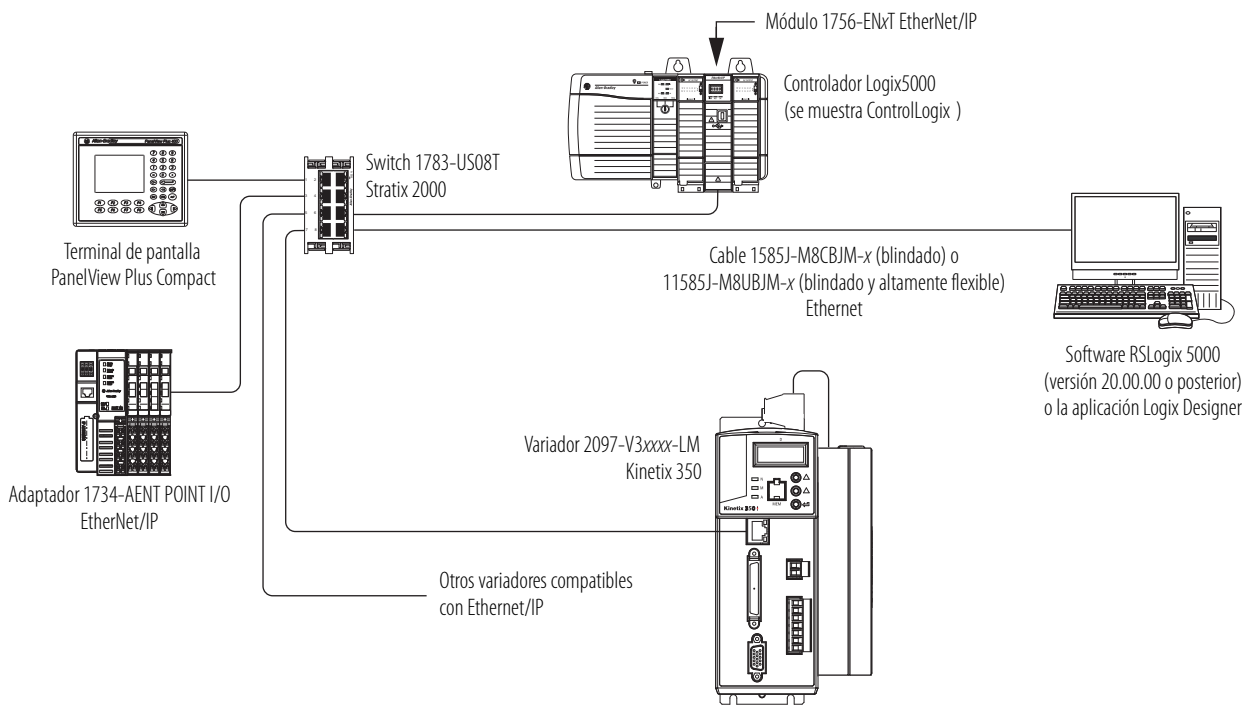
### Sistema de variadores Kinetix 300 con controlador MicroLogix (PLC)



### Sistema de variadores Kinetix 350 con plataforma de controlador CompactLogix (PAC)



### Sistema de variadores Kinetix 350 con plataforma de controlador ControlLogix (PAC)



# Especificaciones de rendimiento de control de movimiento rotativo

Estas familias de motores rotativos son compatibles con los servovariadores Kinetix 300/350.

Familia de motores rotativos	Página
Motores de baja inercia MP-Series (Boletín MPL)	141
Motores de inercia media MP-Series (Boletín MPM)	143
Motores aptos para la industria alimenticia MP-Series (Boletín MPF)	144
Motores de acero inoxidable MP-Series (Boletín MPS)	143
Motores de baja inercia TL-Series (Boletín TLY)	145

En combinaciones de sistemas de variadores Kinetix 300/350 que incluyen selección de números de catálogo de cables y curvas de par/velocidad, consulte el documento Kinetix 300 and Kinetix 350 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM004](#).

**IMPORTANTE** Estas combinaciones de sistemas no incluyen todas las combinaciones posibles de motor/variador. Consulte el software Motion Analyzer para verificar la compatibilidad. Descarga disponible en <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPL con variadores Kinetix 300/350

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, monofásicos)

Motor rotativo	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A (0-pico)	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V, monofásicos
MPL-A1510V	8000	1.05	0.26 (2.3)	3.40	0.77 (6.8)	0.16	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
MPL-A1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	
MPL-A1530U	7000	2.82	0.90 (8.0)	10.1	2.82 (24.9)	0.39	
MPL-A210V	8000	3.09	0.55 (4.8)	10.2	1.52 (13.5)	0.37	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPL-A220T	6000	4.54	1.61 (14.2)	15.5	4.74 (41.9)	0.62	
MPL-A230P	5000	5.40	2.10 (18)	23.0	8.2 (72.5)	0.86	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPL-A310F	3000	3.20	1.58 (14)	9.3	3.61 (32)	0.46	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPL-A310P	5000	4.85	1.58 (14)	14	3.61 (32)	0.73	
MPL-A320H	3500	6.1	3.05 (27)	19.3	7.91 (70)	1.0	
MPL-A320P	5000	9.0	3.05 (27)	29.5	7.91 (70)	1.3	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.



**Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, trifásicos)**

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A (0-pico)	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V, trifásicos
MPL-A1510V	8000	1.05	0.26 (2.3)	3.40	0.77 (6.8)	0.16	2097-V33PR1-xx
MPL-A1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	
MPL-A1530U	7000	2.82	0.90 (8.0)	10.1	2.82 (24.9)	0.39	2097-V33PR3-xx
MPL-A210V	8000	3.09	0.55 (4.8)	10.2	1.52 (13.5)	0.37	
MPL-A220T	6000	4.54	1.61 (14.2)	15.5	4.74 (41.9)	0.62	2097-V33PR5-xx
MPL-A230P	5000	5.40	2.10 (18)	23.0	8.2 (72.5)	0.86	
MPL-A310F	3000	3.20	1.58 (14)	9.3	3.61 (32)	0.46	2097-V33PR3-xx
MPL-A310P	5000	4.85	1.58 (14)	14	3.61 (32)	0.73	
MPL-A320H	3500	6.1	3.05 (27)	19.3	7.91 (70)	1.0	2097-V33PR5-xx
MPL-A320P	5000	9.0	3.05 (27)	29.5	7.91 (70)	1.3	
MPL-A330P	5000	12.0	4.18 (37)	38	11.1 (98)	1.8	2097-V33PR6-xx
MPL-A420P	5000	12.7	4.74 (42)	46	13.5 (120)	2.0	
MPL-A430H	3500	12.2	6.21 (55)	45	19.8 (175)	1.8	
MPL-A430P	5000	16.8	5.99 (53)	51	15.7 (139)	2.2	
MPL-A4530F	2800	13.4	8.36 (74)	42	20.3 (180)	1.9	
MPL-A4540C	1500	9.4	10.2 (90)	29	27.1 (240)	1.5	

**Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 400 V)**

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A (0-pico)	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A (0-pico)	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 400 V trifásicos
MPL-B1510V	8000	0.95	0.26 (2.3)	3.10	0.77 (6.80)	0.16	2097-V34PR3-xx
MPL-B1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	
MPL-B1530U	7000	2.0	0.90 (8.0)	7.20	2.82 (24.9)	0.39	
MPL-B210V	8000	1.75	0.55 (4.8)	5.80	1.52 (13.5)	0.37	2097-V34PR5-xx
MPL-B220T	6000	3.30	1.61 (14.2)	11.3	4.74 (41.9)	0.62	
MPL-B230P	5000	2.60	2.10 (18.6)	11.3	8.20 (73.0)	0.86	2097-V34PR3-xx
MPL-B310P	5000	2.4	1.58 (14)	7.1	3.61 (32)	0.77	
MPL-B320P	5000	4.5	2.94 (26)	14.0	7.91 (70)	1.5	2097-V34PR5-xx
MPL-B330P	5000	6.1	4.18 (37)	19.0	11.1 (98)	1.8	
MPL-B420P	5000	6.4	4.74 (42)	22.0	13.5 (120)	1.9	2097-V34PR6-xx
MPL-B4530F	3000	6.7	8.36 (74)	21.0	20.3 (180)	2.1	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPM con variadores Kinetix 300/350

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad base rpm	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A (0-pico)	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V trifásicos
MPM-A1151M	4500	6000	7.65	2.3 (20.3)	30.5	6.6 (58.4)	0.90	2097-V33PR5-xx
MPM-A1152F	3000	5000	11.93	4.7 (41.6)	44.8	13.5 (119)	1.40	2097-V33PR6-xx

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 400 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad base rpm	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A (0-pico)	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 400 V trifásicos
MPM-B1151F	3000	5000	2.71	2.3 (20.3)	9.9	6.6 (58.4)	0.75	2097-V34PR5-xx
MPM-B1151T	6000	7000	5.62	2.3 (20.3)	20.5	5.8 (51.3)	0.90	2097-V34PR6-xx
MPM-B1152C	1500	3000	3.61	5.0 (44.2)	12.4	13.5 (119)	1.20	2097-V34PR5-xx
MPM-B1152F	3000	5200	6.17	5.0 (44.2)	21.1	13.3 (118)	1.40	2097-V34PR6-xx
MPM-B1153E	2250	3500	6.21	6.5 (57.5)	21.6	19.7 (174)	1.40	
MPM-B1302F	3000	4500	8.57	6.6 (58.4)	22.0	13.2 (117)	1.65	
MPM-B1304C	1500	2750	7.0	10.3 (91.1)	22.3	27.1 (240)	2.00	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPS con variadores Kinetix 300/350

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A (0-pico)	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V trifásicos
MPS-A330P	5000	9.80	3.60 (32)	33.9	10.1 (89.4)	1.3	2097-V33PR5-xx
				38.0	11.1 (98.2)		2097-V33PR6-xx
MPS-A4540F	3000	14.4	8.1 (72)	50.9	24.8 (219)	1.4	

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 400 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A (0-pico)	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 400 V trifásicos
MPS-B330P	5000	4.90	3.6 (32)	16.9	10.1 (89.4)	1.3	2097-V34PR5-xx
				19.0	11.1 (98.2)		2097-V34PR6-xx
MPS-B4540F	3000	7.1	8.1 (72)	25.4	26.3 (233)	1.4	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín MPF con variadores Kinetix 300/350

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, monofásicos)

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A (0-pico)	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V monofásicos
MPF-A310P	5000	4.85	1.58 (14)	14	3.61 (32)	0.73	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPF-A320H	3500	6.1	3.05 (27)	19.3	7.91 (70)	1.0	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPF-A320P	5000	9.0	3.05 (27)	29.5	7.91 (70)	1.3	

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, trifásicos)

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A (0-pico)	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V trifásicos
MPF-A310P	5000	4.85	1.58 (14)	14	3.61 (32)	0.73	2097-V33PR3-xx
MPF-A320H	3500	6.1	3.05 (27)	19.3	7.91 (70)	1.0	2097-V33PR5-xx
MPF-A320P	5000	9.0	3.05 (27)	29.5	7.91 (70)	1.3	2097-V33PR5-xx
MPF-A330P	5000	12.0	4.18 (37)	38	11.1 (98)	1.6	2097-V33PR6-xx
MPF-A430H	3500	12.2	6.21 (55)	45	19.8 (175)	1.8	2097-V33PR6-xx

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 400 V)

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A (0-pico)	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A (0-pico)	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 400 V trifásicos
MPF-B310P	5000	2.30	1.58 (14)	7.1	3.61 (32)	0.77	2097-V34PR3-xx
MPF-B320P	5000	4.24	3.05 (27)	14.0	7.34 (65)	1.5	2097-V34PR5-xx
MPF-B330P	5000	5.70	4.18 (37)	16.9	10.0 (88)	1.6	2097-V34PR5-xx
				19.0	11.1 (98)		2097-V34PR6-xx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motor Boletín TLY con variadores Kinetix 300/350

### Especificaciones de rendimiento (sin freno) con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, monofásicos)

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continuo del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V monofásicos
TLY-A110x	6000 <sup>(1)</sup>	0.55	0.096 (0.85)	1.50	0.20 (1.75)	0.041	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A120x		1.03	0.181 (1.60)	2.50	0.36 (3.20)	0.086	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A130x		1.85	0.325 (2.88)	4.90	0.76 (6.70)	0.14	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A220x		3.50	0.836 (7.40)	7.90	1.48 (13.1)	0.35	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A230x		5.50	1.30 (11.5)	15.5	3.05 (27.0)	0.44	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
TLY-A2530P	5000	10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)	0.69	2097-V33PRS-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A2540P		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.86	2097-V33PRS-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.95	2097-V33PRS-xx 2097-V32PR4-xx

(1) Aplica a motores TLY-AxxxT-H con retroalimentación incremental. Los motores TLY-AxxxT-B con encoders absolutos de alta resolución están clasificados a 5000 rpm.

### Especificaciones de rendimiento (sin freno) con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, trifásicos)

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V trifásicos
TLY-A110x	6000 <sup>(1)</sup>	0.55	0.096 (0.85)	1.50	0.20 (1.75)	0.041	2097-V33PR1-xx
TLY-A120x		1.03	0.181 (1.60)	2.50	0.36 (3.20)	0.086	2097-V33PR1-xx
TLY-A130x		1.85	0.325 (2.88)	4.90	0.76 (6.70)	0.14	2097-V33PR1-xx
TLY-A220x		3.50	0.836 (7.40)	7.90	1.48 (13.1)	0.35	2097-V33PR1-xx
TLY-A230x		5.50	1.30 (11.5)	15.5	3.05 (27.0)	0.44	2097-V33PR3-xx
TLY-A2530P	5000	10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)	0.69	2097-V33PRS-xx
TLY-A2540P		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.86	2097-V33PRS-xx
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.95	2097-V33PRS-xx

(1) Aplica a motores TLY-AxxxT-H con retroalimentación incremental. Los motores TLY-AxxxT-B con encoders absolutos de alta resolución están clasificados a 5000 rpm.

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (freno) con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, monofásicos)**

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V monofásicos
TLY-A110x	6000 <sup>(1)</sup>	0.50	0.086 (0.76)	1.50	0.20 (1.75)	0.037	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A120x		0.93	0.163 (1.44)	2.50	0.36 (3.20)	0.077	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A130x		1.67	0.293 (2.59)	4.90	0.76 (6.70)	0.13	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A220x		3.15	0.757 (6.70)	7.90	1.48 (13.1)	0.24	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A230x		4.95	1.16 (10.3)	15.5	3.05 (27.0)	0.32	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
TLY-A2530P	5000	10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)	0.55	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A2540P		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.66	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.90	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

(1) Aplica a motores TLY-AxxxT-H con retroalimentación incremental. Los motores TLY-AxxxT-B con encoders absolutos de alta resolución están clasificados a 5000 rpm.

**Especificaciones de rendimiento (freno) con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, trifásicos)**

Núm. de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V trifásicos
TLY-A110x	6000 <sup>(1)</sup>	0.50	0.086 (0.76)	1.50	0.20 (1.75)	0.037	2097-V33PR1-xx
TLY-A120x		0.93	0.163 (1.44)	2.50	0.36 (3.20)	0.077	2097-V33PR1-xx
TLY-A130x		1.67	0.293 (2.59)	4.90	0.76 (6.70)	0.13	2097-V33PR1-xx
TLY-A220x		3.15	0.757 (6.70)	7.90	1.48 (13.1)	0.24	2097-V33PR1-xx
TLY-A230x		4.95	1.16 (10.3)	15.5	3.05 (27.0)	0.32	2097-V33PR3-xx
TLY-A2530P	5000	10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)	0.55	2097-V33PR5-xx
TLY-A2540P		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.66	2097-V33PR5-xx
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.90	2097-V33PR5-xx

(1) Aplica a motores TLY-AxxxT-H con retroalimentación incremental. Los motores TLY-AxxxT-B con encoders absolutos de alta resolución están clasificados a 5000 rpm.

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

# Especificaciones de rendimiento de control de movimiento lineal

Estas familias de movimiento lineal son compatibles con los servovariadores Kinetix 300/350.

Familia de movimiento lineal	Página
Propulsores lineales integrados LDAT-Series	148
Sistema de etapas lineales integradas MP-Series (Boletín MPAS)	154
Cilindros eléctricos MP-Series (Boletín MPAR)	155
Cilindros eléctricos para aplicaciones severas MP-Series (Boletín MPAI)	157
Cilindros eléctricos TL-Series (Boletín TLAR)	160
Motores lineales con núcleo de hierro LDC-Series	161
Motores lineales sin hierro LDL-Series	164

En combinaciones de sistemas de variadores Kinetix 300/350 que incluyen selección de números de catálogo de cables y curvas de fuerza/velocidad, consulte el documento Kinetix 300 and Kinetix 350 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM004](#).

---

**IMPORTANTE** Estas combinaciones de sistemas no incluyen todas las combinaciones posibles de accionador/variador. Consulte el software Motion Analyzer para verificar la compatibilidad. Descarga disponible en <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

---

## Especificaciones de rendimiento de LDAT-Series con variadores Kinetix 300

### Especificaciones de rendimiento (estructura 30) con variadores Kinetix 300 (clase 200 V)

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 300 (clase 200 V)	
							Operación monofásica	Operación trifásica
LDAT-S031010-Dxx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S031020-Dxx	3.1					0.25		
LDAT-S031030-Dxx	3.5					0.29		
LDAT-S031040-Dxx	3.8					0.31		
LDAT-S032010-Dxx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.44	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S032020-Dxx	4.1					0.52		
LDAT-S032030-Dxx	4.7					0.59		
LDAT-S032040-Dxx	5.0					0.63		
LDAT-S032010-Exx	3.1	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.40	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S032020-Exx	4.1					0.47		
LDAT-S032030-Exx	4.7					0.52		
LDAT-S032040-Exx	5.0					0.55		
LDAT-S033010-Dxx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S033020-Dxx	4.7					0.88		
LDAT-S033030-Dxx	5.0					0.95		
LDAT-S033040-Dxx						0.95		
LDAT-S033010-Exx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.55	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S033020-Exx	4.4					0.65		
LDAT-S033030-Exx						0.65		
LDAT-S033040-Exx						0.65		

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

### Especificaciones de rendimiento (estructura 50) con variadores Kinetix 300 (clase 200 V)

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 300 (clase 200 V)	
							Operación monofásica	Operación trifásica
LDAT-S051010-Dxx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.31	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S051020-Dxx	3.7					0.38		
LDAT-S051030-Dxx	4.1					0.42		
LDAT-S051040-Dxx	4.4					0.44		
LDAT-S051050-Dxx	4.7					0.46		
LDAT-S052010-Dxx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.79	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S052020-Dxx	4.8					0.97		
LDAT-S052030-Dxx	5.0					1.01		
LDAT-S052040-Dxx						1.01		
LDAT-S052050-Dxx						1.01		
LDAT-S052010-Exx ... LDAT-S052050-Exx	2.6	3.1	11.4	11.4	727 (163)	0.50	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3

**Especificaciones de rendimiento (estructura 50) con variadores Kinetix 300 (clase 200 V) (continuación)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 300 (clase 200 V)	
							Operación monofásica	Operación trifásica
LDAT-S053010-Dxx	4.1	9.4	378 (85)	34.2	1093 (246)	1.31	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S053020-Dxx	5.0					1.53		
LDAT-S053030-Dxx ... LDAT-S053050-Dxx	5.0					1.53		
LDAT-S053010-Exx ... LDAT-S053050-Exx	1.7	3.1		11.4		0.47	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S054010-Dxx	4.4	12.4	509 (114)	45.5	1453 (327)	1.87	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S054020-Dxx ... LDAT-S054050-Dxx	5.0					2.05		
LDAT-S054010-Exx ... LDAT-S054050-Exx	2.6					1.02		

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 70) con variadores Kinetix 300 (clase 200 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 300 (clase 200 V)	
							Operación monofásica	Operación trifásica
LDAT-S072010-Dxx ... LDAT-S072070-Dxx	3.5	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.03	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S072010-Exx ... LDAT-S072070-Exx	1.7	3.0		11.0		0.47	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S073010-Dxx ... LDAT-S073070-Dxx	3.5	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	1.57	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S073010-Exx ... LDAT-S073070-Exx	1.2	3.0		10.9		0.41	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S074010-Dxx ... LDAT-S074070-Dxx	3.5	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	2.08	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S074010-Exx ... LDAT-S074070-Exx	1.8	6.0		21.7		0.95	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S076010-Exx ... LDAT-S076070-Exx	1.8	9.1	1122 (252)	33.2	3189 (717)	1.45	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.



**Especificaciones de rendimiento (estructura 100) con variadores Kinetix 300 (clase 200 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 300 (clase 200 V)	
							Operación monofásica	Operación trifásica
LDAT-S102010-Dxx ... LDAT-S102090-Dxx	2.6	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	0.96	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S102010-Exx ... LDAT-S102090-Exx	1.3	2.9		10.5		0.42	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S103010-Dxx ... LDAT-S103090-Dxx	2.7	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	1.47	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S103010-Exx ... LDAT-S103090-Exx	0.9	2.9		10.5	1388 (312)	0.30	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S104010-Dxx ... LDAT-S104090-Dxx	2.7	11.5	929 (209)	42.0	2578 (580)	2.07	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S104010-Exx ... LDAT-S104090-Exx	1.3	5.7		21.0		0.86	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S106010-Exx ... LDAT-S106090-Exx	1.3	8.6	1403 (315)	31.5	3871 (870)	1.28	N/A	2097-V33PR5

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 150) con variadores Kinetix 300 (clase 200 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 300 (clase 200 V)	
							Operación monofásica	Operación trifásica
LDAT-S152010-Dxx ... LDAT-S152090-Dxx	1.8	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	0.87	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S152010-Exx ... LDAT-S152090-Exx	0.9	2.7		9.8	1679 (377)	0.34	N/A	2097-V33PR1
LDAT-S153010-Dxx ... LDAT-S153090-Dxx	1.8	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	1.33	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S154010-Dxx ... LDAT-S154090-Dxx	1.8	10.7	1306 (294)	39.1	3597 (809)	1.78	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S154010-Exx ... LDAT-S154090-Exx	0.9	5.3		19.5	3383 (761)	0.70	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S156010-Dxx ... LDAT-S156090-Dxx	1.8	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)	2.71	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S156010-Exx ... LDAT-S156090-Exx	0.9	8.1		19.8	5110 (1149)	1.05	N/A	2097-V33PR5

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 30) con variadores Kinetix 300 (clase 400 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 300 (clase 400 V) Operación trifásica
LDAT-S031010-Dxx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2097-V34PR5
LDAT-S031020-Dxx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-Dxx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-Dxx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-Dxx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.40	2097-V34PR6
LDAT-S032020-Dxx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-Dxx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-Dxx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-Exx	3.1	3.7	126 (28)	12.2	336 (76)	0.40	2097-V34PR5
LDAT-S032020-Exx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-Exx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-Exx	5.0					0.63	
LDAT-S033010-Exx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.67	2097-V34PR5
LDAT-S033020-Exx	4.7					0.87	
LDAT-S033030-Exx	5.0					0.91	
LDAT-S033040-Exx							

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 50) con variadores Kinetix 300 (clase 400 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 300 (clase 400 V) Operación trifásica
LDAT-S051010-Dxx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.34	2097-V34PR5
LDAT-S051020-Dxx	3.7					0.43	
LDAT-S051030-Dxx	4.1					0.49	
LDAT-S051040-Dxx	4.4					0.53	
LDAT-S051050-Dxx	4.7					0.55	
LDAT-S052010-Dxx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.92	2097-V34PR6
LDAT-S052020-Dxx	4.8					1.20	
LDAT-S052030-Dxx	5.0					1.24	
LDAT-S052040-Dxx							
LDAT-S052050-Dxx							
LDAT-S052010-Exx	3.7	3.1	378 (85)	11.4	1093 (246)	0.80	2097-V34PR5
LDAT-S052020-Exx	4.6					0.98	
LDAT-S052030-Exx	4.6					1.02	
LDAT-S052040-Exx							
LDAT-S052050-Exx							
LDAT-S053010-Exx ... LDAT-S053050-Exx	3.5	3.1	378 (85)	11.4	1093 (246)	1.04	2097-V34PR5
LDAT-S054010-Exx	4.4	6.2	509 (114)	22.7	45.5	1.87	2097-V34PR6
LDAT-S054020-Exx ... LDAT-S054050-Exx	5.0					1453 (327)	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 70) con variadores Kinetix 300 (clase 400 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 300 (clase 400 V) Operación trifásica
LDAT-S072010-Dxx	3.9	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.37	2097-V34PR6
LDAT-S072020-Dxx	5.0					1.64	
LDAT-S072030-Dxx ... LDAT-S072070-Dxx							
LDAT-S072010-Exx ... LDAT-S072070-Exx						3.5	
LDAT-S073010-Exx ... LDAT-S073070-Exx	2.4	3.0	554 (125)	10.9	1576 (354)	1.01	2097-V34PR5
LDAT-S074010-Exx ... LDAT-S074070-Exx	3.5	6.0	730 (164)	21.7	2088 (469)	2.08	2097-V34PR6

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 100) con variadores Kinetix 300 (clase 400 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 300 (clase 400 V) Operación trifásica
LDAT-S102010-Dxx	3.4	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	1.44	2097-V34PR5
LDAT-S102020-Dxx	4.4					1.74	
LDAT-S102030-Dxx	5.0					1.91	
LDAT-S102040-Dxx							
LDAT-S102050-Dxx ... LDAT-S102090-Dxx							
LDAT-S102010-Exx ... LDAT-S102090-Exx	2.6	2.9		10.5		0.96	2097-V34PR5
LDAT-S103010-Dxx	3.8	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	2.41	2097-V34PR6
LDAT-S103020-Dxx ... LDAT-S103090-Dxx	5.0					2.93	
LDAT-S103010-Exx ... LDAT-S103090-Exx	1.8					2.9	10.5
LDAT-S104010-Exx ... LDAT-S104090-Exx	2.7	5.7	929 (209)	21.0	2578 (580)	2.07	2097-V34PR5
LDAT-S106010-Exx ... LDAT-S106090-Exx	2.7	8.6	1403 (315)	31.5	3871 (870)	2.94	2097-V34PR6

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 150) con variadores Kinetix 300 (clase 400 V)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 460 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 460 VCA kW	Variadores Kinetix 300 (clase 400 V) Operación trifásica
LDAT-S152010-Dxx	3.2	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	1.76	2097-V34PR5
LDAT-S152020-Dxx ... LDAT-S152090-Dxx	3.5					1.89	
LDAT-S152010-Exx ... LDAT-S152090-Exx	1.8					0.87	
LDAT-S153010-Dxx ... LDAT-S153090-Dxx	3.6	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	2.87	2097-V34PR6
LDAT-S153010-Exx ... LDAT-S153090-Exx	1.2	2.7		9.1		0.80	2097-V34PR3
LDAT-S154010-Exx ... LDAT-S154090-Exx	1.8	5.3	1306 (294)	19.5	3597 (809)	1.78	2097-V34PR5
LDAT-S156010-Exx ... LDAT-S156090-Exx	1.8	8.1	1997 (449)	19.8	5469 (1229)	2.71	2097-V34PR6

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAS con variadores Kinetix 300/350

**IMPORTANTE** Los variadores Kinetix 300 y Kinetix 350 son compatibles con las etapas MPAS-Axxxx-VxxSxA (tornillo de bolas). Solamente  
Los variadores Kinetix 300 son compatibles con las etapas MPAS-Axxxx-ALMx2C (de acción directa).

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, monofásicos)

Etapa lineal, Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V monofásicos
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	3.09	521 (117)	6.10	1212 (272)	0.37	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	4.54	462 (104)	9.10	968 (218)	0.62	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAS-A6xxxB-ALM02C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	5.3	105 (23.6)	15.8	359 (80.7)	0.32	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAS-A6xxxB-ALMS2C		4.7	83.0 (18.7)	14.2	312 (70.1)	0.29	
MPAS-A8xxxE-ALM02C		7.0	189 (42.5)	18.5	456 (103)	0.53	
MPAS-A8xxxE-ALMS2C		6.3	159 (35.7)	16.7	399 (89.7)	0.48	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAS-A9xxxK-ALM02C		6.7	285 (64.1)	18.3	680 (153)	0.77	
MPAS-A9xxxK-ALMS2C		6.1	245 (55.1)	16.5	601 (135)	0.69	

- (1) A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 176 mm/s (6.9 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 143 mm/s (5.6 pulg./s).  
 (2) A una longitud de carrera de 780 mm, la velocidad máxima es 889 mm/s (35.0 pulg./s). A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 715 mm/s (28.2 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 582 mm/s (22.9 pulg./s).  
 (3) Debido al corto recorrido de muchas de estas etapas y a la distancia necesaria para alcanzar una velocidad máxima de 5000 mm/s (200 pulg./s), la velocidad máxima de estas etapas generalmente es menor de 5000 mm/s (200 pulg./s). Para obtener información sobre la máxima velocidad de cada etapa lineal de acuerdo a la longitud de carrera, consulte el documento Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data, publicación [GMC-TD002](#).

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, trifásicos)

Etapa lineal, Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V trifásicos
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	3.09	521 (117)	6.10	1212 (272)	0.37	2097-V33PR3-xx
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	4.54	462 (104)	9.10	968 (218)	0.62	
MPAS-A6xxxB-ALM02C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	5.3	105 (23.6)	15.8	359 (80.7)	0.32	2097-V33PR3
MPAS-A6xxxB-ALMS2C		4.7	83.0 (18.7)	14.2	312 (70.1)	0.29	
MPAS-A8xxxE-ALM02C		7.0	189 (42.5)	18.5	456 (103)	0.53	
MPAS-A8xxxE-ALMS2C		6.3	159 (35.7)	16.7	399 (89.7)	0.48	2097-V33PR5
MPAS-A9xxxK-ALM02C		6.7	285 (64.1)	18.3	680 (153)	0.77	
MPAS-A9xxxK-ALMS2C		6.1	245 (55.1)	16.5	601 (135)	0.69	

- (1) A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 176 mm/s (6.9 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 143 mm/s (5.6 pulg./s).  
 (2) A una longitud de carrera de 780 mm, la velocidad máxima es 889 mm/s (35.0 pulg./s). A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 715 mm/s (28.2 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 582 mm/s (22.9 pulg./s).  
 (3) Debido al corto recorrido de muchas de estas etapas y a la distancia necesaria para alcanzar una velocidad máxima de 5000 mm/s (200 pulg./s), la velocidad máxima de estas etapas generalmente es menor de 5000 mm/s (200 pulg./s). Para obtener información sobre la máxima velocidad de cada etapa lineal de acuerdo a la longitud de carrera, consulte el documento Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data, publicación [GMC-TD002](#).

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**IMPORTANTE** Los variadores Kinetix 300 y Kinetix 350 son compatibles con las etapas MPAS-Bxxxxx-VxxSxA (tornillo de bolas). Solo los variadores Kinetix 300 son compatibles con las etapas MPAS-Bxxxxx-ALMx2C (de acción directa).

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 400 V)

Etapas lineales, Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 400 V trifásicos
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	1.75	521 (117)	3.50	1212 (272)	0.37	2097-V34PR3-xx
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	3.30	462 (104)	6.60	968 (218)	0.62	2097-V34PR5-xx
MPAS-B8xxxF-ALM02C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	3.50	189 (42.5)	9.30	456 (103)	0.527	2097-V34PR5
MPAS-B8xxxF-ALMS2C		3.15	159 (35.7)	8.37	399 (89.7)	0.475	
MPAS-B9xxxL-ALM02C		3.40	285 (64.1)	9.10	680 (153)	0.768	
MPAS-B9xxxL-ALMS2C		3.03	245 (55.1)	8.19	601 (135)	0.69	

(1) A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 176 mm/s (6.9 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 143 mm/s (5.6 pulg./s).

(2) A una longitud de carrera de 780 mm, la velocidad máxima es 889 mm/s (35.0 pulg./s). A una longitud de carrera de 900 mm, la velocidad máxima es 715 mm/s (28.2 pulg./s). A una longitud de carrera de 1020 mm, la velocidad máxima es 582 mm/s (22.9 pulg./s).

(3) Debido al corto recorrido de muchas de estas etapas y a la distancia necesaria para alcanzar una velocidad máxima de 5000 mm/s (200 pulg./s), la velocidad máxima de estas etapas generalmente es menor de 5000 mm/s (200 pulg./s). Para obtener información sobre la máxima velocidad de cada etapa lineal de acuerdo a la longitud de carrera, consulte el documento Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data, publicación [GMC-TD002](#).

### Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAR con variadores Kinetix 300/350

#### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, monofásicos)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 400 V monofásicos
MPAR-A1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
MPAR-A1xxxE	500	2.16	280 (62.9)	2.48	350 (78.7)	0.140	
MPAR-A2xxxC	250	2.42	420 (94.4)	2.72	525 (118)	0.105	
MPAR-A2xxxF	640	4.54	640 (144)	5.41	800 (180)	0.410	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAR-A3xxxE	500	10.33	2000 (450)	12.34	2500 (562)	1.00	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

#### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, trifásicos)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V trifásicos
MPAR-A1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx
MPAR-A1xxxE	500	2.16	280 (62.9)	2.48	350 (78.7)	0.140	
MPAR-A2xxxC	250	2.42	420 (94.4)	2.72	525 (118)	0.105	
MPAR-A2xxxF	640	4.54	640 (144)	5.41	800 (180)	0.410	2097-V33PR3-xx
MPAR-A3xxxE	500	10.33	2000 (450)	12.34	2500 (562)	1.00	2097-V33PR5-xx
MPAR-A3xxxH	1000	12.20	1300 (292)	16.40	1625 (365)	1.30	2097-V33PR6-xx

**Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300/350 (clase 400 V)**

<b>Cilindro eléctrico Núm. de cat.</b>	<b>Velocidad máx. mm/s (pulg./s)</b>	<b>Corriente de paro continua del sistema A 0-pico</b>	<b>Fuerza de paro continua del sistema N (lb)</b>	<b>Corriente de paro pico del sistema A 0-pico</b>	<b>Fuerza de paro pico del sistema N (lb)</b>	<b>Clasificación de potencia de salida del motor kW</b>	<b>Variadores Kinetix 300/350 clase 400 V trifásicos</b>
MPAR-B1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2097-V34PR3-xx
MPAR-B1xxxE	500	1.49	280 (62.9)	1.71	350 (78.7)	0.140	
MPAR-B2xxxC	250	1.67	420 (94.4)	1.90	525 (118)	0.105	
MPAR-B2xxxF	640	3.29	640 (144)	3.93	800 (180)	0.410	2097-V34PR5-xx
MPAR-B3xxxE	500	5.16	2000 (450)	6.17	2500 (562)	1.00	
MPAR-B3xxxH	1000	6.13	1300 (292)	6.79	1625 (365)	1.30	2097-V34PR6-xx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAI con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V)

### Especificaciones de rendimiento (tornillo de bolas) con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, monofásicos)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V monofásicos
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A2076CV1	305 (12)	1.80	890 (200)	706 (159)	4.50	1446 (325)	0.22	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
MPAI-A2150CV3		2.47	1446 (325)	1147 (258)	6.20			
MPAI-A2300CV3								
MPAI-A3076CM1	305 (12)	2.68	1624 (365)	1290 (290)	8.90	4448 (1000)	0.27	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-A3150CM3	279 (11)	5.61	4003 (900)	3176 (714)	8.40	4448 (1000)	0.39	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3300CM3								
MPAI-A3450CM3	188 (7.3)							
MPAI-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14.14	4003 (900)		
MPAI-A3300EM3	376 (15)							
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10.89	7784 (1750)	6179 (1389)	17.07	8896 (2000)	0.43	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAI-A4300CM3								
MPAI-A4450CM3	245 (9.5)							
MPAI-A4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27.44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3	491 (19)							
MPAI-A4450EM3								

### Especificaciones de rendimiento (tornillo de rodillos) con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, monofásicos)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V monofásicos
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A3076RM1	305 (12)	2.87	1557 (350)	1237 (278)	8.90	4862 (1093)	0.27	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-A3150RM3	279 (11)	5.61	3781 (850)	3003 (675)	14.14	7562 (1700)	0.39	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3300RM3								
MPAI-A3450RM3	176 (6.9)							
MPAI-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)	3781 (850)			
MPAI-A3300SM3	353 (14)							
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10.89	7340 (1650)	5827 (1310)	27.44	14,679 (3300)	0.43	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAI-A4300RM3								
MPAI-A4450RM3	196 (7.6)							
MPAI-A4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)	7340 (1650)			
MPAI-A4300SM3	393 (15)							
MPAI-A4450SM3								

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.



**Especificaciones de rendimiento (tornillo de bolas) con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, trifásicos)**

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V trifásicos
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A2076CV1	305 (12)	1.80	890 (200)	706 (159)	4.50	1446 (325)	0.22	2097-V33PR1-xx
MPAI-A2150CV3		2.47	1446 (325)	1147 (258)	6.20		0.25	2097-V33PR3-xx
MPAI-A2300CV3								
MPAI-A3076CM1	305 (12)	2.68	1624 (365)	1290 (290)	8.90	4448 (1000)	0.27	2097-V33PR3-xx
MPAI-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-A3150CM3	279 (11)	5.61	4003 (900)	3176 (714)	8.40	4448 (1000)	0.39	2097-V33PR3-xx
MPAI-A3300CM3	188 (7.3)							
MPAI-A3450CM3	188 (7.3)							
MPAI-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14.14	4003 (900)		
MPAI-A3300EM3	559 (22)							
MPAI-A3450EM3	376 (15)							
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10.89	7784 (1750)	6179 (1389)	17.07	8896 (2000)	0.43	2097-V33PR5-xx
MPAI-A4300CM3	245 (9.5)							
MPAI-A4450CM3	245 (9.5)							
MPAI-A4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27.44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3	559 (22)							
MPAI-A4450EM3	491 (19)							
MPAI-A5xxxCM3	200 (7.8)	13.25	13,123 (2950)	10,415 (2341)	16.70	13,345 (3000)	0.55	2097-V33PR6-xx
MPAI-A5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	33.40	13,122 (2950)		

**Especificaciones de rendimiento (tornillo de rodillos) con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, trifásicos)**

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V trifásicos
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A3076RM1	305 (12)	2.87	1557 (350)	1237 (278)	8.90	4862 (1093)	0.27	2097-V33PR3-xx
MPAI-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-A3150RM3	279 (11)	5.61	3781 (850)	3003 (675)	14.14	7562 (1700)	0.39	2097-V33PR3-xx
MPAI-A3300RM3	176 (6.9)							
MPAI-A3450RM3	176 (6.9)							
MPAI-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)	3781 (850)			
MPAI-A3300SM3	559 (22)							
MPAI-A3450SM3	353 (14)							
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10.89	7340 (1650)	5827 (1310)	27.44	14,679 (3300)	0.43	2097-V33PR5-xx
MPAI-A4300RM3	196 (7.6)							
MPAI-A4450RM3	196 (7.6)							
MPAI-A4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)	7340 (1650)			
MPAI-A4300SM3	559 (22)							
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAl con variadores Kinetix 300/350 (clase 400 V)

### Especificaciones de rendimiento (tornillo de bolas) con variadores Kinetix 300/350 (clase 400 V, trifásicos)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 400 V trifásicos
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B2076CV1	305 (12)	0.90	890 (200)	706 (159)	2.30	1446 (325)	0.22	2097-V34PR3-xx
MPAI-B2150CV3		1.29	1446 (325)	1147 (258)	3.25		0.25	
MPAI-B2300CV3								
MPAI-B3076CM1	305 (12)	1.35	1624 (365)	1290 (290)	4.57	4448 (1000)	0.27	2097-V34PR3-xx
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2.81	4003 (900)	3176 (714)	4.30	4448 (1000)	0.39	2097-V34PR5-xx
MPAI-B3300CM3								
MPAI-B3450CM3	188 (7.3)							
MPAI-B3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7.07	4003 (900)		
MPAI-B3300EM3								
MPAI-B3450EM3	376 (15)							
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5.61	7784 (1750)	6179 (1389)	8.68	8896 (2000)	0.43	2097-V34PR5-xx
MPAI-B4300CM3								
MPAI-B4450CM3	245 (9.5)							
MPAI-B4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14.14	7784 (1750)		
MPAI-B4300EM3								
MPAI-B4450EM3	491 (19)							
MPAI-B5xxxCM3	200 (7.8)	6.62	13,123 (2950)	10,415 (2341)	8.48	13,345 (3000)	0.55	2097-V34PR6-xx
MPAI-B5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16.70	13,122 (2950)		

### Especificaciones de rendimiento (tornillo de rodillos) con variadores Kinetix 300/350 (clase 400 V, trifásicos)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)		Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 400 V trifásicos
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B3076RM1	305 (12)	1.45	1557 (350)	1237 (278)	4.57	4862 (1093)	0.27	2097-V34PR3-xx
MPAI-B3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-B3150RM3	279 (11)	2.81	3781 (850)	3003 (675)	7.07	7562 (1700)	0.39	2097-V34PR5-xx
MPAI-B3300RM3								
MPAI-B3450RM3	176 (6.9)							
MPAI-B3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-B3300SM3								
MPAI-B3450SM3	353 (14)							
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5.61	7340 (1650)	5827 (1310)	14.14	14,679 (3300)	0.43	2097-V34PR5-xx
MPAI-B4300RM3								
MPAI-B4450RM3	196 (7.6)							
MPAI-B4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3	393 (15)							

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín TLAR con variadores Kinetix 300/350

### Especificaciones de rendimiento (sin freno) con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, monofásicos)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V, monofásicos
TLAR-A1xxxB	150	1.36	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A1xxxE	500	2.59	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A2xxxC	250	3.03	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A2xxxF	640	5.50	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A3xxxE	500	10.0	2000 (450)	12.9	2500 (562)	0.930	2097-V33PRS-xx 2097-V32PR4-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10.0	1300 (292)	17.2	1625 (365)	0.930	2097-V33PRS-xx 2097-V32PR4-xx

### Especificaciones de rendimiento (sin freno) con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, trifásicos)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V, trifásicos
TLAR-A1xxxB	150	1.36	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx
TLAR-A1xxxE	500	2.59	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxC	250	3.03	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxF	640	5.50	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2097-V33PR1-xx
TLAR-A3xxxE	500	10.0	2000 (450)	12.9	2500 (562)	0.930	2097-V33PRS-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10.0	1300 (292)	17.2	1625 (365)	0.930	2097-V33PRS-xx

### Especificaciones de rendimiento (freno) con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, monofásicos)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V, monofásicos
TLAR-A1xxxB	150	1.18	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A1xxxE	500	2.24	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A2xxxC	250	2.68	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A2xxxF	640	4.95	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A3xxxE	500	10.0	2000 (450)	12.9	2500 (562)	0.930	2097-V33PRS-xx 2097-V32PR4-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10.0	1300 (292)	17.2	1625 (365)	0.930	2097-V33PRS-xx 2097-V32PR4-xx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento (freno) con variadores Kinetix 300/350 (clase 200 V, trifásicos)

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores Kinetix 300/350 clase 200 V, trifásicos
TLAR-A1xxxB	150	1.18	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx
TLAR-A1xxxE	500	2.24	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxC	250	2.68	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxF	640	4.95	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2097-V33PR1-xx
TLAR-A3xxxE	500	10.0	2000 (450)	12.9	2500 (562)	0.930	2097-V33PR5-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10.0	1300 (292)	17.2	1625 (365)	0.930	2097-V33PR5-xx

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de LDC-Series con variadores Kinetix 300

## Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300 (clase 200 V, monofásicos)

Motor lineal Núm. de cat.	Velocidad máx. m/s (pies/s)	Corriente de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal del motor lineal <sup>(1)</sup> kW	Variadores Kinetix 300 clase 200 V monofásicos <sup>(2)</sup>
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1...6.1	74...111 (17...25)	12.1	188 (42)	0.37...0.55	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C030200-DHT		8.1...12.2	148...222 (33...50)	24.3	375 (84)	0.74...1.11	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C030200-EHT		4.1...6.1		12.1			
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9...5.9	119...179 (27...40)	11.7	302 (68)	0.59...0.89	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C050200-DHT		7.9...11.8	240...359 (54...81)	23.3	600 (135)	1.20...1.79	
LDC-C050200-EHT		3.9...5.9		11.6			
LDC-C050300-EHT		3.9...5.9	363...544 (82...122)	12.0	941 (212)	1.81...2.72	
LDC-C075200-DHT	10.0 (32.8)	7.7...11.5	348...523 (78...117)	22.9	882 (198)	1.74...2.61	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C075200-EHT		3.8...5.7		11.5			
LDC-C075300-EHT		3.8...5.7	523...784 (117...176)	11.9	1368 (308)	2.61...3.92	
LDC-C075400-EHT		7.7...11.5	697...1045 (157...235)	23.7	1824 (410)	3.48...5.22	
LDC-C100300-DHT	10.0 (32.8)	11.1...16.7	674...1012 (152...227)	34.3	1767 (397)	3.37...5.06	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C100300-EHT		3.7...5.6		11.4			
LDC-C100400-EHT		7.4...11.1	899...1349 (202...303)	22.8	2356 (530)	4.49...6.74	

(1) Los valores representan el rango entre una configuración sin enfriamiento (valor bajo) y una configuración con enfriamiento de agua (valor alto).

(2) Los variadores seleccionados son para motores sin enfriamiento.

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300 (clase 200 V, trifásicos)**

Motor lineal Núm. de cat.	Velocidad máx. m/s (pies/s)	Corriente de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal del motor lineal <sup>(1)</sup> kW	Variadores Kinetix 300 clase 200 V trifásicos <sup>(2)</sup>
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1...6.1	74...111 (17...25)	12.1	188 (42)	0.37...0.55	2097-V33PR3
LDC-C030200-DHT		8.1...12.2	148...222 (33...50)	24.3	375 (84)	0.74...1.11	2097-V33PR5
LDC-C030200-EHT		4.1...6.1		12.1			2097-V33PR3
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9...5.9	119...179 (27...40)	11.7	302 (68)	0.59...0.89	2097-V33PR3
LDC-C050200-DHT		7.9...11.8	240...359 (54...81)	23.3	600 (135)	1.20...1.79	2097-V33PR5
LDC-C050200-EHT		3.9...5.9		11.6			2097-V33PR3
LDC-C050300-DHT		11.8...17.7	363...544 (82...122)	35.9	941 (212)	1.81...2.72	2097-V33PR6
LDC-C050300-EHT		3.9...5.9		12.0			2097-V33PR3
LDC-C075200-DHT		10.0 (32.8)	7.7...11.5	348...523 (78...117)	22.9	882 (198)	1.74...2.61
LDC-C075200-EHT	3.8...5.7		11.5		2097-V33PR3		
LDC-C075300-DHT	11.5...17.2		523...784 (117...176)	35.6	1368 (308)	2.61...3.92	2097-V33PR6
LDC-C075300-EHT	3.8...5.7			11.9			2097-V33PR3
LDC-C075400-DHT	15.3...23.0		697...1045 (157...235)	47.4	1824 (410)	3.48...5.22	2097-V33PR6
LDC-C075400-EHT	7.7...11.5			23.7			2097-V33PR5
LDC-C100300-DHT	10.0 (32.8)		11.1...16.7	674...1012 (152...227)	34.3	1767 (397)	3.37...5.06
LDC-C100300-EHT		3.7...5.6	11.4		2097-V33PR3		
LDC-C100400-DHT		14.8...22.2	899...1349 (202...303)	45.7	2356 (530)	4.49...6.74	2097-V33PR6
LDC-C100400-EHT		7.4...11.1		22.8			2097-V33PR5
LDC-C150400-DHT	10.0 (32.8)	14.1...21.1	1281...1922 (288...432)	45.2	3498 (786)	6.40...9.61	2097-V33PR6

(1) Los valores representan el rango entre una configuración sin enfriamiento (valor bajo) y una configuración con enfriamiento de agua (valor alto).

(2) Los variadores seleccionados son para motores sin enfriamiento.

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300 (clase 400 V, trifásicos)

Motor lineal Núm. de cat.	Velocidad máx. m/s (pies/s)	Corriente de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal del motor lineal kW	Variadores Kinetix 300 clase 400 V trifásicos
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1...6.1	74...111 (17...25)	12.1	188 (42)	0.37...0.55	2097-V34PR5
LDC-C030200-DHT		8.1...12.2	148...222 (33...50)	24.3	375 (84)	0.74...1.11	2097-V34PR6
LDC-C030200-EHT		4.1...6.1		12.1			2097-V34PR5
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9...5.9	119...179 (27...40)	11.7	302 (68)	0.59...0.89	2097-V34PR5
LDC-C050200-DHT		7.9...11.8	240...359 (54...81)	23.3	600 (135)	1.20...1.79	2097-V34PR6
LDC-C050200-EHT		3.9...5.9		11.6			2097-V34PR5
LDC-C050300-DHT		11.8...17.7	363...544 (82...122)	35.9	941 (212)	1.81...2.72	2097-V34PR6
LDC-C050300-EHT		3.9...5.9		12.0			2097-V34PR5
LDC-C075200-DHT		10.0 (32.8)	7.7...11.5	348...523 (78...117)	22.9	882 (198)	1.74...2.61
LDC-C075200-EHT	3.8...5.7		11.5		2097-V34PR5		
LDC-C075300-EHT	3.8...5.7		523...784 (117...176)	11.9	1368 (308)	2.61...3.92	2097-V34PR5
LDC-C075400-EHT	7.7...11.5		697...1045 (157...235)	23.7	1824 (410)	3.48...5.22	2097-V34PR6
LDC-C100300-EHT	10.0 (32.8)	3.7...5.6	674...1012 (152...227)	11.4	1767 (397)	3.37...5.06	2097-V34PR5
LDC-C100400-EHT		7.4...11.1	899...1349 (202...303)	22.8	2356 (530)	4.49...6.74	2097-V34PR6
LDC-C150400-EHT	10.0 (32.8)	7.0...10.6	1281...1922 (288...432)	22.6	3498 (786)	6.40...9.61	2097-V34PR6

(1) Los valores representan el rango entre una configuración sin enfriamiento (valor bajo) y una configuración con enfriamiento de agua (valor alto).

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de LDL-Series con variadores Kinetix 300 (clase 200 V)

### Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300 (clase 200 V, monofásicos)

Motor lineal Núm. de cat.	Velocidad máx. m/s (pies/s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal del motor lineal kW	Variadores Kinetix 300 clase 200 V monofásicos
LDL-N030120-DHT	10.0 (32.8)	3.0	63 (14)	9.9	209 (47)	0.31	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-N030240-DHT		6.0	126 (28)	19.9	417 (94)	0.63	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N030240-EHT		3.0		9.9			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T030120-DHT		3.0	72 (16)	9.9	239 (54)	0.36	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T030240-DHT		6.0	144 (32)	19.9	479 (108)	0.72	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T030240-EHT		3.0		9.9			
LDL-N050120-DHT	10.0 (32.8)	2.7	96 (22)	9.1	317 (71)	0.48	2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-N050240-DHT		5.5	191 (43)	18.1	635 (143)	0.95	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-N050240-EHT		2.7		9.1			2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-N050360-DHT		8.2	287 (65)	27.2	952 (214)	1.43	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N050360-EHT		2.7		9.1			2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-N050480-EHT		5.5	383 (86)	18.1	1269 (285)	1.91	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T050120-DHT		2.7	110 (25)	9.1	364 (82)	0.55	2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-T050240-DHT		5.5	220 (49)	18.1	728 (164)	1.10	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T050240-EHT		2.7		9.1			2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-T050360-DHT		8.2	329 (74)	27.2	1093 (246)	1.64	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T050480-EHT	5.5	439 (99)	18.1	1457 (327)	2.19	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	
LDL-N075480-DHT	10.0 (32.8)	9.9	519 (117)	32.8	1723 (387)	2.59	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N075480-EHT		4.9		16.4			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T075480-DHT		9.9	596 (134)	32.8	1977 (444)	2.98	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T075480-EHT		4.9		16.4			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento con variadores Kinetix 300 (clase 200 V, trifásicos)

Motor lineal Núm. de cat.	Velocidad máx. m/s (pies/s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal del motor lineal kW	Variadores Kinetix 300 clase 200 V trifásicos
LDL-N030120-DHT	10.0 (32.8)	3.0	63 (14)	9.9	209 (47)	0.31	2097-V33PR3
LDL-N030240-DHT		6.0	126 (28)	19.9	417 (94)	0.63	2097-V33PR5
LDL-N030240-EHT		3.0		9.9			2097-V33PR3
LDL-T030120-DHT		3.0	72 (16)	9.9	239 (54)	0.36	2097-V33PR3
LDL-T030240-DHT		6.0	144 (32)	19.9	479 (108)	0.72	2097-V33PR5
LDL-T030240-EHT		3.0		9.9			2097-V33PR3
LDL-N050120-DHT	10.0 (32.8)	2.7	96 (22)	9.1	317 (71)	0.48	2097-V33PR1
LDL-N050240-DHT		5.5	191 (43)	18.1	635 (143)	0.95	2097-V33PR3
LDL-N050240-EHT		2.7		9.1			2097-V33PR1
LDL-N050360-DHT		8.2	287 (65)	27.2	952 (214)	1.43	2097-V33PR5
LDL-N050360-EHT		2.7		9.1			2097-V33PR1
LDL-N050480-DHT		10.9	383 (86)	36.3	1269 (285)	1.91	2097-V33PR6
LDL-N050480-EHT		5.5		18.1			2097-V33PR3
LDL-T050120-DHT		2.7	110 (25)	9.1	364 (82)	0.55	2097-V33PR1
LDL-T050240-DHT		5.5	220 (49)	18.1	728 (164)	1.10	2097-V33PR3
LDL-T050240-EHT		2.7		9.1			2097-V33PR1
LDL-T050360-DHT		8.2	329 (74)	27.2	1093 (246)	1.64	2097-V33PR5
LDL-T050480-DHT		10.9	439 (99)	36.3	1457 (327)	2.19	2097-V33PR6
LDL-T050480-EHT		5.5		18.1			2097-V33PR3
LDL-N075480-DHT		10.0 (32.8)	9.9	519 (117)	32.8	1723 (387)	2.59
LDL-N075480-EHT	4.9		16.4		2097-V33PR3		
LDL-T075480-DHT	9.9		596 (134)	32.8	1977 (444)	2.98	2097-V33PR5
LDL-T075480-EHT	4.9			16.4			2097-V33PR3

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor en ambiente de 40 °C (104 °F) y variador en ambiente de 40 °C (104 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.



Notas:

# Servovariadores de componentes Kinetix 3



El servovariador de componentes Kinetix 3 ofrece una solución de control de movimiento eficaz para aplicaciones pequeñas con pocos ejes. Al proporcionar la capacidad de aplicar el nivel de control apropiado para la aplicación, junto con software de configuración descargable y reconocimiento automático de motor, el servovariador Kinetix 3 ofrece una solución de control de movimiento fácil de usar a un costo mínimo. Su tamaño compacto y bajos rangos de potencia lo hacen ideal para una variedad de aplicaciones, incluidas tablas de indexado, fabricación de productos médicos, equipos de automatización de laboratorio y procesamiento de semiconductores.

## Características del servovariador Kinetix 3

- Solución de un solo eje para aplicaciones de movimiento de baja complejidad, con o sin PLC.
- E/S digitales, analógicas, velocidad preseleccionada e interfaces de comando de tren de impulsos
- Realiza indexado en hasta 64 puntos mediante comunicación en serie o E/S digitales
- 170...264 VCA, (clase 200 V) monofásico o trifásico
- Configuración de variador mediante software Ultraware descargable gratuitamente
- Control Modbus-RTU con Connected Components Building Blocks (CCBB)
- Controlador lógico programable (PLC) MicroLogix 1100 o 1400 con software RSLogix 500
- Controlador lógico programable (PLC) Micro830 o Micro850 con software Connected Components Workshop

## Componentes de servovariador Kinetix 3

Los sistemas de servovariadores Kinetix 3 constan de estos componentes requeridos:

- Un servovariador 2071-Axxxx
- Un motor rotativo, motor lineal o accionador lineal
- Un cable de alimentación eléctrica del motor y de retroalimentación del motor
- Una tarjeta de transición 2071-TBMF (requerida para los cables de retroalimentación con conductores libres)

Los sistemas de servovariadores Kinetix 3 también pueden incluir cualquiera de estos componentes opcionales:

- Una tarjeta de transición 2071-TBIO para interface de control (acceso mediante 24 pines)
- Un cable de transición 2090-DAIO-D50xx (acceso mediante 50 pines)
- Cables en serie de control y configuración Boletín 2090
- Filtro de línea de CA Boletín 2090-XXLF-TCxxx

Para comparar las características de las diversas familias de variadores, consulte Servovariadores a partir de la [página 32](#).

# Selección de servovariadores Kinetix 3

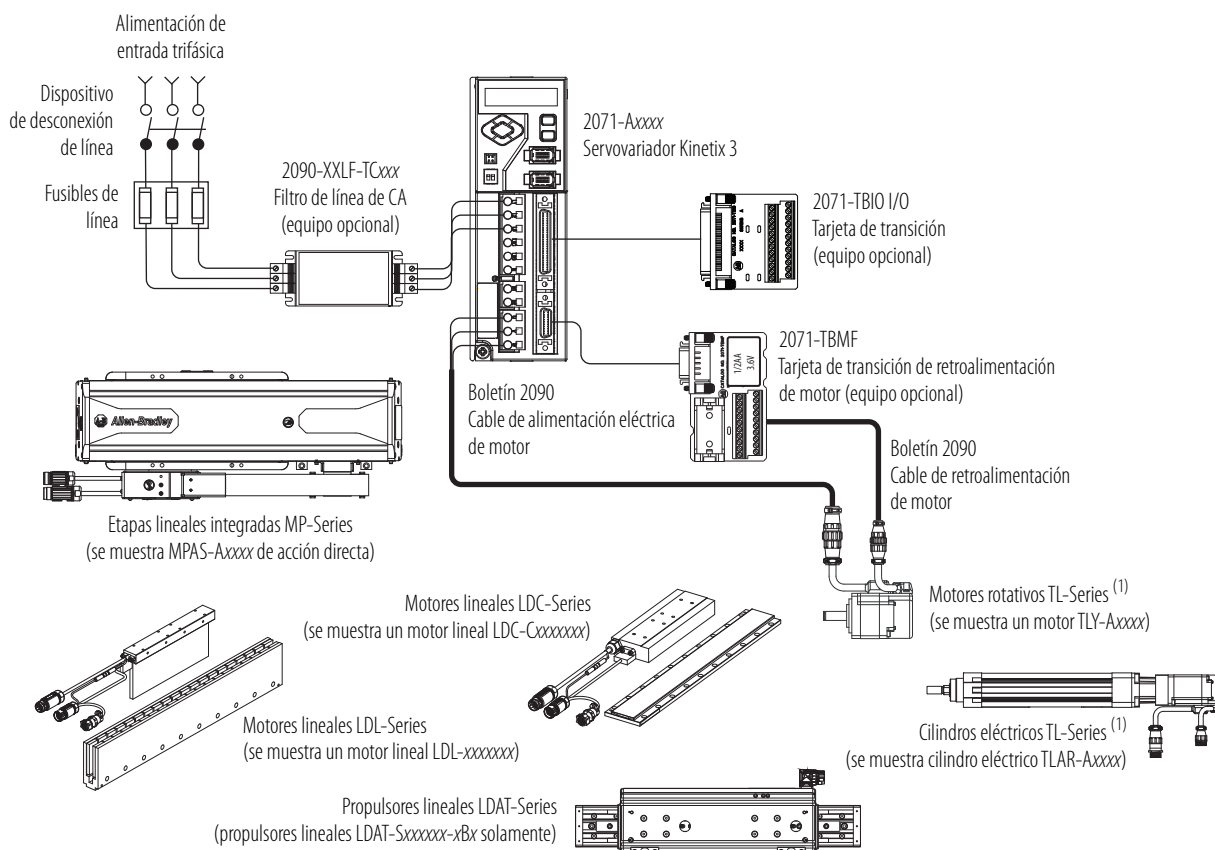
N.º de cat.	Voltaje de entrada	Potencia de salida a régimen continuo	Corriente de salida a régimen continuo A 0-pico
2071-AP0	240 VCA valor eficaz, monofásico	50 W	0.85
2071-AP1		100 W	1.56
2071-AP2		200 W	2.40
2071-AP4		400 W	4.67
2071-AP8	240 VCA valor eficaz, monofásico o trifásico	800 W	7.07
2071-A10	240 VCA valor eficaz, trifásico	1.0 kW	9.90
2071-A15		1.5 kW	13.99

Para consultar las especificaciones del módulo variador Kinetix 3 no incluidas en esta publicación, remítase al documento Kinetix Servo Drives Technical Data, publicación [GMC-TD003](#).

## Configuraciones típicas de hardware

Estas configuraciones de hardware ilustran el uso típico de servovariadores, motores, accionadores y accesorios de movimiento disponibles para los sistemas de variadores Kinetix 3.

### Sistema de servovariadores Kinetix 3

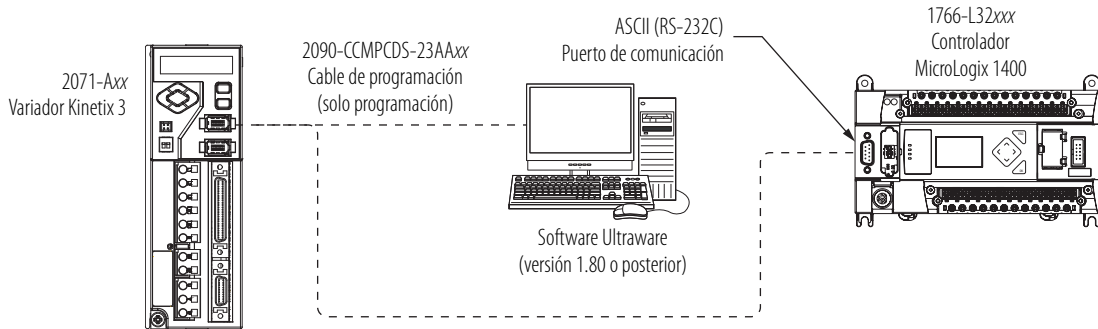


(1) Los motores rotativos TL-Series (Boletín TL y TLY) y los cilindros eléctricos Boletín TLAR requieren la tarjeta de transición 2071-TBMF con batería de litio de 3.6V (no incluida) para mantener la referencia de posición absoluta. Otros motores y accionadores compatibles con Kinetix 3 requieren la tarjeta de transición para conexiones de retroalimentación con conductores libres, pero no la batería.

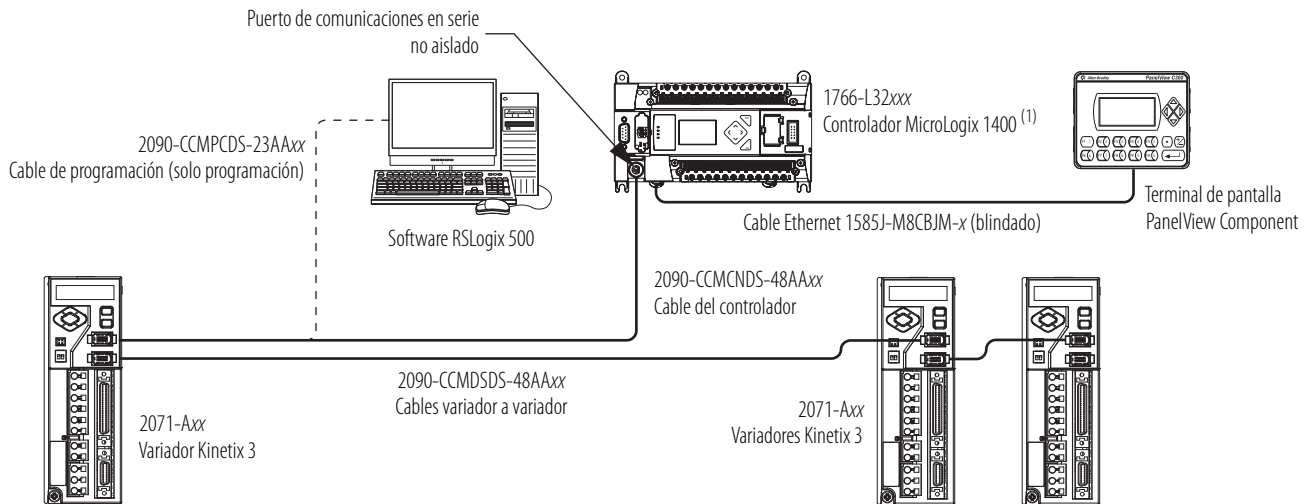
## Configuraciones típicas de comunicación

Hay cables seriales de control y de configuración Boletín 2090 disponibles para programar el variador y el controlador.

### Configuración del Kinetix 3 (control ASCII)

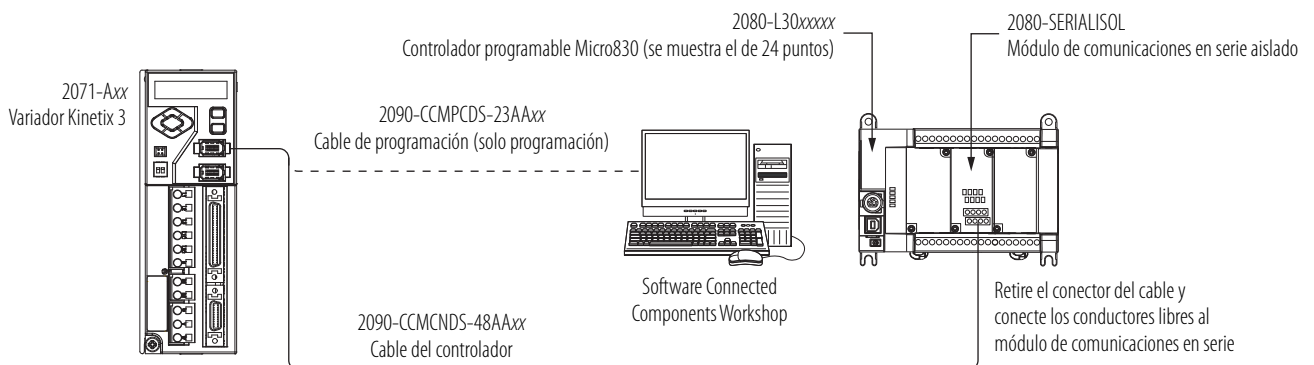


### Configuración de Kinetix 3 (control Modbus)



(1) También podría ser el controlador MicroLogix 1100 (número de catálogo 1763-L16xxx).

### Configuración de Kinetix 3 (módulo de comunicación 2080-SERIALISOL)



# Especificaciones de rendimiento de control de movimiento rotativo

Estas familias de motores rotativos son compatibles con los servovariadores Kinetix 3.

Familia de motores rotativos	Página
Motores de baja inercia TL-Series (Boletín TLY)	170
Motores de baja inercia TL-Series (Boletín TL)	171

Para consultar combinaciones de sistemas de variadores Kinetix 3 que incluyan selección de números de catálogo de cables y curvas de par/velocidad, remítase al documento Kinetix 3 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM005](#).

**IMPORTANTE** Estas combinaciones de sistemas no incluyen todas las combinaciones posibles de motor/variador. Consulte el software Motion Analyzer para verificar la compatibilidad. Descarga disponible en <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificaciones de rendimiento de motores Boletín TLY con variadores Kinetix 3

### Especificaciones de rendimiento (sin freno) con variadores Kinetix 3

N.º de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores serie 200 V Kinetix 3
TLY-A120x	6000 <sup>(1)</sup>	1.03	0.181 (1.60)	2.50	0.36 (3.20)	0.086	2071-AP1
TLY-A130x		1.85	0.325 (2.88)	4.90	0.76 (6.70)	0.14	2071-AP1
TLY-A220x		3.50	0.836 (7.40)	7.90	1.48 (13.1)	0.35	2071-AP4
TLY-A230x		5.50	1.30 (11.5)	15.5	3.05 (27.0)	0.44	2071-AP4
TLY-A2540P	5000	10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.86	2071-AP8
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.95	2071-A10

(1) Aplica a motores TLY-AxxxT-H con retroalimentación incremental. Los motores TLY-AxxxP-B con encoders absolutos de alta resolución están clasificados a 5000 rpm.

### Especificaciones de rendimiento (freno) con variadores Kinetix 3

N.º de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores serie 200 V Kinetix 3
TLY-A120x	6000 <sup>(1)</sup>	0.93	0.163 (1.44)	2.50	0.36 (3.20)	0.077	2071-AP1
TLY-A130x		1.67	0.293 (2.59)	4.90	0.76 (6.70)	0.13	2071-AP1
TLY-A220x		3.15	0.757 (6.70)	7.90	1.48 (13.1)	0.24	2071-AP4
TLY-A230x		4.95	1.16 (10.3)	15.5	3.05 (27.0)	0.32	2071-AP4
TLY-A2540P	5000	10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.66	2071-AP8
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.90	2071-A10

(1) Aplica a motores TLY-AxxxT-H con retroalimentación incremental. Los motores TLY-AxxxP-B con encoders absolutos de alta resolución están clasificados a 5000 rpm.

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de motor Boletín TL con variadores Kinetix 3

### Especificaciones de rendimiento (sin freno) con variadores Kinetix 3

N.º de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores serie 200 V Kinetix 3
TL-A120P	5000	1.03	0.181 (1.60)	2.50	0.36 (3.20)	0.086	2071-AP1
TL-A130P		1.85	0.325 (2.88)	4.90	0.76 (6.70)	0.14	2071-AP1
TL-A220P		3.50	0.836 (7.40)	7.90	1.48 (13.1)	0.35	2071-AP4
TL-A230P		5.50	1.30 (11.5)	15.5	3.05 (27.0)	0.44	2071-AP4
TL-A2540P		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.86	2071-AP8
TL-A410M	4500	15.5	5.42 (48.0)	43.4	13.0 (115.0)	2.0	2071-A15

### Especificaciones de rendimiento (freno) con variadores Kinetix 3

N.º de cat. de motor	Velocidad máx. rpm	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Par de paro continuo del sistema N·m (lb·pulg.)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Par de paro pico del sistema N·m (lb·pulg.)	Salida nominal del motor kW	Variadores serie 200 V Kinetix 3
TL-A120P	5000	0.93	0.163 (1.44)	2.50	0.36 (3.20)	0.077	2071-AP1
TL-A130P		1.67	0.293 (2.59)	4.90	0.76 (6.70)	0.13	2071-AP1
TL-A220P		3.15	0.757 (6.70)	7.90	1.48 (13.10)	0.24	2071-AP4
TL-A230P		4.95	1.160 (10.30)	15.5	3.05 (27.0)	0.32	2071-AP4
TL-A2540P		10.0	2.940 (26.00)	24.8	7.10 (63.0)	0.66	2071-AP8
TL-A410M	4500	14.0	4.860 (43.0)	43.4	13.0 (115.0)	1.80	2071-A15

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de control de movimiento lineal

Estas familias de movimiento lineal son compatibles con los servovariadores Kinetix 3.

Familia de movimiento lineal	Página
Propulsores lineales integrados LDAT-Series	172
Sistema de etapas lineales integradas MP-Series (Boletín MPAS)	175
Cilindros eléctricos TL-Series (Boletín TLAR)	175
Motores lineales con núcleo de hierro LDC-Series	176
Motores lineales sin hierro LDL-Series	177

Para consultar combinaciones de sistemas de variadores Kinetix 3 que incluyan selección de números de catálogo de cables y curvas de fuerza/velocidad, remítase al documento Kinetix 3 Drive Systems Design Guide, publicación [GMC-RM005](#).

**IMPORTANTE** Estas combinaciones de sistemas no incluyen todas las combinaciones posibles de accionador/variador. Consulte el software Motion Analyzer para verificar la compatibilidad. Descarga disponible en <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificaciones de rendimiento de LDAT-Series con variadores Kinetix 3

### Especificaciones de rendimiento (estructura 30) con variadores Kinetix 3

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 3 clase 200 V
LDAT-S031010-DBx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2071-AP8
LDAT-S031020-DBx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-DBx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-DBx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-DBx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.44	2071-A10
LDAT-S032020-DBx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-DBx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-DBx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-EBx	3.1	3.7	126 (28)	12.2	336 (76)	0.40	2071-AP8
LDAT-S032020-EBx	4.1					0.47	
LDAT-S032030-EBx	4.7					0.52	
LDAT-S032040-EBx	5.0					0.55	
LDAT-S033010-DBx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	2071-A15
LDAT-S033020-DBx	4.7					0.88	
LDAT-S033030-DBx	5.0					0.95	
LDAT-S033040-DBx						0.95	
LDAT-S033010-EBx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.55	2071-AP8
LDAT-S033020-EBx	4.4					0.65	
LDAT-S033030-EBx						0.65	
LDAT-S033040-EBx						0.65	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

### Especificaciones de rendimiento (estructura 50) con variadores Kinetix 3

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 3 clase 200 V
LDAT-S051010-DBx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.31	2071-AP4
LDAT-S051020-DBx	3.7					0.38	
LDAT-S051030-DBx	4.1					0.42	
LDAT-S051040-DBx	4.4					0.44	
LDAT-S051050-DBx	4.7					0.46	
LDAT-S052010-DBx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.79	2071-AP8
LDAT-S052020-DBx	4.8					0.97	
LDAT-S052030-DBx	5.00					1.01	
LDAT-S052040-DBx						1.01	
LDAT-S052050-DBx	5.00	1.01					
LDAT-S052010-EBx	2.6	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.50	2071-AP4
LDAT-S052050-EBx							

**Especificaciones de rendimiento (estructura 50) con variadores Kinetix 3 (continuación)**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 3 clase 200 V
LDAT-S053010-DBx	4.1	9.4	378 (85)	34.2	1093 (246)	1.31	2071-A10
LDAT-S053020-DBx	5.0					1.53	
LDAT-S053030-DBx ... LDAT-S053050-DBx	5.0					1.53	
LDAT-S053010-EBx ... LDAT-S053050-EBx	1.7	3.1		11.4		0.47	2071-AP4
LDAT-S054010-DBx	4.4	12.4	509 (114)	45.5	1453 (327)	1.87	2071-A15
LDAT-S054020-DBx ... LDAT-S054050-DBx	5.0					2.05	
LDAT-S054010-EBx ... LDAT-S054050-EBx	2.6					6.2	

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 70) con variadores Kinetix 3**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 3 clase 200 V
LDAT-S072010-DBx ... LDAT-S072070-DBx	3.5	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.03	2071-AP8
LDAT-S072010-EBx ... LDAT-S072070-EBx	1.7	3.0		11.0		0.47	2071-AP4
LDAT-S073010-DBx ... LDAT-S073070-DBx	3.5	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	1.57	2071-A10
LDAT-S073010-EBx ... LDAT-S073070-EBx	1.2	3.0		10.9		0.41	2071-AP4
LDAT-S074010-DBx ... LDAT-S074070-DBx	3.5	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	2.08	2071-A15
LDAT-S074010-EBx ... LDAT-S074070-EBx	1.8	6.0		21.7		0.95	2071-AP8
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx	1.8	9.1	1122 (252)	33.2	3189 (717)	1.45	2071-A10

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.



**Especificaciones de rendimiento (estructura 100) con variadores Kinetix 3**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 3 clase 200 V
LDAT-S102010-DBx ... LDAT-S102090-DBx	2.6	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	0.96	2071-AP8
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx	1.3	2.9		10.5		0.42	2071-AP4
LDAT-S103010-DBx ... LDAT-S103090-DBx	2.7	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	1.47	2071-A10
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx	0.9	2.9		10.5	1388 (312)	0.30	2071-AP4
LDAT-S104010-DBx ... LDAT-S104090-DBx	2.7	11.5	929 (209)	42.0	2578 (580)	2.07	2071-A15
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx	1.3	5.7		21.0		0.86	2071-AP8
LDAT-S106010-EBx ... LDAT-S106090-EBx	1.3	8.6	1403 (315)	31.5	3871 (870)	1.28	2071-A10

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

**Especificaciones de rendimiento (estructura 150) con variadores Kinetix 3**

Propulsor lineal Núm. de cat.	Velocidad, máx. 230 VCA m/s	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal 230 VCA kW	Variadores Kinetix 3 clase 200 V
LDAT-S152010-DBx ... LDAT-S152090-DBx	1.8	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	0.87	2071-AP8
LDAT-S152010-EBx ... LDAT-S152090-EBx	0.9	2.7		9.8	1679 (377)	0.34	2071-AP4
LDAT-S153010-DBx ... LDAT-S153090-DBx	1.8	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	1.33	2071-A10
LDAT-S153010-EBx ... LDAT-S153090-EBx	1.8	10.7	1306 (294)	39.1	3597 (809)	1.78	2071-AP4
LDAT-S154010-DBx ... LDAT-S154090-DBx	0.9	5.3		19.5	3383 (761)	0.70	2071-A15
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	1.8	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)	2.71	2071-AP8
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	0.9	8.1		19.8	5110 (1149)	1.05	2071-A10

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín MPAS con variadores Kinetix 3

Etapa lineal, núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N-m (lb-pulg.)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores serie 200 V Kinetix 3
MPAS-A6xxxB-ALMO2C	5000 (200) <sup>(1)</sup>	5.3	105 (23.6)	15.8	359 (80.7)	0.32	2071-AP8
MPAS-A6xxxB-ALMS2C		4.7	83.0 (18.7)	14.2	312 (70.1)	0.29	
MPAS-A8xxxE-ALMO2C		7.0	189 (42.5)	18.5	456 (103)	0.53	
MPAS-A8xxxE-ALMS2C		6.3	159 (35.7)	16.7	399 (89.7)	0.48	
MPAS-A9xxxK-ALMO2C		6.7	285 (64.1)	18.3	680 (153)	0.77	
MPAS-A9xxxK-ALMS2C		6.1	245 (55.1)	16.5	601 (135)	0.69	

(1) Debido al corto recorrido de muchas de estas etapas y a la distancia necesaria para alcanzar una velocidad máxima de 5000 mm/s (200 pulg./s), la velocidad máxima de estas etapas generalmente es menor de 5000 mm/s (200 pulg./s). Para obtener información sobre la máxima velocidad de cada etapa lineal de acuerdo a la longitud de carrera, consulte el documento Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data, publicación [GMC-TD002](#).

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento del Boletín TLAR con variadores Kinetix 3

### Especificaciones de rendimiento (sin freno) con variadores Kinetix 3

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores serie 200 V Kinetix 3
TLAR-A1xxxB	150	1.36	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2071-AP0
TLAR-A1xxxE	500	2.59	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2071-AP2
TLAR-A2xxxC	250	3.03	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2071-AP2
TLAR-A2xxxF	640	5.50	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2071-AP4
TLAR-A3xxxE	500	10.0	2000 (450)	12.9	2500 (562)	0.930	2071-A10
TLAR-A3xxxH	1000		1300 (292)	17.2	1625 (365)		2071-A15

### Especificaciones de rendimiento (freno) con variadores Kinetix 3

Cilindro eléctrico Núm. de cat.	Velocidad máx. mm/s (pulg./s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Clasificación de potencia de salida del motor kW	Variadores serie 200 V Kinetix 3
TLAR-A1xxxB	150	1.18	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2071-AP0
TLAR-A1xxxE	500	2.24	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2071-AP2
TLAR-A2xxxC	250	2.68	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2071-AP2
TLAR-A2xxxF	640	4.95	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2071-AP4
TLAR-A3xxxE	500	10.0	2000 (450)	12.9	2500 (562)	0.930	2071-A10
TLAR-A3xxxH	1000		1300 (292)	17.2	1625 (365)		2071-A15

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

## Especificaciones de rendimiento de LDC-Series con variadores Kinetix 3

Motor lineal Núm. de cat.	Velocidad máx. m/s (pies/s)	Corriente de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal del motor lineal kW	Variadores serie 200 V Kinetix 3
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1...6.1	74...111 (17...25)	12.1	188 (42)	0.37...0.55	2071-AP4
LDC-C030200-DHT		8.1...12.2	148...222 (33...50)	24.3	375 (84)	0.74...1.11	2071-A10
LDC-C030200-EHT		4.1...6.1		12.1			2071-AP4
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9...5.9	119...179 (27...40)	11.7	302 (68)	0.59...0.89	2071-AP4
LDC-C050200-DHT		7.9...11.8	240...359 (54...81)	23.3	600 (135)	1.20...1.79	2071-A10
LDC-C050200-EHT		3.9...5.9		11.6			2071-AP4
LDC-C050300-DHT		11.8...17.7	363...544 (82...122)	35.9	941 (212)	1.81...2.72	2071-A15
LDC-C050300-EHT		3.9...5.9		12.0			2071-AP4
LDC-C075200-DHT		10.0 (32.8)	7.7...11.5	348...523 (78...117)	22.9	882 (198)	1.74...2.61
LDC-C075200-EHT	3.8...5.7		11.5		2071-AP4		
LDC-C075300-DHT	11.5...17.2		523...784 (117...176)	35.6	1368 (308)	2.61...3.92	2071-A15
LDC-C075300-EHT	3.8...5.7			11.9			2071-AP4
LDC-C075400-DHT	15.3...23.0		697...1045 (157...235)	47.4	1824 (410)	3.48...5.22	2071-A15
LDC-C075400-EHT	7.7...11.5			23.7			2071-A10
LDC-C100300-DHT	10.0 (32.8)	11.1...16.7	674...1012 (152...227)	34.3	1767 (397)	3.37...5.06	2071-A15
LDC-C100300-EHT		3.7...5.6		11.4			2071-AP4
LDC-C100400-DHT		14.8...22.2	899...1349 (202...303)	45.7	2356 (530)	4.49...6.74	2071-A15
LDC-C100400-EHT		7.4...11.1		22.8			2071-A10
LDC-C100600-DHT		22.2...33.3	1349...2023 (303...455)	68.5	3534 (794)	6.74...10.11	2071-A15
LDC-C150400-DHT	10.0 (32.8)	14.1...21.1	1281...1922 (288...432)	45.2	3498 (786)	6.40...9.61	2071-A10
LDC-C150400-EHT							2071-A15
LDC-C150600-DHT		21.1...31.7	1922...2882 (432...648)	67.8	5246 (1179)	9.61...14.41	2071-A15

(1) Los valores representan el rango entre una configuración sin enfriamiento (valor bajo) y una configuración con enfriamiento de agua (valor alto).

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

### Especificaciones de rendimiento de LDL-Series con variadores Kinetix 3

Motor lineal Núm. de cat.	Velocidad máx. m/s (pies/s)	Corriente de paro continua del sistema A 0-pico	Fuerza de paro continua del sistema N (lb)	Corriente de paro pico del sistema A 0-pico	Fuerza de paro pico del sistema N (lb)	Salida nominal del motor lineal kW	Kinetix 3 Variadores serie 200 V
LDL-N030120-DHT	10.0 (32.8)	3.0	63 (14)	9.9	209 (47)	0.31	2071-AP4
LDL-N030240-DHT		6.0	126 (28)	19.9	417 (94)	0.63	2071-AP8
LDL-N030240-EHT		3.0		9.9			2071-AP4
LDL-T030120-DHT		3.0	72 (16)	9.9	239 (54)	0.36	2071-AP4
LDL-T030240-DHT		6.0	144 (32)	19.9	479 (108)	0.72	2071-AP8
LDL-T030240-EHT		3.0		9.9			2071-AP4
LDL-N050120-DHT	10.0 (32.8)	2.7	96 (22)	9.1	317 (71)	0.48	2071-AP4
LDL-N050240-DHT		5.5	191 (43)	18.1	635 (143)	0.95	2071-AP8
LDL-N050240-EHT		2.7		9.1			2071-AP4
LDL-N050360-DHT		8.2	287 (65)	27.2	952 (214)	1.43	2071-A10
LDL-N050360-EHT		2.7		9.1			2071-AP4
LDL-N050480-DHT		10.9	383 (86)	36.3	1269 (285)	1.91	2071-A15
LDL-N050480-EHT		5.5		18.1			2071-AP8
LDL-T050120-DHT		2.7	110 (25)	9.1	364 (82)	0.55	2071-AP4
LDL-T050240-DHT		5.5	220 (49)	18.1	728 (164)	1.10	2071-AP8
LDL-T050240-EHT		2.7		9.1			2071-AP4
LDL-T050360-DHT		8.2	329 (74)	27.2	1093 (246)	1.64	2071-A10
LDL-T050480-DHT		10.9	439 (99)	36.3	1457 (327)	2.19	2071-A15
LDL-T050480-EHT	5.5	18.1		2071-AP8			
LDL-N075480-DHT	10.0 (32.8)	9.9	519 (117)	32.8	1723 (387)	2.59	2071-A15
LDL-N075480-EHT		4.9		16.4			2071-AP8
LDL-T075480-DHT		9.9	596 (134)	32.8	1977 (444)	2.98	2071-A15
LDL-T075480-EHT		4.9		16.4			2071-AP8

Las curvas y los datos de especificaciones de rendimiento reflejan el rendimiento nominal de un sistema típico con motor a temperatura ambiente de 40 °C (104 °F) y variador a temperatura ambiente de 50 °C (122 °F), y voltaje de línea nominal. Para obtener información adicional sobre las condiciones ambientales y de línea, consulte el software Motion Analyzer.

Notas:



Allen-Bradley, CompactLogix, ControlLogix, Encompass, Guard I/O, GuardLogix, HPK-Series, Integrated Architecture, Kinetix, LDC-Series, LDL-Series, LISTEN, THINK SOLVE, Logix5000, Micro800, Micro830, Micro850, MicroLogix, MP-Series, On-Machine, PanelView, POINT I/O, PowerFlex, RDD-Series, RSLogix, TL-Series, Rockwell Software, Rockwell Automation, Stratix 2000, Stratix 5700, Studio 5000, Studio 5000 Logix Designer y Ultra son marcas comerciales de Rockwell Automation, Inc.

Las marcas comerciales que no pertenecen a Rockwell Automation son propiedad de sus respectivas compañías.

**[www.rockwellautomation.com](http://www.rockwellautomation.com)**

---

#### **Oficinas corporativas de soluciones de potencia, control e información**

Américas: Rockwell Automation, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204-2496 USA, Tel.: (1) 414.382.2000, Fax: (1) 414.382.4444

Europa/Medio Oriente/África: Rockwell Automation NV, Pegasus Park, De Kleetlaan 12a, 1831 Diegem, Bélgica, Tel.: (32) 2 663 0600, Fax: (32) 2 663 0640

Asia-Pacífico: Rockwell Automation, Level 14, Core F, Cyberport 3, 100 Cyberport Road, Hong Kong, Tel.: (852) 2887 4788, Fax: (852) 2508 1846

Argentina: Rockwell Automation S.A., Alem 1050, 5° Piso, CP 1001AAS, Capital Federal, Buenos Aires, Tel.: (54) 11.5554.4000, Fax: (54) 11.5554.4040, [www.rockwellautomation.com.ar](http://www.rockwellautomation.com.ar)

Chile: Rockwell Automation Chile S.A., Luis Thayer Ojeda 166, Piso 6, Providencia, Santiago, Tel.: (56) 2.290.0700, Fax: (56) 2.290.0707, [www.rockwellautomation.cl](http://www.rockwellautomation.cl)

Colombia: Rockwell Automation S.A., Edf. North Point, Carrera 7 N° 156 – 78 Piso 18, PBX: (57) 1.649.96.00 Fax: (57) 649.96.15, [www.rockwellautomation.com.co](http://www.rockwellautomation.com.co)

España: Rockwell Automation S.A., C/ Josep Plà, 101-105, 08019 Barcelona, Tel.: (34) 932.959.000, Fax: (34) 932.959.001, [www.rockwellautomation.es](http://www.rockwellautomation.es)

México: Rockwell Automation S.A. de C.V., Bosques de Cierulos N° 160, Col. Bosques de Las Lomas, C.P. 11700 México, D.F., Tel.: (52) 55.5246.2000, Fax: (52) 55.5251.1169, [www.rockwellautomation.com.mx](http://www.rockwellautomation.com.mx)

Perú: Rockwell Automation S.A., Av Victor Andrés Belaunde N°147, Torre 12, Of. 102 – San Isidro Lima, Perú, Tel.: (511) 441.59.00, Fax: (511) 222.29.87, [www.rockwellautomation.com.pe](http://www.rockwellautomation.com.pe)

Puerto Rico: Rockwell Automation Inc., Calle 1, Metro Office # 6, Suite 304, Metro Office Park, Guaynabo, Puerto Rico 00968, Tel.: (1) 787.300.6200, Fax: (1) 787.706.3939, [www.rockwellautomation.com.pr](http://www.rockwellautomation.com.pr)

Venezuela: Rockwell Automation S.A., Edf. Allen-Bradley, Av. González Rincones, Zona Industrial La Trinidad, Caracas 1080, Tel.: (58) 212.949.0611, Fax: (58) 212.943.3955, [www.rockwellautomation.com.ve](http://www.rockwellautomation.com.ve)





**Guía de selección de productos de control de movimiento Kinetix/Octubre de 2012**